

Variation of parameters / וריאציות המקומיות

תצבורת מאלגוריתם צ'רמר : כל קרינה / Cramer's rule

Gabriel Cramer (1704)

תהי מערכת משוואת  $A\vec{x} = \vec{b}$  ,  $A \in M_n$

$b \in F^n$

אם  $\det(A) \neq 0$  פתרון יחיד אכן אכן

אם  $\det(A) = 0$  פתרון יחיד ניתן למצוא כל רכיב בו  $\neq 0$  :

$x_i = \frac{\det(A_i)}{\det(A)}$  ,  $A_i$  מטריצה המתקבלת על ידי החלפת

העמדה ה- $i$  שמטריצה  $A$  בקואר  $\vec{b}$

היתרון שבשיטה זו הוא שלא חייבים לעבוד את כל המערכת המשוואת עקום רכיב מסוים.

ציון/פתור את המערכת הבאה בעזרת כל קרינה :

$$\begin{cases} 4x - y + z = -5 \\ 2x + 2y + 3z = 10 \\ 5x - 2y + 6z = 1 \end{cases}$$

פתרון: בכתוב מטריצה

$$\begin{pmatrix} 4 & -1 & 1 \\ 2 & 2 & 3 \\ 5 & -2 & 6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -5 \\ 10 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$A_1 = \begin{pmatrix} -5 & -1 & 1 \\ 10 & 2 & 3 \\ 1 & -2 & 6 \end{pmatrix} ; A_2 = \begin{pmatrix} 4 & -5 & 1 \\ 2 & 10 & 3 \\ 5 & 1 & 6 \end{pmatrix} ; A_3 = \begin{pmatrix} 4 & -1 & -5 \\ 2 & 2 & 10 \\ 5 & -2 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\det A = 4 \cdot (12+6) + 1 \cdot (12-15) + 1 \cdot (-4-10) = 55$$

כתיבת נקודת החיתוך:  $\det A_1 = -55$ ;  $\det A_2 = 165$ ;  $\det A_3 = 110$   
 נחשב עכשיו את סך החיתוכים:

$$x = \frac{\det A_1}{\det A} = \frac{-55}{55} = -1$$

$$y = \frac{165}{55} = 3, \quad z = \frac{110}{55} = 2$$

$$\vec{x} = \begin{pmatrix} -1 \\ 3 \\ 2 \end{pmatrix} \quad \text{וקטור הפתרון יהיה}$$

נתונה משוואה דנאלית מסדר  $n$  בצורה מנוימלת

$$1 \cdot y^{(n)} + \sum_{k=0}^{n-1} a_k(x) y^{(k)} = b(x)$$

בתנאי הקופסא ראינו שאם נתונים ענו  $n$  פתרונות בטרם  
 $y_1, \dots, y_n$ , של המשוואה ההומוגנית הקשורה  $y^{(n)} + \sum_{k=0}^{n-1} a_k(x) y^{(k)} = 0$

אזי פתרון כללי דנאלית (היא הומוגנית) יהיו  $y = \sum_{i=1}^n c_i(x) y_i(x)$  כאשר  
 $c_1, \dots, c_n$  מקימים:

$$\begin{pmatrix} y_1 & \dots & y_n \\ y_1' & \dots & y_n' \\ \vdots & & \vdots \\ y_1^{(n-1)} & \dots & y_n^{(n-1)} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1' \\ c_2' \\ \vdots \\ c_n' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \\ b(x) \end{pmatrix}$$

אם המספר לא מנוימלת מקבלים  $\frac{b(x)}{a_n(x)}$

הכמה ע"ל לצורה  $y$  והצורה במספר היא הומוגנית

כעת נרשם המעמד של קבוצת הפונקציות:

$$C_i(x) = \frac{\begin{vmatrix} y_1 & \dots & y_{i-1} & 0 & y_{i+1} & \dots & y_n \\ y_1' & \dots & y_{i-1}' & 0 & y_{i+1}' & \dots & y_n' \\ \vdots & & \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots \\ y_1^{(n-1)} & \dots & y_{i-1}^{(n-1)} & 0 & y_{i+1}^{(n-1)} & \dots & y_n^{(n-1)} \end{vmatrix}}{W(y_1, \dots, y_n)} = \frac{W_i(x)}{W(x)}$$

→ נכונה  
→ נכונה

$$C_i(x) = \int \frac{W_i(t)}{W(t)} dt + K_i$$

→ אינטגרל נקב: ;  
וקבוצת פתרונות של המשוואה:

$$y(x) = y_1(x) \left( \int \frac{W_1(t)}{W(t)} dt + K_1 \right) + \dots + y_n(x) \left( \int \frac{W_n(t)}{W(t)} dt + K_n \right)$$

$$\frac{d}{dx} \int^x f(t) dt = f(x) \quad \text{הצבה}$$

- המבנה הנתון באינטגרל נקב, כפי שראינו, הוא זה של פונקציות ליניאריות. כל פונקציה מהצורה  $y_i(x) \int \frac{W_i(t)}{W(t)} dt + K_i$  היא פונקציה ליניארית.

