

2. ord. lin. diff. lkn. på std. form, IVP

$$(1) \ddot{y}(t) + p(t)\dot{y}(t) + q(t)y(t) = r(t), \quad f(0) = a, \quad f'(0) = b$$

Har generell løsning

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

Der y_p er en partikulær løsning av (1), og y_h er den homogene løsningen, altså løsningen av

$$\ddot{y} + p\dot{y} + qy = 0$$

Bevis: Anta $y_p(t)$ er en løsning av (1). Anta så en annen vilkårlig løsning av (1), si $f(t)$. Vi har da ved å sette inn $f - y_p$ i (1) at

$$\begin{aligned} & (f - y_p)'' + p(f - y_p)' + q(f - y_p) \\ &= f'' + pf' + qf - (y_p'' + py_p' + qy_p) = r(t) - r(t) = 0 \end{aligned}$$

Altså er $f(t) - y_p(t)$ en løsning av den homogene lkn. (2).

Har da $f(t) - y_p(t) = y_h(t) \iff f(t) = y_h(t) + y_p(t) \quad \square$

Vi trenger altså 2 ting, en partikulær løsning og en homogen løsning.

Først homogen fordi den er mye lettere

setter inn $y(t) = e^{\lambda t}$ og får

$$(\lambda^2 + p\lambda + q)e^{\lambda t} = 0 \quad e^{\lambda t} \neq 0 \quad \forall t$$

$$\Rightarrow \lambda^2 + p\lambda + q = 0$$

Får 3 muligheter:

2 reelle røtter: $\lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{R}, \lambda_1 \neq \lambda_2$

$$y_1(t) = Ae^{\lambda_1 t}, \quad y_2(t) = Be^{\lambda_2 t}$$

Superposisjon gir generell løsning som

$$y(t) = Ae^{\lambda_1 t} + Be^{\lambda_2 t}$$

1 reell rot, $\lambda \in \mathbb{R}$ ($p^2 - 4q = 0$)

Ved innsetting er $y(t) = t e^{\lambda t}$ også en løsning, slik at

$$y(t) = (A + Bt) e^{\lambda t}$$

bli den generelle løsningen.

2 komplekse røtter, $\lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{C}$, $\lambda_1 = a + iw$, $\lambda_2 = a - iw$

Får da med superposisjon at den generelle løsningen er

$$y(t) = A e^{(a+iw)t} + B e^{(a-iw)t}$$

som gjerne skrives

$$y(t) = e^{at} (C \cos(wt) + D \sin(wt)) \quad (\text{rot Threese})$$

For partikular løsning TABELL

Fungerer ikke for alle (ret ørke notat)

Eks: $\ddot{y} + 9y = 6t^2$, $y_h(t) = C_1 \cos 3t + C_2 \sin 3t$

Gjætter $y_p(t) = A_2 t^2 + A_1 t + A_0$, setter inn og får

$$\underline{2A_2} + \underline{9A_2}t^2 + \underline{9A_1}t + \underline{9A_0} = \underline{6t^2} + \underline{0t} + \underline{0}$$

$$\Rightarrow A_2 = \frac{2}{3}, A_1 = 0, A_0 = -\frac{4}{27}$$

Får dermed partikularløsningen

$$y_p(t) = \frac{2}{3}t^2 - \frac{4}{27}$$

Generell løsning:

$$y(t) = C_1 \cos 3t + C_2 \sin 3t + \frac{2}{3}t^2 - \frac{4}{27}$$

$$L \ddot{I}(t) + R \dot{I}(t) + \frac{1}{C} I(t) = \dot{V}_s(t), \quad V_s(t) = V_0 \sin(\omega t)$$

$$\Rightarrow \lambda^2 + \frac{R}{L} \lambda + \frac{1}{CL} = 0$$

$$\lambda = -\frac{R}{2L} \pm \sqrt{\left(\frac{R}{2L}\right)^2 - \frac{1}{CL}}, \quad \dot{V}_s(t) = \omega V_0 \cos(\omega t)$$

$$\text{Antar } y_p = A \cos \omega t + B \sin \omega t \Rightarrow$$

$$-\omega^2 L A + \omega R B + \frac{1}{C} A = \omega V_0$$

$$-\omega^2 L B - \omega R A + \frac{1}{C} B = 0, \quad X = \omega L - \frac{1}{\omega C}$$

$$\text{For } \left. \begin{array}{l} BR - AX = V_0 \\ AR + BX = 0 \end{array} \right\} \begin{array}{l} A = -\frac{V_0 X}{R^2 + X^2} \\ B = \frac{V_0 R}{R^2 + X^2} \end{array}$$

$$I(t) = C_1 e^{\lambda_1 t} + C_2 e^{\lambda_2 t} - \frac{V_0 X}{R^2 + X^2} \cos(\omega t) + \frac{V_0 R}{R^2 + X^2} \sin(\omega t)$$

$$= e^{-\frac{R}{2L} t} \left(e^{i \sqrt{\frac{1}{CL} - \left(\frac{R}{2L}\right)^2} t} + e^{-i \sqrt{\frac{1}{CL} - \left(\frac{R}{2L}\right)^2} t} \right)$$

$$- \frac{V_0 X}{R^2 + X^2} \cos(\omega t) + \frac{V_0 R}{R^2 + X^2} \sin(\omega t)$$

$$\frac{1}{C_1} \dot{I} + \frac{1}{C_2} \dot{I} + \dot{I} R = \dot{V}$$

$$\alpha = \frac{d \cdot \rightarrow}{R}$$

$$\left(\frac{1}{C_1} + \frac{1}{C_2} \right) \dot{I} + R \dot{I} = 0$$

$$\dot{I} = -\alpha I$$

$$\int \frac{\dot{I}}{I} dt = \int \alpha dt$$

$$\int \frac{1}{I} dI = -\alpha t + C$$

$$\ln I = -\alpha t + C$$

$$I = A e^{-\alpha t}$$

$$A \cos \omega t + B \sin \omega t = \underline{I_p}$$

$$\frac{A}{C_1} \cos \omega t + \frac{B}{C_1} \sin \omega t$$

$$+ \frac{A}{C_2} \cos \omega t + \frac{B}{C_2} \sin \omega t$$

$$+ \frac{A}{C_1} \cos \omega t + \frac{A}{C_1} \sin \omega t$$

$$+ \frac{A}{C_1} \cos \omega t + \frac{A}{C_1} \sin \omega t$$