

# 1 Allgemeines

## 1.1 Nabla Operator $\nabla$

$$\vec{\nabla} = \left( \frac{\partial}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial}{\partial x_n} \right) \quad \vec{\nabla} \vec{V} = \sum_{i=1}^n \frac{\partial V_i}{\partial x_i}$$

# 2 Partielle Differentialgleichungen

## 2.1 Homogene lineare partielle Differentialgleichungen 1. Ordnung

1. Umstellen in Normalform:  $\sum_{i=1}^n a_i(\vec{x}) \cdot u_i = 0$ , weitere Beispiele für  $n = 2$ .
2. Charakteristische DGLs sind zu lösen:  $\dot{x}(t) = a_1(x(t), y(t)); \dot{y}(t) = a_2(x(t), y(t))$ 
  - (a) Dabei darf man alle Gleichungen z.B. durch eine andere teilen
  - (b) Hat man dies getan, erhält man z.B.  $\dot{x}(t) = 1$  und somit  $x(t) = t + c$  und  $c = 0$  ist zulässig, also  $x = t$
3. Eine der Gleichungen durch Variablen der anderen darstellen:  $y = \psi(x, C)$ , nach  $C(\vec{c})$  umstellen  $C(\vec{c}) = \phi(x, y)$
4.  $\Phi(\phi(x, y))$  mit beliebigem  $\Phi$  aus  $C^1$  ist die Lösung
5. Allgemein:  $u(\vec{x}) = \Phi(\phi_1(x), \dots, \phi_{n-1}(\vec{x}))$

## 2.2 Quasilineare partielle inhomogene Differentialgleichungen 1. Ordnung

So sieht sie aus:  $\sum_{i=1}^n a_i(\vec{x}, u) \cdot u_{x_i} = b(\vec{x}, u)$

Lösen mit erweiterter quasilinearer homogener DGL:  $\left( \sum_{i=1}^n a_i(\vec{x}, u) \cdot U_{x_i} \right) + b(\vec{x}, u) \cdot U_u = 0$  und  $U = 0$

Dann wie homogene lineare partielle Differentialgleichungen 1. Ordnung lösen.

Zum Schluss eine Basis als Funktion der anderen Basis darstellen, nach  $u$  umformen und  $\psi(\dots)$  passend aussuchen.

## 2.3 Anfangswertaufgaben

$u(\vec{x}) = \Phi(\phi_1(x), \dots, \phi_{n-1}(\vec{x}))$

Anfangsfunktion:  $u_0(s) := u(x(s), y(s))$  auf der Kurve  $c(s) := (x(s), y(s))^T$ .

## 2.4 Burgersgleichung

TODO

## 2.5 Lineare inhomogene partielle Differentialgleichungen 2. Ordnung

$$\sum_{i,j=1}^n a_{ij}(\vec{x}) u_{x_i x_j} + \sum_{i=1}^n b_i(\vec{x}) u_{x_i} + f(\vec{x}) u = g(\vec{x})$$

Für  $n = 2$  und  $\vec{x} = (x, y)$ :  $au_{xx} + 2bu_{xy} + cu_{yy} + du_x + eu_y + fu = g$

Matrix:  $\begin{pmatrix} a & b \\ b & c \end{pmatrix} TODO$

TODO typen und kriterien aufschreiben. Für  $n = 2$  immer det nehmen, ultrahyperbolisch gibts nur in höheren Dimensionen.

3 Dim:  $au_{xx} + 2bu_{xy} + 2cu_{xz} + 2du_{yz} + eu_{yy} + fu_{zz} + gu_x + hu_y + iu_z + ju = k$

$$\nabla^T \begin{pmatrix} a & b & c \\ b & e & d \\ c & d & f \end{pmatrix} \nabla u + \left( g - \nabla^T \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}, h - \nabla^T \begin{pmatrix} b \\ e \\ d \end{pmatrix}, i - \nabla^T \begin{pmatrix} c \\ d \\ f \end{pmatrix} \right) \nabla u + ju = k$$

## 3 Polarkoordination

### 3.1 Produktansatz in Polarkoordinaten

Differentialgleichungen II, K. Rothe, SoSe 2014, Theoriehinweise zu Blatt 4 6

#### Zum Produktansatz in Polarkoordinaten:

Die Laplacegleichung in kartesischen Koordinaten  $u_{xx} + u_{yy} = 0$  besitzt in Polarkoordinaten  $(x, y) = (r \cos \varphi, r \sin \varphi)$  folgende Darstellung:

$$u_{rr} + \frac{u_r}{r} + \frac{u_{\varphi\varphi}}{r^2} = 0.$$

Mit Hilfe eines Produktansatzes der Form  $u(r, \varphi) = R(r) \cdot \Phi(\varphi)$  erhält man

$$\frac{r^2 R'' + r R'}{R} = -\frac{\Phi''}{\Phi} =: \lambda$$

und damit die beiden gewöhnlichen Differentialgleichungen

$$r^2 R'' + r R' - \lambda R = 0, \quad \Phi'' + \lambda \Phi = 0.$$

Ist das zu Grunde liegende Gebiet ein Kreisring, so muss  $(\Phi(0) = \Phi(2\pi))$  gelten. Damit kommen nur  $2\pi$ -periodische Lösungen für  $\Phi(\varphi)$  in Frage ( $\lambda_k = k^2, k \in \mathbb{N}_0$ ):

$$\Phi_0(\varphi) = a_0, \quad \Phi_k(\varphi) = a_k \sin(k\varphi) + b_k \cos(k\varphi).$$

Bei der Lösung der Differentialgleichung in  $R(r)$  unterscheidet man

1.Fall:  $\lambda_0 = 0$ :

$$0 = r^2 R'' + r R' \Rightarrow R'(r) = \frac{c_0}{r} \Rightarrow R_0(r) = c_0 \ln r + d_0$$

2.Fall:  $\lambda_k = k^2 > 0$ :

Der Ansatz  $R(r) = r^\alpha$  eingesetzt in  $r^2 R'' + r R' - k^2 R = 0$  liefert

$$r^\alpha (\alpha(\alpha-1) + \alpha - k^2) = 0 \Rightarrow \alpha^2 = k^2 \Rightarrow R_k(r) = c_k r^k + d_k r^{-k}.$$

Die sich aus dem Produktansatz ergebenden Lösungen lauten also:

$$u_k(r, \varphi) = R_k(r) \cdot \Phi_k(\varphi) = \begin{cases} A_0 + B_0 \ln r, & k = 0 \\ (A_k r^k + C_k r^{-k}) \cos(k\varphi) + (B_k r^k + D_k r^{-k}) \sin(k\varphi), & k > 0 \end{cases}$$

Durch Superposition erhält man damit für  $0 < R_1 < r < R_2 < \infty$  die Lösung

$$u(r, \varphi) = A_0 + B_0 \ln r + \sum_{k=1}^{\infty} (A_k r^k + C_k r^{-k}) \cos(k\varphi) + (B_k r^k + D_k r^{-k}) \sin(k\varphi).$$

$$x = r \cos \phi, y = r \sin \phi \text{ mit } \sin(2\phi) = 2 \sin \phi \cos \phi \text{ und } \cos(3\phi) = 4 \cos^3 \phi - 3 \cos \phi$$

TODO: Herleitung kann in der Klausur uebersprungen werden. Wegkuerzen!