

ΔΙΑΦΟΡΙΚΕΣ ΕΞΙΣΟΣΕΙΣ

15/10/2018

1

Διαρκής 3/9

Η ΟΜΟΓΕΝΗΣ ΓΡ. ΔΙΑΦ. ΕΞΙΣ. ΟΥ ΤΟΥΤΗΣ:

$$a(t)y'(t) + b(t)y(t) = 0, \quad t \in I, \quad a(t) \neq 0, \quad t \in I$$
$$\Rightarrow y'(t) + p(t)y(t) = 0, \quad p(t) = \frac{b(t)}{a(t)}, \quad t \in I.$$

Ορισμός: Νόμι γωρίτμεν $y \in C^1(I)$ καλείται λύση της (E_0) αν $m \neq \emptyset$ \forall ενδιάμεση τμήν ετικωσθν για όλο το $t \in I$.

Θεώρημα: Αν είναι $t_0 \in I$, όλες οι λύσεις της (E_0) δίνονται από το τύπο

$$y(t) = C \cdot e^{-\int_{t_0}^t p(s) ds}, \quad t \in I$$

Απόδ

Αν είναι y λύση της (E_0) . Τότε για $t \in I$ έχουμε

$$y'(t) + p(t)y(t) = 0.$$

$$\Rightarrow e^{\int_{t_0}^t p(s) ds} \cdot y'(t) + e^{\int_{t_0}^t p(s) ds} p(t)y(t) = 0, \quad t \in I.$$

$$\Rightarrow \left[e^{\int_{t_0}^t p(s) ds} y(t) \right]' = 0, \quad t \in I$$

$$\Rightarrow e^{\int_{t_0}^t p(s) ds} y(t) = C$$

$$\Rightarrow y(t) = C e^{-\int_{t_0}^t p(s) ds}, \quad t \in I$$

Επίσης για $C \in \mathbb{R}$ έχουμε:

$$\left[\left(e^{-\int_{t_0}^t p(s) ds} \right)' \right] = C \cdot e^{-\int_{t_0}^t p(s) ds} \left[-\int_{t_0}^t p(s) ds \right]'$$
$$= y(t) (-p(t))$$

$$\Rightarrow y'(t) + p(t)y(t) = 0$$

Είναι προφανές
ότι είναι ο εκθέτης είναι
προφανές με σω. σω.

Ορισμός: Μια συνάρτηση $\gamma \in C^1(I)$ καλεῖται λύση του προβληματος αρχικών τιμών $(E_0) - (C_0)$ αν γ επιλημμένη την επίλυση για κάθε $t \in I$, και επιπ. $\gamma(t_0) = \gamma_0$.

Θεώρημα: Το πρόβλημα αρχ. τιμών, $(E_0) - (C_0)$ έχει ακριβώς μια λύση που δίνεται από τον τύπο:

$$\gamma(t) = \gamma_0 \cdot e^{-\int_{t_0}^t p(s) ds}, \quad t \in I.$$

Απόδ.

a) Για $t \in I$ έχουμε ...

$$\gamma'(t) = \gamma_0 \cdot e^{-\int_{t_0}^t p(s) ds} [-p(t)]$$

$$\gamma'(t) = -p(t)\gamma(t) \Rightarrow \gamma \text{ λύση της } (E_0)$$

b) αν γ_1, γ_2 είναι 2 λύσεις του προβ. αρχ. τιμών (π.α.τ) τότε για την συνάρτηση $z(t) = \gamma_1(t) - \gamma_2(t)$, $t \in I$

έχουμε $z(t_0) = \gamma_1(t_0) - \gamma_2(t_0) = \gamma_0 - \gamma_0 = 0$

και
$$\begin{aligned} z'(t) &= \gamma_1'(t) - \gamma_2'(t) = -p(t)\gamma_1(t) + p(t)\gamma_2(t) \\ &= -p(t)[\gamma_1(t) - \gamma_2(t)] \\ &= -p(t)z(t) \Rightarrow z'(t) + p(t)z(t) = 0, \quad t \in I. \end{aligned}$$

Αντικαθιστώντας z είναι λύση της $z'(t) + p(t)z(t) = 0$ που ικανοποιεί την $z(t_0) = 0$.

