

1.7 Variabelbyte i en differentialekvation

(29)

Vid integrering är det ofta fördelaktigt att göra ett variabelbyte när man beräknar en primitiv funktion eller en bestämd integral. Detsamma gäller vid lösning av DE:er. Så som vid integrering kan det vara besvärligt att identifiera den rätta substitutionen. Vi skall behandla några typfall.

A. DE:er av formen $y' = f(ax+by+c)$

Här är a, b, c konstanter. Vi låter x kvarstå som oberoende variabel och sätter som ny beroende variabel $v(x) = ax+by+c$. Emedan

$$\frac{dv}{dx} = a + b \cdot \frac{dy}{dx} = a + bf(v)$$

Övergår DE:en i den separerbara formen:

$$v' = a + bf(v)$$

Exempel 25. Lös DE:en $2y' = 3(1+2x+3y)^2$.

Lösning: $y' = \frac{3}{2}(1+2x+3y)^2$. Sätt $v(x) = 1+2x+3y$.

$$v' = 2 + 3y' = 2 + \frac{9}{2} \cdot v^2 \Leftrightarrow$$

$$\frac{1}{3} \cdot \frac{3/2}{1+(3/2)v^2} \cdot v' = 1$$

Lösningen i implicit form:

$$\frac{1}{3} \arctan\left(\frac{3}{2}v\right) = x + C \Leftrightarrow$$

$$\frac{1}{3} \arctan\left(\frac{3}{2}(1+2x+3y)\right) = x + C, \quad C \in \mathbb{R}.$$

I explicit form (i lämpligt intervall $x \in I_c$):

$$y = \frac{1}{3} \left(\frac{2}{3} \tan(3(x+C)) - 2x - 1 \right).$$

B. DE:er av formen $y' = f(y/x)$.

(30)

Låt x kvarstå som oberoende variabel. Sätt som ny beroende variabel $v(x) = y/x$. Då är

$$y = xv \quad \text{och} \quad f(v) = y' = 1 \cdot v + x \cdot v'.$$

Vi erhåller den separabla DE:en

$$x \cdot v' = f(v) - v.$$

Exempel 26. Lös DE:en $2xy \cdot y' = 4x^2 + 3y^2, x > 0$.

Lösning: Omskrivning ger: $y' = 2 \cdot \frac{x}{y} + \frac{3}{2} \cdot \frac{y}{x}$
Sätter $v(x) = y/x$ och $y' = 1 \cdot v + x \cdot v'$, och då erhålls

$$v + x \cdot v' = 2 \cdot \frac{1}{v} + \frac{3}{2} v$$

Som efter förenkling kan skrivas i formen

$$\frac{2v}{v^2+4} v' = \frac{1}{x}.$$

Alltså ges lösningarna i implicit form av

$$\ln(v^2+4) = \ln|x| + \ln e^{C_1}, \quad C_1 \in \mathbb{R},$$

dvs

$$v^2 + 4 = C_2|x|, \quad C_2 > 0 \quad (C_2 = e^{C_1}),$$

eller med de ursprungliga variablerna

$$\underline{y^2 + 4x^2 = Cx^3},$$

där $C > 0$ för $x > 0$ och $C < 0$ för $x < 0$.

C. DE:er av formen $y' = f\left(\frac{ax+by+c}{a_1x+b_1y+c_1}\right)$.

(31)

Här är a, b, c, a_1, b_1 och c_1 konstanter.

1) Om $(a, b) = (0, 0)$ eller $(a_1, b_1) = (0, 0)$ så är DE:en av form A.

2) Om $(c, c_1) = (0, 0)$ så är $y' = f\left(\frac{a+b\frac{y}{x}}{a_1+b_1\frac{y}{x}}\right)$, dvs av form B.

3) Om linjerna $ax+by+c=0$ och $a_1x+b_1y+c_1=0$ är parallella, så är DE:en av form A.

