

# 7. DJ VIŠEG REDA

## 7.1. Uvod i opće rješenje

▷  $F(y^n, y^{n-1}, \dots, y', y, x) = 0$  DJ  $n$ -tog reda

↳ opće rješenje:  $y = f(x, \underline{c_1}, \dots, \underline{c_n})$ , onoliko konstanti koliko i derivacija

**Cauchyjev problem ima  $n$  početnih uvjeta:**

$$y(0) = y_0, \quad y'(0) = y_1, \quad \dots, \quad y^{(n-1)}(x_0) = y_{n-1}$$

## METODE

### ① Direktna uzastopna derivacija

$$y''' = x^2 + \sin x \rightarrow \text{integriramo 3 puta} \Rightarrow y = \frac{x^5}{60} + \cos x + \underline{c_1} \frac{x^2}{2} + \underline{c_2} x + \underline{c_3}$$

### ② Snizavanje reda $y' = z$ , $y'' = z'$

$$y'' + y'^2 + 1 = 0 \rightarrow y = \ln |\cos(-x + \underline{c_1})| + \underline{c_2}$$

onoliko konstanti  
koliko je stupanj deriv.

## 7.2 Linearna derivacija n-tog reda

$$y'' + \alpha_{n-1}(x)y^{(n-1)} + \dots + \alpha_1(x)y' + \alpha_0(x)y = f(x)$$

neprekidne. Rje od x

LDJ n-tog reda zadovoljava uvijek Picardovog TH pa Cauchyjev problem

uvijek ima jedinstveno rješenje

- $f$  je neprekidna na  $D$
- $\frac{\partial f}{\partial y}$  je omeđena na  $D$

$$\left[ \frac{d^n}{dx^n} + \alpha_{n-1}(x) \frac{d^{n-1}}{dx^{n-1}} + \dots + \alpha_1(x) \frac{d}{dx} + \alpha_0(x) \right] y = f(x)$$

$L$  (linearno diferencijalni operator)

$$Ly = f(x)$$

$Ly = 0 \rightarrow$  HOMO.

$Ly = f(x) \rightarrow$  PART.

$$y = y_h + y_p$$

**TM** Svako rješenje jednačice  $Ly = f$  se može zapisati  $y = y_h + y_p$

Dokazić: Neka je  $y_0$  bilo koje rješenje  $\Rightarrow L(y_0 - y_p) = Ly_0 - Ly_p = f - f = 0$

$$y_h = 0 \rightarrow y_p + y_h = y_0$$

Funkcije su **LIN. NEZ** ako iz  $\alpha_1 y_1(x) + \dots + \alpha_n y_n(x) = 0 \quad \forall x \in I$  slijedi  $\alpha_1 = \dots = \alpha_n = 0$

Determinanta Wronskog

$$\rightarrow W(y_1, \dots, y_n) = \begin{vmatrix} y_1 & y_2 & \dots & y_n \\ y_1' & y_2' & \dots & y_n' \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ y_1^{(n-1)} & y_2^{(n-1)} & \dots & y_n^{(n-1)} \end{vmatrix}$$

**TM** Ako je  $W(y_1, \dots, y_n) \neq 0$  tada su

$y_1, \dots, y_n$  LIN. NEZ.

DOKAZ:  $\alpha_1 y_1 + \dots + \alpha_n y_n = 0$  /

$\alpha_1 y_1' + \dots + \alpha_n y_n' = 0$  / ... deriviramo (n-1) puta

$$\alpha_1 y_1^{(n-1)} + \dots + \alpha_n y_n^{(n-1)} = 0$$

homogeni sustav od n nepoznanica  $\alpha_1, \dots, \alpha_n$

Det sustava je Wronskijan  $\rightarrow \det \neq 0 \Rightarrow$  REGULARNA JE

lim. sustav ima jedinstveno rješenje

$\Rightarrow$  homogeni sustav ima jedinstveno rješenje ako  $\alpha_1 = \alpha_2 = \dots = \alpha_n = 0$

**! OBRAT NE VRIJEDI  $\rightarrow$  ako je  $W = 0 \rightarrow$  nema odluke**

**TH** Prostor rješenja homogene LDJ je  $n$ -dim. vekt. prostor od  $C^n[a,b]$ .

↳ Rješenje HLDJ je  $n$ -tog oblika:  $n$ -kombinacija nez. funkcija

$$\Rightarrow \boxed{y = C_1 y_1 + C_2 y_2 + \dots + C_n y_n} \quad \left\{ \begin{array}{l} y_1, \dots, y_n \text{ su lin. nez. funkcije} \\ \text{(baza ovog prostora)} \end{array} \right.$$

**TH**  $y_1, \dots, y_n$  su rješenja HLDJ za koja vrijedi  $W(y_1, \dots, y_n)(x_0) = 0$ .

Tada su  $y_1, \dots, y_n$  LIN. ZAVISNE.

