

روشن سطح رخص تراجم آمیز ساده غیرهای دینامیک مادرن توپلبرین

$$\nabla^2 u = \frac{1}{K} \frac{\partial u}{\partial t} + h(x, y, z, t)$$

I.e.  $u(x, y, z, 0) = f(x, y, z)$  و شرایط مرزی  $h = 0$

$$u = \Phi(x, y, z) P(t), \quad \frac{\nabla^2 \Phi}{\Phi} = \frac{1}{K} \frac{P'}{P} = -\lambda^2$$

تسویچ ساده را در نظر بگیرید تراجم آمیز ساده همچنان زیرا کرد

$$\nabla^2 \Phi + \lambda^2 \Phi = 0$$

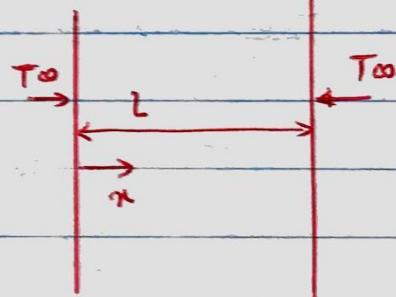
مثال: طوریت سازی

$$\frac{\partial^2 T}{\partial x^2} + \frac{q(x, t)}{K} = \frac{1}{\alpha} \frac{\partial T}{\partial t}$$

I.C.  $T(x, 0) = F(x)$

B.C. ۱  $T(0, t) = T_\infty$

B.C. ۲  $T(l, t) = T_\infty$



باشد تغییرات شرایط مرزی این چنین چون جزو ساده همچنان زیرا به شرایط مرزی داشت:

$$\Theta = T - T_\infty$$

$$\frac{\partial^2 \Theta}{\partial x^2} + \frac{q(x, t)}{K} = \frac{1}{\alpha} \frac{\partial \Theta}{\partial t}$$

I.C.  $\Theta(x, 0) = F(x) - T_\infty = f(x)$

B.C. ۱  $\Theta(0, t) = 0$

B.C. ۲  $\Theta(l, t) = 0$

$$\frac{\dot{\phi}(x,t)}{k} = h(x,t)$$

$$\frac{\partial^2 \theta}{\partial x^2} + h(x,t) = \frac{1}{\alpha} \frac{\partial \theta}{\partial t}$$

بررسی ایندیگت غیر ملحوظ را که در آن دارای دو ابعاد هست

در بسط این دو ابعاد برای تقریب زیوی در تغییرات

$$\Theta(x,t) = \sum_n a_n(t) \Phi_n(x)$$

که در این  $\Phi_n$  پاسخ مدلزیر است

$$\nabla^2 \Phi + \lambda^2 \Phi = 0$$

با استفاده از خاصیت غیر بردی  $a_n(t)$  را بتوانیم که آن دو ابعاد داشته باشد

ساده دیفرانسیل برای  $a_n$  نتیج ساده هم که نرخ صاف  $a_n(t)$  است

و در نتیجه برای معادله میتوانیم نتیجه نهاداریم

$$\frac{\partial^2 \theta}{\partial x^2} = \frac{1}{\alpha} \frac{\partial \theta}{\partial t}$$

$$\theta = \phi(x) \pi(t)$$

$$\frac{\phi''}{\phi} = \frac{1}{\alpha} \frac{\pi'}{\pi} = -\lambda^2$$

$$\begin{cases} \phi'' + \lambda^2 \phi = 0 \\ \phi(0) = 0 \\ \phi(L) = 0 \end{cases}$$

$$\phi = A \sin \lambda x + B \cos \lambda x$$

$$B.C.1 \quad B = 0 \quad B.C.2 \Rightarrow \lambda_n = \frac{n\pi}{L}$$

$$\phi_n = \sin \frac{n\pi}{L} x \quad n=1, 2, \dots$$

بيانات تابع أصل عبارته

$$\theta(x, t) = \sum_{n=1}^{\infty} a_n(t) \phi_n(x)$$

$$\theta(x, t) = \sum_{n=1}^{\infty} a_n(t) \sin \frac{n\pi}{L} x \quad (*)$$

الخطوات 6 صيغة عرض بدل القيم

$$a_n(t) = \frac{2}{L} \int_0^L \theta(x, t) \sin \frac{n\pi}{L} x dx$$

خطوات نسب تنتهي

$$\frac{da_n(t)}{dt} = \frac{2}{L} \int_0^L \frac{\partial \theta}{\partial t} \sin \frac{n\pi}{L} x dx$$