4) Om inget av fallen 1-3 är uppfyllt låter vi (x_0, y_0) beteckna skärningspunkten för linjerna $ax+by+c=0$ och $a_1x+b_1y+c_1=0$. Vi inför nya variabler u och $v = v(u)$ genom

$$\begin{cases} u = x - x_0, \\ v = y - y_0. \end{cases}$$

Då är $\frac{dv}{dx} = y'$ och $\frac{du}{dx} = 1$, så

$$\begin{aligned} \frac{dv}{du} &= \left(\frac{dv}{dx}\right) / \left(\frac{du}{dx}\right) = y' = f\left(\frac{a(u+x_0)+b(v+y_0)+c}{a_1(u+x_0)+b_1(v+y_0)+c_1}\right) \\ &= f\left(\frac{au+bv+\overbrace{(ax_0+by_0+c)}^{=0}}{\overbrace{a_1x_0+b_1y_0+c_1}^{=0}}}\right) = f\left(\frac{au+bv}{a_1u+b_1v}\right) \\ &= f\left(\frac{a+b\frac{v}{u}}{a_1+b_1\frac{v}{u}}\right). \end{aligned}$$

Alltså är den transformerade DE:en av formen

$$v' = f\left(\frac{a+b\frac{v}{u}}{a_1+b_1\frac{v}{u}}\right),$$

dvs. av form B.

Exempel 27. Lös DE:en $y' = \frac{x+y-1}{x+4y+2}$.

(32)

Lösning: Linjerna definierade av täljaren och nämnaren har skärningspunkten $(x_0, y_0) = (2, -1)$. Vi inför u och v genom

$$\begin{cases} u = x - 2 \\ v = y + 1 \end{cases}$$

och erhåller DE:en

$$v' = \frac{(u+2)+(v-1)-1}{u+2+4(v-1)+2} = \frac{u+v}{u+4v} = \frac{1+\frac{v}{u}}{1+4\frac{v}{u}}.$$

Enligt B kvadrerar u som oberoende variabel och vi inför den beroende variabeln $t = v/u$. Då är $v' = 1 \cdot t + u \cdot t'$ och

$$t + u \cdot t' = \frac{1+t}{1+4t} \Leftrightarrow \frac{1+4t}{1-4t^2} \cdot t' = \frac{1}{u}.$$

Genom partiellbråksuppdelning erhålls då

$$\left(-\frac{3}{4} \cdot \frac{-2}{1-2t} - \frac{1}{4} \cdot \frac{2}{1+2t}\right) \cdot t' = \frac{1}{u}$$

Alltså erhålls lösningarna i implicit form genom:

$$-\frac{3}{4} \ln|1-2t| - \frac{1}{4} \ln|1+2t| = \ln|u| + \ln e^C$$

\Leftrightarrow

$$\ln|(1-2t)^3(1+2t)| = \ln(|u|^{-4} \cdot e^{-4C})$$

\Leftrightarrow

$$|1-2t|^3 |1+2t| u^4 = C_2, \quad C_2 > 0 \quad (C_2 = e^{-4C})$$

\Leftrightarrow

$$(1-2t)^3(1+2t)u^4 = C, \quad C \in \mathbb{R}$$

\Leftrightarrow

$$\left(1-2\frac{v}{u}\right)^3 \left(1+2\frac{v}{u}\right) u^4 = C$$

\Leftrightarrow

$$(u-2v)^3(u+2v) = C$$

\Leftrightarrow

$$(x-2y-4)^3(x+2y) = C, \quad C \in \mathbb{R}$$

D. Bernoullis differentialekvation

Bernoullis DE är av formen

$$y' + P(x)y = \varphi(x)y^m,$$

där m inte behöver vara ett heltal. Om $m = 0$ är DE:en linjär och inhomogen. Om $m = 1$ så är den separabel.

Antag nu att $m \neq 1$. Vi inför ny beroende variabel genom

$$v = y^{1-m}$$

och låter x kvarstå som oberoende variabel. Då erhålls

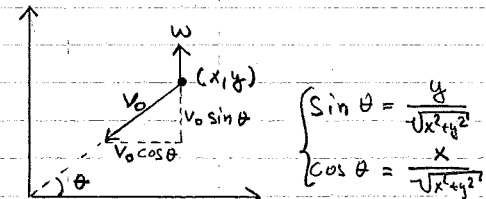
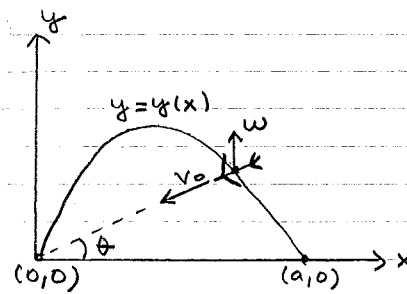
$$\frac{dv}{dx} = (1-m)y^{-m} \cdot y' = (1-m)\varphi(x) - (1-m)P(x)v$$

och den transformerade DE:en ges av:

$$v' + (1-m)P(x)v = (1-m)\varphi(x).$$

Exempel 28. Lös DE:en $xy' + 6y = 3x^{4/3}$. (Hemuppgift).

