

VIK, Műszaki Informatika  
ANALÍZIS (2)

# Differenciálegyenletek

Oktatási segédanyag

A Villamosmérnöki és Informatikai Kar  
műszaki informatikus hallgatóinak tartott előadásai alapján  
összeállította:

Fritz Józsefné dr.  
Kónya Ilona

2003. február

Szerkesztette: Győri Sándor

# 1. Bevezetés

Differenciálegyenlet: valamely függvény, annak független változói és az egyes független változók szerinti deriváltjai között állapít meg összefüggést.

Közönséges differenciálegyenlet: a függvény egyváltozós.

Parciális differenciálegyenlet: a függvény többváltozós (mi ezzel nem foglalkozunk).

n-edrendű differenciálegyenlet: a fellépő legmagasabb rendű derivált n-edrendű.

Implicit alak:

$$F(x, y, y', y'', \dots, y^{(n)}) = 0$$

Explicit alak:

$$y^{(n)} = f(x, y, y', y'', \dots, y^{(n-1)})$$

Lineáris differenciálegyenlet:

$$\sum_{i=0}^n a_i(x) y^{(i)}(x) = f(x)$$

## 2. Elsőrendű differenciálegyenlet

### 2.1. Definíció.

*Elsőrendű implicit differenciálegyenletnek* nevezzük az olyan egyenletet, amelyben az  $y$ ,  $y'$  és  $x$  szimbólumok szerepelnek, (amelyeket persze más betűkkel is jelölhetünk), és az  $y'$  semmiképp se hiányzik az egyenletből. Ezt úgy írhatjuk fel, hogy:

$$F(x, y, y') = 0 \tag{2.1}$$

Ha ebből az egyenletből az  $y'$  kifejezhető, akkor *elsőrendű explicit differenciálegyenletről* beszélünk:

$$y' = f(x, y) \tag{2.2}$$

Tehát (2.1) általánosabb, mint (2.2).

Az adott  $x_0, y_0$  esetén jutunk az

$$y' = f(x, y), \quad y(x_0) = y_0 \tag{2.3}$$

*Cauchy problémához.*

## 2.2. Definíció.

a) Azt mondjuk, hogy a  $\varphi : (a, b) \mapsto \mathbb{R}$ ,  $(a < b)$  differenciálható függvény, megoldásfüggvénye a (2.2) differenciálegyenletnek, ha

$$\varphi'(x) = f(x, \varphi(x)), \quad \forall x \in (a, b) \quad (2.4)$$

A  $\varphi$  függvény grafikonját *megoldásgörbének* nevezzük:

$$\{(x, y) : y = \varphi(x), x \in (a, b)\} \quad (2.5)$$

Az összes megoldásfüggvény halmazát *általános megoldásnak* nevezzük. Ha ezek közül csak egyet tekintünk, például a Cauchy feladat megoldását, akkor *partikuláris megoldásról* beszélünk.

b) Azt mondjuk, hogy a  $\varphi$  *megoldásfüggvénye a (2.3) Cauchy problémának*, ha van olyan  $(a, b)$  intervallum  $(a < b)$ , hogy

$$\varphi'(x) = f(x, \varphi(x)), \quad \forall x \in (a, b), \quad \text{ahol } x_0 \in (a, b) \text{ és } \varphi(x_0) = y_0 \quad (2.6)$$

$\varphi$ -nek a grafikonja az (2.3) *Cauchy probléma megoldásgörbéje*.

Megjegyezzük, hogy egy megoldásfüggvény mindig valamely nem üres, nyílt intervallumon van értelmezve, és ott minden pontban differenciálható. Vannak olyan differenciálegyenlet tankönyvek is, amelyek nem kívánják meg, hogy a megoldások minden pontban deriválhatók legyenek. Azt azonban felteszik, hogy "nulla összhosszúságú" halmaz kivételével legyenek differenciálhatók a  $\varphi$  megoldások. Ilyenkor azt mondják, hogy  $\varphi$  majdnem mindenütt differenciálható az  $(a, b)$ -ben.

## 2.1. Illusztráció.

Mutassuk meg, hogy az

$$y' = y - 2$$

differenciálegyenletnek megoldása az

$$y = 2 + e^{(x+c)}, \quad \text{ahol } x \in (-\infty, \infty) \quad \forall c \in \mathbb{R}$$

esetén, vagyis a teljes számegyenesen értelmezett függvénycsalád tagjai mind megoldások! Ellenőrizzük azt is, hogy az azonosan kettővel egyenlő függvény is megoldás.

### Megoldás.

Mivel  $y' = e^{(x+c)}$ , és  $y - 2 = e^{(x+c)}$ , azért tetszőleges  $x, c \in \mathbb{R}$  esetén fennáll az egyenlőség.

Az azonosan 2-vel egyenlő konstans függvény deriváltja nulla, és  $2 - 2 = 0$ , így  $y \equiv 2$  megoldás.

## 2.2. Illusztráció.

a.) Oldjuk meg az  $y' = \frac{1}{1+x^2}$  differenciálegyenletet!

b.) Oldjuk meg az  $y' = \frac{1}{1+x^2}$ ,  $y(1) = 0$  kezdetiérték problémát!

### Megoldás.

a.) Az  $y = \arctg x + c$ ,  $c \in \mathbb{R}$  az általános megoldás, amelynek elemei értelmezettek a  $(-\infty, \infty)$  intervallumon.

b.) Ezek közül az  $y = \arctg x - \pi/4$  adja az  $(1, 0)$  kezdetiértékhez tartozó megoldásgörbét.

Vegyük észre, hogy minden ponton halad át megoldásgörbe, és mind a  $(-\infty, \infty)$  intervallumon vannak értelmezve.

### 2.3. Illusztráció.

Oldjuk meg az  $y' = \frac{1}{x}$  differenciálegyenletet!

### Megoldás.

A

$\varphi(x) = \ln x + c_1$ ,  $x > 0$  és a  $\varphi(x) = \ln(-x) + c_2$ ,  $x < 0$  függvények a megoldások, ahol  $c_1, c_2$  tetszőleges valós konstansok.

Ha az  $x_0 = e$ ,  $y_0 = -2$  kezdetiérték problémát akarjuk megoldani, akkor feltehetjük, hogy  $x > 0$ , így a  $-2 = \ln e + c_1$  -ből  $c_1 = -3$  adódik. Ezért

$$\varphi(x) = \ln x - 3$$

adja a megoldásfüggvényt.

Ha pedig az  $x_0 = -e$ ,  $y_0 = 7$  kezdetiérték problémát akarjuk megoldani, akkor feltehetjük, hogy  $x < 0$ , így a  $7 = \ln(-(-e)) + c_2$  -ből  $c_2 = 6$  adódik, ezért

$$\varphi(x) = \ln(-x) + 6$$

a megoldásfüggvény.

A rövidebb írásmód kedvéért az általános megoldást  $\varphi(x) = \ln|x| + c$  alakban szoktuk leírni, ami alatt az  $\ln|x| + c$  függvény valamely  $(a, b)$  intervallumra való leszűkítését értjük, például a  $(-\infty, 0)$  vagy a  $(0, \infty)$  intervallumra való leszűkítését. A 0-t tartalmazó  $(a, b)$  intervallumra nem lehet úgy leszűkíteni, hogy differenciálható függvényhez jussunk. A fenti két kezdetiérték probléma megoldása:

$$\varphi(x) = \ln|x| - 3, \quad \text{illetve} \quad \varphi(x) = \ln|x| + 6$$

alakokban is írható. Ilyenkor az értelmezési tartományok nincsenek kiírva, de értelemszerűen az első esetben  $x > 0$ , a másodikban  $x < 0$ .

## 2.4. Illusztráció.

Mutassuk meg, hogy ha az  $y = \varphi(x)$ ,  $x \in (\alpha, \beta)$  differenciálható, és kielégíti az

$$x^3 y^3 = 3x^2 + c, \quad c \in \mathbb{R} \quad (2.7)$$

implicit egyenletet, akkor megoldása az alábbi differenciálegyenletnek:

$$xy^2 y' + y^3 - 2/x = 0 \quad (2.8)$$

### Megoldás.

Az  $y$  helyett  $\varphi(x)$ -et gondolunk és differenciáljuk az (2.7) implicit egyenlet mindkét oldalát  $x$  szerint, a  $c$  paramétert konstansnak tekintve:

$$3x^2 y^3 + x^3 3y^2 y' = 6x,$$

amiből  $3x^2$ -tel való osztással megkapjuk a kívánt differenciálegyenletet. (Megjegyezzük, hogy  $x = 0$  esetén  $\varphi$  nem elégíti ki az (2.7) implicit egyenletet sem.)

Ilyenkor (2.7) -et nevezzük a (2.8) *differenciálegyenlet implicit alakú megoldásának*. Sokszor meg kell elégednünk a megoldások implicit alakjával.

## 2.5. Illusztráció.

a.) Bizonyítsa be, hogy ha az  $y = y(x)$  differenciálható függvény kielégíti az

$$x^2 + x y^2 - 2x^2 y + 2y^2 = 0 \quad (2.9)$$

implicit függvénykapcsolatot, akkor  $y = y(x)$  megoldása a

$$(2xy - 2x^2 + 4y) \frac{dy}{dx} = (4xy - 2x - y^2) \quad (2.10)$$

differenciálegyenletnek.

b.) Bizonyítsa be, hogy ha az  $x = x(y)$  differenciálható függvény kielégíti a (2.9) implicit függvénykapcsolatot, akkor kielégíti az alábbi differenciálegyenletet:

$$(2xy - 2x^2 + 4y) = (4xy - 2x - y^2) \frac{dx}{dy} \quad (2.11)$$

c.) Mi a tanulság?

## Megoldás.

a.) Tehát most az

$$x^2 + x y^2(x) - 2 x^2 y(x) + 2 y^2(x) = 0$$

implicit egyenletet kell  $x$  szerint deriválni. Így az alábbi egyenlethez jutunk:

$$2x + y^2(x) + x 2y(x) y'(x) - 4x y(x) - 2x^2 y'(x) + 4y(x) y'(x) = 0$$

Innen pedig  $y'(x) = \frac{dy}{dx}$  cserével és rendezéssel adódik az állítás.

b.) Ebben az esetben az  $y$  a független változó, ezért az

$$x^2(y) + x(y) y^2 - 2 x^2(y) y + 2 y^2 = 0$$

egyenletet most az  $y$  független változó szerint kell deriválni:

$$2x(y) \frac{dx}{dy} + \frac{dx}{dy} y^2 + x(y) 2y - 4x(y) \frac{dx}{dy} y - 2x^2(y) + 4y = 0$$

Ebből rendezéssel kapjuk (2.11)-et.

c.)  $y' = f(x, y)$ , azaz  $\frac{dy}{dx} = f(x, y)$   
esetén az inverzfüggvényre vonatkozó differenciálegyenlet:

$$\frac{dx}{dy} = \frac{1}{f(x, y)}, \quad f(x, y) \neq 0$$

ahol most  $y$  jelöli a független változót.

Ⓜ A fentiekből következően a (2.10) és (2.11) differenciálegyenletek közös alakja:

$$(2xy - 2x^2 + 4y) dy = (4xy - 2x - y^2) dx$$

A megoldásnál tudnunk kell, hogy melyik a független változó. Mi megállapodunk abban, hogy esetünkben mindig az  $x$  lesz a független változó, ha nincs ezzel ellentétes állítás.

## 2.6. Illusztráció.

Oldjuk meg az differenciálegyenletet!

$$y' = \frac{1}{xy} \tag{2.12}$$

### Megoldás.

A megoldásgörbék valamelyik síknegyedben vannak, ugyanis  $x \neq 0$ ,  $y \neq 0$  miatt nem metszhetik a tengelyeket. A megoldásoknak ki kell elégíteniük az

$$yy' = 1/x, \quad \text{azaz} \quad 2yy' = 2/x, \quad \text{azaz} \quad (y^2)' = 2/x$$

differenciálegyenletet. Tehát

$$y^2 = 2 \ln |x| + c, \quad c \in \mathbb{R} \quad (2.13)$$

a megoldások implicit alakja.

Legyen  $c = 2 \ln \tilde{c}$ , ekkor

$$y^2 = 2 \ln |x| + 2 \ln \tilde{c}, \quad \tilde{c} \in \mathbb{R}^+,$$

amelyet kényelmesebben

$$y^2 = 2 \ln(|x| \tilde{c}), \quad \tilde{c} \in \mathbb{R}^+,$$

azaz

$$e^{(y^2/2)} = |x| \tilde{c}, \quad \tilde{c} \in \mathbb{R}^+, \quad (2.14)$$

amelyből  $x$ -et fejezhetjük ki, mint az  $y$  függvényét, vagyis a megoldásfüggvények inverzeiről beszélhetünk kényelmesen:

$$x = \pm \frac{1}{\tilde{c}} e^{(y^2/2)}, \quad \tilde{c} \in \mathbb{R}^+,$$

vagyis

$$x = k e^{(y^2/2)}, \quad k \in \mathbb{R} \setminus \{0\}, \quad y \neq 0 \quad (2.15)$$

A (2.15) formula minden  $y \in \mathbb{R}$ -re értelmezett, de a mi esetünkben  $y \neq 0$  lehet csak a (2.12) miatt. Ha a differenciálegyenletet kell megoldanunk és a megoldásfüggvényekkel kapcsolatban semmi más feladatunk sincs, akkor a (2.13) implicit függvénykapcsolat megtalálásával a feladatot megoldottnak tekinthetjük.