Επειδή z είναι λύση της (E_0) , θα είναι

$$z(t) = C \cdot e^{-\int_{t_0}^t p(s) ds}, \quad t \in I$$

για κάποιο $C \in \mathbb{R}$.

Όμως $z(t_0) = 0 \Rightarrow 0 = C \cdot e^{-0}, \quad t \in I \Rightarrow C = 0$

οπότε $z(t) = 0, \quad t \in I$ και επιπ. $\gamma_1(t) = \gamma_2(t), \quad t \in I$

Παρατηρήσεις:

(i) $y(t) = c \cdot e^{-\int_{t_0}^t p(s) ds}$, $t \in I$

$\exists t_1 \in I : y(t_1) = 0 \rightarrow 0 = c \cdot e^{-\int_{t_0}^{t_1} p(s) ds} \Rightarrow \dots c = 0$

Οι λύσεις
δεν μηδενίζονται
ποτέ!!!
Πρόσβολο

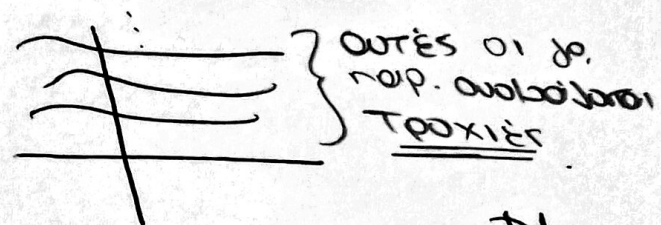
Ο ΓΛΩΣΣΟ, ΔΕΝ ΕΙΝΑΙ ΚΑΥΣΤΑΜΗ Μ ΓΛΩΣΣΙΜΟΝ
ΑΥΤΗ!!! ΔΙΑΤΜΠΕΙ ΠΩΣ ΠΡΟΣΒΟΛΟ!

Αντίθετα αν $\exists t_1 \in I$ τότε $y(t_1) = 0 \Leftrightarrow y \equiv 0$.

(ii) $\exists t_1 \in I : y(t_1) > 0 \Rightarrow y(t) > 0, \forall t \in I$
(< 0)

Επιπλέον: $y(t) = c \cdot e^{-\int_{t_0}^t p(s) ds}$, $t \in I$.

Αυτή είναι η c υπάρχει πάντα λύση
(ως πολλαπλάθετες), δηλ:



Υπάρχουν τροχιές οι οποίες να τέλειωνται; Απάντηση: ~~Ναι~~
Όχι! Σε βάση τμω ετιγωγμ $a(t)y'(t) + b(t)y(t) = 0, t \in I$
τμω ομοια κηφεταιλρε, οι τροχιές δέν τέλειωνται!!!

Παράδειγμα: Ελεύθερη πτώση (Population g)

$$\left. \begin{aligned} \rightarrow y(t + \Delta t) - y(t) &= P(t)y(t)\Delta t \\ [y_{n+1} - y_n &= P_n \cdot y_n \cdot \Delta t] \end{aligned} \right\} \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{y(t + \Delta t) - y(t)}{\Delta t} = P(t)y(t)$$

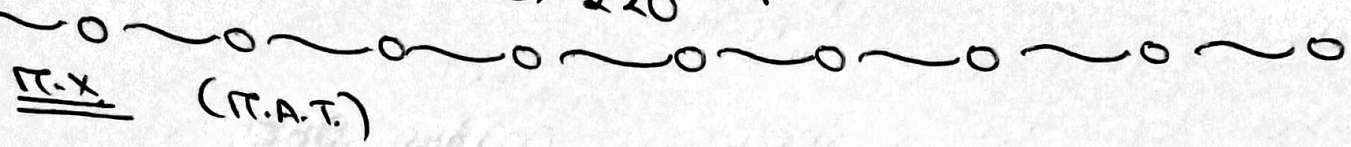
$$\Rightarrow y'(t) = P(t)y(t) = 0$$

$$y(t) = y_0 \cdot e^{\int_0^t P(s) ds}, \quad t > 0$$

$P(t) = k$

- $k > 0$
- $k < 0$

$$y(t) = y_0 \cdot e^{kt}$$



Π.Χ. (Π.Α.Τ.)

$$y' + y \left[\frac{t^2 + \sin t + \sqrt{t+1}}{t(\log(t^2+9)) + t^3} \right] = 0$$

$$y(0) = 0$$

Η λύση λίσμ είναι το $y=0$, δίνει η $(E_0): y'(t) + P(t)y(t) = 0$ δεικνύει ότι είναι ποτέ, ποτέ λύση στο 0.