Exempel 29. (Flygtrajektorer). Antag att ett flygplan startar vid ett flygfält i punkten $(a, 0)$, $a > 0$, och flyger till ett flygfält i punkten $(0, 0)$. Planet flyger med konstant hastighet v_0 i förhållandet till vinden som blåser i nordlig riktning med hastigheten w . Piloten håller planet i riktning mot $(0, 0)$.



Planet's hastighetskomponenter i förhållandet till marken:

$$\frac{dx}{dt} = -v_0 \cos \theta = -\frac{v_0 x}{\sqrt{x^2+y^2}}$$

$$\frac{dy}{dt} = -v_0 \sin \theta + w = -\frac{v_0 y}{\sqrt{x^2+y^2}} + w$$

Planet's bana $y = y(x)$ uppfyller DE:en

$$\frac{dy}{dx} = \frac{dy/dt}{dx/dt} = \frac{1}{v_0 x} (v_0 y - w \sqrt{x^2+y^2}).$$

Vi sätter $k = \frac{w}{v_0}$ och får en DE av form B)

$$y' = \frac{y}{x} - k \cdot (1 + (y/x)^2)^{1/2}.$$

Sätter $v = y/x$, $y' = v + xv'$. Vi erhåller:

$$\frac{1}{1+v^2} \cdot v' = -\frac{k}{x} \Leftrightarrow \ln(v + \sqrt{1+v^2}) = -k \ln x + C.$$

Begränsningsvillkoret $y(a) = 0$ ger $v(a) = y(a)/a = 0$, så $C = k \ln a + \ln(0 + \sqrt{1+0^2}) = k \ln a$. Alltså

$$\ln(v + \sqrt{1+v^2}) = \ln\left(\frac{a}{x}\right)^k \Rightarrow \sqrt{1+v^2} = \left(\frac{a}{x}\right)^k - v$$

Kvadrering ger: $1+v^2 = \left(\frac{a}{x}\right)^{2k} - 2v\left(\frac{a}{x}\right)^k + v^2 \Leftrightarrow v = \frac{1}{2}\left[\left(\frac{a}{x}\right)^{2k} - \left(\frac{a}{x}\right)^k\right]$
Insättning av $y = vx$ ger planet's bana

$$y(x) = \frac{a}{2} \left[\left(\frac{x}{a}\right)^{1-k} - \left(\frac{x}{a}\right)^{1+k} \right].$$

Om $k < 1$ är $y(0) = 0$, om $k = 1$ är $y(0) = \frac{a}{2}$ och om $k > 1$ så gäller $\lim_{x \rightarrow 0^+} y(x) = +\infty$.

1.8 Riktningssystem och ortogonala trajektorier

(35)

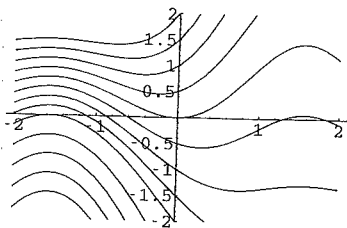
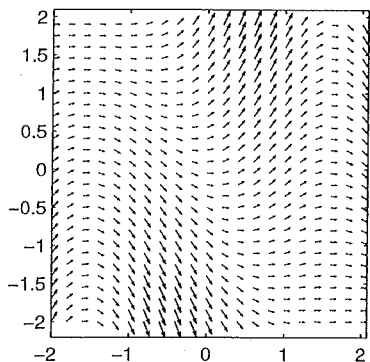
Betrakta DE:en

$$y' = f(x, y) \quad (44)$$

där $f(x, y)$ är kontinuerlig i ett område V i \mathbb{R}^2 .
 Då bestämmer ekvationen (44) i varje punkt $P=(x, y)$
 tillhörande V en riktningssystem $f(P)=f(x, y)$.
 Med andra ord definierar (44) ett riktningssystem i
 V om vi med varje punkt $(x, y) \in V$ associerar
 en vektor $(1, f(x, y))$.

En lösningskurva till (44) karakteriseras av att
 tangenten i varje punkt P på kurvan har samma
 riktning som fältet. Tangenten till en eventuell
 lösningskurva genom en given punkt $P_0=(x_0, y_0) \in V$
 har alltså riktningssystem $f(x_0, y_0)$.