## Feladatok

### 2.1. Feladat.

Mutassuk meg, hogy az adott függvények megoldásai a feltüntetett differenciálegyenleteknek:

a)

$$y = -2e^{-2x} + \frac{1}{3}e^x; \quad y' + 2y = e^x$$

b)

$$y = x \sqrt{1-x^2}, \quad 0 < x < 1;$$

$$y y' = x - 2x^3$$

## 2.2. Feladat.

Mutassuk meg, hogy az alábbi differenciálegyenleteknek a feltüntetett paraméteresen adott görbék megoldásgörbéi:

a)

$$\begin{aligned} x + y y' &= 0; \\ x = \cos t, \quad y &= \sin t, \quad t \in (0, \pi) \end{aligned}$$

b)

$$\begin{aligned} (1 + xy) y' + y^2 &= 0; \\ x = te^t, \quad y &= e^{-t}, \quad t < -1 \end{aligned}$$

c)

$$\begin{aligned} (y')^2 + e^{y'} &= x; \\ x = t^2 + e^t, \quad y &= \frac{2}{3}t^3 + (t-1)e^t, \quad t > 0 \end{aligned}$$

## 2.3. Feladat.

Mutassuk meg, hogy ha az  $y = \varphi(x)$ ,  $x \in (\alpha, \beta)$  differenciálható és kielégíti a megadott implicit egyenletet, akkor megoldása a a feltüntetett differenciálegyenletnek is:

a)

$$x^2 + y^2 - x^6 + y^4 = c; \quad y y' (1 + 2y^2) = 3x^5 - x$$

b)

$$\begin{aligned} y^2 + 6x &= 9, \quad y > 0; \\ y (y')^2 + 2x y' &= y \end{aligned}$$

c)

$$\begin{aligned} \operatorname{arctg} \frac{y}{x} - \ln \sqrt{x^2 + y^2} &= 0, \quad x > 0; \\ (x - y) y' &= x + y \end{aligned}$$

## 2.4. Feladat.

Mutassuk meg, hogy ha az  $y = \varphi(x)$ ,  $x \in (\alpha, \beta)$  kielégíti a megadott integrálegyenletet, akkor megoldása a a feltüntetett differenciálegyenletnek is:

a)

$$\begin{aligned} y &= e^x \int_0^x e^{t^2} dt + 3e^x, \quad x \in (-\infty, \infty); \\ y' - y &= e^{x+x^2} \end{aligned}$$



b)

$$y = x \int_0^x \frac{\sin t}{t} dt; \quad x > 0;$$

$$xy' = y + x \sin x$$

c)

$$y = x \int_1^x \frac{e^t}{t} dt, \quad x > 0;$$

$$xy' - y = xe^x$$

**Útmutatás.** Ha az integrandus függvény folytonos, akkor az integrálszámítás II. alaptétele szerint az  $y = \varphi(x)$  differenciálható. A b) feladatot úgy kell érteni, hogy az integrandus függvény 0 pontbeli szakadását megszüntettük, felhasználva, hogy  $\lim_{t \rightarrow 0} \frac{\sin t}{t} = 1$ .

### 3. Szétválasztható változójú differenciálegyenletek (szeparálható, szeparábilis)

A szétválasztható változójú differenciálegyenletek speciális alakú elsőrendű differenciálegyenletek.

$$y' = \varphi(x, y) = f(x) \cdot g(y), \quad f \in C^0_{(a,b)}, \quad g \in C^0_{(c,d)} \quad (3.1)$$

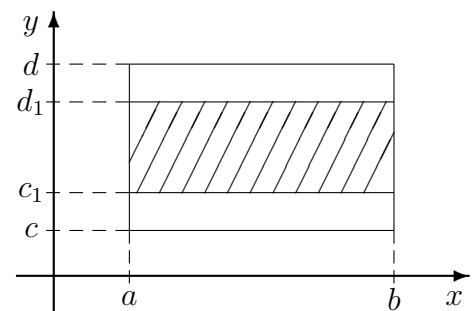
Keressük azt az  $y = y(x)$  függvényt, amelyre:

$$y'(x) \equiv f(x) \cdot g(y(x)) \quad \forall x \in (a, b)\text{-re.}$$

1.) Ha  $g(y_0) = 0$  ( $y_0 \in (c, d)$ ), akkor  $y \equiv y_0$  megoldás.  
(Egyensúlyi helyzet, mivel  $y' \equiv 0$ .)

2.) Ha  $(c_1, d_1) \subset (c, d)$ -ben  $g(y) \neq 0$ , akkor (3.1) ekvivalens (3.2)-vel:

$$\frac{y'}{g(y)} = f(x) \quad (3.2)$$



Ha  $y = y(x)$ ,  $(y(x_0) = y_0)$  megoldása (3.2)-nek, akkor

$$\frac{y'(x)}{g(y(x))} = f(x), \quad \forall x \in K_{x_0, \delta} \quad (3.3)$$

Legyen  $H(y)$  az  $\frac{1}{g(y)} = h(y)$  egy primitív függvénye  $(c_1, d_1)$ -en, tehát

$$\frac{dH}{dy} = \frac{1}{g(y)}$$

$\left(\frac{1}{g}\right)$  folytonossága miatt  $\exists H$ ). Legyen  $F(x)$  az  $f(x)$  egy primitív függvénye  $(a, b)$ -n, tehát

$$\frac{dF}{dx} = f(x)$$

( $f$  folytonossága miatt  $\exists F$ ).

Látjuk, hogy (3.3) az alábbi alakú

$$\frac{d}{dx} (H(y(x))) = \frac{d}{dx} (F(x)),$$

amiből

$$H(y(x)) = F(x) + C. \quad (3.4)$$

Mivel  $y(x_0) = y_0$ , ezért

$$H(y(x_0)) = F(x_0) + C \quad \longrightarrow \quad C = H(y(x_0)) - F(x_0),$$

tehát  $C$  egyértelműen megadható.

Megfordítva, ha (3.4) valamilyen  $C$ -vel teljesül, akkor mindkét oldalt  $x$  szerint deriválva

$$h(y(x)) y'(x) = f(x), \quad \text{vagyis} \quad \frac{y'(x)}{g(y(x))} = f(x),$$

tehát  $y(x)$  megoldása (3.1)-nek.

Összefoglalva:  $F$  és  $H$  meghatározásával az ismeretlen  $y = y(x)$  függvényre a

$$H(y) = F(x) + C \quad (3.5)$$

implicit függvénykapcsolatot kapjuk. Ezt írhatjuk

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

alakban is.

Megjegyezzük, hogy  $H$  szigorúan monoton ( $H'(y) (= h(y)) \neq 0$ ), ezért elvileg  $y$  kifejezhető (3.5)-ből.

Néhány példa:

$$3.1 \text{ (Pl.) } \boxed{y' = \frac{\text{sh } 2x}{\text{ch } 3y}, \quad y(0) = 0}$$

$$y' = \frac{\text{sh } 2x}{\text{ch } 3y} \implies \frac{dy}{dx} = \frac{\text{sh } 2x}{\text{ch } 3y} \implies \int \text{ch } 3y \, dy = \int \text{sh } 2x \, dx$$

Elvégezve a kijelölt integrálásokat kapjuk az általános megoldást:

$$\underline{\underline{\frac{1}{3} \text{sh } 3y = \frac{1}{2} \text{ch } 2x + C}} \quad \left( y = \frac{1}{3} \text{arsh} \left( \frac{3}{2} \text{ch } 2x + C \right) \right)$$

Az  $y(0) = 0$  kezdeti feltételt kielégítő partikuláris megoldás:

$$\frac{1}{3} \text{sh } 0 = \frac{1}{2} \text{ch } 0 + C, \quad \text{vagyis} \quad 0 = \frac{1}{2} + C \implies C = -\frac{1}{2}$$

Tehát

$$\underline{\underline{\frac{1}{3} \text{sh } 3y = \frac{1}{2} \text{ch } 2x - \frac{1}{2}}}$$

$$3.2 \text{ (Pl.) } \boxed{y' = -\frac{x}{y}, \quad y > 0, \text{ vagy } y < 0}$$

$$y' = -\frac{x}{y} \implies \frac{dy}{dx} = -\frac{x}{y} \implies \int y \, dy = \int -x \, dx$$

Elvégezve az integrálást kapjuk az általános megoldást:

$$\frac{y^2}{2} = -\frac{x^2}{2} + C \implies \underline{\underline{x^2 + y^2 = C}} \quad (y > 0, \text{ vagy } y < 0)$$

$$3.3 \text{ (Pl.) } \boxed{x y' = y^2 - y}$$

$y \equiv 0$ ,  $y \equiv 1$  megoldás.

Ha  $y \neq 0$  és  $y \neq 1$ , azaz  $y \in (-\infty, 0)$ , vagy  $y \in (0, 1)$ , vagy  $y \in (1, \infty)$ :

$$\int \frac{dy}{y(y-1)} = \int \frac{1}{x} \, dx \implies \int \left( \frac{1}{y-1} - \frac{1}{y} \right) dy = \int \frac{1}{x} \, dx$$

Elvégezve az integrálást:

$$\ln \left| \frac{y-1}{y} \right| = \ln |x| + C \implies e^{\ln \left| \frac{y-1}{y} \right|} = e^{\ln |x|} \cdot e^C$$

$K = e^C$  választással:

$$\left| 1 - \frac{1}{y} \right| = K \cdot |x| \implies 1 - \frac{1}{y} = \pm K \cdot x, \quad \text{ahol } K > 0.$$

De mivel  $y \equiv 1$  is megoldás,  $K = 0$  is lehetséges. Így a differenciálegyenlet megoldása:

$$\underline{\underline{y = \frac{1}{1 - Cx}, \quad C \in \mathbb{R}}} \quad (\text{persze } y = \frac{1}{1 + Cx} \text{ alak is jó}), \quad \text{illetve } \underline{\underline{y \equiv 0}}$$

3.4 (Pl.)  $\boxed{y' \sin x = y \ln y, \quad x \neq k\pi \text{ és } y > 0}$

$y \equiv 1$  megoldás. Ha  $y \neq 1$ :

$$\int \frac{dy}{y \ln y} = \frac{1}{2} \int \frac{1}{\sin \frac{x}{2} \cos \frac{x}{2}} dx \implies \int \frac{\frac{1}{y}}{\ln y} dy = \int \frac{\frac{1}{2} \frac{1}{\cos^2 \frac{x}{2}}}{\operatorname{tg} \frac{x}{2}} dx$$

Elvégezve az integrálást kapjuk a megoldást:

$$\ln |\ln y| = \ln \left| \operatorname{tg} \frac{x}{2} \right| + C \implies \dots \implies \underline{\underline{y = e^{C \operatorname{tg} \frac{x}{2}}, \quad C \in \mathbb{R}}}$$

3.5 (Pl.)  $\boxed{xy' + 2y = 0, \quad y(3) = -1}$

$$\int \frac{dy}{y} = - \int \frac{2}{x} dx \quad \text{és } y \equiv 0 \text{ is megoldás. (Most nem jó a kezdeti feltétel miatt.)}$$

$$\ln |y| = -2 \ln |x| + \ln K, \quad K > 0 \implies (y = \frac{\pm K}{x^2} \quad \text{és} \quad y \equiv 0)$$

$$\text{Tehát a megoldás:} \quad y = \frac{C}{x^2}, \quad C \in \mathbb{R}$$

Az  $y(3) = -1$  kezdetiérték probléma megoldása:

$$-1 = \frac{C}{3^2} \implies C = -9: \quad \underline{\underline{y = -\frac{9}{x^2}}}$$

## Feladatok

### 3.1. Feladat.

Oldjuk meg az alábbi differenciálegyenleteket illetve a hozzájuk tartozó Cauchy problémákat:

a)	α)	$y' = xe^x,$	
	β)	$y' = xe^x,$	$y(-\ln 5) = 1$
b)	α)	$y' = \frac{e^{2x}}{y^2},$	
	β)	$y' = \frac{e^{2x}}{y^2},$	$y(0) = -1$

$$\begin{array}{l}
\gamma) \quad y' = \frac{e^{2x}}{y^2}, \quad y(\ln 2) = 3 \\
\text{c) } \quad \alpha) \quad \frac{y'}{y} = \frac{3}{x} \\
\quad \quad \beta) \quad \frac{y'}{y} = \frac{3}{x} \quad y(-1) = -2
\end{array}$$

### 3.2. Feladat.

Oldja meg az alábbi differenciálegyenleteket!

$$1.) \quad y' = \frac{y-1}{y} \cos^2 x \sin^3 x, \quad y > 0$$

$$5.) \quad y' = \frac{\operatorname{sh}^6 2y}{\operatorname{ch} 2y} \sqrt[5]{3+8x}$$

$$2.) \quad y' = \frac{y^2-4}{x^2+4}$$

$$6.) \quad y' = (2y+1)^6 \ln 3x, \quad x > 0, \quad y > -\frac{1}{2}$$

$$3.) \quad y' = \frac{y^2-4}{y(x^2+2x+4)}, \quad y > 0$$

$$7.) \quad y' = \frac{x}{y} e^{2x^2+3y}, \quad y > 0$$

$$4.) \quad y' = \frac{y^2+4}{y^2-3} x \sqrt[3]{1+2x^2}, \quad y > \sqrt{3}$$

$$8.) \quad y' = \frac{(2x+1)e^{3x-2}}{y e^{5y^2}}, \quad y > 0$$

## 4. Homogén és inhomogén lineáris elsőrendű differenciálegyenlet

Ahhoz, hogy a címet megértsük, átismételjük ismereteinket a lineáris tér és az általános értelemben vett lineáris függvény (amit szoktak homogén lineáris függvénynek is nevezni) fogalmakat. Már most megjegyezzük, hogy az inhomogén jelző tagadást foglal magában és a lineáris tulajdonság hiányára utal.

### 4.1. Definíció.

Az  $\mathcal{L}$  teret *lineáris térnek* nevezzük az  $\mathbb{R}$  valós számtest felett, ha értelmezett benne egy összeadás művelet és a valós skalárral való szorzás, továbbá ezekre teljesülnek a szokásos műveleti azonosságok.

Pontosabban megfogalmazva,  $\mathcal{L}$  az összeadásra (+-ra) nézve kommutatív csoportot alkot és  $\forall l, l_1, l_2 \in \mathcal{L}$  és  $\forall \alpha, \beta \in \mathbb{R}$  esetén teljesülnek a következő (4.1) és (4.2) azonosságok.

