

#### مقدمه 4: مفاهیم اولیه معادلات دینامیک

هر معادله مکانی مشتقات توابع مجهول را معادله دینامیک می‌خوانیم. اگر معادله‌ای رابطه بین یک متغیر مستقل و یک تابع (متغیر وابسته) و مشتقات آن را ارائه کند، معادله دینامیک مجهول نام دارد. رابطه‌ای که شامل یک تابع و مشتقات آن باشد و مشتقات جزئی آن تابع باشد معادله دینامیک جزئی نام دارد.

$$x^2 y' + 4y = \sin x \quad \rightarrow \quad y = y(x) \quad \text{معادله دینامیک مجهول}$$

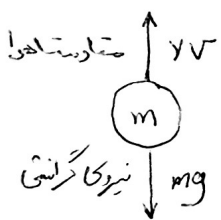
$$(y'')^4 + 2y' - xy''' = y^2 + x^2 \quad \rightarrow \quad y = y(x)$$

$$\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} + ku = 0 \quad \rightarrow \quad u = u(x, y) \quad \text{معادله دینامیک جزئی} \quad \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} = u(x, y)$$

هدف این درس مطالعه، خلاصه‌ای از روش‌های حل معادله دینامیک مجهول است.

محل‌بندی بسیاری از پدیده‌های فیزیکی و طبیعی منجر به یک معادله دینامیک مجهول می‌گردد.

مثال: جسمی به جرم  $m$  از ارتفاعی در حال سقوط است. سرعت اولیه آن معلوم و مقاومت هوا ضریبی از سرعت جسم در هر لحظه است.



تانون دوم نیوتن می‌گوید  $F = ma$  و می‌دانیم که  $a$  با  $v$  با رابطه  $a = \frac{dv}{dt}$

ارتباط دارد. همچنین در هر لحظه دو نیرو به جسم وارد می‌شود، اولی نیروی جاذبه زمین و دومی نیروی مقاومت هوا که عکس هم عمل می‌کنند، لذا

$$F = ma$$

$$mg - \gamma v = m \frac{dv}{dt}$$

در معادله اخیر  $m$  و  $g$  و  $\gamma$  همگی معلومند و مجهول مساله  $v$  و  $\left(\frac{dv}{dt}\right)$  است. پس در واقع

سرعت جسم در هر لحظه را به صورت یک معادله دینامیک مجهول مدل کرده‌ایم.

مثال: (معادله رشد و زوال جمعیت) فرض کنید جمعیت گونه‌ای خاص در یک منطقه را به صورت تابعی از زمان  $t$  در تقوله بگیریم و با  $P(t)$  نمایش دهیم. اگر عامل کنترلی مانند شکارچی در منطقه نباشد، به طور طبیعی آهنگ رشد جمعیت متناسب با جمعیت فعلی خواهد بود یعنی

$$\frac{dP}{dt} = \gamma P$$

که در آن  $\gamma$  عامل تناسب رشد یا زوال جمعیتی است که عددی ثابت است. این یک معادله دینامیک معمولی است که حل آن ساده است. تنها تابع ریاضی که مشتق آن ضربی از خودش باشد تابع نمایی است پس  $P = Ce^{\gamma t}$ .  $C$  یک ثابت اختیاری است. حال اگر یک عامل کنترلی مانند بیماری یا شکارچی در این منطقه ظاهر شود و مقدار ثابتی از جمعیت در واحد زمان را از بین ببرد داریم

$$\frac{dP}{dt} = \gamma P - K$$

که حل این مساله به سادگی معادله قبل نیست.

تبیین جواب معادله دینامیک:

ما هدف ما در حل یک معادله دینامیک معمولی یافتن همه توابعی است که خود و مشتقاتشان در معادله مورد تقوله صدق کنند. معمولاً جواب معادله دینامیک یک یا چند خانواده از توابع هستند که اختلافشان در ثابت‌های اختیاری است (مانند مثال قبل).

مثال: معادله رشد و زوال زیر را ببینید:

$$\frac{dP}{dt} = \frac{1}{2}P - 450$$

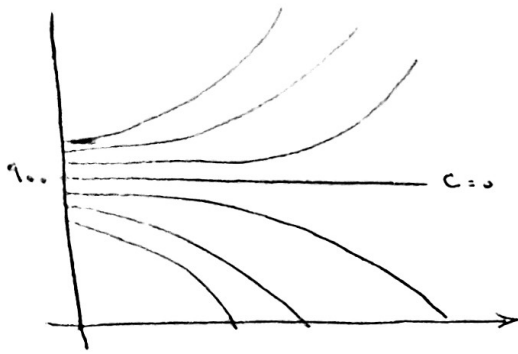
$$\frac{dP}{dt} = \frac{P-900}{2} \Rightarrow \frac{dP/dt}{P-900} = \frac{1}{2} \Rightarrow \frac{d}{dt}(\ln|P-900|) = \frac{1}{2}$$

چرا که  $\frac{d}{dt}[\ln(u(t))] = \frac{u'(t)}{u(t)}$  اکنون از دو طرف انتگرال بگیرد:

$$\ln|P-900| = \frac{t}{2} + C \Rightarrow |P-900| = e^{\frac{t}{2}+C} = e^{\frac{t}{2}} \cdot e^C$$

$$|P-900| = C_1 e^{\frac{t}{2}} \Rightarrow P-900 = \pm C_1 e^{\frac{t}{2}} \Rightarrow P = 900 + C_2 e^{\frac{t}{2}}$$

توجه کنید که  $C = \pm e^t$  یک ثابت اختیاری است. اکنون جواب‌های معادله را به ازای  $C$  های مختلف می‌کنیم.