Exempel 30. För $y' = f(x, y) = \sin 2x + y \cdot \cos x$,
 (DE:en löst som hemuppgift), får vi i $V = (-2, 2) \times (-2, 2)$
 riktningssystem och lösningskurvorna nedan



(Lösningskurvorna ges av: $y(x) = C e^{\sin x} - (2 \sin x + 1)$, $C \in \mathbb{R}$)

Antag att ekvationen

(36)

$$G(x, y, c) = 0 \quad (45)$$

definierar en kurvsvara i någon rektangel R
 i \mathbb{R}^2 då parametern c varierar i något intervall.

Problem I. Antag att G i (45) är kontinuerlig
 på rektangeln R med kontinuerliga partiella
 derivator. Kan vi bestämma en DE vars lös-
ningskurvor i rektangeln R ges av (45)?

Antag nu att lösningskurvorna till en DE i R
 satisfierar ekvation (45). Vi skriver $G(x, y(x), c) = 0$.
 Då kan DE:en bestämmas, om vi kan eliminera
 parametern c ur ekvationssystemet:

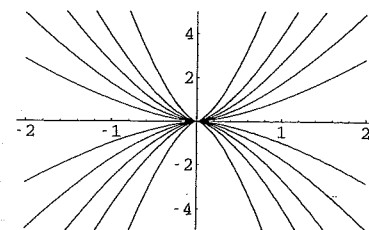
$$\begin{cases} G(x, y(x), c) = 0, \\ \frac{\partial G}{\partial x} + \frac{\partial G}{\partial y} \cdot y'(x) = 0. \end{cases} \quad (46)$$

Exempel 31. Betrakta för $R_1 = \{(x, y) : x > 0\}$,
 $R_2 = \{(x, y) : x < 0\}$ och $C \in \mathbb{R}$ kurvsvaran

$$y^2 - Cx^3 = 0.$$

Genom att bilda ekvationssystemet (46) erhålls DE:en

$$3 \frac{y^2}{x^2} - 2y \cdot y' = 0, \quad x \neq 0. \quad (\text{Kolla!})$$



Figur 6. Kurvor med $C = \pm 1, \pm 3, \pm 9, \pm 15, \pm 50$.

Antag nu att kurvskanan $G(x, y, c) = 0$ i (45) är sådan att varje punkt $(x_0, y_0) \in R$ genomlöps av precis en kurva i skaran, och att den kurvan har en tangent i (x_0, y_0) .

Definition 32. En kurva K som är definierad i rektangeln R kallas en ortogonal trajektor till kurvskanan $G(x, y, c) = 0$, om i varje punkt $P_0 = (x_0, y_0)$ på kurvan K tangenten står vinkelrätt mot tangenten genom P_0 för den kurva i skaran $G(x, y, c) = 0$ som genomlöper P_0 . Med andra ord skär K kurvskanan $G(x, y, c) = 0$ vinkelrätt.

Problem II. Givet en kurvska $G(x, y, c) = 0$ som uppfyller ovanstående antaganden, samt antagandena i Problem I, bestäm de ortogonala trajektorerna till kurvskanan $G(x, y, c) = 0$.

Lösningen till Problem II kan delas upp i följande steg:

1. Lös Problem I, dvs. bestäm en DE $F(x, y, y') = 0$ som i R har kurvskanan $G(x, y, c) = 0$ som lösningskurvor.
2. Notera att DE:en $F(x, y, y') = 0$ definierar ett riktningsfält D_1 i R . Då kommer det riktningsfält D_2 vars vektorer i varje punkt i R är ortogonala mot vektorerna i D_1 att ges av DE:en $F(x, y, -\frac{1}{y'}) = 0$.
3. Lös DE:en $F(x, y, -\frac{1}{y'}) = 0$, lösningskurvorna i R till denna DE utgör de ortogonala trajektorerna till kurvskanan $G(x, y, c) = 0$.

Exempel 32. Bestäm i $R_1 = \{(x, y) : x > 0\}$ och $R_2 = \{(x, y) : x < 0\}$ de ortogonala trajektorerna till kurvskanan

$$y^2 - cx^3 = 0.$$

Lösning: 1. Problem I löstes i Ex. 31 och gav oss DE:en

$$F(x, y, y') = 0 \iff 3\frac{y^2}{x} - 2yy' = 0, \quad x \neq 0.$$

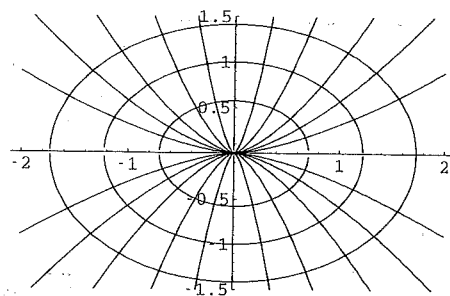
2. Bildar $F(x, y, -\frac{1}{y'}) = 0$,

$$3\frac{y^2}{x} - 2y(-\frac{1}{y'}) = 0 \iff 2y + 3\frac{y^2}{x}y' = 0, \quad x \neq 0.$$

