

forts. fra forrige gang: Separable diff. l sn.

Atusk: Alse l sn. er p  formen

$$f(y)g'(x) = g(x)$$

der  $f, g$  er h nre funksjoner.

Eksempel

$$y' + y = 2xy$$

delar med  $y$

$$\frac{y'}{y} + \frac{y}{y} = 2x$$

$$\frac{y'}{y} = 2x - 1$$

$$\frac{y'}{y} = 2x - 1$$

$$\int \frac{y'}{y} dx = \int (2x - 1) dx$$

$$y(x) = y \Rightarrow \frac{dy}{dx} = y(x) \Rightarrow dy = y(x) dx$$

$$\int \frac{y(x)}{y(x)} dx = \int \frac{y(x)}{y(x)} dy = \int \frac{1}{y(x)} dy$$

$$= \int \frac{1}{y} dy = \ln|y|$$

Merkl: dersom vi derivere  $\int \frac{1}{y} dy = \ln|y|$   
 Si mistar vi l sningane  $y \in 0$ , allei funksjonar  
 $y(x)$  s k at  $y(x) \in 0$ , for en eller annan

$$\ln|y| = \int 2x - 1 dx = \int 2x dx - \int 1 dx = x^2 - x + C$$

$$|y| = e^{\ln|y|} = e^{x^2 - x + C} = e^{x^2 - x} \cdot e^C$$

$$y = \pm e^{x^2 - x} \cdot e^C$$

$$= \pm e^{x^2 - x} e^C, \text{ tusk at: } e^{a+b} = e^a e^b$$

$$= e^{x^2 - x} (\pm e^C)$$

$$= D e^{x^2 - x}, \quad D = \pm e^C$$

Flusar p  l sninga ni mistar ( $y=0$ ).

Observerer at for  $D=0$  s  er  $y=0$  en l sning.

Metode:

- n r vi delar med  $y$  mistar vi l sninga  $y=0$ . Ok, s  lange vi huskar p    ta med den tilsv rt.

- integrere  $\int \frac{1}{y} dy = \ln|y|$  mistar vi alle  $y \in 0$ . Bruker istedet  $\int \frac{1}{y} dy = \ln|y|$ .

Annerledes diff. l sn.

Definisjon: En andreordens homogen differensiallikning er en likning p  formen

$$y'' + py' + qy = 0$$

der  $p, q$  konstanter og  $y = y(x)$  er en funksjon.

Merkl: i Mat1001 ser vi kun p  homogene andreordens diff. l sn.)  
 allse vil vi alltid ha 0 p  hogresiden.

L sningsmetoder

Tilsvarende metode som de vi l ste andreordens differensiallikninger.

L sningsmetode for differensiallikninga  $y'' + py' + qy = 0$ :

Differensiallikninga gir opphav til en karakteristisk

$$\text{likning}$$

$$r^2 + pr + q = 0 \quad (*)$$

Husk at  $r = \frac{-p \pm \sqrt{p^2 - 4q}}{2}$ , diskriminant  $= p^2 - 4q$

L sninga til  $(*)$  vil avh ngje av l sningane til den karakteristiske likninga. Vi ser tre forskjellige tilfelle.

1. to reelle rotter ( $p^2 - 4q > 0$ ):

$$y(x) = C_1 e^{r_1 x} + C_2 e^{r_2 x}, \quad C_1, C_2 \in \mathbb{R}$$

2. En reell rot ( $p^2 - 4q = 0$ ):

$$y(x) = C_1 e^{rx} + C_2 x e^{rx}, \quad C_1, C_2 \in \mathbb{R}$$

3. to komplekse rotter  $r_1, r_2$  ( $p^2 - 4q < 0$ ):

$$(\text{husk: } r_2 = \bar{r}_1): \quad r_1 = a + ib$$

$$y(x) = e^{ax} (C_1 \cos(bx) + C_2 \sin(bx))$$

$$C_1, C_2 \in \mathbb{R}$$

Eksempel

$$y'' + 4y' + 85y = 0 \quad a x^2 + b x + c = 0$$

$$r^2 + 4r + 85 = 0 \quad x = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a}$$

$$r = \frac{-4 \pm \sqrt{16 - 4 \cdot 85}}{2} \quad a=1, b=4, c=85$$

$$= \frac{-4 \pm \sqrt{16 - 340}}{2} = \frac{-4 \pm \sqrt{4^2 - 4 \cdot 85}}{2}$$

$$= \frac{-4 \pm \sqrt{4(4 - 85)}}{2} = \frac{-4 \pm \sqrt{4(-81)}}{2}$$

$$\stackrel{\text{N r 3.10}}{\downarrow} = \frac{-4 \pm \sqrt{4} \sqrt{-81}}{2} = \frac{-4 \pm 2 \sqrt{-81}}{2}$$

$$= \frac{-4}{2} \pm \frac{2}{2} \sqrt{-81} = -2 \pm \sqrt{(-1) \cdot 9^2}$$

$$= -2 \pm \sqrt{(-1) \cdot 9^2}$$

$$= -2 \pm i9$$

H11, 1:

$L_1: x+y+z=0$   
 $L_2: 2x-y+2z=3$  , vi trenger koeffisient-  
 $L_3: 2x+y+dz=1$  matrisen til liknings-  
 systemet.

Husk hvordan vi finner koeffisientmatrisen:

$L_1: 1x + 1y + 1z = 0$   
 $L_2: 2x + (-1)y + 2z = 3$   
 $L_3: 2x + 1y + d \cdot z = 1$

$L_1 \begin{bmatrix} x & y & z \\ 1 & 1 & 1 \\ 2 & -1 & 2 \\ 2 & 1 & d \end{bmatrix}$  Resultatet vi trenger:  
 et likningssystem har  
 uendelig mange eller  
 ingen løsninger  
 $L \Rightarrow \det A = 0$ ,  
 A er koeffisientmatrisen

Husk at dette resultatet står ikke på formelarket!

$\det A = \det \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & -1 & 2 \\ 2 & 1 & d \end{pmatrix} = 1 \begin{vmatrix} -1 & 2 \\ 1 & d \end{vmatrix} - 1 \begin{vmatrix} 2 & 2 \\ 2 & d \end{vmatrix}$   
 $+ 1 \begin{vmatrix} 2 & -1 \\ 2 & 1 \end{vmatrix} = 1(-d-2) - 1(2d-4)$   
 $+ 1(2+2) = -d-2-2d+4+4$   
 $= -3d+6$   
 $\det A = 0 \Leftrightarrow -3d+6=0$   
 $-3d = -6$   
 $d = 2$

=> For  $d=2$  har vi enten uendelig mange eller ingen løsninger.

For å finne løsningene i tilfellet  $d=2$ , setter vi  $d=2$  inn og løser med GUE.

Setter inn for  $d=2$ :  
 $\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 2 & -1 & 2 & 3 \\ 2 & 1 & 2 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{\substack{-2L_1 \\ -2L_1}} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & -3 & 0 & 3 \\ 0 & -1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{\substack{L_2 \leftrightarrow L_3 \\ -L_2}} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 1 \\ 0 & -3 & 0 & 3 \end{bmatrix}$   
 $\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 1 \\ 0 & -3 & 0 & 3 \end{bmatrix} \xrightarrow{\substack{L_3 + 3L_2 \\ L_1 + L_2}} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \Leftrightarrow$   
 $x+y+z=0 \rightarrow z = -x-y$   
 $y = -1$

$(x, y, z) = (x, -1, 1-x)$

Parameterframstilling:

$x+y+z=0, z = -x-y = -x+1$   
 $y = -1$   
 Velger  $x$  som parameter,  $x=t$

$(x, y, z) = (t, -1, 1-t)$

H13, 3a)

Trigonometriske omskriving:

Braker formel:

$C \cos(\alpha x) + D \sin(\alpha x) = A \cos(\alpha x - \phi)$

$A = \sqrt{C^2 + D^2}$ ,  $\phi$  er vinkelen i  $[0, 2\pi)$

gitt ved:

$\cos \phi = \frac{C}{A}, \sin \phi = \frac{D}{A}$

Obs! Står ikke på formelarket.

Vårt uttrykk:

$\sqrt{3} \sin(\frac{1}{3}t) + \cos(\frac{1}{3}t)$

identifiserer C, D, b:  $0 = \sqrt{3}, b = \frac{1}{3}$   
 $C = 1$

$A = \sqrt{1^2 + (\sqrt{3})^2} = \sqrt{1+3} = \sqrt{4}$

$\phi: \cos \phi = \frac{C}{A} = \frac{1}{2}, \sin \phi = \frac{D}{A} = \frac{\sqrt{3}}{2}$

$\phi = \frac{\pi}{3}$

$\sqrt{3} \sin(\frac{1}{3}t) + \cos(\frac{1}{3}t) = 2 \cos(\frac{1}{3}t - \frac{\pi}{3})$

