



Diferansiyel Denklemler

12. Hafta

Prof. Dr. Hüseyin DEMİR

VIII.8 BELİRSİZ KATSAYILAR METODU

VIII.8.1 DİFERANSİYEL OPERATÖRÜ

Analizde D^n sembolü genellikle bir fonksiyonun n . mertebeden türevini tanımlamak için kullanılır ve herhangi bir y fonksiyonu için $D^n y = \frac{d^n y}{dx^n}$ şeklinde yazılır. Böylece sabit katsayılı lineer diferansiyel denklem

$a_n y^{(n)} + a_{n-1} y^{(n-1)} + \dots + a_2 y'' + a_1 y' + a_0 y = g(x)$ olmak üzere D operatörü yardımıyla

$a_n D^n y + a_{n-1} D^{n-1} y + \dots + a_2 D^2 y + a_1 D y + a_0 y = g(x)$ veya

$(a_n D^n + a_{n-1} D^{n-1} + \dots + a_2 D^2 + a_1 D + a_0) y = g(x)$ olarak yazılabilir. Burada

$a_n D^n + a_{n-1} D^{n-1} + \dots + a_2 D^2 + a_1 D + a_0 \dots (1)$ ifadesine n . dereceden bir lineer diferansiyel operatör diyeceğiz **1** polinomu D formunda olduğundan dolayı $P(D)$ şeklinde kısaltılarak verilebilir. Ayrıca $0 \leq i \leq n$ için a_i -ler sabitler olduğu zaman $P(D)$ diferansiyel operatörü aşağıdaki özelliklere sahiptir

1. $P(D)$ diferansiyel operatörleri cinsinden en düşük dereceden çarpımlarına ayrılabilir
2. $P(D)$ -nin çarpımları değişmelidir

Örnek1:

a) $D^2 + D$ ve $D^2 - 1$ operatörleri $D(D+1)$ ve $(D+1)(D-1)$ şeklinde çarpanlarına ayrılabilir.

b) $D^2 + 1$ operatörü reel sayılar kullanılarak çarpanlarına ayıramaz.

c) $D^2 + 5D + 6$ operatörü $(D+3)(D+2)$ veya $(D+2)(D+3)$ şeklinde çarpanlarına ayrılabilir.

Ödev: $y = f(x)$ fonksiyonu en az iki kere türevlenebilir olmak üzere $(D^2 + 5D + 6)y = (D+3)(D+2)y = (D+2)(D+3)y$ olduğunu gösteriniz.

SIFIRLAYAN OPERATÖR: $y = f(x)$ en az n kere türevlenebilir bir fonksiyon olsun.

Şayet

$$(a_n D^n + a_{n-1} D^{n-1} + \dots + a_2 D^2 + a_1 D + a_0) f(x) = 0$$

ise $a_n D^n + a_{n-1} D^{n-1} + \dots + a_2 D^2 + a_1 D + a_0$ diferansiyel operatörü $f(x)$ fonksiyonunun sıfırlayanıdır. Örneğin şayet $f(x) = k$ (k sabit) ise bu takdirde $Dk = 0$. Bununla beraber $D^2 x = 0, D^3 x^2 = 0, \dots$ elde edilir. Böylece D^n operatörü her bir $1, x, x^2, \dots, x^{n-1} \dots 2$ fonksiyonlarını sıfırlar. Böylece bunun bir sonucu olarak denilebilir ki $c_0 + c_1 x + c_2 x^2 + \dots + c_{n-1} x^{n-1}$ polinomunun sıfırlayan operatörü en yüksek dereceden kuvvetini sıfırlayacak şekilde terim terim türevi alınarak bulunabilir.

Örneğin, $1 - 5x + 3x^2 + 7x^3$ polinomunun sıfırlayanı (2'den) $D^4 x^3 = 0$ olduğundan $D^4(1 - 5x + 3x^2 + 7x^3) = 0$. Böylece D^4 diferansiyel operatör sıfırlayanıdır.

$(D - \alpha)^n$ operatörü her bir $e^{\alpha x}, x.e^{\alpha x}, x^2.e^{\alpha x}, \dots, x^{n-1}.e^{\alpha x} \dots 3$ fonksiyonlarını sıfırlar. Bunu görmek için $(D - \alpha)^n y = 0$ homojen denklemini ele alalım. Bu denklemin yardımcı denklemi

$(m - \alpha)^n = 0$ olduğundan α bir n katlı kök olmak üzere genel çözüm $y = c_1 e^{\alpha x} + c_2 x e^{\alpha x} + c_3 x^2 e^{\alpha x} + \dots + c_n x^{n-1} e^{\alpha x} \dots 4$ bulunur.