→ ne pomiješati sa  $W \neq 0$  TH jer tamo nije navedeno da su te fije rješenja!

**DOKAZ:** Kao prošli put:  $\alpha_1 y_1 + \dots + \alpha_n y_n = 0$  / 'deriviramo  $(n-1)$  puta

$$\left. \begin{array}{l} \alpha_1 y_1' + \dots + \alpha_n y_n' = 0 \\ \vdots \\ \alpha_1 y_1^{(n-1)} + \dots + \alpha_n y_n^{(n-1)} = 0 \end{array} \right\} \begin{array}{l} \text{Dakle } W \text{ je } W(x_0) = 0 \text{ za neki } x_0. \\ \hookrightarrow \text{ne formiraju rješenja; tj. } \alpha_i \neq 0 \end{array}$$

→ definiramo funkciju kao linearnu kombinaciju navedenih rješenja:

$$y_*(x) = \alpha_1^* y_1 + \dots + \alpha_n^* y_n \rightarrow \text{to je rješenje HLDJ, ali i } y = 0 \text{ je rješenje}$$

$$\Rightarrow y_* = 0 = \alpha_1^* y_1 + \dots + \alpha_n^* y_n$$

➤ Budući da LDJ zadovoljava Picardov TH vrijedi jedinstvenost rješenja Cauchyjevog problema

→ Barrem jedan  $\alpha_i$  je  $\neq 0$  → iz definicije o linearnoj nezavisnosti zaključujemo da je onda ovo

LINEARNO ZAVISNO

**TH** Rješenja  $y_1, \dots, y_n$  od HLDJ  $n$ -tog reda

su linearno nezavisna akko je  $W(y_1, \dots, y_n) \neq 0$ .

**DOKAZ:**

1. ako  $W \neq 0$  tada su funkcije nezavisne

$$\alpha_1 = \alpha_2 = \dots = \alpha_n = 0 \rightarrow \text{funkcije su lin. nez.}$$

### 7.3. HLDJ s konstantnim koeficijentima

$$y^n + a_{n-1} y^{(n-1)} + \dots + a_1 y' + a_0 y = 0 \quad a_i \in \mathbb{R}$$

$$\text{nj: } y_h = c_1 y_1 + \dots + c_n y_n$$

↳ za razliku od LDJ ova je homogena  
pa je rješenje = 0

Svakoj HLDJ skk pridružen je karakteristični polinom

$$L(e^{rx}) \Leftrightarrow P(r) = r^n e^{rx} + a_{n-1} r^{n-1} e^{rx} + \dots + a_1 r e^{rx} + a_0 e^{rx} = 0$$

$$\checkmark L(c_1 x) = 0 \longrightarrow 0 \neq e^{rx} (r^n + a_{n-1} r^{n-1} + \dots + a_1 r + a_0) = 0$$

mikoz homogene jedn

\* jedina DJ bez integriranja

► Različite i realne nultocke (1. slučaj)

$\Rightarrow$  tada su  $e^{r_1 x}, \dots, e^{r_n x}$  rješenja HLDJ s KK

↳ to su linearno nezavisne funkcije  $\Rightarrow$  opće g:  $y_h = c_1 e^{r_1 x} + \dots + c_n e^{r_n x}$

► Višestruke realne nultocke (2. slučaj)

↳ ako je nultocka  $r$ , kratnosti  $k$  (npr.  $r$  se ponavlja  $k$  puta;  $r_{1,2,3} = -2$ )  
onda je  $C_1 e^{rx}$   $k$  puta nultocka od  $P_n(r)$   $\rightarrow k=3$

$$\Rightarrow \text{opće g: } y_h = \underbrace{C_1}_{x^0} e^{r_1 x} + \underbrace{C_2 x}_{x^1} e^{r_1 x} + \dots + \underbrace{C_k x^{(k-1)}}_{x^{k-1}} e^{r_1 x}$$