A skalárral való szorzás tulajdonságai:

$$\text{ha } l \in \mathcal{L}, \quad \alpha l \in \mathcal{L}, \quad \alpha l = l\alpha, \quad 1l = l, \quad (\alpha\beta)l = \alpha(\beta l),$$

$$(\alpha + \beta)l = \alpha l + \beta l, \quad \alpha(l_1 + l_2) = \alpha l_1 + \alpha l_2, \quad \forall l_1, l_2 \in \mathcal{L} \quad (4.1)$$

A kommutatív csoport tulajdonságai:

$$\begin{aligned} &\text{ha } l_1, l_2 \in \mathcal{L}, \text{ akkor } l_1 + l_2 \in \mathcal{L}, \\ &l_1 + (l_2 + l_3) = (l_1 + l_2) + l_3, \quad \forall l_1, l_2, l_3 \in \mathcal{L} \\ &\exists 0 \in \mathcal{L} : l_1 + 0 = 0 + l_1 = l_1, \quad \forall l_1 \in \mathcal{L}, \\ &\forall l \in \mathcal{L} \text{ esetén } \exists -l \in \mathcal{L} : l + (-l) = (-l) + l = 0, \\ &\text{és } l_1 + l_2 = l_2 + l_1, \quad l_1, l_2 \in \mathcal{L}. \end{aligned} \quad (4.2)$$

## 4.2. Definíció.

Ha egy  $f$  függvény értékét az  $l_1 + l_2$  helyen tagonként számolhatjuk ki, továbbá a konstans kiemelhető a függvényből, akkor a függvényt lineárisnak nevezzük.

Tehát az  $f : \mathcal{L}_1 \mapsto \mathcal{L}_2$  függvényt *lineáris függvénynek* (operátornak, leképezésnek, stb.) nevezzük, ha

- a)  $\mathcal{L}_1$  lineáris tér,
- b)

$$f(l_1 + l_2) = f(l_1) + f(l_2), \quad \forall l_1, l_2 \in \mathcal{L}_1, \quad (4.3)$$

- c)

$$f(\alpha l) = \alpha f(l), \quad \forall l \in \mathcal{L}_1 \text{ és } \forall \alpha \in \mathbb{R}. \quad (4.4)$$

Könnyen látható, hogy ilyenkor az  $\mathcal{L}_2$  képtér is lineáris tér. Másrészt, ha  $n_0$  az  $\mathcal{L}_1$  tér nulleleme, akkor  $f(n_0)$  az  $\mathcal{L}_2$  tér nulleleme.

## 4.1. Illusztráció.

a) A síkvektorok tere, valamint a térvektorok tere egy-egy lineáris teret alkot. (Ezért szokás a lineáris teret vektortér néven is emlegetni.) Nyilvánvaló, hogy a valósszámok  $\mathbb{R}$  tere is lineáris tér.

b) Az  $[a, b]$  intervallumon értelmezett folytonos függvények  $\mathbb{C}_{[a,b]}^0$  tere, vagy az akárhányszor differenciálható függvények  $\mathbb{D}_{(a,b)}^\infty$  tere szintén példák lineáris térre. Mindkét esetben az azonosan nulla függvény a nullelem, egyik esetben az  $[a, b]$ , másik esetben az  $(a, b)$  intervallumon értelmezve.

## 4.2. Illusztráció.

a) Az  $f : \mathbb{R} \mapsto \mathbb{R}$  valós függvények közül az  $f(x) = mx$  lineáris függvény. (A  $g(x) = mx + b$ ,  $b \neq 0$  nem lineáris a 4.2 Definíció értelmében. Ezért a nyomaték kedvéért szokták a 4.2 Definíció szerinti lineáris függvényt *homogén lineáris függvénynek* is nevezni.)

b) Az  $f : \mathbb{R} \times \mathbb{R} \mapsto \mathbb{R}$  valós kétváltozós függvények közül az

$$f(x, y) = ax + by, \quad a, b \in \mathbb{R}$$

lineáris függvény. Ugyanis az  $\underline{x} = (x, y)$  és az  $\underline{a} = (a, b)$  jelölést használva kapjuk, hogy skaláris szorzatról van szó:  $f(\underline{x}) = \underline{a} \cdot \underline{x}$ , amire teljesül a (4.3) és a (4.4) tulajdonság.

### 4.3. Definíció.

Ha a 2.1 Definícióban  $F$  az  $y$  és  $y'$  szimbólumoknak lineáris függvénye, akkor jutunk homogén lineáris implicit differenciálegyenlethez:

$$a(x)y' + b(x)y = 0 \quad (4.5)$$

Feltételezve, hogy  $a(x) \neq 0$ , oszthatunk vele és így

$$(H) \quad y' + g(x)y = 0 \quad (4.6)$$

alakú differenciálegyenlethez jutunk. (4.6)-ban feltesszük, hogy  $g$  folytonos valamely  $[\alpha, \beta]$  intervallumon, ekkor (4.6)-ot *homogén lineáris elsőrendű differenciálegyenletnek* nevezzük és (H) -val jelöljük.

## Homogén lineáris elsőrendű differenciálegyenlet

### 4.1. Tétel.

a) Ha  $\varphi$  és  $\psi$  is megoldásai (4.6) differenciálegyenletnek, akkor  $\varphi + \psi$  is megoldása (4.6)-nak. Ha egy  $\varphi$  függvény megoldása a (4.6) differenciálegyenletnek, akkor ennek a  $\varphi$  függvénynek a konstansszorosai is megoldások. Ezt röviden úgy mondhatjuk, hogy a (4.6) homogén lineáris elsőrendű differenciálegyenlet megoldásai lineáris teret alkotnak.

b)

$$y' + g(x)y = 0, \quad y(x_0) = y_0 \quad (4.7)$$

kezdetiérték problémának  $\forall x_0 \in (\alpha, \beta)$ ,  $y_0 \in \mathbb{R}$  esetén van az  $(\alpha, \beta)$  intervallumon értelmezett megoldása. (Ezt, a megoldás létezését garantáló állítást egzisztencia tételnek nevezzük.)

c) Ha  $\varphi$  és  $\psi$  is a  $(\alpha, \beta)$  intervallumon értelmezett megoldásai a (4.7) kezdetiérték problémának, (vagyis grafikonjaik ugyanazon az  $(x_0, y_0)$  ponton haladnak át), akkor

$$\varphi(x) = \psi(x) \quad \forall x \in (\alpha, \beta).$$

(Ezt, a megoldás egyértelműségét garantáló állítást unicitás tételnek nevezzük.)

d) A (4.6) homogén lineáris elsőrendű differenciálegyenlet megoldásai egydimenziós lineáris teret alkotnak, tehát a megoldások megadhatók egy seholy nulla  $\varphi$  elem konstansszorosaként.

### Bizonyítás.

a) Ha  $\varphi$  és  $\psi$  is megoldásai (4.6) differenciálegyenletnek, akkor

$$\varphi'(x) + g(x)\varphi(x) = 0, \quad \forall x \in (\alpha, \beta), \quad (4.8)$$

$$\psi'(x) + g(x)\psi(x) = 0, \quad \forall x \in (\alpha, \beta). \quad (4.9)$$

Összeadva (4.8)-at és (4.9)-et:

$$\varphi'(x) + \psi'(x) + g(x) (\varphi(x) + \psi(x)) = 0, \quad \forall x \in (\alpha, \beta).$$

amiből:

$$(\varphi(x) + \psi(x))' + g(x) (\varphi(x) + \psi(x)) = 0, \quad \forall x \in (\alpha, \beta).$$

Tehát  $\varphi + \psi$  is megoldása (4.6)-nak.

Ha egy  $\varphi$  függvény megoldása a (4.6) differenciálegyenletnek, akkor (4.8)-ból  $c$ -vel való szorzással kapjuk:

$$c(\varphi'(x) + g(x)\varphi(x)) = 0, \quad \forall x \in (\alpha, \beta),$$

amit átalakítva:

$$(c\varphi(x))' + g(x)(c\varphi(x)) = 0, \quad \forall x \in (\alpha, \beta).$$

Tehát a  $\varphi$  függvénynek a konstansszorosai is megoldásai a (4.6)-nak.

b)

$$y' + g(x) \cdot y = 0 \quad (\text{szeparábilis differenciálegyenlet})$$

$$\frac{dy}{dx} = -g(x) \cdot y \quad y \equiv 0 \text{ megoldás}$$

$$\text{Ha } y \neq 0: \quad \int \frac{dy}{y} = - \int g(x) dx$$

$$\ln |y| = - \int g(x) dx + C_1 = -G(x) + C_1$$

$$|y| = e^{C_1} e^{-\int g(x) dx} = K e^{-\int g(x) dx}, \quad K > 0$$

$$\left. \begin{array}{l} y > 0: \quad y = K e^{-\int g(x) dx} \\ y < 0: \quad y = -K e^{-\int g(x) dx} \\ \quad \quad (K > 0) \\ \text{és} \quad y \equiv 0 \text{ is mo.} \end{array} \right\} \implies y = C e^{-\int g(x) dx} = C e^{-G(x)}, \quad C \in \mathbb{R}$$

az általános megoldás.

Ha  $y(x_0) = y_0 \implies y_0 = C e^{-G(x_0)}$ -ből  $C$  egyértelműen meghatározható.

c) Nem bizonyítjuk.

d)  $y = C e^{-G(x)}$ ,  $C \in \mathbb{R}$ -ből látható, hogy valóban

$$y = C \varphi(x)$$

alakú az általános megoldás. Azt is látjuk, hogy  $\varphi(x)$  seholy sem nulla.



### 4.3. Illusztráció.

Oldjuk meg az  $y' + (\sin x)y = 0$  differenciálegyenletet!

#### Megoldás.

A 4.1 Tétel d) állítása szerint egy  $y \neq 0$  megoldást keresünk, ezért  $y$ -nal oszthatunk:

$$\frac{y'}{y} = -\sin x, \quad (\ln |y|)' = -\sin x,$$

amiből:

$$\ln |y| = \cos x + c.$$

Elég az egyik, nem azonosan nulla megoldást tekinteni, például:

$$y = e^{\cos x}.$$

Ismét hivatkozva a 4.1 Tétel d) állítására kapjuk a differenciálegyenlet általános megoldását:

$$y = C e^{\cos x}, \quad x, C \in \mathbb{R}.$$

## Inhomogén lineáris elsőrendű differenciálegyenlet

Tekintsük most az

$$(I) \quad y' + g(x)y = f(x) \tag{4.10}$$

differenciálegyenletet, amelyet  $f(x) \not\equiv 0$  esetén *inhomogén lineáris elsőrendű differenciálegyenletnek* nevezünk és (I)-vel jelölünk. Itt is feltesszük, hogy  $g$  és  $f$  folytonos az  $(\alpha, \beta)$  intervallumon.

A (4.10) inhomogén problémához tartozó homogén differenciálegyenlet:

$$(H) \quad y' + g(x)y = 0 \tag{4.11}$$

### 4.2. Tétel.

a) Az

$$(I) \quad y' + g(x)y = f(x)$$

inhomogén lineáris differenciálegyenlet  $y_{I\acute{a}lt}$  általános megoldása felírható a (4.11) homogén differenciálegyenlet  $y_{H\acute{a}lt}$  általános megoldása és a (4.10) lineáris inhomogén differenciálegyenlet valamely  $y_p$  partikuláris megoldása összegeként, tehát:

$$y_{I\acute{a}lt} = y_{H\acute{a}lt} + y_p.$$

b) Az

$$(I) \quad y' + g(x)y = f(x)$$

inhomogén lineáris differenciálegyenlet egyik partikuláris megoldása mindig megtalálható a konstans variálás módszerével.

c) Az

$$(I) \quad y' + g(x)y = f(x) \quad \forall x \in (\alpha, \beta), \quad \text{és} \quad y(x_0) = y_0 \quad (4.12)$$

inhomogén lineáris differenciálegyenletre vonatkozó kezdetiérték feladat egyértelműen oldható meg  $\forall x_0 \in (\alpha, \beta), y_0 \in \mathbb{R}$  esetén.

### **Bizonyítás.**

a) Először egy segédtelet bizonyítunk be.

#### **4.2.1. Segédtelet**

Ha (I)-nek két megoldását megtaláltuk, akkor ezeknek a megoldásoknak a különbsége megoldása az

$$(H) \quad y' + g(x)y = 0$$

homogén differenciálegyenletnek.

Ugyanis

$$(I) \quad y_1'(x) + g(x)y_1(x) = f(x), \quad \forall x \in (\alpha, \beta),$$

és

$$(I) \quad y_2'(x) + g(x)y_2(x) = f(x), \quad \forall x \in (\alpha, \beta),$$

akkor a két egyenlet különbségéből kapjuk:

$$y_1'(x) + g(x)y_1(x) - (y_2'(x) + g(x)y_2(x)) = f(x) - f(x) = 0, \quad \forall x \in (\alpha, \beta).$$

Tehát:

$$(y_1(x) - y_2(x))' + g(x)(y_1(x) - y_2(x)) = 0,$$

azaz  $y_1(x) - y_2(x)$  megoldása a (4.11) homogén differenciálegyenletnek. Ezért nevezzük (4.11)-et a (4.10) inhomogén problémához tartozó homogén differenciálegyenletnek.

Jelöljük az  $(y_1(x) - y_2(x))$  különbséget  $y_H(x)$ -szel, ekkor:  $y_1(x) = y_H(x) + y_2(x)$ . Ebből már következik a tétel állítása:

$$y_{I\acute{a}lt} = y_{H\acute{a}lt} + y_p,$$

vagyis a (4.10) inhomogén lineáris differenciálegyenlet általános megoldása egyenlő a hozzá tartozó (4.11) homogén lineáris differenciálegyenlet általános megoldása plusz a (4.10) inhomogén lineáris differenciálegyenlet egyik partikuláris megoldása.

$y_1 := y_{I\text{ált}}, \quad y_2 := y_p$  választással:

$$y_1 - y_2 = y_{H\text{ált}}$$

$\uparrow$  az összes lehetséges megoldása (H)-nak  
 $\uparrow$  egy konkrét megoldása (I)-nek  
 $\uparrow$  tetszőleges megoldása (I)-nek

(I)-nek nem lehet más megoldása, csak ami ebből  $y_1$ -re kijön, midőn  $y_H$  helyén (H) minden lehetséges megoldását szerepeltetjük.

b) Az inhomogén egyenlet egy partikuláris megoldását az állandó variálásának módszerével

$$y_p = c(x) \varphi(x)$$

alakban keressük, ahol  $\varphi$  (H) egy sehose nulla megoldása, tehát  $\varphi'(x) + g(x)\varphi(x) = 0$ .  $y_p$ -nek az (I)-be való behelyettesítéssel megmutatjuk, hogy létezik ilyen alakú megoldás.