$$\frac{\partial \theta}{\partial t} = \alpha \frac{\partial^2 \theta}{\partial x^2} + \alpha h(x, t)$$

$$\frac{da_n}{dt} = \frac{2\alpha}{L} \int_0^L \frac{\partial^2 \theta}{\partial x^2} \sin \frac{n\pi}{L} x dx + \frac{2\alpha}{L} \int_0^L h(x, t) \sin \frac{n\pi}{L} x dx$$

اگر می خواهیم از این اشغال بکسر خود بخوبی استفاده کنیم و همچنین از شرایط این سری را دریابیم

$$\frac{da_n}{dt} + \frac{n^2\pi^2\alpha}{L^2} a_n(t) = \frac{2\alpha}{L} \int_0^L h(x,t) \sin \frac{n\pi x}{L} dx$$

اگر  $h(x,t)$  را تابعی کسیم دریابیم

$$h_n(t) = \frac{2}{L} \int_0^L h(x,t) \sin \frac{n\pi x}{L} dx \quad (*)$$

$$\frac{da_n}{dt} + \frac{n^2\pi^2\alpha}{L^2} a_n(t) = \alpha h_n(t) \quad (I)$$

اگر از شرط اولیه رساله  $(*)$  استفاده کنیم دریابیم

$$f(x) = \sum_{n=1}^{\infty} a_n(0) \sin \frac{n\pi x}{L}$$

$$a_n(0) = \frac{2}{L} \int_0^L f(x) \sin \frac{n\pi x}{L} dx \quad (II)$$

آنچه در  $(I)$  را برای شرط اولیه حل کردیم

$$a_n(t) = a_n(0) e^{-n^2\pi^2\alpha t/L^2} + \alpha \int_0^t e^{-n^2\pi^2\alpha (t-\tau)/L^2} h_n(\tau) d\tau \quad (III)$$

با توجه به  $(*)$  سه حل سیرد

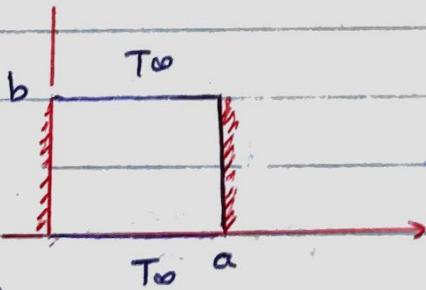
مل سارہ دیغیریں درجہ بندی کے صفحہ طول  $a$  و عفر  $b$  کے توزیع اور دادہ

ریل  $(x, y)$  اسے درجہ بندی کرنے والے متریک مترنٹ ل دادہ ہے

درجہ بندی کا اعلان ایسا توزیع دیا جائے گا

$$\Theta = T - T_{\infty}$$

$$\frac{1}{\alpha} \frac{\partial \Theta}{\partial t} = \frac{\partial^2 \Theta}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \Theta}{\partial y^2}$$



