

2. ordens differensialligninger (funksjoner av én variabel)

Diff.ligning = ligning hvor den uljente en funksjon $y(t)$ og ligningen inneholde $\dot{y}(t)$, $\ddot{y}(t)$, ...

Har sett: 1. ordens, $\dot{x} + ax = p$, med og uten initial betingelser $x(0) = x_0$
systemer av 1. ordens, $\vec{x}'(t) = \begin{bmatrix} \dot{x}_1(t) \\ \dot{x}_2(t) \end{bmatrix}$
ilineære (løst w/numerikk)

I dag: 2. ordens ordinære lineære diff.ligninger \Rightarrow generell form: $\ddot{y}(t) + b\dot{y}(t) + cy(t) = f(t)$

\downarrow ligningen har $\ddot{y}(t)$
 \downarrow én uljert b
 \downarrow koef. er konstante

b, c konst.

Først: den homogene ligningen $\ddot{y} + b\dot{y} + cy = 0$ [$f(t) = 0$]

Løsninger til dette kalles **de homogene løsningene**.

Viktig: • Vi forventer to forskjellige løsninger $y_1(t)$ og $y_2(t)$
• Lineærkombinasjoner av løsninger er også løsninger

\Rightarrow vi leter vi etter generell løsning $y(t) = Ay_1(t) + By_2(t)$

For å løse $\ddot{y} + b\dot{y} + cy = 0$, bruk kvalifisert gjettning $y(t) = e^{\lambda t}$ for en forløpig uljert λ
Sett denne inn i ligningen $\Rightarrow \lambda^2 e^{\lambda t} + b\lambda e^{\lambda t} + ce^{\lambda t} = (\lambda^2 + b\lambda + c)e^{\lambda t} = 0$
 $e^{\lambda t} \neq 0 \Rightarrow$ må ha $\lambda^2 + b\lambda + c = 0 \Rightarrow$ løs med abc-formelen

$$\lambda = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a}$$

Tre muligheter:

(1) $\lambda_1 \neq \lambda_2$ er reelle tall: $y_1(t) = e^{\lambda_1 t}$, $y_2(t) = e^{\lambda_2 t} \Rightarrow y(t) = Ae^{\lambda_1 t} + Be^{\lambda_2 t}$

(2) $\lambda = \lambda_1 = \lambda_2$ er reelt: $y_1(t) = e^{\lambda t}$, $y_2(t) = te^{\lambda t} \Rightarrow y(t) = Ae^{\lambda t} + Bte^{\lambda t} = (A+Bt)e^{\lambda t}$

(3) $\lambda_1 \neq \lambda_2$ er komplekse tall: $y_1(t) = e^{\lambda_1 t}$, $y_2(t) = e^{\lambda_2 t} \Rightarrow y(t) = Ae^{\lambda_1 t} + Be^{\lambda_2 t}$

La $\lambda_1 = \alpha + \beta i$, $\lambda_2 = \alpha - \beta i$

bruk Eulers formel.

$$y_1(t) = e^{\lambda_1 t} = e^{(\alpha + \beta i)t} = e^{\alpha t + \beta i t} = e^{\alpha t} e^{\beta i t} = e^{\alpha t} (\cos(\beta t) + i \sin(\beta t))$$

$$y_2(t) = e^{\lambda_2 t} = e^{\alpha t} (\cos(\beta t) - i \sin(\beta t))$$

Siden lineærkombinasjoner av løsninger er løsninger:

$$\frac{1}{2}(y_1(t) + y_2(t)) = \frac{1}{2} \cdot 2e^{\alpha t} \cos(\beta t) = e^{\alpha t} \cos(\beta t)$$

$$\frac{1}{2i}(y_1(t) - y_2(t)) = e^{\alpha t} \sin(\beta t)$$

\Rightarrow vi kan bruke disse som $y_1(t)$ og $y_2(t)$, $y_1(t) = e^{\alpha t} \cos(\beta t)$, $y_2(t) = e^{\alpha t} \sin(\beta t)$

$\Rightarrow \lambda = \alpha \pm \beta i \Rightarrow y(t) = e^{\alpha t} (A \cos(\beta t) + B \sin(\beta t))$

Oppsummering:

- $\lambda_1 \neq \lambda_2 \in \mathbb{R}$: $y(t) = A e^{\lambda_1 t} + B e^{\lambda_2 t}$
- $\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda$: $y(t) = (A + Bt) e^{\lambda t}$
- $\lambda_1 \neq \lambda_2 \in \mathbb{C}$: $y(t) = e^{\alpha t} (A \cos(\beta t) + B \sin(\beta t))$
 $\lambda = \alpha + \beta i$

Vi ender alltid opp med to uljente konstanter.

For å finne spesielle løsninger, så trenger vi to initialbetingelser: $y(0) = a$, $\dot{y}(0) = b$
 (a og b er gitt)

Eksempel: $\ddot{y} - 5\dot{y} + 4y = 0$ $y(0) = 2$ $\dot{y}(0) = -4$

$$\Rightarrow \lambda^2 - 5\lambda + 4 = 0$$

$$\Rightarrow \lambda = \frac{5 \pm \sqrt{25 - 16}}{2} = \frac{5 \pm 3}{2} \quad \Rightarrow \quad \lambda_1 = 4, \lambda_2 = 1$$

$$\Rightarrow \text{generell løsning: } y(t) = A e^{4t} + B e^t \quad \dot{y}(t) = 4A e^{4t} + B e^t$$

$$\begin{cases} y(0) = A + B = 2 & \Rightarrow B = 2 - A \\ \dot{y}(0) = 4A + B = -4 \end{cases} \quad \Rightarrow \quad 4A + 2 - A = 3A + 2 = -4 \quad \Rightarrow \quad 3A = -4 - 2 = -6 \quad \Rightarrow \quad A = -2 \quad \Rightarrow \quad B = 2 - (-2) = 4$$