Deriváljuk  $y_p$ -t:  $y_p' = c'(x) \cdot \varphi(x) + c(x) \cdot \varphi'(x)$

Behelyettesítünk (I)-be:

$$\begin{aligned} & (c'(x) \cdot \varphi(x) + c(x) \cdot \varphi'(x)) + g(x) \cdot (c(x) \cdot \varphi(x)) = \\ & = c'(x) \cdot \varphi(x) + c(x) \cdot \underbrace{(\varphi'(x) + g(x) \cdot \varphi(x))}_{\equiv 0, \text{ mivel } \varphi \text{ a (H) megoldása}} = c'(x) \cdot \varphi(x) = f(x) \end{aligned}$$

Ebből

$$c'(x) = \frac{f(x)}{\varphi(x)}$$

adódik. Mivel ez folytonos, ezért létezik primitív függvénye, tehát  $c$  mindig meghatározható integrálással. Mivel csak egy  $y_p$  kell, tehát elég egyetlen  $c(x)$ -et találni (az integrálási állandó 0-nak választható).

c) Nem bizonyítjuk.

4.1. (Pl.) 
 $y' - \frac{y}{x} = xe^x, \quad y(1) = 5, \quad y(x) = ?$

Minden olyan tartományban, melyben  $x \neq 0$  a differenciálegyenlet egyértelműen megoldható.

$$(H): \quad y' - \frac{y}{x} = 0 \quad \implies \quad \frac{dy}{dx} = \frac{y}{x} \quad y \equiv 0 \text{ megoldás}$$

Ha  $y \neq 0$ :

$$\int \frac{dy}{y} = \int \frac{dx}{x} \quad \implies \quad \ln |y| = \ln |x| + C$$

$$|y| = e^C |x|, \quad K := e^C (> 0) \quad \implies \quad y = \pm Kx \text{ és } y \equiv 0$$

Tehát a homogén egyenlet általános megoldása:  $y_{H\acute{a}lt} = Cx \quad (C \in \mathbb{R})$

Az inhomogén egyenlet egy partikuláris megoldásának keresése:

$$y_p = c(x)x, \quad y'_p = c'(x)x + c(x)$$

Behelyettesítve (I)-be:

$$(I) \quad c'(x)x + c(x) - \underbrace{\frac{c(x)x}{x}}_{=0} = xe^x$$

Innen:

$$c'(x) = e^x \quad \implies \quad c(x) = e^x \quad \implies \quad y_p = xe^x$$

Az inhomogén egyenlet általános megoldása:  $y_{I\acute{a}lt} = Cx + xe^x \quad (C \in \mathbb{R})$

Az  $y(1)=5$  kezdetiérték probléma megoldása:

$$5 = C + e \quad \implies \quad C = 5 - e \quad \implies \quad \underline{\underline{y = (5 - e)x + xe^x}}$$

#### 4.1. Feladat.

Oldja meg az alábbi differenciálegyenletet!

$$1.) \quad ye^{2x} - (1 + e^{2x})y' = 0$$

$$6.) \quad y' - \frac{3}{x}y = 2$$

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

$$7.) \quad y' + \frac{2}{x}y = \frac{2}{x} + \frac{3}{2}, \quad y(1) = 0$$

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

$$8.) \quad y' + \frac{2}{x}y = 3, \quad y(1) = 2$$

$$4.) \quad y' + \frac{y}{1+x} = \frac{1+2x}{1+x}, \quad y(0) = 2$$

$$9.) \quad y' - \frac{3}{x}y = x^4$$

$$5.) \quad y' + \frac{y}{x} = e^x + \frac{3e^x}{x}$$

$$10.) \quad y' + \frac{2}{x}y = 3x^2, \quad y(1) = 4$$

$$11.) y' + 2y \operatorname{sh} x = \operatorname{sh} x$$

$$14.) y' - 3y = x^2 + 1$$

$$12.) y' + \frac{y}{x} = \left(\frac{1}{x} + 2\right) e^{2x}, \quad x > 0$$

$$15.) xy' - y = e^x (x^2 + x^3)$$

$$16.) y' + ay = e^{5x}, \quad a \neq 0$$

$$13.) y' + 2xy = 4x$$

$$17.) y' + ay = e^{mx}, \quad a \neq 0$$

## 5. Új változó bevezetése

1.) Szétválasztható változójúra visszavezethető differenciálegyenletek:

$$(a) \quad y' = \varphi(x, y) = f\left(\frac{y}{x}\right) \quad u := \frac{y}{x} \quad \left(u(x) = \frac{y(x)}{x}\right)$$

$$y = u \cdot x$$

$$y' = u' \cdot x + u \cdot 1$$

A helyettesítés elvégzése után az alábbi szétválasztható változójú differenciálegyenlethez jutunk:

$$u'x + u = f(u)$$

$$(b) \quad y' = f(ax + by) \quad (a, b \in \mathbb{R}) \quad u := ax + by$$

$$y = \frac{1}{b}u - \frac{a}{b}x$$

$$y' = \frac{1}{b}u' - \frac{a}{b}$$

A helyettesítés után kapott egyenlet:

$$\frac{1}{b}u' - \frac{a}{b} = f(u),$$

mely szintén szétválasztható változójú differenciálegyenlet.

2.) Egyéb helyettesítések: ezeknél megadjuk, hogy mivel helyettesítünk.

**Példák:**

$$5.1. \textcircled{\text{Pl.}} \quad \boxed{y' = \frac{2y^2 + x^2}{xy} \quad x \neq 0, \quad y \neq 0}$$

$$y' = 2\frac{y}{x} + \frac{x}{y} \quad u := \frac{y}{x} \quad \implies \quad y = u \cdot x, \quad y' = u'x + u$$

$$u'x + u = 2u + \frac{1}{u}$$

$$u'x = \frac{u^2 + 1}{u}$$

$$\frac{1}{2} \int \frac{2u}{u^2 + 1} du = \int \frac{1}{x} dx$$

$$\frac{1}{2} \ln(u^2 + 1) = \ln|x| + C$$

$$\ln(u^2 + 1) = \ln x^2 + 2C$$

$$u^2 + 1 = x^2 \cdot \underbrace{e^{2C}}_{:=K>0}$$

$$\frac{y^2}{x^2} + 1 = Kx^2$$

$$\underline{\underline{y^2 = Kx^4 - x^2}} \quad K > 0$$

5.2. (Pl.)  $x^2y' + xy = x^2 + y^2 \quad y(1) = 2$

$$y' = \frac{x^2 + y^2 - xy}{x^2}$$

$$y' = 1 + \left(\frac{y}{x}\right)^2 - \frac{y}{x} \quad x \neq 0 \quad (\text{Most } x > 0)$$

$$u := \frac{y}{x} \implies y = ux \implies y' = u'x + u$$

$$u'x + u = 1 + u^2 - u$$

$$u'x = 1 + u^2 - 2u$$

$$\int \frac{du}{(1-u)^2} = \int \frac{dx}{x}$$

$$-\frac{(1-u)^{-1}}{-1} = \ln|x| + C \quad |x| = x \text{ most}$$

$$\frac{1}{1-u} = C + \ln x$$

Visszahelyettesítve:

$$\underline{\underline{1 - \frac{y}{x} = \frac{1}{C + \ln x}}}$$

$$y(1) = 2 : \quad 1 - 2 = \frac{1}{C} \implies C = -1 \implies \underline{\underline{y = x \left( 1 - \frac{1}{-1 + \ln x} \right)}}$$

5.3. (Pl.)  $\boxed{y' = e^{2y+x} - \frac{1}{2} \quad y(0) = 0}$

$$u := 2y + x \implies y = \frac{u}{2} - \frac{x}{2} \implies y' = \frac{u'}{2} - \frac{1}{2}$$

$$\frac{u'}{2} - \frac{1}{2} = e^u - \frac{1}{2}$$

$$\frac{du}{dx} = u' = 2e^u$$

$$\int e^{-u} du = \int 2 dx$$

$$-e^{-u} = 2x + C$$

$$e^{-2y-x} = -2x + C \quad y(0) = 0 : \quad 1 = C$$

$$-2y - x = \ln(1 - 2x)$$

$$\underline{\underline{y = -\frac{x}{2} - \frac{1}{2} \ln(1 - 2x)}}$$

5.4. (Pl.) Alkalmazzuk az  $u(x) = y^3(x)$  helyettesítést, és oldjuk meg a

$$3xy' - 2y = x^3y^{-2}$$

differenciálegyenletet!

$$u = y^3, \quad u' = 3y^2 \cdot y', \quad y' = \frac{u'}{3y^2}$$

A differenciálegyenlet átalakítva:

$$3y'y^2 - \frac{2}{x}y^3 = x^2$$

Elvégezve a helyettesítést:

$$u' - \frac{2}{x}u = x^2 \quad (\text{lineáris elsőrendű d.e.})$$

$$u_{há} = Ce^{-\int -\frac{2}{x} dx} = Ce^{\ln x^2} = Cx^2$$

$$u_{ip} = c(x)x^2 \implies u'_{ip} = c'x^2 + c \cdot 2x$$

$$c'x^2 + c \cdot 2x - \frac{2}{x} \cdot cx^2 = x^2$$

$$c'(x) = 1 \implies c(x) = x$$

$$\begin{aligned}
 u_{ip} &= x^3 \\
 u_{iá} &= Cx^2 + x^3 \\
 y^3 &= Cx^2 + x^3 \implies \underline{\underline{y = \sqrt[3]{C \cdot x^2 + x^3}}}
 \end{aligned}$$

5.5. (Pl.)  $\boxed{y(xy + 1) + x(1 + xy + x^2y^2)y' = 0 \quad u = xy}$

$$u' = 1 \cdot y + xy' \implies xy' = u' - y \implies xy' = u' - \frac{u}{x}$$

$$\frac{u}{x}(u + 1) + (1 + u + u^2)\left(u' - \frac{u}{x}\right) = 0$$

⋮

$$u' \frac{1 + u + u^2}{u^3} = \frac{1}{x}$$

$$\int (u^{-3} + u^{-2} + u^{-1}) du = \int \frac{1}{x} dx$$

$$\frac{u^{-2}}{-2} + \frac{u^{-1}}{-1} + \ln|u| = \ln|x| + C$$

$$\underline{\underline{-\frac{1}{2x^2y^2} - \frac{1}{xy} + \ln|xy| = \ln|x| + C}}$$

5.6. (Pl.)  $\boxed{y' \left( \frac{y^2 - 1}{y^2} \right) = -2x \left( x^2 + y + \frac{1}{y} \right) \quad z = x^2 + y + \frac{1}{y}}$

$$z = x^2 + y + \frac{1}{y} \implies z' = 2x + y' - \frac{y'}{y^2} \implies y' \frac{y^2 - 1}{y^2} = z' - 2x$$

Behelyettesítve:

$$z' - 2x = -2xz \implies z' + 2xz = 2x \quad \text{lineáris elsőrendű d.e.}$$

$$\dots \quad z_{iá} = z_{há} + z_{ip} = Ce^{-x^2} + 1$$

Visszahelyettesítve:

$$\underline{\underline{x^2 + y + \frac{1}{y} = Ce^{-x^2} + 1}}$$

### 5.1. Feladat.

Oldja meg az alábbi differenciálegyenletet!



- 1.)  $4x - 3y + y'(2y - 3x) = 0 \quad u = \frac{y}{x}$
- 2.)  $(1 - 2x - 2y)y' = x + y + 1 \quad u = x + y$
- 3.)  $y' + \frac{y}{x} = x^2 y^4 \quad u = y^{-3}$
- 4.)  $y' + 2xy = 2x y^3 \quad u = y^{-2}$
- 5.)  $5(1 + x^2)y' = 2xy + \frac{(1 + x^2)^2}{y^4} \quad u = y^5$
- 6.)  $(x^2 y^2 - 1)y' + 2x y^3 = 0 \quad u = \frac{1}{xy}$
- 7.)  $y' = \frac{y^2}{x^2} - 2\frac{y}{x} \quad u = \frac{y}{x}$
- 8.)  $3y' - \frac{2}{x}y = \frac{x^2}{y^2} \quad u = y^3$
- 9.)  $y' = \frac{2x + y}{y - x}, \quad x > 0 \quad u = \frac{y}{x}$
- 10.)  $xy' \operatorname{sh} y - \operatorname{ch} y = x^2 \operatorname{sh} x \quad u = \operatorname{ch} y$
- 11.)  $xy' \sin y + \cos y = 1 \quad u = \cos y$
- 12.)  $\frac{1 + y'}{x + y} = \frac{1 + \ln^2(x + y)}{1 + x^2} \quad y(0) = e \quad u = \ln(x + y)$
- 13.)  $xy' \cos(x + y) = \sin^2(x + y) - x \cos(x + y) - 1 \quad u = \sin(x + y)$

## 6. Iránymező, izoklinák, grafikus megoldás

Tegyük fel, hogy az  $y = \varphi(x)$ ,  $x \in (\alpha, \beta)$  megoldása az  $y' = f(x, y)$  differenciálegyenletnek. Ekkor

$$\varphi'(x) = f(x, \varphi(x)), \quad \forall x \in (\alpha, \beta).$$

Ha  $\varphi$  átmegy az  $(x_0, y_0)$  ponton, akkor  $\varphi(x_0) = y_0$  és

$$\varphi'(x_0) = f(x_0, \varphi(x_0)) = f(x_0, y_0).$$

Tehát, ha az  $(x_0, y_0)$  koordinátákat behelyettesítjük a differenciálegyenlet jobb oldalába, akkor az így kapott  $f(x_0, y_0)$  érték megadja az  $(x_0, y_0)$  ponton átmenő megoldásgörbe érintő egyenesének a meredekségét. ( $\operatorname{tg} \alpha = f(x_0, y_0)$ )

Tegyük fel, hogy minden  $(x_0, y_0)$  pontban megrajzolunk egy  $f(x_0, y_0)$  meredekségű vonaldarabkát, amit **vonalelemnek** nevezünk. Az így kapott tér az **iránymező**.