$$I.C \quad \Theta(x, y, 0) = f(x, y) - T_{\infty} = F(x, y)$$

$$B.C.1 \quad \frac{\partial \Theta(0, y, t)}{\partial x} = 0$$

$$B.C.2 \quad \frac{\partial \Theta(a, y, t)}{\partial x} = 0$$

$$B.C.3 \quad \Theta(x, 0, t) = 0$$

$$B.C.4 \quad \Theta(x, b, t) = 0$$

$$\Theta(x, y, t) = T(t) + \phi(x, y)$$

$$T' + \lambda^2 \times T = 0$$

$$\nabla^2 \phi + \lambda^2 \phi = 0$$

$$\phi(x, y) = X(x) Y(y)$$

$$\frac{x''}{x} + \frac{y''}{y} + \lambda^2 = 0$$

$$\frac{x''}{x} = -\left(\frac{y''}{y} + \lambda^2\right) = -\mu^2$$

$$x'' + \mu^2 x = 0$$

$$y'' + (\lambda^2 - \mu^2)y = 0$$

$$x = A \cos \mu x + B \sin \mu x$$

$$\text{B.C. 1} \quad x(0) = 0 \Rightarrow B = 0$$

$$\text{B.C. 2} \quad x'(a) = 0 \quad \mu_m = \frac{m\pi}{a}$$

$$x_m = A_m \cos \frac{m\pi x}{a} \quad m = 0, 1, 2, \dots$$

$$\lambda^2 - \mu^2 = \gamma^2 \quad (*)$$

$$y = C \cos \gamma y + D \sin \gamma y$$

$$\text{B.C. 3} \Rightarrow C = 0$$

$$\text{B.C. 4} \Rightarrow \gamma_n = \frac{n\pi}{b}$$

$$y_n = D_n \sin \frac{n\pi y}{b} \quad n = 1, 2, \dots$$

$$\lambda_{mn}^2 = \mu_m^2 + \gamma_n^2 = \left( \frac{m^2}{a^2} + \frac{n^2}{b^2} \right) \pi^2$$

$$T_{mn}(+) = E_{mn} e^{-\alpha \lambda_{mn}^2 t} = E_{mn} e^{-(\frac{m^2}{a^2} + \frac{n^2}{b^2}) \pi^2 \alpha t}$$

$$\Theta = \sum_{m=0}^{\infty} \sum_{n=1}^{\infty} a_{mn} e^{-\lambda_{mn}^2 \alpha t} \cos \frac{m\pi x}{a} \sin \frac{n\pi y}{b}$$

$$F(x, y) = \sum_{m=0}^{\infty} \sum_{n=1}^{\infty} a_{mn} \sin \frac{m\pi x}{a} \sin \frac{n\pi y}{b}$$

$$a_{0n} = \frac{2}{ab} \int_0^a \int_0^b F(x, y) \sin \frac{n\pi y}{b} dx dy$$

for m > 1

$$a_{mn} = \frac{4}{ab} \int_0^a \int_0^b F(x, y) \sin \frac{m\pi x}{a} \sin \frac{n\pi y}{b} dx dy$$

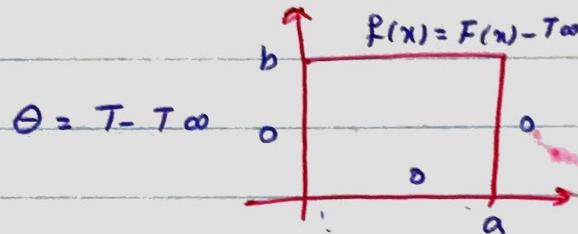
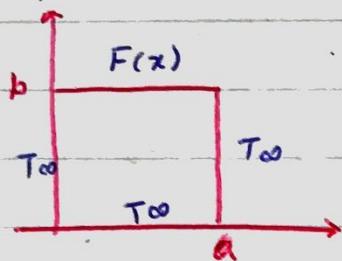
$$T = T_\infty + \sum_{m=0}^{\infty} \sum_{n=1}^{\infty} a_{mn} e^{-\lambda_{mn}^2 \alpha t} \sin \frac{m\pi x}{a} \sin \frac{n\pi y}{b}$$

$$a_{0n} = \frac{2}{ab} \int_0^a \int_0^b [F(x, y) - T_\infty] \sin \frac{n\pi y}{b} dx dy$$

$$a_{mn} = \frac{4}{ab} \int_0^a \int_0^b [F(x, y) - T_\infty] \sin \frac{m\pi x}{a} \sin \frac{n\pi y}{b} dx dy$$

ملته از در درصل سرمه دیگریں در میانه بوده. اگر با تغیر تابع سرمه مُرابیط  
صرراً هم کرد باستی سند را مسأله های میدیده به هنوز نهاده شد است به عکس این

