

# Föreläsning 5

SF 1633 Differentialekvationer HT16. Kurt Johansson

## Linjära ODE av ordning n

Låt  $I \subseteq \mathbb{R}$  vara ett öppet intervall,  $x_0 \in I$ ,  $y = y(x)$  och betrakta begynnelsevärdesproblemet:

$$a_n(x)y^{(n)} + a_{n-1}(x)y^{(n-1)} + \dots + a_1(x)y' + a_0(x)y = g(x), \quad x \in I \quad (1)$$

$$y(x_0) = y_0, y'(x_0) = y_1, \dots, y^{(n-1)}(x_0) = y_{n-1}$$

där  $y_0, y_1, \dots, y_{n-1}$  är givna tal.

Sats (Existens och entydighet). Antag att  $a_n(x), \dots, a_0(x)$  och  $g(x)$  är kontinuerliga funktioner i  $I$  och att  $a_n(x) \neq 0, x \in I$ . Då har begynnelsevärdesproblemet (1) en entydig lösning i hela  $I$ .

Som vi ska se senare är (1) ett specialfall av linjära första ordningens system, och för dessa finns en existens- och entydighetssats av den typ vi redan diskuterat. Från denna följer resultatet i en omgivning av  $x_0$ . Det som är nytt i satsen ovan för linjära ODE är att existens och entydighet gäller för hela intervallet  $I$ .

## Repetition

Betrakta den linjära ODE'n

$$a_2 y'' + a_1 y' + a_0 y = 0 \quad (a_2 \neq 0)$$

dar  $a_0, a_1, a_2 \in \mathbb{R}$  är konstanter. Insättning av ansatsen  $y = e^{rx}$  ger

$$(a_2 r^2 + a_1 r + a_0) e^{rx} = 0$$

dvs. vi får den karakteristiska ekvationen

$$a_2 r^2 + a_1 r + a_0 = 0. \quad (2)$$

Detta ger tre fall

(i) (2) har två olika reella lösningar  $r_1, r_2, r_1 \neq r_2$

Allmän lösning:  $y(x) = c_1 e^{r_1 x} + c_2 e^{r_2 x}, c_1, c_2 \in \mathbb{R}$

(ii) (2) har en reell dubbelrot  $r_1$

Allmän lösning:  $y(x) = (c_1 x + c_2) e^{r_1 x}, c_1, c_2 \in \mathbb{R}$

(iii) (2) har två icke-reella rötter  $\alpha \pm i\beta$

Allmän lösning:  $y(x) = e^{\alpha x} (c_1 \cos \beta x + c_2 \sin \beta x), c_1, c_2 \in \mathbb{R}$

(Behandlas som del av teorin för linjära system av första ordningens ODE senare.)

Ex.  $y'' + 4y = 0$  ger  $r^2 + 4 = 0$ ,  $r = \pm 2i$

$$y(x) = c_1 \cos 2x + c_2 \sin 2x$$

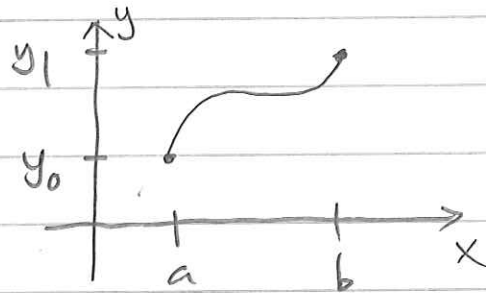
## Randvärdesproblem

○ Betrakta ekvationen

$$a_2(x)y'' + a_1(x)y' + a_0(x)y = g(x), \quad a < x < b$$

under randvillkoren  $y(a) = y_0$ ,  $y(b) = y_1$ ,  $y_0, y_1$  givna.

Vi söker alltså en lösning i  $[a, b]$  som uppfyller villkoren  $y(a) = y_0$ ,  $y(b) = y_1$  på randen  $\{a, b\}$  till intervallet.



○ Andra möjliga randvillkor är t.ex.  $y'(a) = y_0$  eller

kombinationer  $y(a) + c y'(a) = y_0$ ,  $c$  konstant, och

motsvarande i  $b$ .

