

3.4 Partielle Differentialgleichungen

eindimensionale Wellengleichung

$$\boxed{\rho \frac{\partial^2 \xi}{\partial t^2} = K \frac{\partial^2 \xi}{\partial x^2}} \quad (*)$$

→ partielle Dgl für das Auslenkungsfeld $\xi(x,t)$

Lösung der partiellen Dgl.: Separation der Variablen

Ansatz: $\boxed{\xi(x,t) = f(x)g(t)}$

$$\Rightarrow \frac{\partial^2 \xi}{\partial t^2} = f(x) \frac{d^2 g}{dt^2}, \quad \frac{\partial^2 \xi}{\partial x^2} = g(t) \frac{d^2 f}{dx^2} \rightarrow \text{Einsetzen in } (*)$$

$$\rightarrow \rho f(x) \frac{d^2 g}{dt^2} = K g(t) \frac{d^2 f}{dx^2} \quad \Bigg| \cdot \frac{1}{f(x)g(t)}$$

$$\underbrace{\rho \frac{1}{g(t)} \frac{d^2 g}{dt^2}}_{\text{hängt nicht von } x \text{ ab}} = \underbrace{K \frac{1}{f(x)} \frac{d^2 f}{dx^2}}_{\text{hängt nicht von } t \text{ ab}}$$

Separationskonstante

das bedeutet: beide Seiten sind unabhängig von x und t , d.h. konstant = α \downarrow

$$\Rightarrow \rho \frac{1}{g(t)} \frac{d^2 g}{dt^2} = \alpha$$

$$K \frac{1}{f(x)} \frac{d^2 f}{dx^2} = \alpha$$

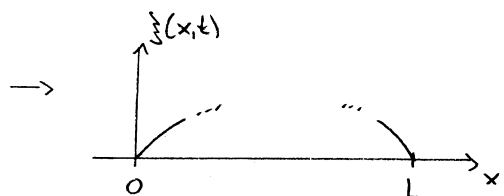
$$\text{(I)} \quad \rho \frac{d^2 g}{dt^2} - \alpha g(t) = 0$$

$$\text{(II)} \quad K \frac{d^2 f}{dx^2} - \alpha f(x) = 0$$

Zwei gewöhnliche Dgl.

↳ dasselbe α in (I) und (II)!

der 1. Schritt: Lösung von Dgl. (II) für feste Randbedingungen



$$\left. \begin{aligned} \zeta(x=0,t) &= 0 \\ \zeta(x=L,t) &= 0 \end{aligned} \right\} \text{ für alle Zeiten } t \in \mathbb{R}$$

$$\Rightarrow f(x=0) = f(x=L) = 0$$

wähle Ansatz für $f(x)$, da die Randbedingung bei $x=0$ automatisch erfüllt.

$$\rightarrow \boxed{f(x) = \sin(qx)}^{(*)} \quad q \in \mathbb{R}$$

die möglichen q -Werte ergeben sich aus: $f(L) = 0$

$$\rightarrow \sin(qL) = 0 \rightarrow qL = n\pi \quad \text{mit } n \in \mathbb{Z}$$

auch hier: \cdot $n=0$ ergibt nur die triviale Lösung $\zeta(x,t) = 0$

\cdot n und $-n$ ergeben dieselben Lösungen.

$$\Rightarrow \boxed{q_n = \frac{n\pi}{L}} \quad n = 1, 2, \dots, \infty \quad \rightarrow f_n(x) = \sin(q_n x)$$

Einsetzen von $(*)$ in (II) ergibt $-q^2 k \sin(qx) - \alpha \sin(qx) = 0$

$$\rightarrow \alpha = -kq^2 \quad \boxed{\alpha_n = -kq_n^2 = -k \left(\frac{n\pi}{L}\right)^2}$$

jetzt zu Dgl. (I):

$$\rho \frac{d^2 g}{dt^2} + k \left(\frac{n\pi}{L}\right)^2 g(t) = 0$$

allgemeine Lösung für gegebenes n : $g_n(t) = a_n \sin(\omega_n t) + b_n \cos(\omega_n t)$

$$\text{mit } \rho \omega_n^2 = k \left(\frac{n\pi}{L}\right)^2 \quad \Rightarrow \quad \boxed{\omega_n = \sqrt{\frac{k}{\rho}} \frac{n\pi}{L}}$$

damit ergeben sich die folgenden Lösungen der partiellen Dgl:

$$\zeta_n(x,t) = f_n(x) g_n(t) = \sin(q_n x) \left[a_n \sin(\omega_n t) + b_n \cos(\omega_n t) \right]$$

jede Linearkombination einer linearen, homogenen, partiellen Dgl. ist ebenfalls eine Lösung von Lösungen.

$$\Rightarrow \text{allgemeine Lösung: } \boxed{\begin{aligned} \zeta(x,t) &= \sum_{n=1}^{\infty} f_n(x) g_n(t) \\ &= \sum_{n=1}^{\infty} \sin\left(\frac{n\pi}{L} x\right) \left[a_n \sin\left(\sqrt{\frac{k}{\rho}} \frac{n\pi}{L} t\right) + b_n \cos\left(\sqrt{\frac{k}{\rho}} \frac{n\pi}{L} t\right) \right] \end{aligned}} \quad (*)$$

mit a_n, b_n festgelegt durch die Anfangsbedingungen