سُل سند زیر را در تغیر ببرید



$$\frac{\partial^2 \theta}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \theta}{\partial y^2} = \frac{1}{\alpha} \cdot \frac{\partial \theta}{\partial t}$$

$$\Theta(x, y, 0) = T(x, y, 0) - T_{\infty} = G(x, y) - T_{\infty} = g(x, y)$$

$$\Theta(0, y, t) = \Theta(a, y, t) = 0$$

$$\Theta(x, 0, t) = 0$$

$$\Theta(x, b, t) = f(x)$$

حال سند را تغیر زیر تحریر کنیم

$$\Theta(x, y, t) = \Theta_1(x, y, t) + \Theta_2(x, y)$$

$$\frac{\partial^2 \theta_1}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \theta_1}{\partial y^2} = \frac{1}{\alpha} \cdot \frac{\partial \theta_1}{\partial t}$$

$$\Theta_1(0, y, 0) = g(x, y) - \Theta_2(x, y)$$

$$\Theta_1(0, y, t) = \Theta_1(a, y, t) = \Theta_1(x, 0, t) = \Theta_1(x, b, t) = 0$$

$$\frac{\partial^2 \theta_2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 \theta_2}{\partial y^2} = 0$$

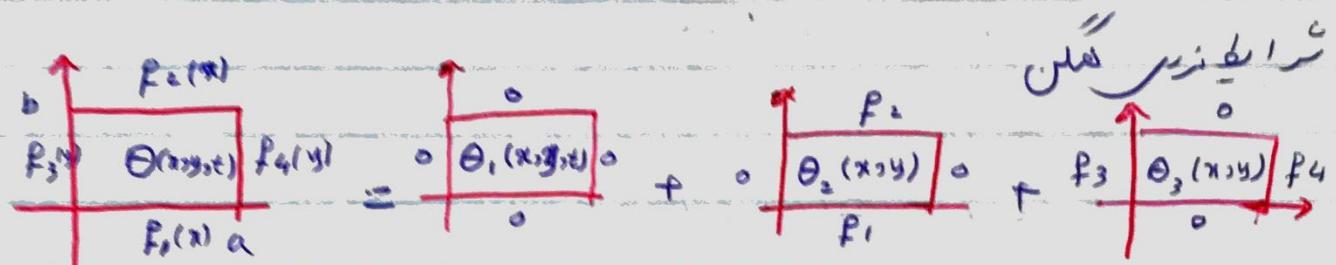
$$\theta_2(0, y) = \theta_2(a, y) = 0$$

$$\theta_2(x, 0) = 0$$

$$\theta_2(x, b) = f_2(x)$$

بارهای که نام شرایطی از نیزهان دسته باندیشان به دوش مدنی محمل کرد و پایین را

مجموع سه پاسخ کرمت نه هر زل فقط یعنی دسته و پیو تابع سان وزمان.



$$\theta = \theta_1 + \theta_2 + \theta_3$$

$$\nabla^2 \theta_1 = -\frac{1}{\alpha} \frac{\partial \theta_1}{\partial t}$$

$$\theta_1(x, y, 0) = \theta_1(x, y, a) = \theta_1(x, y, b) = g(x, y) - f_2(x, y) - f_3(x, y)$$

$$\theta_1(0, y, t) = \theta_1(a, y, t) = \theta_1(x, 0, t) = \theta_1(x, b, t) = 0$$

$$\nabla^2 \theta_2 = 0$$

$$\theta_2(0, y) = \theta_2(a, y) = 0$$

$$\theta_2(x, 0) = f_1(x)$$

$$\theta_2(x, b) = f_2(x)$$

$$\nabla^2 \theta_3 = 0$$

$$\theta_3(x, 0) = \theta_3(x, b) = 0$$

$$\theta_3(0, y) = f_3(y)$$

$$\theta_3(a, y) = f_4(y)$$

حل مسئله دلیلیتی دارای سه بُعد است،  $a$ ،  $b$  و  $c$  بر اساس

دستگاه مختصاتی که از این شکل است:  $f(x, y, z)$

$$\nabla^2 T = \frac{1}{\alpha} \frac{\partial T}{\partial t}$$

مقدارهاست:

$$\Theta = T - T^\infty$$

$$\nabla^2 \theta = \frac{1}{\alpha} \frac{\partial \theta}{\partial t}$$

$$\theta(x, y, z, 0) = f(x, y, z) - T\infty = F(x, y, z)$$

$$\theta(0, y, z, t) = \theta(a, y, z, t) = 0$$

$$\theta(x, 0, z, t) = \theta(x, b, z, t) = 0$$

$$\theta(x, y, 0, t) = \theta(x, y, c, t) = 0$$

$$\theta = \Phi(x, y, z) T(t)$$

$$T' + \alpha \lambda^2 T = 0$$

$$\nabla^2 \Phi + \lambda^2 \Phi = 0$$

$$\Phi(x, y, z) = X(x) Y(y) Z(z)$$

جامعة فرانكفورت هانوفر

$$\Phi_{\ell m n}(x, y, z) = B_\ell D_m F_n \sin \frac{\ell \pi x}{a} \sin \frac{m \pi y}{b} \sin \frac{n \pi z}{c}$$

