

$$= \frac{\pi}{4} \left[ -\frac{\cos(x-t+2\beta)}{2} + \cos(\beta+t) \right]_0^{\pi}$$

$$K_3(x,t) = \frac{\pi^2}{4} K_1(x,t) = \frac{\pi^2}{2^2} K_1(x,t)$$

$$K_4(x,t) = \frac{\pi^2}{4} K_2(x,t) = \frac{\pi^2}{2^2} K_2(x,t)$$

$$K_5(x,t) = \frac{\pi^4}{2^4} K_1(x,t)$$

- المحاضرة الخامسة :

- النواة الجارية :

المجال المام :

$$K_1(x,t) + \lambda K_2(x,t) + \lambda^2 K_3(x,t) + \lambda^3 K_4(x,t) + \lambda^4 K_5(x,t) + \dots + \lambda^{m-1} K_m(x,t), \dots = R(x,t, \lambda)$$

متسلسلة جيفر متناهية و  $\lambda$

$R$  يتسبب بالنواة الجارية  $K(x,t)$  وهي تقبل بالتبديل

نظم أوف :

$$K_m(x,t) = \int_a^b K_{m-1}(x,\beta) K_1(\beta,t) d\beta$$

لتحقيق متناهي متماثلين :

$$|K_m(x,t)|^2 \leq \int_a^b |K_{m-1}(x,\beta)|^2 d\beta \cdot \int_a^b |K_1(\beta,t)|^2 d\beta$$

نقطة:

$$\text{let: } C_0^2 = \sup_t \int_a^b |K_1(\beta,t)|^2 d\beta$$

$$C_{m-1} = \sup_t \int_a^b |K_{m-1}(x,\beta)|^2 d\beta$$



استنتاج صيغة الحل للمعادلة التكاملية باستخدام النواة الخالية:

$$R(x, t, \lambda) = K_1(x, t) + \lambda K_2(x, t) + \lambda^2 K_3(x, t) + \dots + \lambda^{m-1} K_m(x, t)$$

حيث:

\$K\_1(\beta, x)\$ = صيغة طرف المعادلة

$$R(x, t, \lambda) \cdot K_1(\beta, x) = K_1(\beta, x)K_1(x, t) + \lambda K_2(x, t)K_1(\beta, x) + \lambda^2 K_3(x, t)K_1(\beta, x) + \dots + \lambda^{m-1} K_m(x, t)K_1(\beta, x)$$

ناتج التفاضل = \$x\$

$$\int_a^b K_1(\beta, x) R(x, t, \lambda) dx = \int_a^b K_1(x, t) K_1(\beta, x) dx + \lambda \int_a^b K_2(x, t) K_1(\beta, x) dx + \lambda^2 \int_a^b K_3(x, t) K_1(\beta, x) dx + \dots + \lambda^{m-1} \int_a^b K_m(x, t) K_1(\beta, x) dx$$

\$x\$ = جميع الحدود

$$= \lambda K_2(\beta, t) + \lambda^2 K_3(\beta, t) + \lambda^3 K_4(\beta, t) + \dots + \lambda^{m-1} K_m(\beta, t) + \lambda^m K_{m+1}(\beta, t)$$

$$\Rightarrow R(\beta, t, \lambda) = K_1(\beta, t) + \lambda \int_a^b K_1(\beta, x) R(x, t, \lambda) dx$$

$$R(x, t, \lambda) = K(x, t) + \lambda \int_a^b K(x, \beta) R(\beta, t, \lambda) d\beta$$

هذه تسمى معادلة تكاملية من نوع فريدولم من الدرجة الأولى

والآن سنبداً سابه نبيك ابراء نفس الطريقة لنبرهن:

$$R(x, t, \lambda) = k(x, t) + \lambda \int_a^b K(\beta, t) R(x, \beta, \lambda) d\beta$$

صقلنا في صيغة اخرى من نمط معادله فريدهولوم

استنتاج صيغة الحل باستخدام البداة الحالة:

لنكن لدينا معادله فريدهولوم التكميلية:

$$\psi(x) = h(x) + \lambda \int_a^b K(x, t) \psi(t) dt$$

(or)

$$(*) \frac{\psi(x) - h(x)}{\lambda} = \int_a^b K(x, t) \psi(t) dt$$

باستخدام الصيغة الاعلى:

we have:  $R(x, t, \lambda) = k(x, t) + \lambda \int_a^b K(\beta, t) R(x, \beta, \lambda) d\beta$

$$K(x, t) - R(x, t, \lambda) - \lambda \int_a^b K(\beta, t) R(x, \beta, \lambda) d\beta \quad (**)$$