3. Lösningen av $F(x, y, -\frac{1}{y'}) = 0$ ger de ortogonala trajektorerna till $y^2 - cx^3 = 0$, nämligen

$$2x^2 + 3y^2 = C, \quad C > 0, \quad x \neq 0,$$

som är ellipser. (kolla!)



Figur 7. Kurvskanan $y^2 - cx^3 = 0$ och de ortogonala trajektorerna $2x^2 + 3y^2 = C$.

1.9 Några differentialekvationer av 2:a ordningen

Vi behandlar några typer av DE:er som kan överföras till DE:er av 1:a ordningen.

A. DE:er av formen $y'' = f(x, y')$

Genom substitutionen $z(x) = y'(x)$ överförs DE:en på en DE av formen

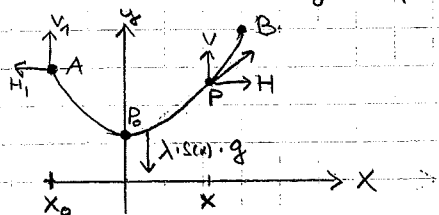
$$z' = f(x, z), \quad (47)$$

Som kan lösas med våra tidigare metoder. Låt $z(x, c)$ beteckna den allmänna lösningen till (47). Då ges den allmänna lösningen till $y'' = f(x, y')$ av

$$y(x) = \int z(x, c) dx + C_1, \quad C_1 \in \mathbb{R}. \quad (48)$$

Exempel 33. Kedjelinjen. Betrakta en fritt hängande böjlig, otänjbar och homogen linä upphängd i sina ändpunkter A och B. Vilken form antar linan?

Lösning: Vi väljer linans plan till xy-plan och antar att linans lägsta punkt P_0 ligger på y-axeln.



$$\begin{aligned} P = (x, y) \text{ godty. punkt på linan.} \\ s(x) = \text{längden AP} \\ &= \int_{x_0}^x \sqrt{1+y'(t)^2} dt, \end{aligned}$$

där $y=y(x)$ linans ekvation.

λ = linans massa/längdenhet. Linan är böjlig \Rightarrow att spänningen är tangentiellt riktad i varje punkt på linan. Stycket AP av linan påverkas av tyngdkraften $\lambda \cdot s(x) \cdot g$. Spänningens komponenter i A och P ges av V_1, H_1 respektive V, H .

Vi får jämviktsvillkoren för stycket AP:

$$\begin{cases} H + H_1 = 0 \\ V_1 + V - \lambda \cdot s(x) \cdot g = 0 \end{cases} \quad (49)$$

Nu har vi att $y'(x) = \frac{V}{H}$, så ur (49) erhålls:

$$\begin{aligned} y'(x) &= \frac{\lambda \cdot s(x) \cdot g - V_1}{-H_1} = \frac{\lambda g}{-H_1} \int_{x_0}^x \sqrt{1+y'(t)^2} dt + \frac{V_1}{H_1} \\ &= \frac{1}{a} \int_{x_0}^x \sqrt{1+y'(t)^2} dt + k, \quad a = \frac{-H_1}{\lambda g}, \quad k = \frac{V_1}{H_1}. \end{aligned}$$

Genom derivering av ovanstående ekvation får vi:

$$y''(x) = \frac{1}{a} \sqrt{1+y'(x)^2}.$$

Inför nu i ovanstående DE $z = y'$, alltså

$$z' = \frac{1}{a} \sqrt{1+z^2},$$

en separabel DE som kan skrivas i formen

$$\frac{1}{\sqrt{1+z^2}} z' = \frac{1}{a}.$$

Denna DE har vi löst tidigare (sjuv. Ex. 29):

$$\ln(z + \sqrt{1+z^2}) = \frac{x}{a} + C.$$

Genom att lösa ut z och utnyttja att $y'(0) = z(0) = 0$ fås:

$$z(x) = y'(x) = \frac{1}{2} (e^{\frac{x}{a}} - e^{-\frac{x}{a}}). \quad (\text{kolla!})$$