► Kompleksna rješenja od  $L_y = 0$  (3. slučaj)

↳  $\text{Re } y$  i  $\text{Im } y$  su realna rješenja te jednakizbe  $\rightarrow L(\text{Re } y + i \text{Im } y) = L(\underbrace{\text{Re } y}_{=0}) + i L(\underbrace{\text{Im } y}_{=0}) = 0$

$\Rightarrow$  ako su  $r_{1,2} = \alpha \pm i\beta$  nultocke polinoma

$$\rightarrow e^{(\alpha \pm i\beta)x} = e^{\alpha x} \cdot e^{\pm i\beta x} = e^{\alpha x} [\cos(\pm \beta x) + i \sin(\pm \beta x)]$$

$$\rightarrow \text{opće g: } y_h = c_1 e^{\alpha x} \cos \beta x + c_2 e^{\alpha x} \sin \beta x$$

## 7.4. Nhomogene LDJ s KK

Sada rješavamo  $Ly = f(x) \rightarrow \boxed{y = y_h + y_p}$  opće rješenje

↙  
y: pripadne HLDJ s KK

↘  
y: pripadne nhomogene

### 1. METODA VARIJACIJE KONSTANTI (MVK)

1. rješimo pripadnu HLDJ  $Ly = 0 \rightarrow y_h = C_1 y_1 + \dots + C_n y_n$
2. variramo konstante  $C_i \rightarrow C_i'(x) \Rightarrow$  opće y:  $y = C_1(x) y_1 + \dots + C_n(x) y_n$
3. treba odrediti  $C_1(x), \dots, C_n(x) = ?$

$\hookrightarrow$  sustav s 2 nepoznanica (deriviramo (n-1) puta)

Zbog derivacije umnoška:  $y' = \underbrace{\sum_{i=1}^n C_i'(x) y_i(x)}_{\text{mora biti 0 jer deriviramo konst.}} + \sum_{i=1}^n C_i(x) y_i'(x)$

$$\Rightarrow C_1'(x) y_1 + \dots + C_n'(x) y_n = 0$$

$$C_1'(x) y_1' + \dots + C_n'(x) y_n' = 0$$

$$C_1'(x) y_1^{(n-1)} + \dots + C_n'(x) y_n^{(n-1)} = f(x)$$

Nepoznanice su  $C_1'(x) \dots C_n'(x)$

- sustav uzgjeta

$\rightarrow$  Determinanta ovog nhomogenog sustava je Wronskijon  $(y_1, \dots, y_n)$ .

Budući da su  $y_1$  do  $y_n$  rješenja HLDJ oni su linearno nezavisni pa je  $W \neq 0$ .

Dakle  $\neq 0$  pa je matrica regularna i ima jedinstveno rješenje.

$\Rightarrow C_1(x) \dots C_n(x)$  su jednodnačno određene pa se  $C_i(x)$  dalje integriraju

## 2) Metoda oblika desne strane (MODS)

$Ly = f(x) \rightarrow$  ako je  $f(x) = e^x [Q_1(x)\cos(\beta x) + Q_2(x)\sin(\beta x)]$  tada:

Rj:  $y = y_h + y_p \longrightarrow y_p = e^{\alpha x} [R_1(x)\cos(\beta x) + R_2(x)\sin(\beta x)] \cdot x^k$  k = kralnost

gdje su  $R_1(x)$  i  $R_2(x)$  polinomi stupnja  $\max\{st(Q_1), st(Q_2)\}$ , čije koeficijente dobijemo uvrštavanjem u početnu jednačinu

Npr.:  $y'' + y = x^2$

1)  $r^2 + 1 = 0$

$r = \pm i$

$y_h = C_1 \cos x + C_2 \sin x$

2)  $y_p = Ax^2 + Bx + C$  - mora biti istog stupnja kao i rješavajući (tada  $x^2$ )

► možemo provjeriti je li lin. nez. sa  $y_h$   
- ne možemo množiti s  $x$  jer je  $d=0$

$\Rightarrow y' = 2Ax + B$   
 $y'' = 2A$

uvrstimo u  $y_p$

$\hookrightarrow 2A + Ax^2 + Bx + C = x^2$

$A = 1$      $2A + C = 0$

$B = 0$      $C = -2$

$\Rightarrow y = \underbrace{C_1 \cos x + C_2 \sin x}_{y_h} + \underbrace{x^2 - 2}_{y_p}$