نضرب في (\*)

$$\frac{\psi(x) - h(x)}{\lambda} = \int_a^b [R(x, t, \lambda) - \lambda \int_a^b K(\beta, t) R(x, \beta, \lambda) d\beta] \psi(t) dt$$

نفاك الا تولى

$$= \int_a^b R(x, t, \lambda) \psi(t) dt - \lambda \int_a^b \int_a^b K(\beta, t) R(x, \beta, \lambda) \psi(t) d\beta dt$$

$$= \int_a^b R(x, t, \lambda) \psi(t) dt - \lambda \int_a^b R(x, \beta, \lambda) \int_a^b K(\beta, t) \psi(t) dt d\beta$$

الاستفادة من (\*\*)

$$\frac{\psi(x) - h(x)}{\lambda} = \int_a^b R(x, t, \lambda) \psi(t) dt - \lambda \int_a^b R(x, \beta, \lambda) \left[ \frac{\psi(\beta) - h(\beta)}{\lambda} \right] d\beta$$

نفاك الا تولى

$$= \int_a^b R(x, t, \lambda) \psi(t) dt - \int_a^b R(x, \beta, \lambda) \psi(\beta) d\beta + \int_a^b R(x, \beta, \lambda) h(\beta) d\beta$$

نبدل كل t بـ \beta

$$\int_a^b R(x, \beta, \lambda) \psi(\beta) d\beta - \int_a^b R(x, \beta, \lambda) \psi(\beta) d\beta + \int_a^b R(x, \beta, \lambda) h(\beta) d\beta$$

$$= \int_a^b R(x, \beta, \lambda) h(\beta) d\beta$$

$$\frac{\psi(x) - h(x)}{\lambda} = \int_a^b R(x, \beta, \lambda) h(\beta) d\beta$$

منه يمكن كتابة  $\psi(x)$  هكذا:

$$\psi(x) = h(x) + \lambda \int_a^b R(x, \beta, \lambda) h(\beta) d\beta$$

بذلك  $\beta$  يتبدل بـ  $t$ :

$$\psi(x) = h(x) + \lambda \int_a^b R(x, t, \lambda) h(t) dt$$

في الحالة التي يكون فيها  $\lambda = 1$

مثال:

في الحالة التي يكون فيها  $\lambda = 1$  يكون لدينا:

$$\psi(x) = h(x) + \lambda \int_a^b x \cdot t \psi(t) dt$$

الحل: نوجد التوزيع المتكرر:

$$k_1(x, t) = k(x, t) = x \cdot t$$

$$k_2(x, t) = \int_a^b k_1(x, \beta) k_1(\beta, t) d\beta = \int_0^1 x \cdot t \cdot \beta^2 d\beta = \frac{x \cdot t}{3} [\beta^3]_0^1$$

$$k_2(x, t) = \frac{1}{3} x \cdot t$$

$$k_3(x, t) = \int_a^b k_2(x, \beta) k_1(\beta, t) d\beta$$

$$= \frac{1}{3} \int_0^1 (x \cdot \beta) (\beta \cdot t) d\beta$$

$$= \frac{1}{3 \cdot 3} x \cdot t [\beta^3]_0^1$$

$$k_3(x, t) = \frac{1}{3^2} x \cdot t$$

$$K_m(x, t) = \frac{1}{3^{m-1}} x \cdot t$$

$$R(x, t, \lambda) = K_1(x, t) + \lambda K_2(x, t) + \lambda^2 K_3(x, t) + \dots$$

$$= x \cdot t + \frac{\lambda}{3} x \cdot t + \frac{\lambda^2}{3^2} x \cdot t + \frac{\lambda^3}{3^3} x \cdot t + \dots + \frac{\lambda^m}{3^m} x \cdot t$$

$$= \sum_{m=1}^{\infty} \lambda^{m-1} K_m(x, t)$$

$$= \sum_{m=1}^{\infty} \lambda^{m-1} \frac{1}{3^{m-1}} x \cdot t$$

$$= x \cdot t \sum_{m=1}^{\infty} \left(\frac{\lambda}{3}\right)^{m-1} = x \cdot t \left(\frac{1}{1 - \frac{\lambda}{3}}\right)$$

$$= x \cdot t \left(\frac{3}{3-\lambda}\right) = \frac{3 \cdot x \cdot t}{3-\lambda} \quad (|\lambda| < 3)$$