Minden  $y' = f(x, y)$  differenciálegyenlethez tartozik egy iránymező. A megoldásgörbéknek illeszkedniük kell ehhez az iránymezőhöz, vagyis a megoldásgörbét minden pontjában érinti az iránymező valamely vonaleleme.

6.1. (Pl.)  $y' = \frac{y}{x}, \quad x \neq 0$  (Az  $y$  tengely pontjaihoz nincs rendelve irány.)

Az  $y = mx$  egyenes pontjaihoz a differenciálegyenlet ugyanazt az irányt rendeli:  $\operatorname{tg} \alpha = m$ .

Tehát most a vonalelemek párhuzamosak a szóban forgó ponthoz mutató helyvektorral.

A megoldásgörbének minden pontban érintenie kell a megfelelő vonalelemet.

D1 ábra

A megoldások leolvashatók az iránymezőből:  $y = cx, x > 0$ , vagy  $y = cx, x < 0$ .  
(Valóban:  $\ln |y| = \ln |x| + \ln |c| \implies y = cx, x \neq 0$  és  $y \equiv 0, x \neq 0$ .)

**Izoklina:** azon pontok halmaza, melyekhez az  $y' = f(x, y)$  differenciálegyenlet ugyanazt az irányt rendeli, tehát az izoklina pontjaiban a vonalelemek párhuzamosak. Ennek megfelelően az izoklinák egyenlete:

$$f(x, y) = K, \quad K \in \mathbb{R}$$

6.2. (Pl.)

$$y' = x - y^2$$

- a.) Írja fel az izoklinák egyenletét!  
Mely pontokban van a megoldásoknak lokális szélsőértéke és milyen a szélsőérték jellege?
- b.) Tekintsük a differenciálegyenlet  $(1, -2)$  ponton átmenő megoldását!  
(Belátható, hogy van ilyen: egzisztencia tétel.)  
Van-e ennek a megoldásfüggvénynek inflexiója az  $(1, -2)$  pontban?

a.) Izoklinák:  $x - y^2 = K$  (parabolák)

A lokális szélsőérték létezésének szükséges feltétele:  $y' = 0$ .

Tehát a  $K = 0$ -hoz tartozó izoklina pontjaiban lehet lokális szélsőérték:

$$x - y^2 = 0 \implies x = y^2$$

parabola pontjai jönnek szóba. (Az  $x = y^2$  izoklinát a megoldásgörbék vízszintesen metszik.)

Az  $y' = x - y^2$  differenciálegyenlet mindkét oldalát  $x$  szerint deriváljuk:

$$y'' = 1 - 2yy'$$

Az  $x = y^2$  parabola pontjaiban  $y' = 0$  és így:  $y'' = 1 > 0$

$\implies$  Az  $x = y^2$  parabola pontjaiban  $y' = 0$  és  $y'' > 0$ , tehát a megoldásfüggvényeknek lokális minimuma van.

b.) 
$$\begin{aligned} y' = x - y^2 &\implies y'(1) = 1 - (-2)^2 = -3 \\ y'' = 1 - 2yy' &\implies y''(1) = 1 - 2(-2)(-3) = -11 \neq 0 \end{aligned}$$

Nem teljesül az inflexiós pont létezésének szükséges feltétele  $\implies$  nincs itt inflexió.

6.3. (Pl.) Milyen lokális tulajdonsága van az

$$y' = x^3 + y^3 - 9$$

differenciálegyenlet  $(2, 1)$  ponton átmenő megoldásának az adott pontban?

Az  $y'(x) = x^3 + y^3(x) - 9$  egyenletben  $x$  helyére 2 kerül. ( $y(2) = 1$ )

$$y'(2) = 2^3 + 1^3 - 9 = 0 \implies \text{lokális szélsőérték lehet}$$

A differenciálegyenlet mindkét oldalát  $x$  szerint deriváljuk és itt is elvégezzük az  $x = 2$  helyettesítést:

$$y'' = 3x^2 + 3y^2 \cdot \underbrace{y'}_{=0} \quad y''(2) = 12 > 0 \implies y(2) = 1 \quad \text{lokális minimum érték.}$$

6.4. (Pl.) Az  $y = \varphi(x)$  átmegy az  $x_0 = 2$ ;  $y_0 = 4$  ponton, és kielégíti az

$$y^2 y' = x(64 - y^3) + x - 2$$

differenciálegyenletet. Milyen lokális tulajdonsága van ennek a megoldásgörbének a  $(2, 4)$  pontban?

Az  $x$  helyére 2-t, az  $y$  helyére 4-et helyettesítve kapjuk:

$$4^2 y'(2) = 2(64 - 4^3) + 2 - 2,$$

amiből  $y'(2) = 0$ . Deriváljuk  $x$  szerint a fenti implicit differenciálegyenletet:

$$2yy'y' + y^2y'' = (64 - y^3) + x(-3y^2)y' + 1.$$

Az  $x$  helyére 2-t, az  $y$  helyére 4-et és az  $y'$  helyére 0-át helyettesítve kapjuk:

$$0 + 16y''(2) = 0 + 2(-3 \cdot 0) + 1,$$

amiből  $y''(2) = \frac{1}{16} > 0$ .

$y(x)$ -nek  $x = 2$ -ben lokális minimuma van ( $y'(2) = 0$ ;  $y''(2) > 0$ ), a minimum értéke: 4.

6.5. (Pl.)

Az  $y = \varphi(x)$ ,  $x \in K_{2,\delta}$  megoldása az

$$y' = 2(x - 2)^2 + 5y^2, \quad y(2) = -1$$

kezdetiérték problémának.

a.) Határozzuk meg a  $\varphi'(2)$ ,  $\varphi''(2)$ ,  $\varphi'''(2)$  értékeket!

b.) Van-e lokális szélsőértéke  $\varphi$ -nek  $x_0 = 2$ -ben?

c.) Írjuk fel a  $\varphi$  függvény  $x_0 = 2$  bázispontú harmadfokú Taylor polinomját!

(M)

$$\varphi'(x) = 2(x - 2)^2 + 5\varphi^2(x), \quad \varphi(2) = -1$$

Mivel a jobb oldal differenciálható, azért a bal oldal is. Tehát létezik  $\varphi''(x)$ ,  $x \in K_{2,\delta}$ . Hasonlóan kaphatjuk, hogy  $\varphi$  akárhányszor differenciálható  $K_{2,\delta}$ -ban.

$$\text{a.) } \varphi'(x) = 2(x - 2)^2 + 5\varphi^2(x) \implies \varphi'(2) = 2(2 - 2)^2 + 5 \underbrace{\varphi^2(2)}_{=(-1)^2=1} = 5$$

$$\varphi''(x) = 4(x - 2) + 5 \cdot 2\varphi(x)\varphi'(x) \implies \varphi''(2) = 4(2 - 2) + 10 \cdot (-1) \cdot 5 = -50$$

$$\varphi'''(x) = 4 + 10\varphi'(x)\varphi'(x) + 10\varphi(x)\varphi''(x) \implies \varphi'''(2) = 4 + 10 \cdot 5 \cdot 5 + 10 \cdot (-1) \cdot (-50) = 754$$

b.) Mivel  $\varphi'(2) = 5 \neq 0 \implies$  nincs lokális szélsőérték  $x_0 = 2$ -ben.  
(Szükséges feltétel nem teljesül).

$$\text{c.) } T_3(x) = -1 + 5(x - 2) - \frac{50}{2!}(x - 2)^2 + \frac{754}{3!}(x - 2)^3$$

## 6.1. Feladat.

1.)

$$y' = x^2 + 2y^2$$

A differenciálegyenlet megoldása nélkül válaszoljunk a következő kérdésekre!

- (a) Mely pontokban párhuzamosak a megoldások az  $y = 2x$  egyenessel?
- (b) Lehet-e lokális szélsőértéke a megoldásoknak?
- (c) Írja fel az  $y(0) = 0$  kezdeti érték problémához tartozó megoldásgörbe  $x_0 = 0$  körüli harmadfokú Taylor polinomját!

2.)

$$y' + y^2 + x^2 + 1 = 0$$

Írja fel az izoklinák egyenletét! Van-e a megoldásoknak lokális szélsőértéke?

Vizsgálja meg a megoldásgörbék pozitív síknegyedbe ( $x > 0$ ,  $y > 0$ ) eső részeit monotonitás szempontjából!

Számítsa ki az  $x_0 = 0$ ,  $y_0 = 0$  ponton átmenő megoldás első és második deriváltját az  $x_0$  pontban!

3.) Milyen lokális tulajdonsága van az

$$y' = y^4 - x^3 + 2x - 15$$

differenciálegyenlet  $(-1, 2)$  ponton átmenő megoldásának az adott pontban?

4.)

$$y' = (y^2 - 4)x + x - 1$$

- (a) A sík mely pontjaiban párhuzamos az iránymező az  $y = -x$  egyenessel? Vázoljuk ezeket a pontokat és jelöljük be három vonalelemet!
- (b) Milyen lokális tulajdonsága van az  $x_0 = 1$ ,  $y_0 = 2$  ponton átmenő megoldásnak az adott pontban? (Ha egyáltalán van ilyen megoldás.)

5.)

$$y' = x^2 + y^2 - 12$$

- (a) Vázoljuk az izoklinákat, jelöljük be a vonalelemek irányát!
- (b) Mely pontokban van lokális maximuma, illetve lokális minimuma a megoldásgörbéknek?

## 7. Magasabbrendű lineáris differenciálegyenletek

$$L[y] := y^{(n)} + a_{n-1}(x)y^{(n-1)} + \dots + a_1(x)y' + a_0(x)y$$

$$(H): L[y] = 0 \quad (\text{homogén egyenlet})$$

$$(I): L[y] = f(x) \quad (\text{inhomogén egyenlet})$$

Ha  $f, a_0, \dots, a_{n-1} \in C^0_{(a,b)}$ , akkor  $\forall y^{(k)}(x_0) = y_{0,k}$ , ahol  $k = 0, 1, \dots, n-1$ ,  $x_0 \in (a, b)$  kezdetiérték probléma egyértelműen oldható meg.

Ⓓ Ha  $y_1, y_2$  megoldása (I)-nek, akkor  $y_1 - y_2$  megoldása (H)-nak.

Ⓑ HF.: az elsőrendűhöz hasonlóan.

Ⓓ Következmény:

$$y_{ia} = y_{ha} + y_{ip}$$

### 7.1. A homogén egyenlet általános megoldása

Ⓓ (H) megoldásai lineáris teret alkotnak.

Ⓑ Belátjuk, hogy ha  $Y_1, Y_2$  megoldása (H)-nak, akkor  $Y_1 + Y_2$  és  $C \cdot Y_1$  is az.

$$\begin{array}{l} Y_1^{(n)} + a_{n-1}(x)Y_1^{(n-1)} + \dots + a_1(x)Y_1' + a_0(x)Y_1 \equiv 0 \\ + \left( Y_2^{(n)} + a_{n-1}(x)Y_2^{(n-1)} + \dots + a_1(x)Y_2' + a_0(x)Y_2 \equiv 0 \right) \\ \hline (Y_1 + Y_2)^{(n)} + a_{n-1}(x)(Y_1 + Y_2)^{(n-1)} + \dots + a_1(x)(Y_1 + Y_2)' + a_0(x)(Y_1 + Y_2) \equiv 0 \end{array}$$

Tehát valóban  $L[Y_1 + Y_2] \equiv 0$ . Hasonlóan lehet megmutatni, hogy  $L[CY_1] \equiv 0$ .

Ebből már következik, hogy (H) megoldásai lineáris teret alkotnak. ■

Ⓓ (H) megoldásainak tere  $n$  dimenziós.  $(\neg B)$

Ha tehát megadunk  $n$  db lineárisan független megoldást, akkor

$$y_{há} = \sum_{i=1}^n C_i Y_i(x)$$

Ⓓ  $f_1, f_2, \dots, f_n$  függvények lineárisan függetlenek  $x \in I$ -n, ha

$$\sum_{i=1}^n \lambda_i f_i(x) \equiv 0, \quad x \in I \quad \text{a.cs.a., ha } \lambda_i = 0, \quad i = 1, \dots, n$$

Ⓓ Az  $f_1, \dots, f_n$  függvények legyenek az  $x$  változónak legalább  $(n - 1)$ -szer folytonosan differenciálható függvényei. A

$$\underline{W}(x) = \begin{bmatrix} f_1 & f_2 & \cdots & f_n \\ f_1' & f_2' & \cdots & f_n' \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ f_1^{(n-1)} & f_2^{(n-1)} & \cdots & f_n^{(n-1)} \end{bmatrix}$$

mátrixot Wronski-féle mátrixnak, a belőle képzett determinánst *Wronski-féle determináns*nak nevezzük.

Legyen  $f_1, \dots, f_n$  legalább  $(n - 1)$ -szer folytonosan differenciálható  $I$ -n:

a.) az  $I$ -n  $|\underline{W}| \not\equiv 0 \implies f_1, \dots, f_n$  lineárisan függetlenek  $I$ -n

b.)  $\not\Leftarrow$

Pl.:  $f_1(x) = x^3$ ,  $f_2(x) = |x|^3$  lineárisan függetlenek  $(-\infty, \infty)$ -en, de

$$|\underline{W}| = \begin{vmatrix} x^3 & |x|^3 \\ 3x^2 & \begin{cases} 3x^2 \\ -3x^2 \end{cases} \end{vmatrix} \equiv 0.$$

(Kevésbé fontos számunkra:

c.)  $f_1, \dots, f_n$  lineárisan összefüggő  $\implies |\underline{W}| \equiv 0$ .)