$$y(x) = \underbrace{\sum_{i=1}^n K_i y_i(x)}_{\text{פתרון הומוגני}} + \underbrace{\sum_{i=1}^n y_i(x) \int \frac{W_i(t)}{W(t)} dt}_{\text{פתרון פרטי}} + \underbrace{\sum_{i=1}^n K_i}_{\text{קבועים}}$$

פתרון פרטי:  $y_p$   
פתרון הומוגני:  $y_h$

כל פונקציה מהצורה  $y = y_h + y_p$  היא פתרון כללי של המשוואה.

$y_g \rightarrow$  general solution  $\rightarrow$  פתרון כללי

$y_p \rightarrow$  particular solution  $\rightarrow$  פתרון פרטי

$$y = y_g + y_p$$

הצבה: חסר הוא שמה"ר מיוחד (אנ(x)=1) אינו פתרון כללי.

תרגילים: משוואות דיפרנציאליות מסוגים שונים: פתור, הקטרה

$y'' - 2y' - 3y = 2\sin x$  ;  $e^{-x}, e^{3x}$  א.

$y'' - 2y' = x + 2e^{2x}$  ;  $1, e^{2x}$  ב.

פתרון: א. נחשב וריאנטים  $W_1, W_2$  :

$$W(e^{-x}, e^{3x}) = \begin{vmatrix} e^{-x} & e^{3x} \\ -e^{-x} & 3e^{3x} \end{vmatrix} = 3e^{2x} + e^{2x} = 4e^{2x}$$

$$W_1 = \begin{vmatrix} 0 & e^{3x} \\ 2\sin x & 3e^{3x} \end{vmatrix} = -2\sin x \cdot e^{3x}$$

$$W_2 = \begin{vmatrix} e^{-x} & 0 \\ -e^{-x} & 2\sin x \end{vmatrix} = 2\sin x \cdot e^{-x}$$

$$C_1' = \frac{W_1}{W} = \frac{-2\sin x \cdot e^{3x}}{4e^{2x}} = -\frac{1}{2} \sin x \cdot e^x$$

$$C_1 = \int -\frac{1}{2} \sin x e^x dx = \left( \begin{array}{l} u = \sin x \quad v = -\frac{1}{2} e^x \\ u' = \cos x \quad v' = -\frac{1}{2} e^x \end{array} \right)$$

$$= -\frac{1}{2} e^x \sin x - \int -\frac{1}{2} e^x \cos x =$$

$$= -\frac{1}{2} e^x \sin x + \frac{1}{2} e^x \cos x + \frac{1}{2} \int \sin x e^x dx + A$$

$$\Rightarrow C_1 = \frac{e^x (\cos x - \sin x)}{4} + K_1 \quad K_1 = \frac{A}{2}$$

3/9/1

$$C_2 = \int \frac{W_2(x)}{W_1(x)} dx = \dots = -\frac{1}{20} e^{-3x} (\cos x + 3\sin x) + K_2$$

: הנה פתרון

$$y = \underbrace{e^{-x} \left( \frac{e^x (\cos x - \sin x)}{4} + K_1 \right)}_{y_1} + \underbrace{e^{3x} \left( -\frac{e^{-3x}}{20} (\cos x + 3\sin x) + K_2 \right)}_{y_2} =$$

: הנה פתרון

$$= \underbrace{K_1 e^{-x} + K_2 e^{3x}}_{y_g} + \underbrace{\frac{\cos x - 2\sin x}{5}}_{y_p}$$

$$W(1, e^{2x}) = \begin{vmatrix} 1 & e^{2x} \\ 0 & 2e^{2x} \end{vmatrix} = 2e^{2x}$$

שימו לב

$$W_1 = \begin{vmatrix} 0 & e^{2x} \\ x + 2e^x & 2e^{2x} \end{vmatrix} = -xe^{2x} - 2e^{3x}$$

$$W_2 = \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 0 & x + 2e^x \end{vmatrix} = x + 2e^x$$

$$C_1 = \int \frac{W_1}{W} dx = \dots = -\frac{x^2}{4} - e^x + K_1$$

$$C_2 = \int \frac{W_2}{W} dx = \dots = -\frac{e^{-2x}}{4} (x+1) - e^{-x} + K_2$$

: הנה פתרון

$$y = \underbrace{K_1 + K_2 e^{2x}}_{y_g} - \underbrace{\frac{x^2}{4} - 2e^x - \frac{x}{4}}_{y_p}$$

תרגיל: פתור המספר  $y_1 = 1$  ;  $y_2 = \ln|x|$  - פתרון למספר ההומוג'ן הקטורה.