Ex.  $y'' + 4y = 0$  på  $[0, \pi]$ ;  $y(x) = c_1 \cos 2x + c_2 \sin 2x$

1) Randvillkor:  $y(0) = 0$ ,  $y(\pi) = 0$ . Insättning ger

$y(0) = c_1 = 0$ ,  $y(\pi) = c_1 = 0$ ,  $y(x) = c_2 \sin 2x$  löser randvärdesproblemet för alla  $c_2 \in \mathbb{R}$ . Oändligt många lösningar.

2) Randvillkor:  $y(0) = 0$ ,  $y(\pi) = 1$   
 $c_1 = 0$  som ovan.  $y(\pi) = c_1 = 0 \neq 1$ . Ingen lösning

3) Samma ekvation på  $[0, \frac{\pi}{4}]$ ,  $y(0) = y(\frac{\pi}{4}) = 0$   
 $y(0) = 0$  ger  $c_1 = 0$ ;  $y(\frac{\pi}{4}) = c_2 \sin \frac{\pi}{2} = c_2 = 0$ .

$y = 0$  enda lösningen

### Operatorform för linjära ODE

Låt  $D = \frac{d}{dx}$  beteckna deriveringsoperatören. (1) kan skrivas

$$\underbrace{(a_n(x) D^n + a_{n-1}(x) D^{n-1} + \dots + a_1(x) D + a_0(x))}_L y = g(x)$$

dvs.

$$Ly = g, \quad L(y(x)) = g(x)$$

$L$  är en linjär operator på funktioner.

$$L(c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x)) = c_1 L(y_1(x)) + c_2 L(y_2(x))$$

om  $c_1, c_2$  är konstanter.

### Homogena ekvationer

Om  $g=0$  har vi en homogen n:te ordningens ODE:

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

Om  $g$  ej är identiskt 0,  $g(x) \neq 0$  för något  $x$ , har vi en inhomogen n:te ordningens ODE

Sats (Superpositionsprincipen för homogena ekvationer).

Om  $y_1, \dots, y_n$  är lösningar till den homogena ekvationen

$$Ly = 0$$

så är  $y = c_1 y_1 + \dots + c_n y_n$ ,  $c_i$  konstanter, också en lösning.

Linjärkombinationer av lösningar ger nya lösningar till en homogen linjär ekvation.

Bevis:

$$Ly = L(c_1 y_1 + \dots + c_n y_n) = c_1 L y_1 + \dots + c_n L y_n = c_1 \cdot 0 + \dots + c_n \cdot 0 = 0.$$

Def. Funktionerna  $f_1(x), f_2(x), \dots, f_n(x)$  sägs vara linjärt beroende på intervallet  $I$  om det finns konstanter  $c_1, c_2, \dots, c_n$  ej alla  $= 0$  så att

$$c_1 f_1(x) + c_2 f_2(x) + \dots + c_n f_n(x) = 0$$

för alla  $x \in I$ . Om de inte är linjärt beroende på  $I$  sägs de vara linjärt oberoende på  $I$ .

Ex.  $\sin(\frac{\pi}{4} - x), \sin x, \cos x$  är linjärt beroende på  $\mathbb{R}$ .

Vi har att  $\sin(\frac{\pi}{4} - x) = \sin \frac{\pi}{4} \cos x - \cos \frac{\pi}{4} \sin x = \frac{1}{\sqrt{2}} \cos x - \frac{1}{\sqrt{2}} \sin x$

$$1 \cdot \sin(\frac{\pi}{4} - x) - \frac{1}{\sqrt{2}} \cos x + \frac{1}{\sqrt{2}} \sin x = 0, \text{ alla } x \in \mathbb{R}.$$

Def. Om  $f_1(x), \dots, f_n(x)$  har derivator i  $x$  till och med ordning  $n-1$  så kallas de

$$W(f_1(x), \dots, f_n(x)) = \begin{vmatrix} f_1(x) & f_2(x) & \dots & f_n(x) \\ f_1'(x) & f_2'(x) & \dots & f_n'(x) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ f_1^{(n-1)}(x) & f_2^{(n-1)}(x) & \dots & f_n^{(n-1)}(x) \end{vmatrix}$$

för Wronskianen av funktionerna i punkten  $x$ .

Sats Om  $f_1(x), \dots, f_n(x)$  är linjärt beroende på  $I$  så är  $W(f_1(x), \dots, f_n(x)) = 0$  på  $I$ .

