

SF1633, #5

Linjära ekvationer av
högre ordning (Kap 4.1).

Ekv. på formen $\left. \begin{array}{l} \text{ordning} \\ n=2, \\ \text{Se bok} \\ \text{för } n>2 \end{array} \right\}$

$$(*) a_2(x) \frac{d^2y}{dx^2} + a_1(x) \frac{dy}{dx} + a_0(x)y = g(x)$$

(är linjär av ordning 2).

Ex: $y'' + (\cos x) \cdot y = 0$
är linj. (d är ordning 2).

Begynnelsevärden:

$$\underbrace{y(x_0)}_{=} = y_0, \quad \underbrace{y'(x_0)}_{=} = y_1$$

Vi skriver om $(*)$ på
"standard formen" (d.v. bort
med $a_2(x)$
di $a_2(x) \neq 0$)

$$(**) \quad y'' + P(x)y' + Q(x)y = f(x).$$

Sats (existens & entydighet)

Antag att P och Q och f
är kontinuerliga på
något intervallet I .

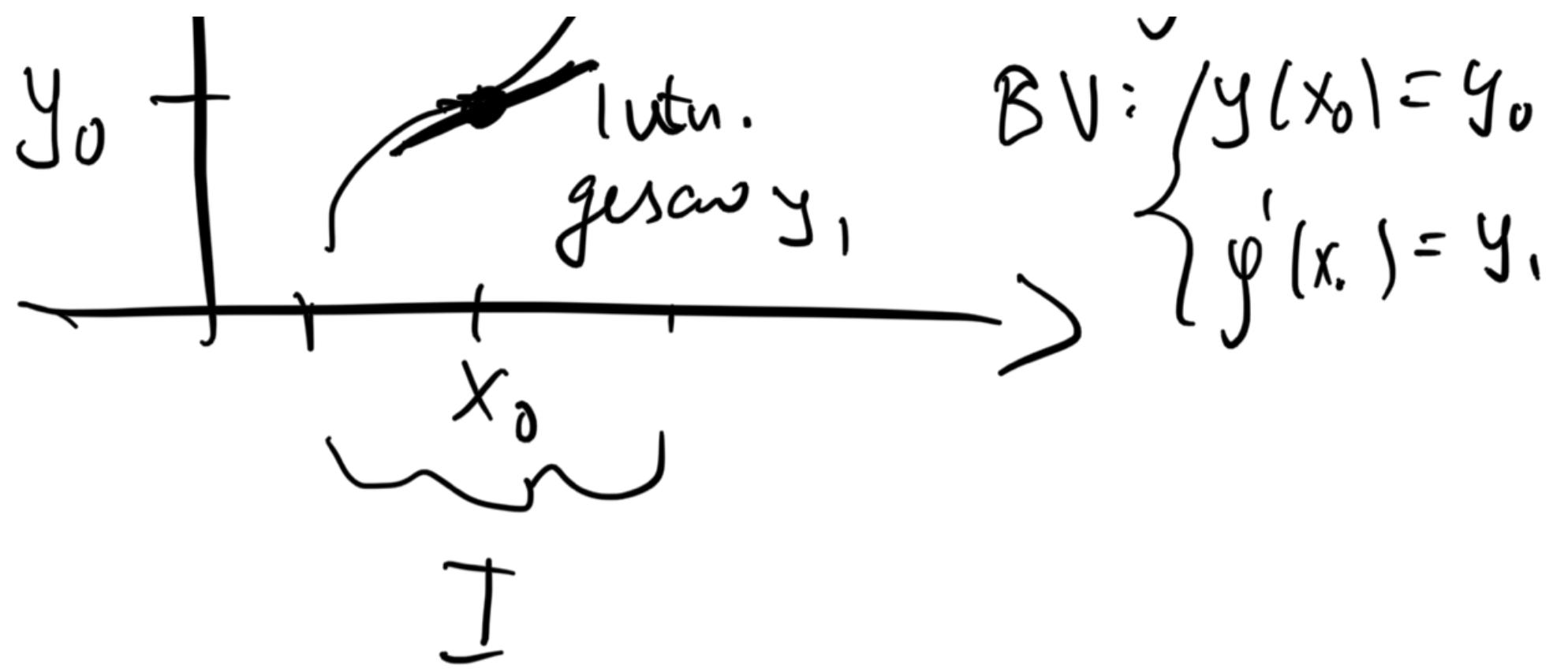
Om $x_0 \in I$, så finns en
lösning till $(**)$ som
uppfyller b.v. Dessutom:
lösningen existerar på hela

I och den är unique



$y(x_i)$

$y(x)$ lösning



Homogena ekvationer (HL=0)

Ekv. poi formen:

$$(H) \quad \frac{d^2y}{dx^2} + p(x) \frac{dy}{dx} + q(x) \cdot y = 0$$

(p & q antas kontinuerliga
po i något interval (I))

Superpositionsprincipen:

Antag att $y_1(x)$ & $y_2(x)$

är lösningarna till (H) po i I.

