

تبدیل نامحدود فوری Infinite Fourier Transform

اگر $F(x)$ و $\dot{F}(x)$ رفاصله $x \in (-\infty, \infty)$ و بصورت قطعه به قطعه پیوسته باشند و $\int_0^{\infty} |F(x)| dx$ و $\int_0^{\infty} |\dot{F}(x)| dx$ وجود داشته باشد تبدیل نامحدود سینوسی و کسینوسی وجود داشته و داریم

$$\begin{cases} F_s(\lambda) = \int_0^{\infty} F(x) \sin \lambda x dx \\ F(x) = \frac{2}{\pi} \int_0^{\infty} F_s(\lambda) \sin \lambda x d\lambda \end{cases}$$

$$\begin{cases} F_c(\lambda) = \int_0^{\infty} F(x) \cos \lambda x dx \\ F(x) = \frac{2}{\pi} \int_0^{\infty} F_c(\lambda) \cos \lambda x d\lambda \end{cases}$$

$$\begin{cases} X'' + \lambda^2 X = 0 \\ a_1 X(0) + b_1 X'(0) = 0 \end{cases}$$

کنترل مناسب

نوع شرط مرزی

$K(\lambda, x)$

$$a_1 \neq 0, b_1 \neq 0$$

$$H = \frac{a_1}{b_1} \quad \frac{\lambda \cos \lambda x - H \sin \lambda x}{\sqrt{H^2 + \lambda^2}}$$

$$a_1 = 0$$

$$\cos \lambda x$$

$$b_1 = 0$$

$$\sin \lambda x$$

تبدیل نامحدود هانکل

Infinite Hankel Transform

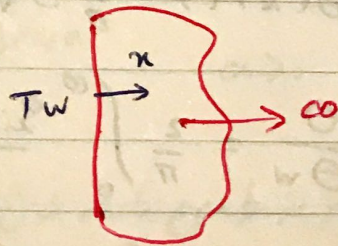
$$\begin{cases} H_\nu \{ f(r) \} = F_\nu(\lambda) = \int_0^\infty r J_\nu(\lambda r) f(r) dr \\ f(r) = \int_0^\infty \lambda J_\nu(\lambda r) F_\nu(\lambda) d\lambda \end{cases}$$

چون حدیاتی این انتگرال صفر است کمین بر حسب $J_\nu(\lambda r)$ می باشد

نکته: یک قطعه دیگرفت نام دارد که در آن T_i است در آنجا بیرون

در سطح آنرا به T_w تغییر دهم منظور از توزیع درم وارست گذار در قطعه

$$\theta = T - T_i$$



بر حسب θ بیان ریاضی شده لغیر از زیر است

$$\frac{\partial \theta}{\partial t} = \alpha \frac{\partial^2 \theta}{\partial x^2}$$

$$\theta(x, 0) = 0$$

$$\theta(0, t) = T_w - T_i = \theta_w$$

$$\lim_{x \rightarrow \infty} \theta(x, t) = 0$$

از لحاظ معادله تفاضلی سینس فوری می گیریم چون $\theta = 0$ است و ما داریم

$$\int_0^{\infty} \frac{\partial \theta}{\partial t} \sin \lambda x dx = \alpha \int_0^{\infty} \frac{\partial^2 \theta}{\partial x^2} \sin \lambda x dx$$

$$\frac{d\theta_s(\lambda, t)}{dt} = \alpha \left[\lambda \theta_w - \lambda^2 \int_0^{\infty} \theta(x, t) \sin \lambda x dx \right]$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{d\theta_s}{dt} + \alpha \lambda^2 \theta_s = \alpha \lambda \theta_w \\ \theta_s(\lambda, 0) = 0 \end{array} \right.$$

از حل این معادله تفاضلی داریم

$$\theta_s(\lambda, t) = \theta_w \left(\frac{1 - e^{-\alpha \lambda^2 t}}{\lambda} \right)$$