$$T(t) = C e^{-\lambda_{\ell m n}^2 \alpha t}$$

$$\theta = \sum_{\ell=1}^{\infty} \sum_{m=1}^{\infty} \sum_{n=1}^{\infty} a_{\ell m n} e^{-\lambda_{\ell m n}^2 \alpha t} \sin \frac{\ell \pi x}{a} \sin \frac{m \pi y}{b} \sin \frac{n \pi z}{c}$$

$$a_{\ell m n} = \frac{8}{abc} \int_0^a \int_0^b \int_0^c F(x, y, z) \sin \frac{\ell \pi x}{a} \sin \frac{m \pi y}{b} \sin \frac{n \pi z}{c} dx dy dz$$

$$\lambda_{\ell m n}^2 = \left( \frac{\ell^2}{a^2} + \frac{m^2}{b^2} + \frac{n^2}{c^2} \right) \pi^2$$

حل معادله دیفرانسیل رسیم اسکالاری، استاندارد تابع و مطلوب نام

بشرط که درسته کار در دنیا  $f(r, \theta, z)$  است که در مطلع خود را  
و مقادیر آن لرزیده است  
و هر دنیا  $T_{\infty}$  است که مطلب تابع کار دنیا در استاندارد

$$\bar{\theta} = T - T_{\infty}$$

$$F(r, \theta, z) = f(r, \theta, z) - T_{\infty}$$

$$\alpha \frac{\partial \bar{\theta}}{\partial t} = \left[ \frac{\partial^2 \bar{\theta}}{\partial r^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial \bar{\theta}}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 \bar{\theta}}{\partial \theta^2} + \frac{\partial^2 \bar{\theta}}{\partial z^2} \right]$$



$$B.C.1 \quad r=0 \quad \bar{\theta} = \text{finite}$$

$$B.C.2 \quad \bar{\theta}(r_0, \theta, z, t) = 0$$

$$B.C.3 \quad \bar{\theta}(r_0, \theta, z, t) = \bar{\theta}(r_0, \theta + 2\pi, z, t)$$

$$B.C.4 \quad \frac{\partial \bar{\theta}(r_0, \theta, z, t)}{\partial \theta} = \frac{\partial \bar{\theta}(r_0, \theta + 2\pi, z, t)}{\partial \theta}$$

$$B.C.5 \quad \frac{\partial \bar{\theta}(r_0, \theta, z, t)}{\partial z} = 0$$

$$B.C.6 \quad \bar{\theta}(r_0, \theta, z, t) = 0$$

$$I.e. \quad \bar{\theta}(r, \theta, z, t) = f(r, \theta, z) T(t)$$

$$\nabla^2 \phi + \mu^2 \phi = 0$$

$$T' + \alpha \mu^2 T = 0$$

$$\Phi(r, \theta, z) = R(r) \Theta(\theta) Z(z)$$

$$\frac{R'' + \frac{1}{r} R'}{R} + \frac{1}{r^2} \frac{\Theta''}{\Theta} + \frac{z''}{z} + \mu^2 = 0$$

$$\frac{R'' + \frac{1}{r} R'}{R} + \frac{1}{r^2} \frac{\Theta''}{\Theta} = - \left( \frac{z''}{z} + \mu^2 \right) = - \lambda^2$$

$$z'' + (\mu^2 - \lambda^2) z = 0$$

$$\frac{r^2 R'' + r R'}{R} + r^2 \lambda^2 = \frac{-\Theta''}{\Theta} = \beta^2$$

$$\Theta'' + \beta^2 \Theta = 0$$

$$r^2 R'' + r R' + (\lambda^2 r^2 - \beta^2) R = 0$$

$$3, 4 \Rightarrow \beta = m \quad m = 0, 1, 2, \dots \quad \Theta = A \cos m\theta + B \sin m\theta$$

