

Teorem 2:

$$\begin{aligned} \frac{d}{dx} \left[p(x) \frac{dy}{dx} \right] + q(x)y &= 0 & \alpha < x < \beta \\ B_1 y = -l_1 y'(\alpha) + h_1 y(\alpha) &= 0 \\ B_2 y = l_2 y'(\beta) + h_2 y(\beta) &= 0 \end{aligned} \quad \left. \right\} \quad (2g)$$

homojen sistemi sadece asıkâr çözümü sahip ise $u(x)$ ve $v(x)$ bu sistemin lineer bağımsız çözümleri olmak üzere (27) ile verilen sınır şartlarını sağlayan, (26) problemin Green fonksiyonu, A ve C bulunması gereken sabitler olmak üzere

$$g(x; T) = Au(x) + Cv(x) + \frac{1}{J(u, v)} [u(x)v(T)H(T-x) + u(T)v(x)H(x-T)] \quad (30)$$

şeklinde tel olarak ifade edilir.

İSPAT: $Ly=0$ dif. denkleminin sürekli ve türev sahip iki çözümü $u(x)$ ve $v(x)$ olsun.

u ve v fonksiyonları Green fonksiyonu için verilen 3. özelliğe göre $g(x; T)$ fonksiyonunu

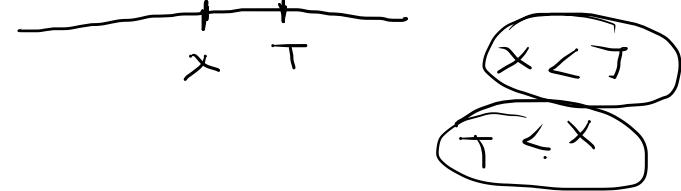
$$g(x; T) = \begin{cases} Eu(x) + Bv(x) & \alpha \leq x < T \\ F u(x) + Dv(x) & T \leq x \leq \beta \end{cases}$$

$$g'(x; T) = \begin{cases} Eu' + Bv' & \alpha \leq x < T \\ Fu' + Dv' & T \leq x \leq \beta \end{cases}$$

şeklinde ifade etmenizi sağlar.

$$\mathbb{E}u(\tau) + \mathcal{B}v(\tau) = \mathbb{F}u(\tau) + \mathcal{D}v(\tau) \quad (\text{1. özellikten})$$

$$\mathbb{F}u'(\tau) + \mathcal{D}v'(\tau) - \mathbb{E}u'(\tau) - \mathcal{B}v'(\tau) = \frac{1}{\rho(\tau)}$$



$$v'(\tau) / \mathcal{B}v(\tau) - \mathbb{F}u(\tau) = \mathcal{D}v(\tau) - \mathbb{E}u(\tau)$$

$$v(\tau) / \mathbb{F}u'(\tau) - \mathcal{B}v'(\tau) = \frac{1}{\rho(\tau)} + \mathbb{E}u'(\tau) - \mathcal{D}v'(\tau)$$

$$\mathbb{F}[u'(\tau)v(\tau) - v'(\tau)u(\tau)] = \mathbb{E}[u'(\tau)v(\tau) - v'(\tau)u(\tau)] + \frac{v(\tau)}{\rho(\tau)}$$

$$\mathcal{J}(u, v) = \rho(\tau) \cdot [uv' - v'u']$$

$$\mathbb{F} = \mathbb{E} + \frac{v(\tau)}{-\mathcal{J}(u, v)} = \mathbb{E} - \frac{v(\tau)}{\mathcal{J}(u, v)}$$

$$\mathcal{B}v(\tau) - \left[\mathbb{E} - \frac{v(\tau)}{\rho(\tau)\mathcal{J}(u, v)} \right] u(\tau) = \mathcal{D}v(\tau) - \mathbb{E}u(\tau)$$

$$\mathcal{B}v(\tau) = \mathcal{D}v(\tau) - \frac{u(\tau)v(\tau)}{\mathcal{J}(u, v)} \Rightarrow \mathcal{B} = \mathcal{D} - \frac{u(\tau)}{\mathcal{J}(u, v)}.$$