با استفاده از رابطه معکوس داریم

$$\theta(x, t) = \frac{2}{\pi} \theta_w \int_0^{\infty} \frac{\sin \lambda x}{\lambda} (1 - e^{-\alpha \lambda^2 t}) d\lambda$$

$$\frac{\theta}{\theta_w} = \frac{2}{\pi} \int_0^{\infty} \frac{\sin \lambda x}{\lambda} d\lambda - \frac{2}{\pi} \int_0^{\infty} e^{-\alpha \lambda^2 t} \frac{\sin \lambda x}{\lambda} d\lambda$$

از $\frac{\partial \theta(\infty, t)}{\partial x} = 0$ استفاده شده که معنی آن این است که نرخ تغییرات در آنجا صاف است
صاف است که فرض معقول است

چون $x > 0$ است، استفاده از کسب بزرگ ریاضی می‌داریم

$$\int_0^{\infty} \frac{e^{-\lambda x}}{\lambda} d\lambda = \frac{\pi}{2}$$

$$\frac{2}{\pi} \int_0^{\infty} \frac{e^{-\lambda x}}{\lambda} d\lambda = 1$$

برای همه انتگرال‌ها هم به صورت زیر عمل می‌کنیم. ابتدا سعی می‌کنیم انتگرال زیر را هم پیدا کنیم

$$\Phi(x) = \int_0^{\infty} e^{-t^2} \cos(2tx) dt$$

$$\frac{d\Phi}{dx} = -2 \int_0^{\infty} t e^{-t^2} \sin(2tx) dt$$

$$\frac{d\Phi}{dx} = \left[e^{-t^2} \sin(2tx) \right]_0^{\infty} - 2x \int_0^{\infty} e^{-t^2} \cos(2tx) dt$$

انتگرال خود به خود داریم

$$\frac{d\Phi}{dx} + 2x\Phi = 0 \quad \Phi(x) = C e^{-x^2}$$

$$\Phi(0) = \int_0^{\infty} e^{-t^2} dt = \frac{\sqrt{\pi}}{2} = C$$

$$\int_0^{\infty} e^{-t^2} \cos(2tx) dt = \frac{\sqrt{\pi}}{2} e^{-x^2}$$

اگر $t = a\lambda$ و $x = \frac{y}{2a}$ داریم

$$\int_0^{\infty} e^{-a^2 \lambda^2} \cos y \lambda d\lambda = \frac{\sqrt{\pi}}{2a} e^{-y^2/4a^2} \quad a > 0$$

حال اگر از طرفی دیگر، رابطه فوق وقتی y از صفر به ∞ تغییر می‌کند انتگرال می‌گیریم داریم

$$\int_0^{\infty} e^{-a^2 \lambda^2} \frac{\sin \beta \lambda}{\lambda} d\lambda = \frac{\sqrt{\pi}}{2a} \int_0^{\beta} e^{-y^2/4a^2} dy = \frac{\pi}{2} \operatorname{erf} \frac{\beta}{2a}$$

$$\beta = x \quad a^2 = \alpha t$$

با استفاده از رابطه فوق داریم

$$\int_0^{\infty} e^{-\alpha \lambda^2 t} \frac{\sin \lambda x}{\lambda} d\lambda = \frac{\pi}{2} \operatorname{erf} \frac{x}{2\sqrt{\alpha t}}$$

$$\frac{2}{\pi} \int_0^{\infty} e^{-\alpha \lambda^2 t} \frac{\sin \lambda x}{\lambda} d\lambda = \operatorname{erf} \frac{x}{2\sqrt{\alpha t}}$$

$$\frac{\theta}{\theta_w} = 1 - \operatorname{erf} \frac{x}{2\sqrt{\alpha t}} = \operatorname{erfc} \left(\frac{x}{2\sqrt{\alpha t}} \right)$$

که همان نتیجه است که از روش تبدیل لاپلاس به دست آمده.