Integrering enligt (48) ger nu:

$$y(x) = \frac{a}{2} e^{\frac{x}{a}} + \frac{a}{2} e^{-\frac{x}{a}} + C.$$

Väljer koordinatsystemet så att $y(0) = a$. Då blir svaret:

$$y(x) = \frac{a}{2} (e^{\frac{x}{a}} + e^{-\frac{x}{a}}) = a \cosh\left(\frac{x}{a}\right), \quad a = \frac{-H_1}{\lambda g}.$$

B. DE:er av formen $y'' = f(y, y')$

(41)

Antag att $y(x)$ är en lösning med $y'(x) \neq 0$ i ett intervall I , DE existerar inversa funktionen $x = x(y)$ i J . Vi tar nu y som oberoende variabel och inför $z(y) = y'(x(y))$. DE är

$$y'' = \frac{d}{dx} \left(\frac{dy}{dx} \right) = \frac{d}{dx} (z(y)) = \frac{dz}{dy} \cdot \frac{dy}{dx} = z' \cdot z.$$

Därmed satisfierar $z(y)$ DE:en

$$z \cdot z' = f(y, z), \quad (50)$$

och ur en lösning $z(y)$ till (50) fås en lösning till $y'' = f(y, y')$ genom att lösa DE:en $y' = z(y)$, som är separabel.

Exempel 34. Lös begynnelsevärdesproblemet

$$y y'' + (y')^2 - y y' = 0, \quad y(\ln 2) = 2, \quad y'(\ln 2) = \frac{1}{2}.$$

Lösning: Se föreläsningsanteckningar.

2. Linjära differentialekvationer med konstanta koefficienter

(42)

2.1 Definitionen och allmänna egenskaper

En DE av n:te ordningen är linjär med konstanta koefficienter om den kan skrivas i formen

$$y^{(n)} + a_{n-1} y^{(n-1)} + \dots + a_1 y' + a_0 y = b(x) \quad (51)$$

där a_0, \dots, a_{n-1} är konstanter och b är en kontinuerlig funktion av x . Ekvationen (51) är homogen om $b(x) \equiv 0$ och inhomogen om $b(x) \not\equiv 0$.

Svarande mot det vänstra ledet i ekvationen definieras det karakteristiska polynomet för (51) genom

$$L(\lambda) = \lambda^n + a_{n-1} \lambda^{n-1} + \dots + a_1 \lambda + a_0, \quad (52)$$

Samt den karakteristiska ekvationen för (51) genom

$$L(\lambda) = 0, \quad (53)$$

Låt $D = \frac{d}{dx}$ beteckna derivationsoperatoren, dvs för $f(x) \in C^n(I)$ gäller $D^n f(x) = f^{(n)}(x) \in C(I)$, $n=1, 2, \dots$. Med symbolen $L(D)$ avses differentialoperatoren

$$L(D) = D^n + a_{n-1} D^{n-1} + \dots + a_1 D + a_0, \quad (54)$$

som är distributiv och ger en kompakt framställning av vänsterledet i (51),

$$\begin{aligned} L(D) y(x) &= (D^n + \dots + a_1 D + a_0) y(x) \\ &= D^n y(x) + \dots + a_1 D y(x) + a_0 y(x) \\ &= y^{(n)}(x) + \dots + a_1 y'(x) + a_0 y(x). \end{aligned}$$

Alltså kan (51) skrivas i formen

$$L(D) y(x) = b(x). \quad (55)$$

Exempel 35. Betrakta DE:en

$$y'' + 2y' - 3y = \sin x \quad (*)$$

Då ges det karakteristiska polynomet och differentialoperatören av

$$L(\lambda) = \lambda^2 + 2\lambda - 3 = (\lambda - 1)(\lambda + 3),$$

$$L(D) = D^2 + 2D - 3 = (D - 1)(D + 3).$$

Då kan (*) skrivas i formen

$$L(D)y = \sin x \Leftrightarrow (D^2 + 2D - 3)y = \sin x$$
$$\Leftrightarrow (D - 1)(D + 3)y = \sin x.$$

Mängden $C(I)$ av kontinuerliga funktioner på intervall I bildar ett vektorrum då vi för godtyckliga $f, g \in C(I)$ och godtycklig konstant $c \in \mathbb{R}, (\mathbb{C})$ definierar addition och multiplikation med skalär genom:

$$(f+g)(x) := f(x) + g(x) \quad \text{för alla } x \in I,$$

$$(cf)(x) := c \cdot f(x)$$

För $C^n(I) \subseteq C(I)$ gäller att $f, g \in C^n(I)$ medför att $f+g \in C^n(I)$ och $cf \in C^n(I)$, så $C^n(I)$ är ett underrum av $C(I)$.