Örnek1:

- a) e^{2x} fonksiyonunun sıfırlayanını bulalım. $\alpha = 2, n = 1$ için $(D - 2)$ diferansiyel operatörü sıfırlayanıdır. Gerçekten $(D - 2)e^{2x} = 0$.

b) $e^{3x} - 2xe^{3x}$ in sıfırlayanını bulalım. $\alpha = 3, n = 2$ için $(D - 3)^2$ sıfırlayan operatördür. Gerçekten $(D - 3)^2 (e^{3x} - 2xe^{3x}) = 0$.

$\alpha, \beta > 0 \in \mathbb{R}$ olmak üzere $[m^2 - 2\alpha m + (\alpha^2 + \beta^2)]^n = 0$ gösterimindeki kuadratik formül $\alpha + i\beta$ ve $\alpha - i\beta$ şeklinde n katlı kompleks köklere sahiptir. Buna göre aşağıdaki sonuç yazılabilir.

$[D^2 - 2\alpha D + (\alpha^2 + \beta^2)]^n$ diferansiyel operatörü

$$\left. \begin{array}{l} e^{\alpha x} \cos \beta x, x e^{\alpha x} \cos \beta x, \dots, x^{n-1} e^{\alpha x} \cos \beta x \\ e^{\alpha x} \sin \beta x, x e^{\alpha x} \sin \beta x, \dots, x^{n-1} e^{\alpha x} \sin \beta x \end{array} \right\} \dots 5$$

fonksiyonlarının her birini sıfırlar. Örneğin;

a) $\alpha = 1, \beta = 2, n = 1$ için $(D^2 + 2D + 5)$ diferansiyel operatörü $e^{-x} \cos 2x$ ve $e^{-x} \sin 2x$ fonksiyonlarının her birini sıfırlar.

b) $\alpha = 0, \beta = 1, n = 2$ için $[D^2 + 1]^2$ veya $[D^4 + 2D^2 + 1]$ diferansiyel operatörü 5-e göre $\cos x, x \cos x, \sin x, x \sin x$ fonksiyonlarını, bunların her bir lineer kombinasyonunu sıfırlar

Ayrıca $\alpha = 0, n = 1$ için... 5-in özel bir durumu $(D^2 + \beta^2) \begin{cases} \cos \beta x \\ \sin \beta x \end{cases} = 0 \dots 6.$

VIII.9: HOMOJEN OLMAYAN SABİT KATSAYILI LİNEER DİFERANSİYEL DENKLEM ÇÖZÜMLERİ

Sabit katsayılı homojen olmayan bir diferansiyel denklemin genel çözümünü bulmak için mutlaka aşağıdaki yol izlenmelidir. İlk olarak denklemin tamamlayıcı fonksiyonu olan y_c bulunmalıdır ve daha sonra da homojen olmayan denklemin bir özel çözümü bulunmalıdır. Daha önceki bilgilerimizden özel çözümün keyfî sabitlerden tamamen bağımsız olduğunu biliyoruz. O halde homojen olmayan denklemin çözümü tamamlayıcı fonksiyon ile özel çözümün toplamından ibarettir.

BELİRSİZ KATSAYILAR METODU

Şayet, $P(D)$ 1 nolu diferansiyel operatörü belirtiyorsa o zaman bir sabit katsayılı homojen olmayan lineer diferansiyel denklem basitçe $P(D)y = g(x) \dots 7$ şeklinde yazılır. Burada $g(x)$ fonksiyonu

- i) Bir k sabiti
- ii) x -in bir polinomu
- iii) e -nin bir fonksiyonu ($e^{\alpha x}$)
- iv) $\cos \beta x, \sin \beta x$

şeklinde olduğunda veya buradaki fonksiyonların sonlu toplamı veya çarpımı durumunda $g(x)$ fonksiyonunun bir sıfırlayan operatör olan $P_1(D)$ diferansiyel operatörünü bulmak her zaman mümkündür. $P_1(D)$ diferansiyel operatörünü 7 eşitliğine uygularsak $P_1(D)P(D)y = P_1(D)g(x) = 0$ veya $P_1(D).P(D)y = 0$ denklemi bulunur. Elde edilen bu son denklemi çözerek 7 ile verilen homojen olmayan denklem için bir özel çözüm bulmak mümkündür. Bundan sonra vereceğimiz birçok örnekte $y_p - y_i$ bulmak için belirsiz katsayılar metodunun nasıl kullanıldığını vereceğiz. Ve her bir denklemin genel çözümü $(-\infty, \infty)$ aralığında tanımlanmıştır.