$$r^2 R'' + r R' + (\lambda^2 r^2 - m^2) R = 0$$

$$R(r) = D J_m(\lambda r) + E Y_m(\lambda r)$$

$$B.C.1 \Rightarrow E = 0$$

$$B.C.2 \Rightarrow J_m(\lambda r_0) = 0$$

~~Now consider the boundary condition at \$r\_0\$~~

$$J_m(\lambda_{mk} r_0) = 0 \quad k = 1, 2, \dots$$

$$\mu^2 - \lambda^2 = \gamma^2$$

$$z = F \cos \gamma z + C \sin \gamma z$$

$$B.C. 5 \quad C = 0$$

$$B.C. 6 \quad \cos \gamma L = 0 \quad \gamma L = \frac{(2n-1)\pi}{2} \quad n = 1, 2, \dots$$

$$\gamma_n = \frac{(2n-1)\pi}{2L} = \left(n - \frac{1}{2}\right) \frac{\pi}{L}$$

$$\mu^2 = \lambda^2 + \gamma^2$$

$$\mu_{mkn}^2 = \gamma_{mkn}^2 + \left(n - \frac{1}{2}\right)^2 \frac{\pi^2}{L^2}$$

$$z = F \cos \left(n - \frac{1}{2}\right) \frac{\pi z}{L}$$

$$T = H e^{-\mu_{mkn}^2 \alpha t} = H e^{-\left[\gamma_{mkn}^2 + \left(n - \frac{1}{2}\right)^2 \frac{\pi^2}{L^2}\right]t}$$

نیز جواب تعمیر کریں

$$\bar{\theta} = \sum_{m=0}^{\infty} \sum_{k=1}^{\infty} \sum_{n=1}^{\infty} (a_{mkn} \cos m\theta + b_{mkn} \sin m\theta) J_m(\lambda_{mkn} r) \cos \left(n - \frac{1}{2}\right) \frac{\pi z}{L} \\ \times e^{-\left[\gamma_{mkn}^2 + \left(n - \frac{1}{2}\right)^2 \frac{\pi^2}{L^2}\right]t}$$

$$f(r, \theta, z) = \sum_{m=0}^{\infty} \sum_{k=1}^{\infty} \sum_{n=1}^{\infty} (a_{mkn} \cos m\theta + b_{mkn} \sin m\theta) J_m(\lambda_{mkn} r) \cos \left(n - \frac{1}{2}\right) \frac{\pi z}{L}$$

لما نتائجها، خاصیت عمودیات را ایجاد کرد

$$a_{0kn} = \frac{2 \int_0^{r_0} \int_0^{2\pi} \int_0^L r F(r, \theta, z) J_0(\lambda_{0k} r) \cos(n - \frac{1}{2}) \frac{\pi z}{L} dr d\theta dz}{n L r_0^2 J_1^2(\lambda_{0k} r_0)}$$

$$a_{mkn} = \frac{4 \int_0^{r_0} \int_0^{2\pi} \int_0^L r F(r, \theta, z) J_m(\lambda_{mk} r) \cos m \theta \cos(n - \frac{1}{2}) \frac{\pi z}{L} dr d\theta dz}{\pi L r_0^2 J_{m+1}^2(\lambda_{mk} r_0)}$$

$$b_{mkn} = \frac{4 \int_0^{r_0} \int_0^{2\pi} \int_0^L r F(r, \theta, z) J_m(\lambda_{mk} r) \sin m \theta \cos(n - \frac{1}{2}) \frac{\pi z}{L} dr d\theta dz}{\pi L r_0^2 J_{m+1}^2(\lambda_{mk} r_0)}$$

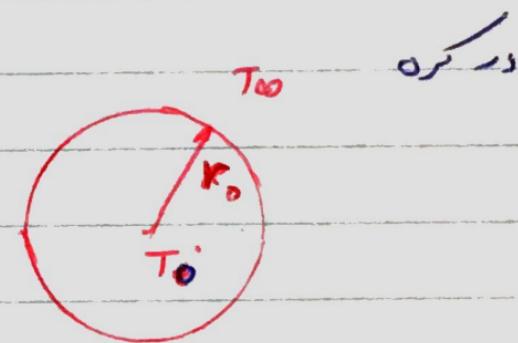
نیال، گرددار پُرتابع  $\Theta$  که در آن  $T_0$  است بطریق این در عالم باشد.