Differentialoperatören $L(D)$ är då en avbildning från $C^n(I)$ till $C(I)$, dvs. $y \in C^n(I) \Rightarrow L(D)y \in C(I)$.

För att lösa DE:en (51) skall vi således finna alla funktioner $y \in C^n(I)$ sådana att

$$L(D)y(x) = l(x).$$

(43)

Sats 36. Differentialoperatören $L(D): C^n(I) \rightarrow C(I)$ är linjär, för godtyckliga $y_1, y_2 \in C^n(I)$ och alla konstanter c_1, c_2 gäller:

$$L(D)(c_1 y_1 + c_2 y_2) = c_1 L(D)y_1 + c_2 L(D)y_2. \quad (56)$$

Speciellt gäller: $L(D)(c_1 y_1) = c_1 L(D)y_1$.

Beweis: Se föreläsningens anteckningar.

För att bestämma alla lösningar till (51) räcker det att:

1. finna en partikulär lösning y_p till $L(D)y = l$,

2. finna alla lösningar y_h till $L(D)y = 0$,

ty vi har nämligen att:

Sats 37. Låt $y_p(x)$ vara en partikulär lösning till den inhomogena ekvationen $L(D)y(x) = l(x)$ och låt $y_h(x)$ vara den allmänna lösningen till den homogena ekvationen $L(D)y(x) = 0$. Då ges den allmänna lösningen $y(x)$ till den inhomogena ekvationen (51) av

$$y(x) = y_p(x) + y_h(x). \quad (57)$$

Exempel 38. Lös DE:en

$$y'' - 3y' = 3\sin x - \cos x.$$

(44)

2.2 Homogena ekvationer

(45)

Betrakta den homogena ekvationen

$$L(D)y = y^{(n)} + a_{n-1}y^{(n-1)} + \dots + a_1y' + a_0y = 0. \quad (58)$$

Vid lösning av (58) måste vi även beakta lösningar $y(x)$ som kan anta komplexa värden.

Antag nu att koefficienterna i (58):

$$y^{(n)} + a_{n-1}y^{(n-1)} + \dots + a_1y' + a_0y = l(x)$$

är komplexa och att $l(x)$ antar komplexa värden. Då är en funktion

$$y(x) = u(x) + i v(x) \quad (u, v \text{ antar reella värden})$$

med komplexa värden en komplex lösning till (58) om $L(D)y(x) = l(x)$. Derivering av $y(x)$ sker då termvis.

$$y^{(n)}(x) = u^{(n)}(x) + i \cdot v^{(n)}(x).$$

Om a_0, \dots, a_{n-1} är reella konstanter i (58) så är $y(x) = u(x) + i v(x)$ en komplex lösning till (58) om och endast om $u(x)$ och $v(x)$ båda är reella lösningar till (58). (Kolla!)

Antag att rötterna till den karakteristiska ekvationen $L(\lambda) = 0$ ges av $\lambda_1, \dots, \lambda_m$ med multipliciteterna n_1, \dots, n_m , $n_1 + \dots + n_m = n$. Då kan $L(\lambda)$ och $L(D)$ faktoriseras i formerna:

$$L(\lambda) = (\lambda - \lambda_1)^{n_1} \cdot \dots \cdot (\lambda - \lambda_m)^{n_m},$$
$$L(D) = (D - \lambda_1)^{n_1} \cdot \dots \cdot (D - \lambda_m)^{n_m}.$$

Ekvation (58) kan i princip lösas stegvis genom att lösa en linjär ekvation av formen $(D - \lambda)z = g(x)$ n gånger. Vi behöver förskjutningsregeln:

Sats 39, Förskjutningsregeln. Om $g \in C^n(I)$ så gäller

$$L(D)(e^{\lambda x} g(x)) = e^{\lambda x} L(D + \lambda) \cdot g(x). \quad (59)$$

Beweis: Se föreläsningssanteckningar.

Exempel 40, Lös ekvationen $y'' - 2y' + y = 0$.