Då är även $y(x) = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x)$

en lösning till (H) po i I.

(+ dr. värje var ur konstater

$c_1, c_2.$)

$$y_1'' + p(x) \cdot y_1' + q(x) \cdot y_1 = 0$$

Fr: Lin. alg. om y_1 är lösning!

$$A\bar{x} = \bar{0} : \text{om } A\bar{x}_1 = A\bar{x}_2 = \bar{0}$$

\Rightarrow Zuer $c_1\bar{x}_1 + c_2\bar{x}_2$ ger
lösning!

Värt? Ja: om $y = c_1y_1 + c_2y_2 \Rightarrow$

$$y'' + p(x)y' + q(x)y =$$

$$(c_1y_1'' + c_2y_2'') + p(x)(c_1y_1' + c_2y_2') +$$

$$+ q(x)(c_1y_1 + c_2y_2) = 0$$

$$= c_1(y_1'' + p(x)y_1' + q(x)y_1) +$$

$$c_2(y_2'' + p(x)y_2' + q(x)y_2) = 0$$

$$= 0 + 0 = 0.$$

$\therefore c_1y_1 + c_2y_2$ är och sö

en lösning. Speciellt:

Om y_1 är lösning till (A) ,
så är $C \cdot y_1$ också lösning;

Om $C = 0$ ser vi då att
funktionen $y(x) = 0 \quad \forall x$
också är lösning!

Kallas för "trivial lösning".

Tsfr: $\bar{x} = \bar{0}$ ger en lösning
till $A\bar{x} = \bar{0}$, ~~ty~~
 $A \cdot \bar{0} = \bar{0}$.



Ex: $\frac{d^2y}{dx^2} - y = 0$



Notera: $y_1 = e^x$ är en lösning

$$\begin{aligned} (\text{ty } \cancel{y_1}) \quad y_1'' &= (e^x)'' = (e^x)' = e^x \\ &= y_1 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow y_1'' - y_1 = 0.$$

$\therefore C_1 \cdot e^x$ är lösning & konstanter
 C_1 .

Vidare: $y_2 = e^{-x}$ är en
lösning (ty: $y_2'' = (e^{-x})'' =$
 $= (-e^{-x})' = -(-e^{-x}) = e^{-x} = y_2$)

Pröv: $y = C_1 \cdot e^x + C_2 e^{-x}$
är lösning & $C_1, C_2 \in \mathbb{R}$.

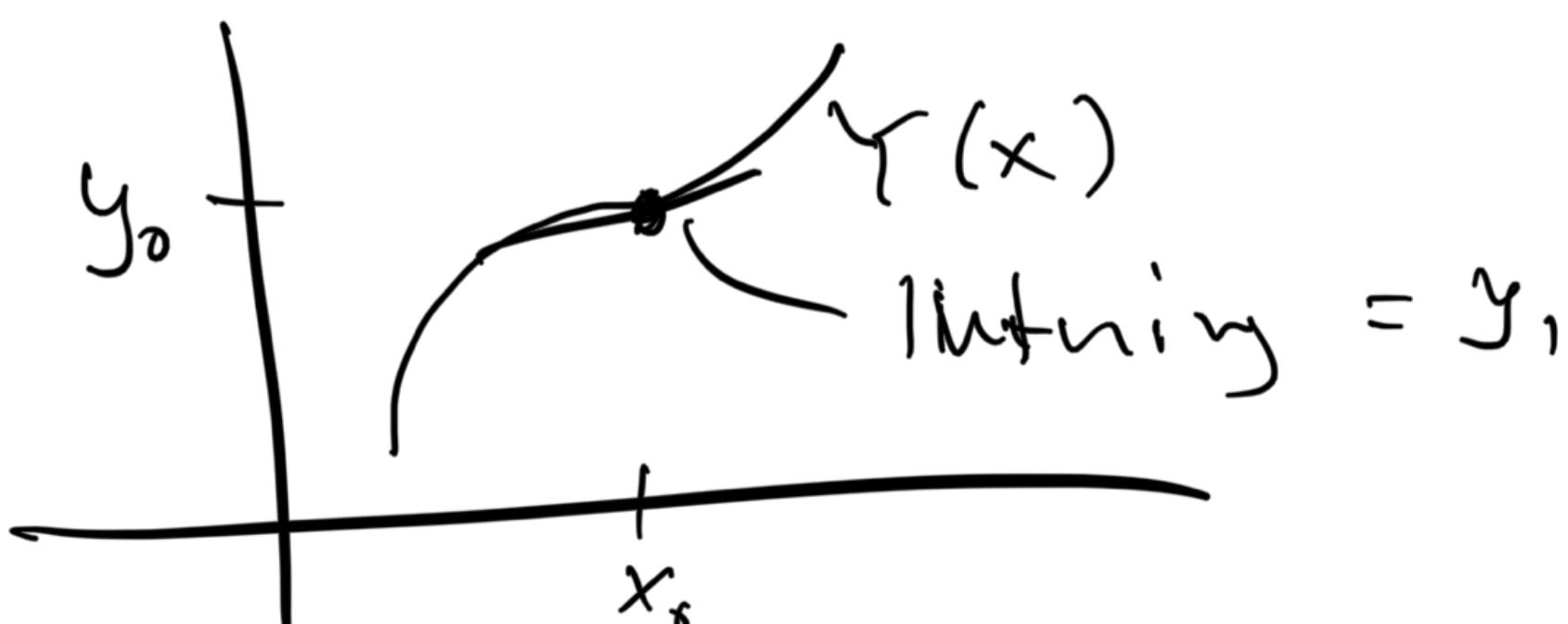
Finns det andra lösningen?