Bevis: Vi skriver beviset i fallet  $n=3$ , Det finns konstanter  $c_1, c_2, c_3$  ej alla  $= 0$  så att

$$c_1 f_1(x) + c_2 f_2(x) + c_3 f_3(x) = 0, \quad x \in I$$

Derivering ger

$$c_1 f_1'(x) + c_2 f_2'(x) + c_3 f_3'(x) = 0, \quad x \in I$$

$$c_1 f_1''(x) + c_2 f_2''(x) + c_3 f_3''(x) = 0, \quad x \in I$$

För varje  $x \in I$  har alltså ekvationssystemet

$$\begin{pmatrix} f_1(x) & f_2(x) & f_3(x) \\ f_1'(x) & f_2'(x) & f_3'(x) \\ f_1''(x) & f_2''(x) & f_3''(x) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ c_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

en icke-trivial lösning. Detta är möjligt bara om determinanten, dvs.  $W(f_1(x), f_2(x), f_3(x)) = 0$ .

Exempel  $\sin x$  och  $\cos x$  är linjärt beroende på  $[0, 2\pi]$

$$W(\sin x, \cos x) = \begin{vmatrix} \sin x & \cos x \\ \cos x & -\sin x \end{vmatrix} = -\sin^2 x - \cos^2 x = -1 \neq 0.$$

Alltså kan de inte vara linjärt beroende.

Sats Låt  $y_1, \dots, y_n$  vara lösningar till den homogena ODE:n

$$a_n(x)y^{(n)} + \dots + a_1(x)y' + a_0(x)y = 0, \quad x \in I. \quad (3)$$

Då är  $y_1, \dots, y_n$  linjärt oberoende på  $I$  om och endast om  $W(y_1(x), \dots, y_n(x)) \neq 0$  för alla  $x \in I$ .

Beris: 1) Om  $W(y_1, \dots, y_n) \neq 0$  ger föregående sats att de är linjärt oberoende.

2) Antag att  $y_1(x), \dots, y_n(x)$  är linjärt oberoende lösningar

och att  $W(y_1(x_0), \dots, y_n(x_0)) = 0$  för något  $x_0 \in I$ .

Då finns  $c_1, \dots, c_n$ , ej alla 0, så att

$$c_1 y_1^{(k)}(x_0) + \dots + c_n y_n^{(k)}(x_0) = 0, \quad k=0, \dots, n-1, \quad (4)$$

ty enligt en sats från linjär algebra så har det linjära, homogena ekvationssystemet (4) för  $c_1, \dots, c_n$  en icke-trivial lösning om dess determinant är  $= 0$ . Sätt

$$y(x) = c_1 y_1(x) + \dots + c_n y_n(x)$$

där vi utnyttjar dessa  $c_1, \dots, c_n$ . Då är  $y(x)$  en lösning till (3) som uppfyller  $y(x_0) = 0, y'(x_0) = 0, \dots, y^{(n-1)}(x_0) = 0$ .

Entydighetssatsen ger då att enda möjligheten är att  $y(x) = 0$  för alla  $x \in I$ . Detta stöder mot att  $y_1, \dots, y_n$  är linjärt oberoende. □



Ex.  $y'' + y = 0$ ,  $x \in \mathbb{R}$  har lösningarna  $\sin x$  och  $\cos x$  som är linjärt oberoende.

Alla lösningar kan skrivas som en linjärkombination av dessa två lösningar:

$$y(x) = c_1 \sin x + c_2 \cos x$$

Mängden av alla lösningar bildar ett vektorrum, lösningsrummet, eftersom linjärkombinationer av lösningar också är lösningar. Funktionerna  $\sin x$ ,  $\cos x$  är en bas i detta Lösningsrum, vi säger att de utgör en fundamentalmängd av lösningar.

Vi vill generalisera det vi såg i exemplet till allmänna linjära, homogena n:te ordningens ODE.

Def. Varje uppsättning  $y_1, \dots, y_n$  av linjärt oberoende lösningar till (3) kallas en fundamentalmängd av lösningar på  $I$ .

Sats Det finns en fundamentalmängd av lösningar till (3).

Bevis: Utelämnas. Bygger på existenssatsen.