$$\Rightarrow y(t) = -2e^{4t} + 4e^t$$

Bonus sjekk: $\ddot{y}(t) - 5\dot{y}(t) + 4y(t) = (-32e^{4t} + 4e^t) - 5(-8e^{4t} + 4e^t) + 4(-2e^{4t} + 4e^t)$
 $= -32e^{4t} + 4e^t + 40e^{4t} - 20e^t - 8e^{4t} + 16e^t = 0$ ✓

$$\cdot y(0) = -2 \cdot 1 + 4 \cdot 1 = 2 \quad \checkmark$$

$$\cdot \dot{y}(0) = -8 \cdot 1 + 4 \cdot 1 = -4 \quad \checkmark$$

Inhomogen ligning: $\ddot{y} + b\dot{y} + cy = f(t)$

Generell løsning $y(t) = y_h(t) + y_p(t)$

$y_h(t)$ = "homogene løsningen", finn $y_h(t)$ ved å løse den homogene versjonen av ligningen
 (sett $f(t) = 0$ og løs)

$y_p(t)$ = "partikulær løsningen"

For å finne y_p , har to måter: (1) variasjon av parametre [regn ut $y_p(t)$, en del arbeid...]
 (2) ubestemte koeffisienters metode [gjett $y_p(t)$ basert på $f(t)$]

For (2), vi gjetter på at $y_p(t)$ ligner veldig på $f(t)$. Slå opp i en tabell

$r(t)$	$y_p(t)$
$ke^{\lambda t}$	$Ae^{\lambda t}$
kt^n	$A_n t^n + \dots + A_0$
$k \cos(\omega t),$ $k \sin(\omega t)$	$A \cos(\omega t) + B \sin(\omega t)$
$ke^{\lambda t} \cos(\omega t),$ $ke^{\lambda t} \sin(\omega t)$	$e^{\lambda t}(A \cos(\omega t) + B \sin(\omega t))$

Når vi gjetter $y_p(t)$, har vi noen konstanter. Vi vil ikke ha flere enn de vi får fra y_h , så vi vil bli kvitt konstantene fra y_p .

Sett inn y_p inn i ligningen $\Rightarrow \dot{y}_p + b y_p + c y_p = f(t)$
Velg koeffisienten på venstre side slik at venstre- og høyresiden blir lik.

Hvis gjort riktig ender vi opp med $y_p(t)$ uten ukjente konstanter.

Eksempel: $\ddot{y} - 2\dot{y} - 8y = 6 - 8t$

$$\ddot{y} - 2\dot{y} - 8y = 0 \Rightarrow \lambda^2 - 2\lambda - 8 = 0 \Rightarrow \lambda = \frac{2 \pm \sqrt{4 + 32}}{2} = \frac{2 \pm 6}{2} \Rightarrow \lambda_1 = 4, \lambda_2 = -2$$

$$\Rightarrow y_h(t) = Ae^{4t} + Be^{-2t}$$

$f(t) = 6 - 8t$ ← 1. grads polynom \Rightarrow gjetter $y_p(t) = Ct + D$

$$\text{sett inn i ligningen: } y_p(t) - 2\dot{y}_p(t) - 8y_p(t) = 0 - 2C - 8(Ct + D) = -8Ct + (-2C - 8D) = -8t + 6$$

$$\Rightarrow \begin{cases} -8C = -8 & \Rightarrow C = 1 \\ -2C - 8D = 6 & \Rightarrow -2 - 8D = 6 \Rightarrow 8D = -8 \Rightarrow D = -1 \end{cases}$$

$$\Rightarrow y_p(t) = t - 1$$

$$\Rightarrow y(t) = y_h(t) + y_p(t) = Ae^{4t} + Be^{-2t} + (t - 1)$$

Eksempel: $\ddot{y} + 3\dot{y} + 2y = 30e^{-2t}$

$$\ddot{y} + 3\dot{y} + 2y = 0 \Rightarrow \lambda^2 + 3\lambda + 2 = 0 \Rightarrow \lambda = \frac{-3 \pm \sqrt{9 - 8}}{2} = \frac{-3 \pm 1}{2} \Rightarrow \lambda_1 = -1, \lambda_2 = -2$$

$$\Rightarrow y_h(t) = Ae^{-t} + Be^{-2t}$$

$f(t) = 30e^{-2t} \Rightarrow$ gjetter $y_p(t) = Ce^{-2t}$, men dette er ikke lineært uavhengig fra $y_h(t)$

For å sikre lineær uavhengighet, bare gang gjettningen med $t \Rightarrow y_p(t) = Cte^{-2t}$

$$\dot{y}_p(t) = Ce^{-2t} - 2Cte^{-2t}$$

$$\ddot{y}_p(t) = -2Ce^{-2t} - 2Ce^{-2t} + 4Cte^{-2t} = -4Ce^{-2t} + 4Cte^{-2t}$$

$$\Rightarrow \ddot{y}_p(t) + 3\dot{y}_p(t) + 2y_p(t) = \underline{-4Ce^{-2t}} + \underline{4Cte^{-2t}} + \underline{3Ce^{-2t}} - \underline{6Cte^{-2t}} + \underline{2Cte^{-2t}} = -Ce^{-2t} = 30e^{-2t}$$

$$\Rightarrow -C = 30 \quad \Rightarrow \quad C = -30$$

$$\Rightarrow y_p(t) = -30te^{-2t}$$

$$\Rightarrow y(t) = Ae^{-t} + Be^{-2t} - 30te^{-2t}$$