Nej!

Väldr? Antag att Y är
lösning till (H) . Fixera

x_0 , och låt $y_0 = Y(x_0)$

och $y_1 = Y'(x_0)$



Skall visa (kommer strax)

att det finns lösning på

$$y(x) = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x) \quad (**)$$

Som uppfyller samma & BV.

Dvs:

$$\begin{cases} y(x_0) = \cancel{y_0} \\ y'(x_0) = y_1 \end{cases}$$

Enligt setteun ovan sätter han
BVP en unik lösning.

∴ Vi väntar dig ~~vara~~ ha!

$$Y(x) = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x).$$

Detta betyder: alla lösningar
 till $y'' - y = 0$

har formen $(*)$, med

ungefärligt val av c_1 & c_2 .

Skall nu visa: Kan hitta

c_1 & c_2 sät att "vi förfiler BU":

Dvs will hitta c_1 & c_2

så att $\begin{cases} y_0 = y(x_0) = c_1 y_1(x_0) + c_2 y_2(x_0) \\ \text{och: } y_1 = y'(x_0) = c_1 y'_1(x_0) + c_2 y'_2(x_0) \end{cases}$

och: $y_1 = y'(x_0) = c_1 y'_1(x_0) + c_2 y'_2(x_0)$

↳ linj. ekv. system:

Samma sak!

$$\begin{pmatrix} y_1(x_0) & y_2(x_0) \\ y'_1(x_0) & y'_2(x_0) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y_0 \\ y_1 \end{pmatrix}$$

[Lin. alg. När är vi garanterade att lösning finns?]

Hfr: $A \bar{x} = \bar{b}$ (A 2×2 -matrix)

So: om $\det(A) \neq 0$

så kan man hitta lösning

Hä!]

Anm: denna determinant kallas för Wronski-determinanten

\therefore Vi kan hitta $c_1 \in c_2$
 om $\begin{vmatrix} y_1(x_0) & y_2(x_0) \\ y'_1(x_0) & y'_2(x_0) \end{vmatrix} \neq 0$

Vi har: $\begin{vmatrix} e^{x_0} & e^{-x_0} \\ e^{x_0} - e^{-x_0} & \end{vmatrix} =$

 ~~$y_1 = e^x$~~
 ~~$y_2 = e^{-x}$~~

$$= e^{x_0} \cdot (-e^{-x_0}) - (e^{-x_0}) \cdot e^{x_0} =$$

$$= -1 - 1 = -2 \neq 0.$$

$\therefore \det \neq 0 \Rightarrow$ kan hitta
 $c_1 \& c_2$ s. vi för löning
 oavsett vad B.U. är
 för något.



Det: Funktioner $f_1(x), \dots, f_n(x)$

är linjärt beroende p.c I

om det finns c_1, c_2, \dots, c_n

(där näst $c_i \neq 0$)

S.a. $c_1 f_1(x) + c_2 f_2(x) + \dots + c_n f_n(x) = 0$
 $\forall x \in I$.

Annars sågs funktionserna
vara linjärt beroende.

Ex: Låt: $f_1(x) = 1, f_2(x) = x$
 $f_3(x) = 2x + 3$.

g) Visa att f_1, f_2 är linj.
beroende på $I = \mathbb{R}$.