Nästa sats säger att linjärkombinationer av funktioner i fundamentalmängden ger alla lösningar.

Sats Låt  $y_1, \dots, y_n$  vara en fundamentalmängd av lösningar till (3). Den allmänna lösningen till (3) på  $I$  ges då av

$$y = c_1 y_1 + \dots + c_n y_n,$$

där  $c_1, \dots, c_n \in \mathbb{R}$  är godtyckliga konstanter.

Bevis: Antag  $n=2$ . Det allmänna fallet är analogt. Låt  $Y$  vara en lösning till

$$a_2 y'' + a_1 y' + a_0 y = 0 \text{ på } I, \quad (5)$$

och låt  $\{y_1, y_2\}$  vara en fundamentalmängd. Vi vill visa att det finns konstanter  $c_1, c_2$  så att

$$Y(x) = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x) \quad (6)$$

Derivering ger att då måste även

$$Y'(x) = c_1 y_1'(x) + c_2 y_2'(x) \quad (7)$$

gälla. Tag  $x_0 \in I$ . Enligt tidigare sats gäller då att Wronskianen

$$\begin{vmatrix} y_1(x_0) & y_2(x_0) \\ y_1'(x_0) & y_2'(x_0) \end{vmatrix} \neq 0. \quad (8)$$

Då finns entydiga konstanter  $c_1, c_2$  så att

$$\begin{cases} c_1 y_1(x_0) + c_2 y_2(x_0) = Y(x_0) \\ c_1 y_1'(x_0) + c_2 y_2'(x_0) = Y'(x_0) \end{cases} \quad (9)$$

eftersom detta ekvationssystem för  $c_1, c_2$  har determinanten (8) som är  $\neq 0$ . Alltså gäller (6) och (7) i  $x_0$ .  
Vi vill visa att (6) gäller för alla  $x \in I$ .

Sätt

$$G(x) = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x) - Y(x)$$

och låt  $L = a_2 D^2 + a_1 D + a_0$ . Då  $\{y_1, y_2\}$  är en fundamentalmängd och  $Y$  en lösning är

$$Ly_1 = Ly_2 = LY = 0 \text{ på } I.$$

Alltså är

$$LG = L(c_1 y_1 + c_2 y_2 - Y) = c_1 Ly_1 + c_2 Ly_2 - LY = 0.$$

Desutom är

$$G(x_0) = G'(x_0) = 0 \text{ enligt (9).}$$

$G$  löser alltså begynnelsevärdeproblemet

$$\begin{cases} Ly = 0 & \text{på } I \\ y(x_0) = y'(x_0) = 0 \end{cases}$$

Detta problem har den entydiga lösningen  $y=0$ , dvs. vi har att

$$G(x) = 0, \quad x \in I,$$

vilket ger att (6) gäller för alla  $x \in I$ . ■

Ex. Visa att  $\{x^3, x^4\}$  är en fundamentalmängd av lösningar till

$$x^2 y'' - 6xy' + 12y = 0 \quad ; \quad (0, \infty) \quad (*)$$

och ge den allmänna lösningen. Bestäm den lösning som uppfyller  $y(1) = 1, y'(1) = 0$

Om  $c_1 x^3 + c_2 x^4 = 0$  på  $(0, \infty)$  så måste  $c_1 = c_2 = 0$  ty ett polynom är identiskt noll på  $(0, \infty)$  endast om alla koefficienter är 0. Alternativt ser vi att Wronskianen

$$\begin{vmatrix} x^3 & x^4 \\ 3x^2 & 4x^3 \end{vmatrix} = 4x^6 - 3x^6 = x^6 \neq 0 \quad \text{om } x > 0.$$

Derivering visar att  $x^3$  och  $x^4$  löser (\*). Den allmänna lösningen ges alltså av

$$y(x) = c_1 x^3 + c_2 x^4$$

Vi får

$$y'(x) = 3c_1 x^2 + 4c_2 x^3$$

$$y(1) = 1, y'(1) = 0 \quad \text{ger}$$

$$\begin{cases} c_1 + c_2 = 1 \\ 3c_1 + 4c_2 = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} c_1 = 4 \\ c_2 = -3 \end{cases}$$

$y(x) = 4x^3 - 3x^4$  löser begynnelsevärdesproblemet.