Η ΜΗ ΟΜΟΓΕΝΗΣ Γ.Α.Ε. οί' τσίτμ:

$$(E): y'(t) + P(t)y(t) = q(t), \quad P \in C(I), \quad q: \text{συνεχ. συνάρτηση (συνεχής)}$$

Ορισμός: Μία συνάρτηση

$y \in C(I)$ καλείται λίσμ τής E αν ισορροπεί τήν (E) , $\forall t \in I$.

* Συνεχ. οίτμ q συνεχ. οίτμ P είναι συνεχ. τσπαραγωγίσιες.

Τσν ηρ. ορ. τσπών $(E) - (C)$ αν ισορροπεί τήν (E) $\forall t \in I$ οίτμ $y(t_0) = y_0$.

Πρόβλημα: Όλες οι λύσεις της (E) δίνονται από τον τύπο $y(t) = e^{-\int_{t_0}^t p(s) ds} \left[c + \int_{t_0}^t q(s) \cdot e^{\int_{t_0}^s x(u) du} ds \right], t \in I$

Απόδ

As είναι η λύση της (E) και $t_0 \in I$. Τότε για $t \in I$ έχουμε $e^{\int_{t_0}^t p(s) ds} [y'(t) + p(t)y(t)] = q(t) \cdot e^{\int_{t_0}^t p(s) ds}$

$$[y(t) e^{\int_{t_0}^t p(s) ds}]' = q(t) e^{\int_{t_0}^t p(s) ds}$$

$$\int_{t_0}^t [y(u) e^{\int_{t_0}^u p(s) ds}]' du = \int_{t_0}^t q(u) e^{\int_{t_0}^u p(s) ds}$$

$$y(t) e^{\int_{t_0}^t p(s) ds} - y(t_0) e^{\int_{t_0}^{t_0} p(s) ds} = \int_{t_0}^t q(u) e^{\int_{t_0}^u p(s) ds}$$

$$y(t) = e^{-\int_{t_0}^t p(s) ds} \left[y(t_0) + \int_{t_0}^t q(u) e^{\int_{t_0}^u p(s) ds} du \right]$$

(\Leftarrow παραγωγίζω για επαλήθευση)

Πρόταση: Το η.ο.α.χ. της (E)-(C) έχει ακριβώς μία λύση μοναδικά δίνεται από τον τύπο:

$$y(t) = e^{-\int_{t_0}^t p(s) ds} \left[y_0 + \int_{t_0}^t q(s) e^{\int_{t_0}^s p(u) du} ds \right], t \in I$$

Απόδ

a) Είναι $[y(t) \cdot e^{\int_{t_0}^t p(s) ds}]' = [y_0 + \int_{t_0}^t q(s) e^{\int_{t_0}^s p(u) du} ds]'$

$$\Rightarrow y(t) e^{\int_{t_0}^t p(s) ds} + y(t) e^{\int_{t_0}^t p(s) ds} \cdot p(t) = y_0 + q(t) e^{\int_{t_0}^t p(u) du}$$

$$\Rightarrow y(t) \cdot \text{...} \text{ της (E)}$$

Επίσης $y(t_0) = e^{-\int_{t_0}^{t_0} p(s) ds} [y_0 + \int_{t_0}^{t_0} \dots]$

Επομένως ο τύπος περιγράφει μία λύση της (E)-(C).

Αν y_1, y_2 λύσεις του π.Α.Τ. (ε) - (c) τότε για

τις $z(t) = y_1(t) - y_2(t)$

επίσης $z(t_0) = y_1(t_0) - y_2(t_0) = y_0 - y_0 = 0$

υπό για $t \in I$: $\left. \begin{aligned} y_1'(t) + p(t)y_1(t) &= q(t) \\ y_2'(t) + p(t)y_2(t) &= q(t) \end{aligned} \right\} z'(t) + p(t)z(t) = 0$

$z(t_0) = 0 \Rightarrow z(t) = 0, t \in I$