Örnek1:

$\frac{d^2 y}{dx^2} + 3\frac{dy}{dx} + 2y = 4x^2 \dots 8$ denklemini ele alalım.

Çözüm

I. Adım:

İlk önce verilen denklemin $\frac{d^2 y}{dx^2} + 3\frac{dy}{dx} + 2y = 0$ homojen kısmının genel çözümünü bulalım.

Yardımcı denklem $m^2 + 3m + 2 = (m+1)(m+2) = 0$ olmak üzere denklemin kökleri $m_1 = -1, m_2 = -2$ olarak bulunur. Buradan $y_1 = e^{-x}, y_2 = e^{-2x}$ ve $W(e^{-x}, e^{-2x}) \neq 0$ olduğundan tamamlayıcı çözüm $y_c = c_1 e^{-x} + c_2 e^{-2x}$.

II. Adım:

8 denkleminin her tarafının 3 kez türevi alınarak, denklem homojen hale getirilir. Diğer bir deyişle $D^3 x^2 = 0$ olduğundan $D^3(D^2 + 3D + 2)y = D^3(4x^2) = 0 \Rightarrow D^3(D^2 + 3D + 2)y = 0 \dots 9$ homojen denklemi bulunur. Buradan ise $m^3(m^2 + 3m + 2) = m^3(m+1)(m+2) = 0$ ve $m_{1,2,3} = 0, m_4 = -1, m_5 = -2$ olmak üzere $y = \underbrace{c_1 e^{-x} + c_2 e^{-2x}}_{y_c} + \underbrace{c_3 + c_4 x + c_5 x^2}_{y_p} \dots 10$ bulunur.

8 nolu denklemin her bir çözümü 9 nolu denklemin ayrıca çözümüdür. Tamamlayıcı fonksiyon $y_c = c_1 e^{-x} + c_2 e^{-2x}$ 10 nolu çözümün bir kısmını oluşturduğundan dolayı 10 nolu ifadenin kalan kısmı y_p özel çözümünün temel yapısını oluşturmalıdır. Dolayısıyla c_3, c_4, c_5 i sırasıyla A, B, C ile yer değiştirerek özel çözümü $y_p = A + Bx + Cx^2 \dots 11$ ile tanımlayabiliriz. 11 denklemini 8'in özel çözümünü oluşturur ve mutlaka A, B, C değerleri bulunmalıdır. O halde 11-in türevlerini alıp denklem'de yazarsak

$$y'' + 3y' + 2y = 2C + 3B + 6Cx + 2A + 2Bx + 2Cx^2$$

$$\Rightarrow (2A + 3B + 2C) + (2B + 6C)x + 2Cx^2 = 4x^2$$

$$\begin{cases} 2C = 4 \Rightarrow C = 2 \\ 2B + 6C = 0 \Rightarrow B = -6 \\ 2A + 3B + 2C = 0 \Rightarrow A = 7 \end{cases}$$

$$y_p = 7 - 6x + 2x^2$$

$$\Rightarrow y = c_1 e^{-x} + c_2 e^{-2x} + 7 - 6x + 2x^2$$

Ödev1: $y'' - 3y = 8e^{3x} + 4\sin x$ denkleminin genel çözümünü bulunuz.

VIII.10 PARAMETRELERİN DEĞİŞİMİ METODU

Birinci dönemde gördüğümüz üzere birinci mertebeden $\frac{dy}{dx} + P(x)y = f(x) \dots 1$ şeklinde

verilen lineer diferansiyel denklemin genel çözümü $P(x), f(x)$ I aralığında sürekli olmak üzere;

$$y = e^{-\int P(x).dx} \int e^{\int P(x).dx} f(x) dx + c_1 e^{-\int P(x).dx} \dots 2 \text{ şeklindeydi. Burada } y_c = c_1 e^{-\int P(x).dx} \text{ olup,}$$

$$\frac{dy}{dx} + P(x)y = 0 \dots 3 \text{ homojen denkleminin genel çözümüdür.}$$

$y_p = e^{-\int P(x)dx} \int e^{\int P(x)dx} f(x) dx \dots 4$ ise (1) nolu homojen olmayan denklemin bir özel çözümüdür. Yani (2) formülü $y = y_c + y_p$ formundadır.