Lösning: Vi har $L(D) = D^2 - 2D + 1 = (D - 1)^2$.

$$L(D)y = 0 \iff (D - 1)^2 y = 0.$$

Antag att $y(x)$ är en godtyckligt vald lösning. Ekvationen $(D - 1)z(x) = 0$ har den allmänna lösningen $z(x) = C_1 e^x$, $C_1 \in \mathbb{R}$, (kolla!). Nu är $(D - 1)((D - 1)y(x)) = 0$, så det måste gälla att

$$(D - 1)y = C_1 e^x$$

för något värde på C_1 . Sats 39 ger då att:

$$D(e^{-x} y(x)) = e^{-x} (D - 1)y(x) = C_1.$$

Alltså är $e^{-x} y(x) = C_1 x + C_2$ för någon konstant C_2 . Därmed är

$$y(x) = (C_1 x + C_2) e^x. \quad (60)$$

Omvänt, om $y(x)$ är av formen (60) för godtyckligt valda konstanter C_1, C_2 så kontrollerar man lätt att $y'' - 2y' + y = 0$. Därmed ges den allmänna lösningen till DE:en av (60).

(46)

Nästa resultat gör det möjligt att uppskrivna den allmänna lösningen till en homogen DE så snart man känner till alla rötter till $L(\lambda) = 0$ samt deras multiplikatörer:

Sats 41. Låt $L(\lambda) = (\lambda - \lambda_1)^{n_1} (\lambda - \lambda_2)^{n_2} \dots (\lambda - \lambda_m)^{n_m}$, där $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_m$ är olika, vara det karakteristiska polynomet till $L(D)y(x) = 0$, där är

$$y(x) = \sum_{k=1}^m P_k(x) e^{\lambda_k x}, \quad (47)$$

där $P_k(x)$ är ett godtyckligt komplext polynom av grad högst $n_k - 1$ ($k=1, 2, \dots, m$), den allmänna lösningen till $L(D)y(x) = 0$.

Beweis: Se föreläsninganteckningar.

Exempel 42. Lös DE:erna a) $y'' + y' - 2y = 0$
b) $y^{(4)} - 2y''' + 2y'' - 2y' + y = 0$

Lösning: a) Vi har

$$L(\lambda) = 0 \Leftrightarrow \lambda^2 + \lambda - 2 = 0 \Leftrightarrow (\lambda - 1)(\lambda + 2) = 0$$

Alltså: $\lambda_1 = 1, \lambda_2 = -2$ enkla rötter, sF

$$y(x) = c_1 e^x + c_2 e^{-2x}, \quad c_1, c_2 \in \mathbb{C}$$

b) $L(\lambda) = 0 \Leftrightarrow \lambda^4 - 2\lambda^3 + 2\lambda^2 - 2\lambda + 1 = 0 \Leftrightarrow (\lambda^2 + 1)(\lambda - 1)^2 = 0$,
sF vi har dupelroten 1 och enkla rötter $\pm i$.

$$y(x) = (c_1 x + c_2) e^x + c_3 e^{ix} + c_4 e^{-ix}, \quad c_i \in \mathbb{C}, \quad i=1, \dots, 4.$$

Om (51) är en reell DE (dvs reell värde- och koefficienterna reella) är vi i allmänhet intresserade av reella lösningar:

Korollarium 43. Låt $\lambda_k, k=1, \dots, l$ vara de olika reella rötterna samt låt $\lambda_k = \alpha_k \pm i\omega_k, k=l+1, \dots, m$ vara de olika komplexa rötterna till en homogen, linjär DE med konstanta koefficienter. Låt vidare $n_k (k=1, \dots, m)$ beteckna dessa rötters multiplikatörer. Den allmänna reella lösningen är då en summa av termer av formen

$$q_k(x) e^{\lambda_k x}$$

för $k=1, \dots, l$, samt

$$q_k(x) e^{\alpha_k x} \cdot \cos(\omega_k x) \\ v_k(x) e^{\alpha_k x} \cdot \sin(\omega_k x)$$

för $k=l+1, \dots, m$, där $q_k(x)$ och $v_k(x)$ är godtyckliga reella polynom av grad högst $n_k - 1$.

Beweis: Se föreläsninganteckningar.

Exempel 44. Den allmänna reella lösningen till DE:en $y^{(4)} - 2y''' + 2y'' - 2y' + y = 0$ ges då av:

$$y(x) = (c_1 x + c_2) e^x + c_3 \cos x + c_4 \sin x,$$

där $c_1, \dots, c_4 \in \mathbb{R}$, ty $\lambda_1 = 1, \lambda_2 = 0 \pm i \cdot 1$, $n_1 = 2$ och $n_2 = 1$.