הצורה  $x^2 y'' + x y' = x^3$

פתרון נורמלי (חשוב לזכור)

$$y'' + \frac{1}{x} y' = x$$

כאן  $x \neq 0$  אחרת אין מספר

$$W = \begin{vmatrix} 1 & \ln|x| \\ 0 & \frac{1}{x} \end{vmatrix} = \frac{1}{x}$$

$$W_1 = \begin{vmatrix} 0 & \ln|x| \\ x & \frac{1}{x} \end{vmatrix} = -x \ln|x|$$

$$W_2 = \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 0 & x \end{vmatrix} = x$$

אינן התקין

$$C_1 = \int \frac{W_1}{W} dx = \int -x^2 \ln|x| dx = -\frac{x^3}{3} \ln|x| + \frac{x^3}{9} + k_1$$

$$C_2 = \int \frac{W_2}{W} dx = \int x^2 dx = \frac{x^3}{3} + k_2$$

הפתרון הסופי:

$$y = \underbrace{k_1 + k_2 \ln|x|}_{y_g} + \underbrace{\frac{x^3}{9}}_{y_p}$$

George Green (בריט.) / פונקציה גרין

נשים נמוכה בעצירת קושי (מפני + תנאי התחלה)

$$\begin{cases} y'' + a_1(x)y' + a_0(x)y = b(x) \\ y(x_0) = 0 \\ y'(x_0) = 0 \end{cases}$$

יש פתרון יחיד  $y_1, y_2$  בהם  $y_1, y_2$  הם פתרון הומוג'ן הקטורה.

$$y(x) = \int_{x_0}^x \frac{y_1(t)y_2(x) - y_1(x)y_2(t)}{y_1(t)y_2'(t) - y_2(t)y_1'(t)} b(t) dt$$

שימו לב שהתנאי הוא הומוג'ן  $y_1, y_2$   $\rightarrow$  פונקציה גרין

483 | תרגול מתמון (טלור 2, מועד ב' תשע"ג) טור.

א. מצא את הפתרון הכללי של המשוואה:  $y'' - 2y' + y = \frac{e^x}{x}$

ב. מצא נוסח לפתרון הכללי של המשוואה  $y'' - 2y' + y = f(x)$  עם תנאי  $y(0) = y'(0) = 0$ .  
 ג. האם ניתן למצוא פתרון פרטי של המשוואה  $y'' - 2y' + y = f(x)$  עבור  $f(x) = \frac{e^x}{x}$  שימנה בנוחה מספר ב?  $\frac{1}{x}$

פתרון: א. נתון  $y'' - 2y' + y = 0$  במשוואה הומוג' הקטורה (בהמשך נבדל לפתור).  
 נניח  $y_1 = e^x$  ו-  $y_2 = x e^x$  הם פתרונות (המשך נבדל לפתור).

נמצא את הפתרון הכללי של המשוואה  $y'' - 2y' + y = \frac{e^x}{x}$  באמצעות שיטת וריאציות הפרמטרים.

נניח  $y = e^x \cdot z$ ,  $y' = e^x \cdot z' + e^x \cdot z$ ,  $y'' = e^x \cdot z'' + 2e^x \cdot z' + e^x \cdot z$   
 נציב במשוואה המקורית ונקבל:  
 $e^x \cdot z'' + 2e^x \cdot z' + e^x \cdot z - 2e^x \cdot z' - 2e^x \cdot z + e^x \cdot z = \frac{e^x}{x}$

$\Rightarrow z'' = \frac{1}{x} \Rightarrow z' = \ln|x| + C_1 \Rightarrow z = x \ln|x| - x + C_1 x + C_2$

$\Rightarrow y = e^x \cdot z = \boxed{x e^x \ln|x| - x e^x + C_1 x e^x + C_2 e^x}$  : הפתרון הכללי.

ב. מספר  $\frac{1}{x}$  ניתן לראות כי  $y_1 = e^x$  ו-  $y_2 = x e^x$  הם פתרונות. עבור המשוואה הומוג' הקטורה.

$W(y_1, y_2) = \begin{vmatrix} e^x & x e^x \\ e^x & e^x(1+x) \end{vmatrix} = 1 = e^{2x}$

נחשב את פונק' גרין:  
 $G(x, t) = \frac{y_1(t)y_2(x) - y_1(x)y_2(t)}{W(y_1(t), y_2(t))} = \frac{e^t x e^x - e^x t e^t}{e^{2t}} = e^{x-t} (x-t)$

$y(x) = \int_0^x e^{x-t} (x-t) f(t) dt$  : נוסח הנסחה קרייה.

$y \approx \int_0^x e^{x-t} (x-t) \cdot \frac{e^t}{t} dt = \int_0^x \frac{e^x (x-t)}{t} dt$  : נבדוק האם ניתן לראות  $\frac{1}{t}$ .

מתקבל ולכן לא ניתן למצוא פתרון פרטי במפורש.