Homojen olmayan lineer yüksek mertebeli denklemin çözümü için yeni bir metot olarak parametrelerin değişimi yöntemiyle (4) denklemini yeniden elde edeceğiz. Temel olarak buradaki düşüncüyü 8.6'da kullanmıştık. Kabul edelim ki y_1 , 3 denkleminin bilinen bir çözümü

olsun. Yani $\frac{dy_1}{dx} + P(x)y_1 = 0$ olsun. Açıkça bellidir ki $y_1 = e^{-\int P(x)dx}$ bu denklemin bir çözümüdür ve diferansiyel denklem lineer olduğundan onun genel çözümü $y = c_1 y_1(x)$.

Parametrelerin değişimi bir u_1 fonksiyonunun bulunmasını içerir öyle ki $y_p = u_1(x) y_1(x)$.

Yani y_p 1 denkleminin bir özel çözümüdür. Diğer bir deyişle c_1 parametresini u_1 değişkeni ile değiştireceğiz. Böylece $y_p = u_1 y_1$ 'i (1) denkleminde yerine yazarsak;

$$\frac{d}{dx}[u_1 y_1] + P(x)u_1 y_1 = u_1 \frac{dy_1}{dx} + y_1 \frac{du_1}{dx} + P(x)u_1 y_1$$

$$= u_1 \left[\underbrace{\frac{dy_1}{dx} + P(x)y_1}_{=0} \right] + y_1 \frac{du_1}{dx}$$

$$\Rightarrow y_1 \frac{du_1}{dx} = f(x)$$

$$\Rightarrow du_1 = \frac{f(x)}{y_1(x)} dx \Rightarrow u_1 = \int \frac{f(x)}{y_1(x)} dx$$

Böylece $y_p = u_1 y_1 = y_1(x) \int \frac{f(x)}{y_1(x)} dx$ elde edilir. y_1 'in tanımından dolayı bu sonuç (4) ile aynıdır.

YÜKSEK MERTEBEDEN DENKLEMLER

Yukarıdaki düşüncüyü ikinci mertebeden lineer diferansiyel denklemine uygularsak; önce

$$a_2(x)y'' + a_1(x)y' + a_0(x)y = g(x) \quad 5$$

ile verilen denklemi

$$y'' + P(x)y' + Q(x)y = f(x) \quad 6$$

şeklinde yazmalıyız. Burada $P(x), Q(x), f(x)$ I 'da süreklidirler. Bilindiği üzere $P(x), Q(x)$ ler sabitler olduğu zaman y_c 'yi bulmak hiçte zor değildir. Kabul edelim ki y_1 ve y_2 , (6) denkleminin homojen kısmının bir I aralığında temel çözüm kümesini oluştursunlar. Yani $y_1'' + P(x)y_1' + Q(x)y_1 = 0$, $y_2'' + P(x)y_2' + Q(x)y_2 = 0$.

Burada karşımıza çıkan soru şudur:

$y_p = u_1(x)y_1(x) + u_2(x)y_2(x)$ olacak şekilde $u_1(x), u_2(x)$ fonksiyonları bulunabilir mi?(Burada not etmeliyiz ki y_p için yaptığımız kabul $y_c = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x)$ ile aynıdır. Yani biz c_1, c_2 ile değişken parametreler u_1, u_2 yi yer değiştirdik.

Kural gereği $y_p' = u_1 y_1' + u_1' y_1 + u_2 y_2' + u_2' y_2 \dots 7$.

Eğer biz u_1 ve u_2 yi $u_1' y_1 + u_2' y_2 = 0$...**8** denklemini sağlayacak şekilde seçersek (7) nolu denklem $y_p' = u_1 y_1' + u_2 y_2'$ haline gelir. Buradan da $y_p'' = u_1' y_1' + u_1 y_1'' + u_2' y_2' + u_2 y_2''$ bulunur. Böylece

$$\begin{aligned} y_p'' + P(x) y_p' + Q(x) y_p &= u_1' y_1' + u_1 y_1'' + u_2' y_2' + u_2 y_2'' \\ &+ P(x) u_1 y_1' + P(x) u_2 y_2' \\ &+ Q(x) u_1 y_1 + Q(x) u_2 y_2 \\ &= f(x) \\ y_p'' + P(x) y_p' + Q(x) y_p &= u_1 [y_1'' + P(x) y_1' + Q(x) y_1] \\ &+ u_2 [y_2'' + P(x) y_2' + Q(x) y_2] \\ &+ u_1' y_1' + u_2' y_2' \\ &= f(x) \end{aligned}$$