$$g(x; \tau) = \begin{cases} Eu(x) + \left[D - \frac{u(\tau)}{\mathbb{J}(u, v)} \right] v(x) & \alpha \leq x \leq \tau \\ \left[E - \frac{v(\tau)}{\mathbb{J}(u, v)} \right] \cdot u(x) + D v(x) & \tau \leq x \leq \beta \end{cases}$$

$$= \begin{cases} Eu(x) + D v(x) - \frac{v(x), u(\tau)}{\mathbb{J}(u, v)} & \alpha \leq x \leq \tau \\ Eu(x) + D v(x) - \frac{v(\tau) u(x)}{\mathbb{J}(u, v)} & \tau \leq x \leq \beta \end{cases}$$

$$= Eu(x) + D v(x) - \frac{1}{\mathbb{J}(u, v)} \left[v(x) u(\tau) - H(\tau - x) + v(\tau) u(x) + H(x - \tau) \right]$$

$$= Eu(x) + D v(x) - \frac{1}{\mathbb{J}(u, v)} \left[u(\tau) v(x) \left[1 - H(x - \tau) \right] + v(\tau) u(x) \cdot \left[1 - H(\tau - x) \right] \right]$$

$$= Eu(x) - \frac{u(x) v(\tau)}{\mathbb{J}(u, v)} + D v(x) - \frac{u(\tau) v(x)}{\mathbb{J}(u, v)} + \frac{1}{\mathbb{J}(u, v)} \left[u(x) v(\tau) H(\tau - x) + u(\tau) v(x) H(x - \tau) \right]$$

$$= \underbrace{\left[E - \frac{v(\tau)}{\mathbb{J}(u, v)} \right]}_{A} u(x) + \underbrace{\left[D - \frac{u(\tau)}{\mathbb{J}(u, v)} \right]}_{C} v(x) + \frac{1}{\mathbb{J}(u, v)} \left[u(x) v(\tau) H(\tau - x) + u(\tau) v(x) H(x - \tau) \right]$$

$$H(x - x_0) = \begin{cases} 1 & x > x_0 \\ 0 & x < x_0 \end{cases}$$

$$1 - H(x - x_0) = \begin{cases} 0 & x > x_0 \\ 1 & x < x_0 \end{cases}$$

$$r = \frac{1}{\sqrt{uv}} [u(x)v(\tau) + v(\tau-x) + u(\tau)v(x) + v(x-\tau)] \text{ olmırse,}$$

$$B_1 g = AB_1 u + CB_1 v + B_1 r = 0$$

$$B_2 g = AB_2 u + CB_2 v + B_2 r = 0$$

olaraktır.

$$AB_1 u + CB_1 v = -B_1 r$$

$$AB_2 u + CB_2 v = -B_2 r$$

$$\begin{vmatrix} B_1 u & B_1 v \\ B_2 u & B_2 v \end{vmatrix} \neq 0$$

$$\begin{vmatrix} B_1 u & B_1 v \\ B_2 u & B_2 v \end{vmatrix} = 0 \Rightarrow B_1 u = \lambda B_1 v, \quad B_2 u = \lambda B_2 v$$

$$B_1(u - \lambda v) = 0 \quad B_2(u - \lambda v) = 0$$

Sonuç olarak; hougen sınırlı deper problemiin ancak ve ancak lineer bağımlı çözümleri varsa problem $u - \lambda v$ açık olmayan çözümüne sahip olacaktır.

Teorem 3.