Infinite Hankel Transform

تبدیل نامحدود هانکل

تبدیل هانکل نامحدود تابع $f(r)$ تصویرت زیر است

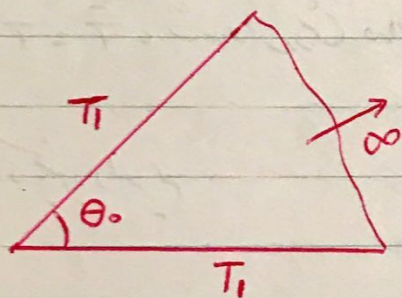
$$H_v \{ f(r) \} = F_v(\lambda) = \int_0^{\infty} r J_v(\lambda r) f(r) dr$$

با توجه به خواص تبدیل سیران نشان داد که معکوس تبدیل فوق تصویرت زیر است

$$f(r) = \int_0^{\infty} \lambda J_v(\lambda r) F_v(\lambda) d\lambda$$

از این تبدیل سیران در حل مسأله لاپلاس یا دلفیرون در مختصات قطبی که در آن r نامحدود است استفاده کرد.

مثال: مطلوب تبدیل توزیع دما در قطعه زیر



$$\frac{\partial^2 T}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial T}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 T}{\partial \theta^2} = \frac{1}{\alpha} \frac{\partial T}{\partial t}$$

$$T(r, \theta, 0) = 0$$

$$T(r, 0, t) = T(r, \pi, t) = T_1$$

$$T(\infty, \theta, t) = 0$$

$$\frac{\partial T(\infty, \theta, t)}{\partial r} = 0$$

چون در اینجا دما صفر باشد

معادله فیزیکی هر شرط آخر این است که دما به بی نهایت نرسد نمی کند. اگر دما در بی نهایت صفر باشد و مثلاً $T = T_\infty$ یا $T = T_0$ پس $\theta = T - T_\infty$ یا $T - T_0$ است. در بی نهایت دما صفر است. با استفاده از اشتراک گیر خود به خود و اصل جواب بدیده می باشد.

نشان که داد که اگر $r P(r)$ و $r P'(r)$ وقتی $r \rightarrow \infty$ و $r \rightarrow 0$ محدود می شوند داریم

$$H_v \left[\frac{1}{r} \frac{d}{dr} \left(r \frac{dP}{dr} \right) - \frac{v^2 P}{r^2} \right] = \int_0^\infty r \left[\frac{1}{r} \frac{d}{dr} \left(r \frac{dP}{dr} \right) - \frac{v^2 P}{r^2} \right] J_v(\lambda r) dr$$

$$= -\lambda^2 F_v(\lambda)$$

$$H_v \left[\frac{1}{r} \frac{d}{dr} \left(r \frac{dP}{dr} \right) - \frac{v^2 P}{r^2} \right] = H_v \left[\frac{d^2 P}{dr^2} + \frac{1}{r} \frac{dP}{dr} - \frac{v^2 P}{r^2} \right] = -\lambda^2 F_v(\lambda)$$

چون دما در دو وجه معلوم است از بدله تبدیل می گیریم. اگر

$$\frac{d^2 \theta}{d\theta^2} + v^2 \theta = 0 \quad \bar{T} = T - T_1$$

$$\theta = A \sin v\theta + B \cos v\theta$$

استاده کنیم داریم

$$\theta(0) = 0 \Rightarrow B = 0$$

$$\theta(\theta_0) = 0 \quad v\theta_0 = n\pi \quad v = \frac{n\pi}{\theta_0}$$

نیاز به این که در نهایت $v\theta$ است. به از تبدیل داریم

$$F_s \left\{ \frac{\partial^2 T}{\partial \theta^2} \right\} = -v^2 T_s + v [T_1 - (-1)^n T_1]$$

$$\frac{\partial^2 T_s}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial T_s}{\partial r} - \frac{v^2}{r^2} T_s - \frac{1}{\alpha} \frac{\partial T_s}{\partial t} = - \frac{T_1 v [1 - (-1)^n]}{r^2}$$