Beweis: Antag att $c_1 f_1(x) + c_2 f_2(x) = 0 \quad \forall x$. (Vill då visa att $c_1 = c_2 = 0$.)

Vi får då $c_1 \cdot 1 + c_2 \cdot x = 0$

$\forall x \Rightarrow$ (sätt in $x=0$)

$$\Rightarrow c_1 \cdot 1 + c_2 \cdot 0 = 0$$

$$\Rightarrow c_1 = 0.$$

\therefore Vi har $c_2 \cdot x = 0 \quad \forall x$

(sätt in $x=1$) $\Rightarrow c_2 = 0$

$\therefore c_1 \cdot 1 + c_2 \cdot x = 0 \quad \forall x$

$\Rightarrow c_1 = c_2 = 0$, dvs

f_1 & f_2 är linj. beroende!

b) Visa att f_1, f_2, f_3 är
linjärt beroende.

Bew: Notera att

$$f_3(x) = 2 + 3x = 2 \cdot f_1 + 3 \cdot f_2$$

$$\Rightarrow 2 \cdot f_1(x) + 3 \cdot f_2(x) + (-1) \cdot f_3(x) \\ = 0 \quad \forall x.$$

\therefore Kan ta $c_1 = 2, c_2 = 3, c_3 = -1$

och "bygga vektorerna")

Seledes linj. beroende



Beträkta $(H): \underline{y' + p(x)y + q(x) \cdot y = 0}$
(p, q kontin. $\stackrel{\circ}{\text{p}} \text{ I}$).

Sats: Antag att y_1 & y_2
är två lösningar till (H) .

Då är y_1, y_2 lin. oberoende

$\stackrel{\circ}{\text{p}} \text{ I} \quad \cancel{\text{om}} \iff (= \text{om})$

$W(y_1, y_2) \neq 0 \quad \forall x \in I$.

$$\det \left(\begin{bmatrix} y_1(x) & y_2(x) \\ y'_1(x) & y'_2(x) \end{bmatrix} \right)$$

Sats: Om y_1, y_2 är lösningar

till (H) så gäller:

Antingen är $W(y_1, y_2) \neq 0$

$\forall x \in I$ ELLER så

är $W(y_1, y_2) = 0$ $\forall x$
 (om P, q är kontinuerliga
 på I).



Ex: $y_1(x) = x^2$, $y_2(x) = x^3$

är lösningar till

 $x^2 y'' - 4xy' + 6y = 0$.

(Ö: kolla detta!)

Vi har $W(x) = \begin{vmatrix} y_1 & y_2 \\ y'_1 & y'_2 \end{vmatrix} =$

$$= \begin{vmatrix} x^2 & x^3 \\ 2x & 3x^2 \end{vmatrix} = 3x^4 - 2x^4 = x^4$$

$\neq \begin{cases} 0 & \text{om } x = 0 \\ \neq 0 & \text{om } x \neq 0 \end{cases}$

Detta motsäger inte satsen!

Vart för? Miste konvertera till
Standardform : (dN. med $q_2(x)=x^2$):

$$y'' + \left(-\frac{4}{x}\right) \cdot y' + \frac{6}{x^2} \cdot y = 0 \quad \text{div med } 0$$

Notera: $x=0 \Rightarrow$ dN. ned röll,
ej $P(x)$, $g(x)$ ej. konst. P^0

$I = (-\infty, \infty)$. Men:

Kan ta $I = (-\infty, 0)$

eller $I = (0, \infty)$.



Det: Två linj. oberoende

Lösningar y_1, y_2 till (H)

i I (dvs $W(y_1, y_2) \neq 0$)

bildar en fundamental

~~Lös~~ Lösningsmängd till

(H) på I .

Sats: Låt y_1, y_2 vara en fundamental lösningsmängd till (H) på I . Då kan varje lösning till (H) på I skrivas som $y(x) = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x)$ med c_1, c_2 konstanter.

"den allmänna lösningen".

Ex: $y_1 = \sin(x)$, $y_2 = \cos(x)$
 är lösningar till $y'' + y = 0$
 (Ö: Kolla detta!).

$$W(y_1, y_2) = \begin{vmatrix} \sin(x) & \cos(x) \\ \cos(x) & -\sin(x) \end{vmatrix} =$$

$$= -\sin^2(x) - \cos^2(x) = -(\sin^2 x + \cos^2 x) \\ = -1 \neq 0 \quad \forall x.$$

Enligt sats: $y = c_1 \sin x + c_2 \cos x$

gruen auwcome "vriijen

HII) ovanslpende eln.

Pi hela IR. ($T = IR \text{ ohm}$).