(29) homojen sistemi sadece apikar çözüme sahip ve sınır şartları karışık olmadığından sistemin lineer bağımsız u ve v çözümleri; sınır şartlarını sağlıyorsa (26) problemi için Green fonksiyonu

$$g(x; T) = \frac{1}{J(u, v)} [u(x)v(T) H(T-x) + u(T)v(x) H(x-T)] \quad (31)$$

şeklinde tek törli belirlenir.

$$Lg = 0$$

$$B_1 u = 0 = B_2 u = B_2 v = B_1 v$$

$$B_1 g = A \underbrace{B_1 u}_{=0} + C \underbrace{B_1 v}_{=0} - B_1 r = 0$$

$$B_1 g = B_1 r$$

$$B_2 g = A B_2 u + C B_2 v - B_2 r = 0$$

$$B_2 g = B_2 r$$

$$\left. \begin{array}{l} \\ \\ \\ \end{array} \right\} g = r$$

~~ÖR~~ $-2y'' = f(x) \quad 0 < x < L$

 $y(0) = y(L) = 0$

$\left. \begin{array}{l} \\ \end{array} \right\}$ probleminin Green fonksiyonunu (31) bəzi təsisiylə bulunuz.

$-2y'' = 0 \Rightarrow y'' = 0 \Rightarrow r^2 = 0 \Rightarrow r_{1,2} = 0$

$$y = \begin{cases} Ax + B & 0 \leq x < T \\ Cx + D & T < x \leq L \end{cases}$$

$y(0) = 0 \Rightarrow A \cdot 0 + B = 0 \quad B = 0 \Rightarrow y = Ax \quad A = 1, \quad C = -1$

$y(L) = 0 \Rightarrow CL + D = 0 \quad D = -CL \Rightarrow y = -C(L-x)$

$u(x) = x \quad v(x) = (L-x) \quad u' = 1 \quad v' = -1$

$J(u, v) = -2 [x \cdot (-1) - (L-x)]$

$= -2L$

$$g(x; T) = \frac{1}{-2L} \left[x \cdot (L-T) \underbrace{H(T-x)}_{\begin{cases} 1 & T > x \\ 0 & T \leq x \end{cases}} + T(L-x)H(x-T) \right] = \frac{1}{2L} \begin{cases} x(L-T) & 0 \leq x \leq T \\ T(L-x) & T \leq x \leq L \end{cases}$$

~~05~~

$$y'' + 4y = f(x) \quad \alpha < x < \beta$$

$$y(\alpha) = m_1$$

$$y'(\beta) = m_2$$

Sınırlı değer problemiin Green fonksiyonunu bulunuz.

$$\left. \begin{array}{l} y'' + 4y = 0 \\ y(\alpha) = 0 \\ y'(\beta) = 0 \end{array} \right\} \quad y'' + 4y = 0 \Rightarrow r^2 + 4 = 0 \Rightarrow r_{1,2} = \pm 2i$$

$$y = A \cos 2x + B \sin 2x$$

$$y = \begin{cases} A \cos 2x + B \sin 2x & \alpha < x < \tau \\ C \cos 2x + D \sin 2x & \tau < x < \beta \end{cases}$$

Veya

$$y = \begin{cases} B_1 \sin 2(x+\theta) & \alpha < x < \tau \\ C_1 \cos 2(x+\theta) & \tau < x < \beta \end{cases}$$

$$y = \begin{cases} 2B_1 \cos 2(x+\theta) & \alpha < x < \tau \\ -2C_1 \sin 2(x+\theta) & \tau < x < \beta \end{cases}$$

$$y(\alpha) = 0$$

$$B_1 \sin 2(\alpha+\theta) = 0 \Rightarrow \sin 2(\alpha+\theta) = 0$$

$$\Rightarrow 2\alpha + 2\theta = 0$$

$$y'(\beta) = 0 \Rightarrow -2C_1 \sin 2(\beta+\theta) = 0$$

$$2(\beta+\theta) = 0$$

$$\theta = -\beta$$

$$y = \begin{cases} B_1 \sin 2(x-\alpha) & \alpha \leq x < T \\ C_1 \cos 2(x-\beta) & T < x \leq \beta \end{cases}$$

$$B_1 = C_1 = 1 \text{ alir sahj} \quad u(x) = \sin 2(x-\alpha) \quad u(\alpha) = 0 \quad u' = 2 \cos 2(x-\alpha)$$

$$v(x) = \cos 2(x-\beta) \quad v'(\beta) = 0 \quad v' = -2 \sin 2(x-\beta)$$

$$\sqrt{u^2 + v^2} = \sqrt{[\sin 2(x-\alpha), (-2) \cdot \sin 2(x-\beta)] \cdot [\cos 2(x-\beta), 2 \cos 2(x-\alpha)]}$$