$$T_s(r, v, 0) = 0$$

$$T_s(\infty, v, t) = 0$$

$$\frac{\partial T_s(\infty, v, t)}{\partial r} = 0$$

حال از معادله تبدیل نامحدود فصل میگیریم داریم

$$\frac{1}{\alpha} \frac{dT_{sv}}{dt} + \lambda^2 T_{sv} = T_1 v [1 - (-1)^n] \int_0^\infty \frac{J_v(\lambda r)}{r} dr$$

با استفاده از هندبرگ مر ۱۴۳ داریم

$$\int_0^\infty \frac{J_v(\lambda r)}{r} dr = \frac{1}{v} \quad (*)$$

$$\frac{1}{\alpha} \frac{dT_{sv}}{dt} + \lambda^2 T_{sv} = T_1 [1 - (-1)^n]$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{dT_{sv}}{dt} + \alpha \lambda^2 T_{sv} = \alpha T_1 [1 - (-1)^n] \\ T_{sv}(\lambda, v, 0) = 0 \end{array} \right.$$

$$T_{sv} = \frac{T_1 [1 - (-1)^n]}{\lambda^2} (1 - e^{-\alpha \lambda^2 t})$$

حال سדר تبدیل فصل میگیریم

$$T_s = \int_0^\infty \lambda J_v(\lambda r) T_{sv}(\lambda, v, t) d\lambda$$

$$T_s = T_1 [1 - (-1)^n] \int_0^{\infty} \frac{(1 - e^{-\alpha \lambda^2 t}) J_0(\lambda r)}{\lambda} d\lambda$$

$$= T_1 [1 - (-1)^n] \left\{ \int_0^{\infty} \frac{J_0(\lambda r)}{\lambda} d\lambda - \int_0^{\infty} \frac{e^{-\alpha \lambda^2 t} J_0(\lambda r)}{\lambda} d\lambda \right\}$$

با استفاده از (*) داریم

$$T_s = \frac{T_1 [1 - (-1)^n]}{v} - T_1 [1 - (-1)^n] \int_0^{\infty} \frac{1}{\lambda} e^{-\alpha \lambda^2 t} J_0(\lambda r) d\lambda$$

حال معادله سینوسی بگیریم

$$T = \sum_{n=1}^{\infty} b_n \sin v \theta$$

$$\int_0^{\theta_0} T \sin v \theta d\theta = b_n \int_0^{\theta_0} \sin^2 v \theta d\theta = \frac{\theta_0}{2} b_n$$

$$b_n = \frac{2 T_s}{\theta_0}$$

$$T = \frac{2}{\theta_0} \sum_{n=1}^{\infty} T_s \sin v \theta$$

بعد از جایگزینی T_s داریم

$$T = \frac{2 T_1}{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{[1 - (-1)^n]}{n} \sin \frac{n \pi \theta}{\theta_0}$$

$$- \frac{2 T_1}{\theta_0} \sum_{n=1}^{\infty} [1 - (-1)^n] \sin \frac{n \pi \theta}{\theta_0} \int_0^{\infty} \frac{1}{\lambda} e^{-\alpha \lambda^2 t} J_0(\lambda r) d\lambda$$

اگر از رابطه فوق سینوسی برابر 1 استفاده کنیم داریم

$$1 = \frac{2}{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{[1 - (-1)^n]}{n} q_2 \frac{n\pi\theta}{\theta_0}$$

$$T(r, \theta, t)/T_1 = 1 - \frac{4}{\theta_0} \sum_{n=0}^{\infty} q_2 \frac{(2n+1)\pi\theta}{\theta_0} \int_0^{\infty} \frac{1}{\lambda} e^{-\alpha \lambda^2 t} J_{(2n+1)\pi/\theta_0}(\lambda r) d\lambda$$