De igaz a következő tétel:

Ⓓ  $L[Y_i] \equiv 0$ ,  $x \in I$ ,  $i = 1, \dots, n$ , tehát  $Y_1, \dots, Y_n$  a homogén egyenlet megoldásai  $I$ -n :  
 $Y_1, \dots, Y_n$  lineárisan függetlenek  $\iff |\underline{W}(x)| \neq 0$ , ha  $x \in I$ .  
 (Tehát ilyenkor érvényes a megfordított, egyben erősebb állítás is.)  $(\neg B)$

Hogyan kereshetünk  $n$  darab lineárisan független megoldást?

### 7.1.1. A homogén egyenlet általános megoldása függvény együtthatós esetben

Ezzel nem foglalkozunk.

### 7.1.2. A homogén egyenlet általános megoldása konstans együtthatós esetben

$$y^{(n)} + a_{n-1}y^{(n-1)} + \dots + a_1y' + a_0y = 0 \quad a_i \in \mathbb{R}, \quad i = 0, 1, \dots, n-1$$

$y = e^{\lambda x}$ ,  $\lambda \in \mathbb{R}$  próbafüggvénnyel kísérletezünk:

$$y' = \lambda e^{\lambda x}, \quad y'' = \lambda^2 e^{\lambda x}, \quad \dots, \quad y^{(k)} = \lambda^k e^{\lambda x}, \quad \dots, \quad y^{(n)} = \lambda^n e^{\lambda x}$$

Behelyettesítve (H)-ba:

$$\underbrace{(\lambda^n + a_{n-1}\lambda^{n-1} + \dots + a_1\lambda + a_0)}_{\text{karakterisztikus polinom}} e^{\lambda x} = 0, \quad e^{\lambda x} \neq 0$$

A következő, ún. karakterisztikus egyenletet kapjuk:

$$\lambda^n + a_{n-1}\lambda^{n-1} + \dots + a_1\lambda + a_0 = 0$$

Ennek  $n$  db gyöke van, de lehetnek többszörös gyökök és komplex gyökök is. Mivel állandó együtthatós a polinom, a komplex gyökök csak konjugált párban fordulhatnak elő. A különböző esetek:

- 1.) A különböző valós gyökökhöz tartozó  $e^{\lambda_i x}$ ,  $e^{\lambda_j x}$  ( $i \neq j$ ) függvények lineárisan függetlenek.
- 2.) Ha pl.  $\lambda_1$   $k$ -szoros gyök (belső rezonancia), akkor is van hozzá  $k$  db lineárisan független megoldás:  $e^{\lambda_1 x}$ ,  $x e^{\lambda_1 x}$ ,  $x^2 e^{\lambda_1 x}$ ,  $\dots$ ,  $x^{k-1} e^{\lambda_1 x}$  ( $\neg B$ )
- 3.) Az előző állítások akkor is igazak, ha a gyökök komplexek. De így nem valós megoldást kapnánk.

Pl.:  $\lambda_1 = \alpha + j\beta$ ,  $\lambda_2 = \overline{\lambda_1} = \alpha - j\beta$  :

$$Y_1 = e^{\lambda_1 x} = e^{(\alpha+j\beta)x} = e^{\alpha x} e^{j\beta x} = e^{\alpha x} (\cos \beta x + j \sin \beta x)$$

$$Y_2 = e^{\lambda_2 x} = e^{(\alpha-j\beta)x} = e^{\alpha x} e^{j(-\beta)x} = e^{\alpha x} (\cos \beta x - j \sin \beta x)$$

Mint tudjuk  $Y_1$  és  $Y_2$  tetszőleges lineáris kombinációja is megoldás.

$$\left. \begin{aligned} Y_1^* &:= \frac{Y_1+Y_2}{2} = e^{\alpha x} \cos \beta x (= \operatorname{Re} e^{\lambda_1 x}) \\ Y_2^* &:= \frac{Y_1-Y_2}{2j} = e^{\alpha x} \sin \beta x (= \operatorname{Im} e^{\lambda_1 x}) \end{aligned} \right\} \begin{array}{l} \text{Ezek is lineárisan függetlenek.} \\ \text{Ezekre cseréljük le } Y_1, Y_2\text{-t.} \end{array}$$

(Többszörös komplex gyökök esetén  $Y_1^*, Y_2^*$  szorzandó  $x$ -szel,  $x^2$ -tel,  $x^3$ -nel, stb.)

#### Példák:

7.1. (Pl.)  $y''' - 2y'' - 3y' = 0$

$$\lambda^3 - 2\lambda^2 - 3\lambda = 0 \quad \lambda_1 = 0, \lambda_2 = -1, \lambda_3 = 3$$



$$y_H = C_1 e^{0x} + C_2 e^{-x} + C_3 e^{3x} = C_1 + C_2 e^{-x} + C_3 e^{3x}$$

7.2. (Pl.)  $y''' + 2y'' + y' = 0$

$$\lambda^3 + 2\lambda^2 + \lambda = 0 \quad \lambda_1 = 0, \lambda_2 = \lambda_3 = -1$$

$$y_H = C_1 + C_2 e^{-x} + C_3 x e^{-x}$$

7.3. (Pl.)  $y''' + 4y'' + 13y' = 0$

$$\lambda^3 + 4\lambda^2 + 13\lambda = 0 \quad \lambda_1 = 0, \lambda_2 = -2 - 3j, \lambda_3 = -2 + 3j$$

$$y_H = C_1 + C_2 e^{-2x} \cos 3x + C_3 e^{-2x} \sin 3x$$

7.4. (Pl.)  $y^{(5)} - 2y^{(4)} + 2y''' - 4y'' + y' - 2y = 0$

$$\lambda^5 - 2\lambda^4 + 2\lambda^3 - 4\lambda^2 + \lambda - 2 = (\lambda - 2)(\lambda^2 + 1)^2 = 0$$

$$\lambda_1 = 2, \lambda_2 = \lambda_3 = j, \lambda_4 = \lambda_5 = -j$$

$$y_H = C_1 e^{2x} + (C_2 + C_3 x) \cos x + (C_4 + C_5 x) \sin x$$

### 7.1. Feladat.

Írjon fel olyan legalacsonyabbrendű valós konstans együtthatós homogén lineáris differenciálegyenletet, amelynek megoldásai:

a.)  $e^x, e^{-x}, e^{2x}$

e.)  $e^{2x} \sin 3x, e^{-3x}$

b.)  $e^x, x e^x, x^2 e^x$

f.)  $e^{2x} \sin x, x^2 e^{2x} \sin x, 1$

c.)  $x^2 e^{-x}, x^3 e^{2x}$

d.)  $e^{2x} \sin x, e^{2x} \cos x$

g.) tetszőleges másodfokú polinom,  $\sin x$

## 7.2. Az inhomogén egyenlet egy partikuláris megoldása

### 7.2.1. Állandók variálása

A módszer minden jobb oldali  $f$  függvénynél alkalmazható, azonban elég nehézkes. Speciális  $f$ -re lesz jobb módszerünk is. Az állandók variálását csak a másodrendű esetre mutatjuk meg. (Számonekérése csak a VDII-ben lesz.)

Legyen adott az  $a(x)y'' + b(x)y' + c(x)y = f(x)$ -hez tartozó homogén differenciálegyenlet megoldása:

$$y_H = C_1 Y_1(x) + C_2 Y_2(x)$$

Ekkor az inhomogén egyenlet egy partikuláris megoldását az alábbi alakban keressük:

$$c \cdot \left| \begin{array}{l} y_{ip} := \underline{c_1(x) Y_1(x)} + \underline{c_2(x) Y_2(x)} \\ y'_{ip} = \underline{c_1 Y'_1} + \underline{c_2 Y'_2} + \underbrace{c'_1 Y_1 + c'_2 Y_2}_{:=0} \end{array} \right.$$

Alulhatározott feladat (majd meglátjuk, hogy jogos a felvétel).

$$a \cdot \left| \begin{array}{l} y''_{ip} = \underline{c'_1 Y'_1} + \underline{c_1 Y''_1} + \underline{c'_2 Y'_2} + \underline{c_2 Y''_2} \end{array} \right.$$

Behelyettesítve (I)-be ( $c_1, c_2, c'_1, c'_2$ -re rendezzük):

$$c_1 \underbrace{(aY''_1 + bY'_1 + cY_1)}_{=0, \text{ mert } L[Y_1]=0} + c_2 \underbrace{(aY''_2 + bY'_2 + cY_2)}_{=0, \text{ mert } L[Y_2]=0} + aY'_1 c'_1 + aY'_2 c'_2 = f(x)$$

$c'_1, c'_2$ -re az alábbi egyenletrendszert kapjuk:

$$\underbrace{\begin{bmatrix} Y_1 & Y_2 \\ Y'_1 & Y'_2 \end{bmatrix}}_{\underline{W}} \begin{bmatrix} c'_1 \\ c'_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ \frac{f(x)}{a} \end{bmatrix}$$

$|\underline{W}| \neq 0$ , mert  $Y_1, Y_2$  lineárisan függetlenek és  $L[y] = 0$  megoldásai  $\implies$  az egyenletrendszer egyértelműen oldható meg  $c'_1, c'_2$ -re:

$$\begin{bmatrix} c'_1 \\ c'_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} Y_1 & Y_2 \\ Y'_1 & Y'_2 \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} 0 \\ \frac{f(x)}{a} \end{bmatrix}$$

$c'_1, c'_2$  folytonossága miatt létezik  $c_1, c_2$ . (Integrációs állandó nem kell.)

Példát gyakorlaton mutatunk.

### 7.2.2. Kísérletezés (Ansatz)

Csak speciális zavaró függvény (a jobb oldalon álló  $f$ ) esetén alkalmazható és csak állandó (konstans) együtthatójú lineáris differenciálegyenletnél!

Ha az állandó együtthatójú inhomogén lineáris differenciálegyenlet jobb oldalán álló  $f$  függvény:

a.)  $Ke^{\alpha x}$

b.)  $P_m(x) = a_m x^m + \dots + a_0$

c.)  $K_1 \sin \alpha x$

d.)  $K_2 \cos \beta x$

függvények valamelyike, akkor a partikuláris megoldást az alábbi alakban kereshetjük:

a.)  $y_{ip} = Ae^{\alpha x}$ ,  $A$  ismeretlen

b.)  $y_{ip} = Q_m(x) = B_m x^m + \dots + B_0$ ,  $B_0, \dots, B_m$  ismeretlen

c.)  $y_{ip} = A \sin \alpha x + B \cos \alpha x$ ,  $A, B$  ismeretlen

d.)  $y_{ip} = A \sin \beta x + B \cos \beta x$ ,  $A, B$  ismeretlen

A próbafüggvényben szereplő — még határozatlan — állandókat tartalmazó kísérletező függvényt elegendően sokszor differenciálva és az inhomogén differenciálegyenletbe behelyettesítve az egyenlő együtthatók módszerével (a megfelelő tagok együtthatóinak összehasonlításával) tudjuk meghatározni.

Ha a feltételezés helyes volt, akkor annyi független lineáris egyenletet kapunk az ismeretlen együtthatókra, ahány ismeretlenünk van. (Tehát pontosan 1 megoldás van.)

Ha a jobb oldali  $f$  függvényben az előző függvények összege, szorzata szerepel, akkor a kísérletező függvényeket is össze kell adni.

*Külső rezonancia:*

A módszer nem vezet eredményre, ha a kísérletező függvény, vagy annak egy tagja szerepel a homogén egyenlet megoldásai között. Ilyenkor  $x$ -szel szorozzuk ezt a tagot mindaddig, amíg megszűnik a rezonancia.

7.5. (Pl.)  $y'' - 3y' + 2y = (e^{3x}) + (x^2 + x)$

$$\lambda^2 - 3\lambda + 2 = (\lambda - 2)(\lambda - 1) = 0 \quad y_H = C_1 e^{2x} + C_2 e^x$$

$$2 \cdot \left| \begin{array}{l} y_{ip} := (Ae^{3x}) + (Bx^2 + Cx + D) \end{array} \right.$$

$$-3 \cdot \left| \begin{array}{l} y'_{ip} = 3Ae^{3x} \quad + 2Bx + C \end{array} \right.$$

$$1 \cdot \left| \begin{array}{l} y''_{ip} = 9Ae^{3x} \quad + 2B \end{array} \right.$$

$$(9A - 9A + 2A)e^{3x} + x^2(2B) + x(2C - 6B) + (2D - 3C + 2B) = e^{3x} + x^2 + x$$

$$2A = 1 \quad A = \frac{1}{2}$$

$$\begin{aligned}
2B &= 1 & B &= \frac{1}{2} \\
2C - 6B &= 1 & \implies & 2C = 4 & C &= 2 \\
2D - 3C + 2B &= 0 & 2D &= 6 - 1 & D &= \frac{5}{2} \\
\hline
y_{i\acute{a}} &= C_1 e^{2x} + C_2 e^x + \frac{1}{2}x^2 + 2x + \frac{5}{2} + \frac{1}{2}e^{3x}
\end{aligned}$$

7.6. (Pl.)  $y'' - 3y' + 2y = (x) + (e^x)$

$$y_H = C_1 e^{2x} + C_2 e^x \quad (\text{L\acute{a}sd fent.})$$

$$2 \cdot \left| \begin{array}{l} y_{ip} := (Ax + B) + (Ce^x) \end{array} \right.$$

$$-3 \cdot \left| \begin{array}{l} y'_{ip} = \quad A + Ce^x \end{array} \right.$$

$$1 \cdot \left| \begin{array}{l} y''_{ip} = \quad Ce^x \end{array} \right.$$

$$x(2A) + (2B - 3A) + \underbrace{(2C - 3C + C)}_{=0} e^x = x + e^x \quad (0 \neq 1 \text{ k\ddot{u}ls\ddot{o} rezonancia})$$

Helyesen:

$$2 \cdot \left| \begin{array}{l} y_{ip} := (Ax + B) + (Cxe^x) \end{array} \right.$$

$$-3 \cdot \left| \begin{array}{l} y'_{ip} = \quad +A + Cxe^x + Ce^x \end{array} \right.$$

$$1 \cdot \left| \begin{array}{l} y''_{ip} = \quad +Cxe^x + Ce^x + Ce^x \end{array} \right.$$

$$x(2A) + (2B - 3A) + x e^x \underbrace{(2C - 3C + C)}_{=0} + e^x(-3C + 2C) = x + e^x$$

$$2A = 1 \quad A = \frac{1}{2}$$

$$2B - 3A = 0 \quad B = \frac{3}{2}A = \frac{3}{4}$$

$$-C = 1 \quad C = -1$$

$$\hline y_{i\acute{a}} = C_1 e^{2x} + C_2 e^x + \frac{1}{2}x + \frac{3}{4} - xe^x$$