$T_0$  دارداره میزد. فرم انتال وارت زیاد است. طفوبت توزیع درجه حرارت

$$\Theta = T - T_0$$

$$\Theta_0 = T_0 - T_0$$

$$\frac{1}{\alpha} \frac{\partial \Theta}{\partial t} = \frac{1}{r^2} \frac{\partial}{\partial r} \left( r^2 \frac{\partial \Theta}{\partial r} \right)$$



$$I.C: \Theta(r=0, t) = \Theta_0 \quad (1)$$

$$B.C: \Theta(r=R, t) = 0 \quad (2) \quad \therefore \frac{\partial \Theta(r=R, t)}{\partial r} = 0$$

$$B.C: \Theta(R, t) = 0 \quad (3)$$

نیال در مکان  $R$

$$\theta(r, t) = R(r) \Pi(t)$$

$$\frac{d}{dr} \left( r^2 \frac{dR}{dr} \right) + \lambda^2 r^2 R = 0 \quad (I)$$

$$R(0) = \dot{\omega}$$

$$\frac{d\Pi}{dt} + \alpha \lambda^2 \Pi = 0 \quad (II)$$

لذلك يمكن حل معادلة (II) كالتالي

$$R(r) = A \frac{\sin \lambda r}{\lambda r} + B \frac{\cos \lambda r}{\lambda r}$$

$$B=0 \quad \text{حيث} \quad R(0) = 0$$

$$R(r) = A \frac{\sin \lambda r}{\lambda r}$$

$$\theta = A \frac{\sin \lambda r}{\lambda r} e^{-\alpha \lambda^2 t}$$

$$B.C. 2 \quad 0 = A \frac{\sin \lambda r_0}{\lambda r_0}$$

$$\sin \lambda r_0 = 0 \quad \lambda r_0 = n\pi$$

$$\lambda_n = \frac{n\pi}{r_0} \quad n=1, 2, \dots$$

حيث  $\lambda$  مخرج متر

$$\theta = \sum_{n=1}^{\infty} A_n \frac{\sin \lambda_n r}{\lambda_n r} e^{-\alpha \lambda_n^2 t}$$

I.C.

$$\theta_0 = \sum_{n=1}^{\infty} A_n \frac{2 \cdot \lambda_{nr}}{\lambda_{nr}}$$

$$r\theta_0 = \sum_{n=1}^{\infty} A_n \frac{2 \cdot \lambda_{nr}}{\lambda_n}$$

سیران فن داد کر

$$A_n = (-1)^{\frac{n+1}{2}} \theta_0$$

با برآزه سوچانی بصریت نیرو است

$$\frac{T(r, t) - T_\infty}{T_i - T_\infty} = 2 \sum_{n=1}^{\infty} (-1)^{\frac{n+1}{2}} e^{-\alpha \lambda_n^2 t} \frac{2 \cdot \lambda_{nr}}{\lambda_{nr}}$$

$$\frac{T - T_\infty}{T_i - T_\infty} = \frac{2 r_0}{\pi r} \sum_{n=1}^{\infty} \frac{(-1)^{\frac{n+1}{2}}}{n} e^{-\frac{n^2 \pi^2 \alpha t / r_0^2}{\lambda_n^2}} \frac{2 \cdot (\frac{n \pi r}{r_0})}{\lambda_n^2}$$

برای  $r < r_0$  می توانیم

$$\int_0^{r_0} \theta_0 r^2 \frac{2 \cdot \lambda_{nr}}{\lambda_{nr}} dr = A_n \int_0^{r_0} \frac{2 \cdot \lambda_{nr}}{\lambda_n^2} dr$$

$$A_n \int_0^{r_0} r^2 \Phi_n^2(r) dr = \frac{2}{n} \int_0^{r_0} r^2 \frac{2 \cdot \lambda_n^2 r}{r^2 \lambda_n^2} dr = A_n \int_0^{r_0} \frac{2 \cdot \lambda_n^2 r}{\lambda_n^2} dr$$