$$\psi(x) = h(x) + \lambda \int_0^1 R(x, t, \lambda) h(t) dt$$

$$\psi(x) = h(x) + \lambda \int_0^1 \frac{3 \cdot x \cdot t}{3-\lambda} h(t) dt$$

$$h(x) = x \quad \text{given}$$

$$\psi(x) = x + \lambda \int_0^1 \frac{3 \cdot x \cdot t}{3-\lambda} t dt$$

$$= x + \frac{3\lambda x}{3-\lambda} \int_0^1 t^2 dt$$

$$\psi(x) = x + \frac{\lambda x}{3-\lambda}$$

$$\psi(x) = \cos 2x + \int_0^{2\pi} \sin x \cdot \cos t \psi(t) dt \quad \text{: دالة}$$

$$K_1(x, t) = k(x, t) = \sin x \cdot \cos t$$

$$K_2(x, t) = \int_0^{2\pi} (\sin x \cdot \cos \beta) (\sin \beta \cdot \cos t) d\beta$$

$$= \frac{1}{2} \sin x \cdot \cos t \int_0^{2\pi} \sin 2\beta d\beta$$

$$= \frac{1}{2} \sin x \cdot \cos t \left[ -\frac{\cos 2\beta}{2} \right]_0^{2\pi} = 0$$

$$\Rightarrow K_2(x, t) = 0$$

$$K_3 = 0$$

$$K_m = 0$$

$$R(x, t, \lambda) = \sin x \cdot \cos t$$

$$\psi(x) = \cos 2x + \int_0^{2\pi} \frac{\sin x \cdot \cos t \cdot \cos t}{2\pi} dt$$

$$\psi(x) = \cos 2x$$

$$\psi(x) = 1 + \lambda \int_0^{\pi} \sin(x+t) \psi(t) dt \quad \text{: دالة}$$

(4) ايجاد دالة

$$R = \sin(x+t) + \lambda \frac{\pi}{2} \cos(x-t) + \lambda^2 \frac{\pi^2}{2} \sin(x+t)$$

$$+ \frac{\lambda^3 \pi^3}{2^3} \cos(x-t) + \dots$$

الدالة cos والـ sin

$$R = \sin(x+t) \left\{ [1] + \left[ \left( \frac{\lambda \pi}{2} \right)^2 \right]^1 + \left[ \left( \frac{\lambda \pi}{2} \right)^2 \right]^2 + \left[ \left( \frac{\lambda \pi}{2} \right)^2 \right]^3 + \dots \right\}$$

$$+ \cos(x-t) \left\{ \left[ \frac{\lambda\pi}{2} \right]^1 + \left[ \frac{\lambda\pi}{2} \right]^3 + \left[ \frac{\lambda\pi}{2} \right]^5 + \dots \right\}$$

$$= \sin(x+t) \frac{1}{1 - \frac{\lambda^2\pi^2}{4}} + \cos(x-t) \frac{\frac{\pi\lambda}{2}}{1 - \frac{\lambda^2\pi^2}{4}}$$

$$R = \frac{4\lambda \sin(x+t) + 2\lambda\pi \cos(x-t)}{4 - \lambda^2\pi^2}$$

$$|\lambda^2| < \frac{4}{\pi^2}$$

$$\psi(x) = h(x) + \lambda \int_a^b R(x,t, \lambda) h(t) dt$$

بالقوة والمكاملة:

$$\psi(x) = 1 + \frac{4\lambda}{4 - \lambda^2\pi^2} [2\cos x + \lambda\pi \sin x]$$

المخاضة اذ  $\lambda < \frac{2}{\pi}$

مثال 2:

$$\psi(x) = 1 + x^2 + \frac{1}{\ln 2} \int_0^1 \frac{x}{1+t^2} \psi(t) dt$$

بشرط

$$K_1(x,t) = K(x,t) = \frac{x}{1+t^2}$$

$$\lambda < \frac{1}{B}$$

نتبع التحقق منه بـ  $B^2$

$$K_2(x,t) = \int_a^b K_1(x,\beta) K_1(\beta,t) d\beta$$

$$= \int_0^1 \frac{x}{1+\beta^2} \cdot \frac{\beta}{1+t^2} d\beta$$

$$= \frac{x}{1+t^2} \int_0^1 \frac{\beta}{1+\beta^2} d\beta$$

$$= \frac{x}{2(1+t^2)} \int_0^1 \frac{2\beta}{1+\beta^2} d\beta = \frac{x}{2(1+t^2)} [\ln(1+\beta^2)]_0^1$$