7.7. (Pl.)  $y'' - y = (x^2 - x + 1) + (e^x)$

$$\lambda^2 - 1 = 0 \quad y_H = C_1 e^x + C_2 e^{-x}$$

$$\begin{aligned}
-1 \cdot & \left| \begin{array}{l} y_{ip} := (Ax^2 + Bx + C) + (Dxe^x) \\ y'_{ip} = \quad +2Ax + B + Dxe^x + De^x \\ y''_{ip} = \quad \quad +2A + Dxe^x + De^x + De^x \end{array} \right. \\
-Ax^2 - Bx + (2A - C) + xe^x(-D + D) + e^x \cdot 2D &= x^2 - x + 1 + e^x \\
A = -1 \quad B = 1 \quad C = 2A - 1 = -3 \quad D &= \frac{1}{2} \\
\underline{\underline{y_{i\acute{a}} = C_1 e^x + C_2 e^{-x} - x^2 + x - 3 + \frac{1}{2} x e^x}}
\end{aligned}$$

7.8. (Pl.)  $\boxed{y'' - 2y' + y = 6e^x}$

$$\lambda^2 - 2\lambda + 1 = 0 \quad y_H = C_1 e^x + C_2 x e^x \quad (\text{belső rezonancia})$$

$$\begin{aligned}
1 \cdot & \left| \begin{array}{l} y_{ip} := Ax^2 e^x \quad (\text{külső rezonancia}) \\ y'_{ip} = 2Axe^x + Ax^2 e^x \\ y''_{ip} = 2Ae^x + 2Axe^x + 2Axe^x + Ax^2 e^x \end{array} \right. \\
x^2 e^x \underbrace{(A - 2A + A)}_{=0} + xe^x \underbrace{(-4A + 4A)}_{=0} + 2Ae^x &= 6e^x \quad A = 3 \\
\underline{\underline{y_{i\acute{a}} = C_1 e^x + C_2 x e^x + 3x^2 e^x}}
\end{aligned}$$

7.9. (Pl.)  $\boxed{y'' + 8y' + 25y = e^{-4x}}$

$$\lambda^2 + 8\lambda + 25 = 0 \quad \lambda_{1,2} = \frac{-8 \pm \sqrt{64 - 100}}{2} = \frac{-8 \pm j6}{2} = -4 \pm j3$$

$$\begin{aligned}
y_H &= C_1 e^{-4x} \cos 3x + C_2 e^{-4x} \sin 3x \\
25 \cdot & \left| \begin{array}{l} y_{ip} := Ae^{-4x} \quad (\text{nincs külső rezonancia!}) \\ y'_{ip} = -4Ae^{-4x} \\ y''_{ip} = 16Ae^{-4x} \end{array} \right. \\
(25A - 32A + 16A)e^{-4x} = e^{-4x} \quad 9A = 1 \quad A &= \frac{1}{9} \\
\underline{\underline{y_{i\acute{a}} = C_1 e^{-4x} \cos 3x + C_2 e^{-4x} \sin 3x + \frac{1}{9} e^{-4x}}}
\end{aligned}$$

7.10. (Pl.)  $y'' + 5y' + 6y = 2e^{-2x} \quad y(0) = 0, \quad y'(0) = 3$

$$\lambda^2 + 5\lambda + 6 = (\lambda + 2)(\lambda + 3) = 0$$

$$y_H = C_1 e^{-2x} + C_2 e^{-3x} \quad (y_{ip} = Ae^{-2x} \text{ nem jó, mert külső rezonancia van.})$$

$$6 \cdot \left| \begin{array}{l} y_{ip} := x \cdot Ae^{-2x} = \underline{Ax}e^{-2x} \end{array} \right.$$

$$5 \cdot \left| \begin{array}{l} y'_{ip} = Ae^{-2x} - \underline{2Ax}e^{-2x} \end{array} \right.$$

$$1 \cdot \left| \begin{array}{l} y''_{ip} = -2Ae^{-2x} - 2Ae^{-2x} + \underline{4Ax}e^{-2x} \end{array} \right.$$

$$xe^{-2x}(\underbrace{6A - 10A + 4A}_{=0}) + e^{-2x}(5A - 4A) = 2e^{-2x} \quad \underline{A = 2}$$

$$\underline{y_{iá} = C_1 e^{-2x} + C_2 e^{-3x} + 2xe^{-2x}}$$

$$y(0) = 0 \quad 0 = C_1 + C_2 \quad C_1 = -C_2$$

$$y'(0) = 3 \quad y' = -2C_1 e^{-2x} - 3C_2 e^{-3x} + 2e^{-2x} - 4xe^{-2x}$$

$$3 = -2C_1 - 3C_2 + 2 \quad C_2 = -1 \quad C_1 = 1$$

$$\underline{y = e^{-2x} - e^{-3x} + 2xe^{-2x}}$$

7.11. (Pl.)  $y'' + y = (-4 \cos x) + (x) \quad y(0) = 2, \quad y'(0) = 2$

$$\lambda^2 + 1 = 0 \quad \lambda_{1,2} = \pm j \quad y_H = C_1 \cos x + C_2 \sin x$$

$$1 \cdot \left| \begin{array}{l} y_{ip} := (\underline{Ax} \cos x + \underline{Bx} \sin x) + (Cx + D) \quad (\text{külső rezonancia}) \end{array} \right.$$

$$\left| \begin{array}{l} (y'_{ip} = A \cos x - Ax \sin x + B \sin x + Bx \cos x + C) \end{array} \right.$$

$$1 \cdot \left| \begin{array}{l} y''_{ip} = -A \sin x - A \sin x - \underline{Ax} \cos x + B \cos x + B \cos x - \underline{Bx} \sin x \end{array} \right.$$

$$x \cos x(A - A) + x \sin x(B - B) + \cos x \cdot (2B) + \sin x \cdot (-2A) + Cx + D = -4 \cos x + x$$

$$2B = -4 \quad \underline{B = -2} \quad -2A = 0 \quad \underline{A = 0} \quad \underline{C = 1} \quad \underline{D = 0}$$

$$\underline{y_{iá} = C_1 \cos x + C_2 \sin x - 2x \sin x + x}$$

$$y(0) = 2 \quad 2 = C_1$$

$$y'(0) = 2 \quad y' = -C_1 \sin x + C_2 \cos x - 2 \sin x - 2x \cos x + 1$$

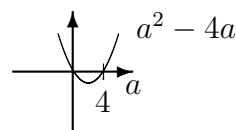
$$2 = C_2 + 1 \quad C_2 = 1$$

$$\underline{y = 2 \cos x + \sin x + x(1 - 2 \sin x)}$$

7.12. (Pl.) Tetszőleges  $a \in \mathbb{R}$ -re oldja meg az alábbi differenciálegyenletet:

$$y'' + ay' + ay = 0$$

$$\lambda^2 + a\lambda + a = 0 \quad \lambda_{1,2} = \frac{-a \pm \sqrt{a^2 - 4a}}{2}$$



a.)  $0 < a < 4$  ( $a^2 - 4a < 0$ )  $\lambda_{1,2} = -\frac{a}{2} \pm j\frac{1}{2}\sqrt{4a - a^2}$   
 $y = C_1 e^{-\frac{a}{2}x} \cos\left(\frac{1}{2}\sqrt{4a - a^2}x\right) + C_2 e^{-\frac{a}{2}x} \sin\left(\frac{1}{2}\sqrt{4a - a^2}x\right)$

b.)  $a = 0$  ill.  $a = 4$   $\lambda_{1,2} = -\frac{a}{2}$  belső rezonancia  
 $y = C_1 e^{-\frac{a}{2}x} + C_2 e^{-\frac{a}{2}x} \cdot x$

c.)  $a < 0$  vagy  $a > 4$  ( $a^2 - 4a > 0$ )  $\lambda_{1,2} = -\frac{a}{2} \pm \frac{1}{2}\sqrt{a^2 - 4a}$   
 $y = C_1 e^{(-\frac{a}{2} + \frac{1}{2}\sqrt{a^2 - 4a})x} + C_2 e^{(-\frac{a}{2} - \frac{1}{2}\sqrt{a^2 - 4a})x}$

## 7.2. Feladat.

1.)  $y''' + 3y'' + 2y' = 0$

2.)  $y''' - 4y'' + 5y' = 0$

3.)  $y'' - 6y' + 9y = 0$   $y(0) = 1, \quad y'(0) = 0$

4.)  $y'' + 4y = x$

5.)  $y'' + y = 2 \sin x \cos x$   $y(0) = 0, \quad y'(0) = 1$

6.)  $y'' - 7y' + 6y = \sin x$

7.)  $y^{(4)} + 4y'' = \cos x$  Adja meg az összes periodikus megoldást!

8.)  $y'' + 4y = 2 \sin x \cos x$

9.)  $y'' + \alpha y' + 3y = 0$

Milyen  $\alpha$  érték mellett lesz a differenciálegyenlet minden megoldásfüggvénye olyan, hogy  $\lim_{x \rightarrow \infty} y(x) = 0$ ?

10.)  $y'' - 4y = e^{\alpha x}, \quad \alpha \in \mathbb{R}$

11.)  $y'' + y' = e^{\alpha x}, \quad \alpha \in \mathbb{R}$

12.)  $y' - 5y = 2e^{5x}$

13.)  $y'' - 4y' + 4y = e^{2x}$

14.)  $y^{(5)} - y^{(4)} - 2y''' = x + 1$

15.)  $y^{(4)} - 2y'' + y = 2e^x$

## 8. Elsőrendű lineáris differenciálegyenlet-rendszerek

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{dx}{dt} = 2x + 3y + 1 \\ \frac{dy}{dt} = -x + y + e^t \end{array} \right\} \quad \begin{bmatrix} \dot{x} \\ \dot{y} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 \\ e^t \end{bmatrix}$$

Ez egy kétváltozós elsőrendű lineáris differenciálegyenlet-rendszer, ahol  $t$  a független változó,  $x, y$  pedig az ismeretlen függvények. A fenti mátrixos alakot röviden jelölhetjük:

$$\boxed{\dot{\underline{x}} = \underline{A} \underline{x} + \underline{f}(t)},$$

ahol

$$\underline{x} = \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}, \quad \underline{f}(t) = \begin{bmatrix} f_1(t) \\ f_2(t) \end{bmatrix}$$

**Konstans együtthatós inhomogén lineáris differenciálegyenlet-rendszer:**

$$\boxed{\dot{\underline{x}} = \underline{A} \underline{x} + \underline{f}(t)} \quad ( \underline{f}(t) \neq \underline{0} ),$$

ahol  $\underline{A}$   $n \times n$ -es, adott, konstans elemű mátrix.

A fenti differenciálegyenlet-rendszerhez tartozik egy homogén differenciálegyenlet-rendszer.

**Homogén lineáris differenciálegyenlet-rendszer:**

$$\boxed{\dot{\underline{x}} = \underline{A} \underline{x}}$$

Az egyváltozós lineáris differenciálegyenlethez hasonlóan itt is igaz, hogy az inhomogén általános megoldása megegyezik a homogén általános megoldása plusz az inhomogén egy partikuláris megoldása:

$$\textcircled{T} \quad \underline{x}_{I\acute{a}lt} = \underline{x}_{H\acute{a}lt} + \underline{x}_{Ip}$$

$\textcircled{T}$  A homogén megoldástere lineáris tér, dimenziója  $n$ , ahol  $\underline{A}$   $n \times n$ -es mátrix.

$\textcircled{T}$  Ha  $\lambda$  sajátértéke  $\underline{A}$ -nak és  $\underline{s}$  egy a  $\lambda$ -hoz tartozó sajátvektor ( $\underline{A} \underline{s} = \lambda \underline{s}$ ), akkor

$$\underline{x} = e^{\lambda t} \underline{s} \quad \text{megoldása az} \quad \dot{\underline{x}} = \underline{A} \underline{x} \quad (H)$$



differenciálegyenlet-rendszernek.

ⓑ

$$\dot{\underline{x}} = \begin{bmatrix} e^{\lambda t} s_1 \\ e^{\lambda t} s_2 \\ \vdots \\ e^{\lambda t} s_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \lambda e^{\lambda t} s_1 \\ \lambda e^{\lambda t} s_2 \\ \vdots \\ \lambda e^{\lambda t} s_n \end{bmatrix} = \lambda e^{\lambda t} \underline{s} = e^{\lambda t} \boxed{\lambda \underline{s}} = e^{\lambda t} \boxed{\underline{A} \underline{s}} = \underline{A} e^{\lambda t} \underline{s} = \underline{A} \underline{x}$$

Ⓣ

Ha az  $\underline{A}$   $n \times n$ -es konstans elemű mátrixnak  $n$  darab különböző sajátértéke  $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$  és az ezekhez tartozó egy-egy megfelelő sajátvektor  $\underline{s}_1, \underline{s}_2, \dots, \underline{s}_n$ , akkor az

$$\dot{\underline{x}} = \underline{A} \underline{x} \quad (\text{H})$$

általános megoldása felírható

$$\underline{x} = c_1 e^{\lambda_1 t} \underline{s}_1 + c_2 e^{\lambda_2 t} \underline{s}_2 + c_3 e^{\lambda_3 t} \underline{s}_3 + \dots + c_n e^{\lambda_n t} \underline{s}_n$$

alakban, ahol  $c_1, c_2, \dots, c_n$  tetszőleges konstansok ( valós számtest felett vagy komplex számtest felett is igaz az állítás. )

8.1. Ⓟ

$$\begin{bmatrix} \dot{x} \\ \dot{y} \\ \dot{z} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 & -1 & 1 \\ -1 & 5 & -1 \\ 1 & -1 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} \quad (\text{H})$$

Karakterisztikus polinom:  $\det(\underline{A} - \lambda \underline{E}) = 0$

$$\begin{vmatrix} 3 - \lambda & -1 & 1 \\ -1 & 5 - \lambda & -1 \\ 1 & -1 & 3 - \lambda \end{vmatrix} = 0 \implies \begin{aligned} \lambda^3 - 11\lambda^2 + 36\lambda - 36 &= 0 \\ \lambda_1 = 2, \lambda_2 = 3, \lambda_3 = 6 \end{aligned}$$

$$(\underline{A} - \lambda \underline{E}) \underline{s} = 0 \xrightarrow{\lambda=2} \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 \\ -1 & 3 & -1 \\ 1 & -1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} s_{11} \\ s_{12} \\ s_{13} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Ez egy közönséges lineáris egyenletrendszer, ami Gauss módszerrel megoldható.