می‌بینیم جواب‌ها به صورت دسته‌تربندی خاصی هستند که ~~همیشه~~ مقدار مختلف  $C$  بهم شمره اند.

این جواب‌ها را جواب عمومی معادله می‌خوانیم

که شامل تعداد نامتناهی جواب معادله هستند که در یک ثابت دلخواه باهم اختلاف دارند. اگر علاقه مند باشیم یک جواب یکتا برای مساله داشته باشیم باید شرط دیگری به مساله اضافه کنیم. به عنوان مثال فرض کنید جهت اولیه (نقطه  $t=0$ ) برابر با ۱۵۰ باشد آن‌گاه باید

$$P(0) = 150$$

دائماً به جواب عمومی معادله

$$P(t) = 900 + Ce^{t/2}$$

$$P(0) = 900 + C \Rightarrow C = -50$$

دلخواه جواب معادله باشد با شرط اضافی گفته شده صورت زیر است

$$P(t) = 900 - 50e^{t/2}$$

که یک تابع است. شرط اضافه شده را شرط اولیه می‌نامیم. معادله دینراسیل به همراه یک شرط اولیه را مساله مقدار اولیه می‌نامیم و جواب به دست آمده برای آن را یک جواب خصوصی معادله می‌خوانیم.

تشکیل یک معادله دینراسیل

فرض کنید خانواده‌ای از توابع مشخص شده اند و ما می‌خواهیم معادله دینراسیلی بنویسیم که این خانواده جوابی باشد. (نمایند عکس حل یک معادله). کامیلت با مشتق‌گیری متوالی به تعداد ثابت‌های اختیاری موجود در توابع و حذف آن‌ها با استفاده از معادلات حاصل، به معادله دینراسیل مورد نظر برسیم.

مثال: معادله دینفراسنیلین بنویسید که جواب آن دزایی در صفر باشد و واحد باشد.

یعنی می‌خواهیم معادله ای بنویسیم که جواب آن به صورت زیر است:

$$(x-a)^2 + (y-b)^2 = 1$$

این توابع دو ثابت اختیاری  $a$  و  $b$  دارند. پس دو شرط است به  $x$  مشتق بگیرد: (توجه کنید  $y=y(x)$ )

$$2(x-a) + 2y'(y-b) = 0$$

$$1 + y''(y-b) + (y')^2 = 0 \Rightarrow y-b = \frac{-(1+(y')^2)}{y''}$$

$$x-a = \frac{y'(1+(y')^2)}{y''}$$

با جایگذاری نتایج حاصل در معادله اصلی داریم:

$$\frac{(y')^2(1+(y')^2)^2}{(y'')^2} + \frac{(1+(y')^2)^2}{(y'')^2} = 1$$

$$(1+(y')^2)^2 (y')^2 + 1 = (y'')^2$$

$$\Rightarrow (1+(y')^2)^3 = (y'')^2$$

که معادله اخیر یک معادله دینفراسنیلین است.

دسته بندی معادلات:

بالا ترین مرتبه مشتق در یک معادله را مرتبه آن معادله می‌خوانیم.

به عنوان مثال جواب مثال قبل یک معادله مرتبه دوم است.

فرم کلی یک معادله دینفراسنیلین مرتبه  $n$  به صورت زیر است:

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

به این فرم، فرم ضمنی معادله می‌گوئیم. اگرچه هر فرمی بتوان بالاترین مرتبه مشتق را نسبت

به دیگر مجهولات نشان داد، فرم صریح معادله حاصل می‌شود:

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

اگر بتوان معادله دینامیکی را بر حسب تابع مجهول و مشتقاتش به صورت یک چند جمله ای نوشت، آن گاه توان مرتبه را بالا نریم مرتبه متغیر را درج، آن معادله ای خواهیم داشت:

$$y^{(4)} + x^5 y'' - x^2 y' = \ln x$$

معادله مرتبه درج ۴ با درجه چهار

معادله دینامیک مرتبه  $n$  ام را خطی می خوانیم هرگاه  $K$  تابعی خطی نسبت به مجهولات  $y$  و  $y^{(1)} \dots y^{(n)}$  باشد. یعنی اگر  $K$  خطی معادله به صورت زیر باشد:

$$a_n(x) y^{(n)} + a_{n-1}(x) y^{(n-1)} + \dots + a_1(x) y' + a_0(x) y = b(x)$$

دقت کنید که معادله نسبت به مجهولات خطی است، نسبت به  $x$  لزومی ندارد خطی باشد.

$$y'' + 4x^2 y' + (4x - 5)^{\frac{3}{2}} y = \ln x$$

معادله خطی مرتبه دوم

$$(\sin x) y'' + x y' - \sqrt{x} y = 0$$

" "

$$y y'' + x y' = 4x \sin x$$

معادله غیر خطی

$$\sin(xy) + y'' - 4xy' = 0$$

معادله غیر خطی