

УДК 517.9

Сікора Д. – ст. гр. КА-21

Тернопільський національний технічний університет імені Івана Пулюя

РОЗВ'ЯЗАННЯ ДИФЕРЕНЦІАЛЬНИХ РІВНЯНЬ ГІПЕРБОЛІЧНОГО ТИПУ ЗАСОБАМИ MATHCAD

Науковий керівник: Габрусев Г. В.

Sikora D.

Ternopil Ivan Pul'uj National Technical University

THE SOLUTIONS OF HYPERBOLIC PARTIAL DIFFERENTIAL EQUATIONS BY DINT OF MATHCAD

Supervisor: Habrusiev H. V.

Ключові слова: диференціальні рівняння гіперболічного типу, частинні похідні.

Keywords: hyperbolic differential equations, partial derivative.

Продемонструємо розв'язання диференціальних рівнянь в частинних похідних у середовищі *Mathcad* на прикладі задачі про вільні коливання струни.

Нехай маємо струну довжиною L , що закріплена на кінцях. Припустимо, що її початкове відхилення описується функцією

$$\varphi(x) = \begin{cases} 0, & 0 \leq x < c; \\ u_0 \frac{x-c}{c}, & c \leq x < 2c; \\ u_0 \frac{3c-x}{c}, & 2c \leq x \leq 3c; \\ 0, & x > 3c, \end{cases} \quad (1)$$

c – масштабний параметр, u_0 – максимальне відхилення струни.

Як відомо, поведінка такої струни визначається хвильовим рівнянням

$$\frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = \frac{T}{\rho} \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}, \quad (1)$$

де T – сила натягу струни, ρ – її лінійна густина. Відношення $\frac{T}{\rho}$ позначимо a^2 .

Граничні умови поставленої задачі матимуть вигляд

$$u(0,t) = 0, \quad u(L,t) = 0.$$

Початкові умови задачі є такими

$$u(x,0) = \varphi(x), \quad u_t(x,0) = 0.$$

Проведемо розв'язання поставленої задачі математичної фізики засобами системи автоматизованого проектування *Mathcad*. Співвідношення (1) є диференціальним рівнянням гіперболічного типу. Для розв'язання рівнянь такого типу у середовищі *Mathcad* можна використовувати вбудовану функцію *Pdesolve*.

Виберемо наступні значення вхідних параметрів

$$u_0 = 1; \quad c = 0.1; \quad L = 2.$$

Будемо шукати профіль струни у моменти часу, що кратні $t_0 = 0.2$. При використанні функції *Pdesolve* потрібно вказувати діапазон зміни як по координаті x , так і по часу t . Діапазон зміни x задається умовою задачі $0 \leq x \leq L$. У якості діапазону зміни t виберемо $0 \leq t \leq T$, де $T = 10t_0$.

На можливість застосування функції *Pdesolve* накладаються деякі обмеження в середовищі *Mathcad*. Зокрема вона може застосовуватись лише до першої похідної по часу. Тому ввівши нову функцію $w(x, t)$ рівняння (1) зведемо до системи

$$\begin{cases} u_t(x, t) = w(x, t); \\ w_t(x, t) = a^2 u_{xx}(x, t). \end{cases}$$

При цьому граничні умови не зміняться, а початкові умови матимуть вигляд

$$u(x, 0) = \varphi(x), \quad w(x, 0) = 0.$$

```

Присвоюємо значення вхідним параметрам      u0 := 1   a := 1   c := 0.1   L := 2   t0 := 0.05   T := 10*t0
Функція, що описує початкове відхилення струни
φ(x) :=  $\begin{cases} u_0 \frac{x-c}{c} & \text{if } x \geq c \wedge x < 2c \\ u_0 \frac{3c-x}{c} & \text{if } x \geq 2c \wedge x \leq 3c \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases}$ 
Given
Задаємо початкові умови      w(x,0) = 0      u(x,0) = φ(x)
Задаємо граничні умови      u(0,t) = 0      u(L,t) = 0
u_t(x,t) = w(x,t)
w_t(x,t) = a^2 * u_xx(x,t)
(u
w) := Pdesolve  $\left[ \begin{pmatrix} u \\ w \end{pmatrix}, x, \begin{pmatrix} 0 \\ L \end{pmatrix}, t, \begin{pmatrix} 0 \\ T \end{pmatrix}, 100, 100 \right]$ 
    
```

Рис. 1. Лістинг програми системи автоматизованого проектування Mathcad.

Результат виконання програми, наведеної на рис.1 продемонстровано на рис.2, де зображено профілі струни у моменти часу: $t = 0$ – крива 1, $t = 2t_0$ – крива 2, $t = 4t_0$ – крива 3 та $t = 6t_0$ – крива 4.

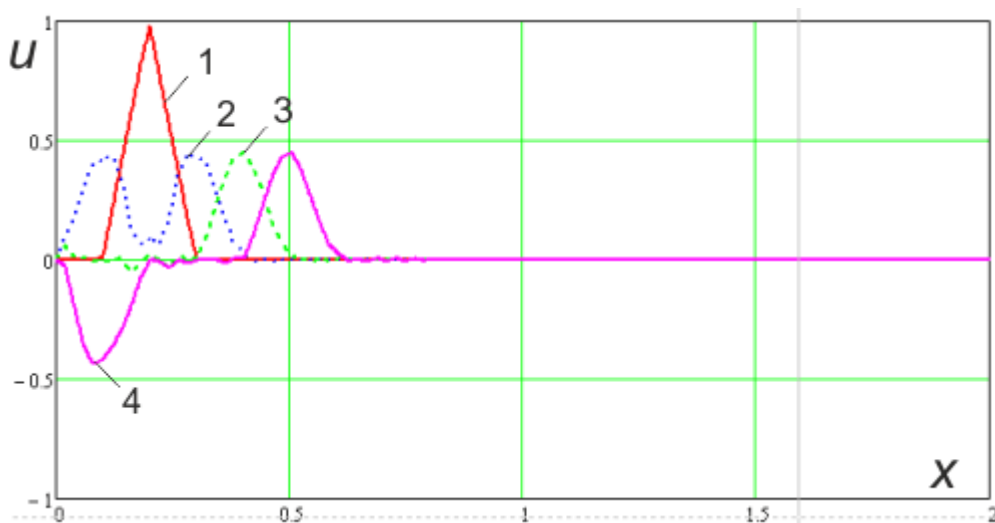


Рис. 2. Профілі струни для різних моментів часу.