$s_{12} = 0$ ,  $s_{11}$  és  $s_{13}$  közül az egyik tetszőleges, így a  $\lambda_1 = 2$ -höz tartozó egyik sajátvektor:

$$\underline{s}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix}$$

Hasonlóan kapható  $\lambda_2 = 3 \implies \underline{s}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$

és  $\lambda_3 = 6 \implies \underline{s}_3 = \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}$

Így a homogén egyenlet általános megoldása:

$$\underline{x}_{H\acute{a}lt} = c_1 e^{2t} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix} + c_2 e^{3t} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} + c_3 e^{6t} \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix} \implies$$

$$\begin{aligned} x &= c_1 e^{2t} + c_2 e^{3t} + c_3 e^{6t} \\ y &= c_2 e^{3t} - 2c_3 e^{6t} \\ z &= -c_1 e^{2t} + c_2 e^{3t} + c_3 e^{6t} \end{aligned} \quad \text{ahol } c_1, c_2, c_3 \text{ tetsz\H{o}leges} \\ \text{val\H{o}s konstansok}$$

8.2. (Pl.)

$$\begin{aligned} \dot{x} &= 2x + 9y \\ \dot{y} &= x + 2y \end{aligned} \quad \dot{\underline{x}} = \begin{bmatrix} 2 & 9 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

$$\det(\underline{A} - \lambda \underline{E}) = \begin{vmatrix} 2 - \lambda & 9 \\ 1 & 2 - \lambda \end{vmatrix} = (2 - \lambda)^2 - 9 = 0 \implies \begin{aligned} (2 - \lambda)^2 &= 9 \\ 2 - \lambda &= \pm 3 \\ \lambda_1 &= 5 \quad \lambda_2 = -1 \end{aligned}$$

$$(\underline{A} - \lambda_1 \underline{E}) \underline{s}_1 = 0 \implies \begin{bmatrix} -3 & 9 \\ 1 & -3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} s_{11} \\ s_{12} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad s_{11} = 3 \quad s_{12} = 1 \quad \underline{s}_1 = \begin{bmatrix} 3 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$(\underline{A} - \lambda_2 \underline{E}) \underline{s}_2 = 0 \implies \begin{bmatrix} 3 & 9 \\ 1 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} s_{21} \\ s_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad s_{21} = 3 \quad s_{22} = -1 \quad \underline{s}_2 = \begin{bmatrix} 3 \\ -1 \end{bmatrix}$$

$$\underline{x}_{H\acute{a}lt} = c_1 e^{5t} \begin{bmatrix} 3 \\ 1 \end{bmatrix} + c_2 e^{-t} \begin{bmatrix} 3 \\ -1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{aligned} x &= 3c_1 e^{5t} + 3c_2 e^{-t} \\ y &= c_1 e^{5t} - c_2 e^{-t} \end{aligned}, \text{ ahol } c_1, c_2 \in \mathbf{R}$$

8.3. (Pl.)

$$\dot{\underline{x}} = \begin{bmatrix} 2 & -16 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} \underline{x}$$

$$|\underline{A} - \lambda \underline{E}| = \begin{vmatrix} 2 - \lambda & -16 \\ 1 & 2 - \lambda \end{vmatrix} = 0$$

Karakterisztikus polinom:  $(2 - \lambda)^2 + 16 = 0 \implies \begin{aligned} (2 - \lambda)^2 &= -16 \\ 2 - \lambda &= \pm 4i \\ \lambda_1 &= 2 + 4i, \lambda_2 = 2 - 4i \end{aligned}$

$$(\underline{A} - \lambda_1 \underline{E}) \underline{s}_1 = \underline{0} \implies \begin{bmatrix} -4i & -16 \\ 1 & -4i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} s_{11} \\ s_{12} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad s_{11} = 4i \quad s_{12} = 1 \quad \underline{s}_1 = \begin{bmatrix} 4i \\ 1 \end{bmatrix}$$

Hasonlóan megkaphatjuk, hogy

$$(\underline{A} - \lambda_2 \underline{E}) \underline{s}_2 = \underline{0} \implies \begin{bmatrix} 4i & -16 \\ 1 & 4i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} s_{21} \\ s_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad s_{21} = -4i \quad s_{22} = 1 \quad \underline{s}_2 = \begin{bmatrix} -4i \\ 1 \end{bmatrix}$$

Mivel a két sajátérték egymás konjugáltja, ezért a két sajátvektor is egymás konjugáltja. Így  $\underline{s}_2$  meghatározására nem lett volna szükség.

$\lambda_1$  és  $\underline{s}_1$  segítségével felírhatjuk a komplex megoldást:

$$\underline{x}_{\text{komplex megoldás}} = e^{(2+4i)t} \begin{bmatrix} 4i \\ 1 \end{bmatrix} = e^{2t} (\cos 4t + i \sin 4t) \begin{bmatrix} 4i \\ 1 \end{bmatrix}$$

Itt is igaz, hogy, ha  $\underline{x}$  megoldása az  $\dot{\underline{x}} = \underline{A} \underline{x}$  valós együtthatós differenciálegyenlet-rendszernek, akkor  $\text{Re } \underline{x}$  és  $\text{Im } \underline{x}$  is megoldások és lineárisan függetlenek.

$$\text{Re } \underline{x} = \begin{bmatrix} e^{2t}(-4) \sin 4t \\ e^{2t} \cos 4t \end{bmatrix} = e^{2t} \begin{bmatrix} -4 \sin 4t \\ \cos 4t \end{bmatrix} \quad \text{valós megoldás, báziselem}$$

$$\text{Im } \underline{x} = \begin{bmatrix} e^{2t} 4 \cos 4t \\ e^{2t} \sin 4t \end{bmatrix} = e^{2t} \begin{bmatrix} 4 \cos 4t \\ \sin 4t \end{bmatrix} \quad \text{valós megoldás, előbbtől független báziselem.}$$

A megoldástér dimenziója 2, ezért a valós általános megoldás a  $\text{Re } \underline{x}$  és  $\text{Im } \underline{x}$  lineár kombinációja.

$$\underline{x}_{\text{Hált}} = c_1 e^{2t} \begin{bmatrix} -4 \sin 4t \\ \cos 4t \end{bmatrix} + c_2 e^{2t} \begin{bmatrix} 4 \cos 4t \\ \sin 4t \end{bmatrix} \quad \text{valós alakú megoldás}$$

Megjegyezzük, hogy  $\lambda_2$  és  $\underline{s}_2$ -ből ugyanehhez az általános megoldáshoz jutnánk.

Pl.

Oldja meg az alábbi differenciálegyenlet-rendszert:

$$\begin{aligned} \dot{x}_1 &= x_1 \\ \dot{x}_2 &= x_2 + x_3 \\ \dot{x}_3 &= 3x_3 \end{aligned}$$

$$\dot{\underline{x}} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix} \underline{x} \quad (= \underline{A}\underline{x})$$

$$\det(\underline{A} - \lambda \underline{E}) = \begin{vmatrix} 1 - \lambda & 0 & 0 \\ 0 & 1 - \lambda & 1 \\ 0 & 0 & 3 - \lambda \end{vmatrix} = (1 - \lambda)^2(3 - \lambda)$$

$$\lambda_{1,2} = 1$$

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \begin{array}{l} c = 0 \\ a := t \\ b := u \end{array}$$

$$\underline{s} = \begin{pmatrix} t \\ u \\ 0 \end{pmatrix} = t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + u \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Tehát van két lineárisan független sajátvektor:  $\underline{s}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ ,  $\underline{s}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$

$$\lambda_3 = 3$$

$$\begin{pmatrix} -2 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \quad \begin{array}{l} a = 0 \\ -2b + c = 0 \end{array}$$

Ebből például  $\underline{s}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$ .

A megoldás:

$$\underline{x}(t) = c_1 e^t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + c_2 e^t \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + c_3 e^{3t} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

vagy más alakban:

$$\underline{x}(t) = \begin{pmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \\ x_3(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} c_1 e^t \\ c_2 e^t + c_3 e^{3t} \\ 2c_3 e^{3t} \end{pmatrix}$$

Például az  $\underline{x}(0) = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 2 \end{pmatrix}$  kezdetiérték probléma megoldása:

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 + c_3 \\ 2c_3 \end{pmatrix} \implies c_1 = 1, c_2 = 2, c_3 = 1$$

$$\underline{x} = \begin{pmatrix} e^t \\ 2e^t + e^{3t} \\ 2e^{3t} \end{pmatrix}$$

## 9. Egzisztencia és unicitás tétel

$$\left( \begin{array}{l} y'(x) = f(x, y(x)); \quad y(x_0) = y_0 \\ \text{differenciálegyenlet} \end{array} \right) \equiv \left( \begin{array}{l} y(x) = y_0 + \int_{x_0}^x f(x, y(x)) dx \\ \text{integrálegyenlet} \end{array} \right) \quad (f \text{ folyt.})$$

$$\text{(Ui.: } y'(x) = \left( y_0 + \int_{x_0}^x f(x, y(x)) dx \right)' = f(x, y(x)), \quad y(x_0) = y_0 + \int_{x_0}^{x_0} \dots = y_0)$$

Az utóbbi integrálegyenletből jön az ötlet, hogy a matematikában több területen is eredményesen használt fokozatos közelítések módszerével  $(y_n(x) = y_0 + \int_{x_0}^x f(x, y_{n-1}(x)) dx)$  próbálkozzunk.

### 9.1. Picard féle szukcesszív approximáció

$$Q = [x_0 - a, x_0 + a] \times [y_0 - b, y_0 + b] \quad (\text{zárt!})$$

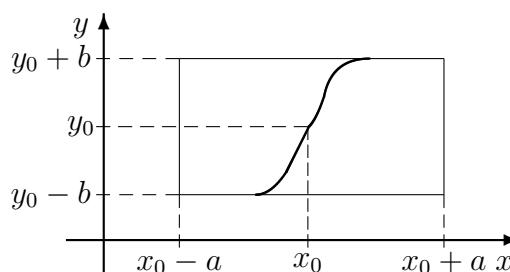
$$f : D \rightarrow \mathbb{R}; \quad D \subset \mathbb{R}^2, \quad Q \subset D$$

Ha  $f, f'_y \in C^0_Q$ , akkor a

$$\varphi_0(x) = y_0$$

⋮

$$\varphi_n(x) = y_0 + \int_{x_0}^x f(t, \varphi_{n-1}(t)) dt$$



rekurzíve meghatározott függvénysorozathoz létezik olyan  $\delta > 0$ , hogy  $\varphi_n \rightrightarrows \varphi$   $K_{x_0, \delta}$ -n és  $\varphi$  megoldása az  $y' = f(x, y); y(x_0) = y_0$  kezdetiérték problémának. ( $\varphi'(x) \equiv f(x, \varphi(x))$ )  
(Ha  $\varphi^*$  is megoldás lenne  $K_{x_0, \delta}$ -ban, akkor  $\varphi^*(x) \equiv \varphi(x) \quad \forall x \in K_{x_0, \delta}$ .)

Következmény:

### 9.2. Egzisztencia és unicitás tétel

Ha  $f, f'_y$  folytonos a  $Q$  (zárt) téglalapon ( $f, f'_y \in C^0_Q$ ), akkor  $\exists K_{x_0, \delta}$ , amelyben az

$$y' = f(x, y); \quad y(x_0) = y_0$$

kezdetiérték problémának egy és csakis egy megoldása van.  $(\neg B)$

(A tétel bizonyítása a szukcesszív approximáció módszerét használja fel. Így nem csupán a megoldás létezésének kérdését intézi el, hanem lehetőséget ad ezen megoldás közelítő kiszámítására is (konstruktív bizonyítás).)

(Pl.)

$$y' = x^2 + y^2 \quad y(0) = 0 \implies y = 0 + \int_0^x (x^2 + y^2) dx$$

$$\varphi_n(x) = \int_0^x (t^2 + \varphi_{n-1}^2(t)) dt$$

$$\varphi_0(x) \equiv 0$$

$$\varphi_1(x) = \int_0^x (t^2 + 0^2) dt = \left[ \frac{t^3}{3} \right]_0^x = \frac{x^3}{3}$$

$$\varphi_2(x) = \int_0^x \left( t^2 + \left( \frac{t^3}{3} \right)^2 \right) dt = \left[ \frac{t^3}{3} + \frac{t^7}{9 \cdot 7} \right]_0^x = \frac{x^3}{3} + \frac{x^7}{9 \cdot 7}$$

$$\varphi_3(x) = \int_0^x \left( t^2 + \left( \frac{t^3}{3} + \frac{t^7}{9 \cdot 7} \right)^2 \right) dt = \dots = \frac{x^3}{3} + \frac{x^7}{9 \cdot 7} + \frac{2 \cdot x^{11}}{3 \cdot 9 \cdot 7 \cdot 11} + \frac{x^{15}}{9 \cdot 7 \cdot 15}$$

( $\varphi_3' \neq x^2 + \varphi_3^2$  – Visszahelyettesítéssel ellenőrizhető, hogy bár  $\varphi_3$  nem elégíti ki a differenciálegyenletet, de pl.  $K_{0, \frac{1}{10}}$ -ben a bal oldal és a jobb oldal eltérése már kicsi.)

(Lásd Derive segédlet.)