

# Kratki pregled diferencijalnih jednadžbi

**Red** DJ  $F(x, y, y', \dots, y^{(n)}) = 0$  je  $n$ .

**Rješenje** je funkcija  $\Phi(x, y, c_1, c_2, \dots, c_n) = 0$  koja zadovoljava zadanu DJ.

Često koristimo oblik

$$y^{(n)} = f(x, y, y', \dots, y^{(n-1)}), \\ y = \varphi(x, c_1, \dots, c_n).$$

**Problem početnih vrijednosti** glasi

$$y^{(n)} = f(x, y, y', \dots, y^{(n-1)}), \\ y(x_0) = a_0, y'(x_0) = a_1, \dots, y^{(n-1)}(x_0) = a_{n-1}.$$

Jedinstveno rješenje postoji ako je  $f$  neprekidna i ima neprekidne parcijalne derivacije na području  $D$  i  $(x_0, a_0, \dots, a_{n-1}) \in D$ . Konstante  $c_i$  određujemo iz početnih uvjeta.

## DJ prvog reda

$$y' = f(x, y) \quad \text{or} \quad M(x, y) dx + N(x, y) dy = 0.$$

DJ je **egzaktna** akko

$$\frac{\partial M}{\partial y} = \frac{\partial N}{\partial x}.$$

Rješenje je  $\mu(x, y) = C$ , gdje je

$$\mu(x, y) = \int M(x, y) dx + \phi(y), \quad \frac{\partial \mu}{\partial y} = N(x, y).$$

**Separabilna** DJ glasi  $M(x) dx + N(y) dy = 0$ .

**Integrirajući faktor**  $\mu(x, y)$  može DJ pretvoriti u egzaktnu:

$$\mu(x, y) M(x, y) dx + \mu(x, y) N(x, y) dy = 0.$$

## Linearna DJ prvog reda

$$y' + g(x)y = h(x),$$

ima **integrirajući faktor**  $\mu(x) = \exp(\int g(x) dx)$  i rješenje

$$y = \frac{1}{\mu(x)} [c + \int \mu(x) h(x) dx].$$

## Primjene

**Rast ili pad populacije:**

$$\frac{dP}{dt} = rP \rightarrow P = P_0 e^{rt},$$

$r$  je stopa rasta, a  $P = 0$  je početna populacija.

**Logistička jednadžba:**

$$\frac{dP}{dt} = rP \left(1 - \frac{P}{K}\right),$$

$r$  je stopa rasta,  $K$  je kapacitet nosivosti.

**Newtonov zakon hlađenja:**

$$\frac{dT}{dt} = k(T - T_{\text{ambijent}}),$$

$k$  je stopa hlađenja.

## Linearna DJ $n$ -tog reda

$$p_n(x)y^{(n)} + p_{n-1}(x)y^{(n-1)} + \dots + p_2(x)y'' + \\ + p_1(x)y' + p_0(x)y = q(x).$$

## Homogena LDJ s konst. koef.

$$p_i = \text{const}, \quad q(x) \equiv 0.$$

Nađu se nul-točke karakterističnog polinoma:

$$p_n r^n + p_{n-1} r^{n-1} + \dots + p_2 r^2 + p_1 r + p_0 = 0.$$

Ako je  $r$  (realna) nul-točka kratnosti  $k$ , rješenje sadrži

$$(c_0 + c_1 x + \dots + c_{k-1} x^{k-1}) e^{rx}.$$

Ako je  $a + ib$  i  $a - ib$  par kompleksnih nul-točaka kratnosti  $k$ , rješenje sadrži

$$e^{ax} [(c_0 + c_1 x + \dots + c_{k-1} x^{k-1}) \cos bx + \\ + (d_0 + d_1 x + \dots + d_{k-1} x^{k-1}) \sin bx].$$

## LDJ s konstantnim koeficijentima

1. Nađi rješenje pripadne homogene jednadžbe  $y_h$ .
2. Nađi jedno partikularno rješenje  $y_p$  pomoću jedne od metoda koje slijede.
3. Opće rješenje je  $y = y_h + y_p$ .

## Metoda neodređenih koeficijenata

$$g(x) = e^{ax}p(x)\cos bx + e^{ax}q(x)\sin bx,$$

$p$  i  $q$  su polinomi najvećeg stupnja  $m$ . Ako je  $a + ib$  nul-točka karakterističnog polinoma kratnosti  $k$ , traži se rješenje oblika

$$y_p = x^k e^{ax} [(c_0 + c_1 x + \cdots + c_m x^m) \cos bx + (d_0 + d_1 x + \cdots + d_m x^m) \sin bx].$$

Ovo je kriptično, ali uključuje sve slučajeve:

$g(x) = p(x)$  za  $a = 0$  i  $b = 0$ ;

$g(x) = e^{ax}$  za  $p(x) = 1$  i  $b = 0$ ;

$g(x) = \cos bx$  za  $a = 1$ ,  $p(x) = 1$  i  $q(x) = 0$ .

## Varijacija parametara

Pretpostavi se partikularno rješenje u obliku

$$y_p = v_1 y_1 + v_2 y_2 + \cdots v_n y_n.$$

gdje je  $v_i = v_i(x)$ . Tada su  $v'_i(x)$  rješenja sustava linearnih jednadžbi

$$\sum_{i=1}^n v'_i y_i^{(k)} = 0, \quad k = 1, \dots, n-2,$$
$$\sum_{i=1}^n v'_i y_i^{(n-1)} = g.$$

Integrira se svaki  $v'_i(x)$  što daje  $v_i(x)$ .

## Primjene

### Harmonijski oscilator:

Masa  $M$  je obješena na *linearnu* oprugu čija je *konstanta* jednaka  $K$  (opruga zadovoljava **Hooke-ov zakon**). DJ glasi

$$M \frac{d^2 y}{dt^2} + Ky = 0.$$

Otklon  $y$  je

$$y(t) = c_1 \cos at + c_2 \sin at, \quad a = \sqrt{\frac{K}{M}}.$$

### Prigušeni sustav mase i opruge:

Sustav mase i opruge s dodatnim trenjem (prigušenje) koje djeluje silom  $-Bv$ ,  $B > 0$ , gdje je  $v$  brzina. DJ glasi

$$M \frac{d^2 y}{dt^2} + B \frac{dy}{dt} + Ky = 0.$$

## Prisilne oscilacije:

Ako na masu iz prethodnog sustava dodatno djeluje vanjska sila  $f(t)$ , DJ glasi

$$M \frac{d^2 y}{dt^2} + B \frac{dy}{dt} + Ky = f(t).$$