$$= -2 [\sin 2(x-\alpha) \sin 2(x-\beta) + \cos 2(x-\alpha) \cos 2(x-\beta)]$$

$$= -2 \cos [2x - 2\alpha - 2x + 2\beta]$$

$$= -2 \cos 2(\beta - \alpha)$$

$$g(x; T) = \frac{1}{\sqrt{u^2 + v^2}} [u(x)v(T)H(T-x) + u(T)v(x)H(x-T)]$$

$$= \frac{-1}{2 \cos 2(\beta - \alpha)} [\sin 2(x-\alpha) \cdot \cos 2(T-\beta) H(T-x) + \sin 2(T-\alpha) \cos 2(x-\beta) H(x-T)]$$

Teorem 4

$$g(x; \tau),$$

$$\left. \begin{array}{l} \frac{d}{dx} \left[p(x) \frac{dy}{dx} \right] + q(x)y = f(x) \\ \alpha \leq x \leq \beta \\ B_1 y = 0 \\ B_2 y = 0 \end{array} \right\} \quad (32)$$

Sınırlı değer problemi için Green fonksiyonu olmak üzere (32) probleminin çözümü

$$y(x) = \int_{\alpha}^{\beta} g(x; \tau) F(\tau) d\tau \quad (33)$$

$$Lg = f(x-\tau)$$

$$B_1 g = 0$$

$$B_2 g = 0$$

$$L : \frac{d}{dx} \left[p(x) \frac{dy}{dx} \right] + q$$

dir.

İspat:

$$Ly = f(x)$$

$$\begin{aligned} Ly &= L \left[\int_{\alpha}^{\beta} g(x; \tau) F(\tau) d\tau \right] \\ &= \int_{\alpha}^{\beta} Lg(x; \tau) F(\tau) d\tau = \int_{\alpha}^{\beta} f(x-\tau) F(\tau) d\tau \\ x = \tau \quad dx &\approx d\tau \quad = \int_{\alpha}^{\beta} f(\tau-x) F(x) dx = F(x) \end{aligned}$$

$\int_{\alpha}^{\beta} g(x; T) F(T) dT$ x-ekseninin dT aralığı üzerindeki $F(x)$ kaynağının $F(T) dT$ kısımına uygulanan etkidir. $F(x)$ kaynapı aralık üzerinde deplidiginda; kaynak x_j noktalarında; F_j büyüklüklerinin n tanesi ile oluşturulmak üzere $F(x)$ kaynapı ile toplanarak (32) probleminin çözümü

$$\begin{aligned} y(x) &= \int_{\alpha}^{\beta} g(x; T) \left[F(T) + \sum_{j=1}^n F_j \delta(T - x_j) \right] dT \\ &= \int_{\alpha}^{\beta} g(x; T) F(T) dT + \sum_{j=1}^n F_j g(x; x_j) \quad (34) \end{aligned}$$

Teoreme 5:

L operatörü (32) probleminin diferansiyel op. olmak üzere $v(x; T)$, $Lv(x; T) = \delta(x-T)$ denklemini sağlıyorsa yani bu denklemin bir çözümü ise ve $u(x)$ 'de ikinci tanei parçalı sürekli olan bir fonk. ise

$$\int_{\alpha}^{\beta} (uLv - vLu) dx = \left[p(x) \cdot (uv' - vu') \right]_{\alpha}^{\beta} \quad (35)$$

Teoreme 6:

L operatörü (32) probleminin dif. op. olsun. u ve v . $Lu = \delta(x-T)$ $Lv = \delta(x-S)$ olsunsa

$$\int_{\alpha}^{\beta} (u L v - v L u) dx = \left\{ p(x) [uv' - vu'] \right\}_{\alpha}^{\beta} \quad (36)$$

Teorem 7.

Sınır şartları karışık olsun ya da olmasın (32) problemi için Green fonksiyonu simetrik'tir.

$$g(x; \tau) = g(\tau, x) \quad (37)$$