Ve buradan

$$y_p'' + P(x) y_p' + Q(x) y_p = u_1' y_1' + u_2' y_2' = f(x) \quad \dots \mathbf{9} \text{ elde edilir.}$$

Diğer bir deyişle u_1 ve u_2 fonksiyonları (9) şartını sağlayacak şekilde fonksiyonlar olmalıdır. (8) ve (9) denklemleri u_1' ve u_2' türevlerini tanımlamak üzere;

$$\begin{cases} y_1 u_1' + y_2 u_2' = 0 \\ y_1' u_1' + y_2' u_2' = f(x) \end{cases}$$

şeklinde bir lineer denklem sistemi oluştururlar. Cramer kuralı gereği bu denklem sisteminin çözümü W determinantı cinsinden

$$u_1' = \frac{W_1}{W}, u_2' = \frac{W_2}{W} \quad \dots \mathbf{10}$$

şeklinde dir. Biliyoruz ki $W; y_1, y_2$ 'nin Wronskiyanları olarak tanımlanır ve I aralığındaki her bir x değeri için y_1 ve y_2 nin lineer bağımsızlığından dolayı $W \neq 0$. Ayrıca,

$$W_1 = \begin{vmatrix} 0 & y_2 \\ f(x) & y_2' \end{vmatrix} = -y_2(x) f(x), \quad W_2 = \begin{vmatrix} y_1 & 0 \\ y_1' & f(x) \end{vmatrix} = y_1(x) f(x) \quad \mathbf{11}$$

ve $W = \begin{vmatrix} y_1 & y_2 \\ y_1' & y_2' \end{vmatrix}$ şeklindedir. Buna göre (11), (10) denkleminde yerine yazılırsa;

$$u_1' = \frac{-y_2 f(x)}{W}, u_2' = \frac{y_1 f(x)}{W} \quad \mathbf{12}$$

elde edilir.

Böylece (12) ile bulunan eşitlikler hesaplanırsa özel çözüm $y_p = u_1 y_1 + u_2 y_2$ formuna getirilir.

Örnek1: $y'' - 4y' + 4y = (x+1)e^{2x}$ denklemini çözünüz.

Çözüm: İlk önce ilgili denklemin homojen kısmının genel çözümünü bulalım. Buna göre yardımcı denklem $m^2 - 4m + 4 = (m-2)^2 = 0$ olup tamamlayıcı fonksiyon $y_c = c_1 e^{2x} + c_2 x e^{2x}$ şeklinde bulunur. Bu çözümde $y_1(x) = e^{2x}$ ve $y_2(x) = x e^{2x}$ ile tanımlarsak $W(y_1, y_2) = e^{4x}$ bulunur. Verilen diferansiyel denklem standart formda olduğundan dolayı $f(x) = (x+1)e^{2x}$ olarak alınabilir. O halde **12**'den dolayı

$$u_1' = -\frac{xe^{2x}(x+1)e^{2x}}{e^{4x}}$$

$$= -x^2 - x$$

ve

$$u_2' = -\frac{e^{2x}(x+1)e^{2x}}{e^{4x}}$$

$$= x+1$$

bulunur. Buradan da $u_1 = -\frac{1}{3}x^3 - \frac{1}{2}x^2$ ve $u_2 = \frac{1}{2}x^2 + x$ elde edilir. Böylece

$$y_p = \left(-\frac{1}{3}x^3 - \frac{1}{2}x^2\right)e^{2x} + \left(\frac{1}{2}x^2 + x\right)xe^{2x}$$

$$= \left(\frac{1}{6}x^3 + \frac{1}{2}x^2\right)e^{2x}$$

ve

$$y = y_c + y_p$$

$$= c_1e^{2x} + c_2xe^{2x} + \left(\frac{1}{6}x^3 + \frac{1}{2}x^2\right)e^{2x} \text{ bulunur.}$$

***n*.MERTEBEDEN DENKLEMLER**

İkinci mertebeden homojen olmayan denklemler için incelediğimiz metot aşağıdaki formda verilen n .mertebeden lineer diferansiyel denklemler için genelleştirilebilir.

$$y^{(n)} + P_{n-1}(x)y^{(n-1)} + \dots + P_1(x)y' + P_0(x)y = f(x) \quad \mathbf{13}$$

Şayet $y_c = c_1y_1(x) + c_2y_2(x) + \dots + c_ny_n(x) \dots \mathbf{14}$ nolu denklem **13** nolu denklemin tamamlayıcı fonksiyonu ise o zaman

$y_p = u_1(x)y_1(x) + u_2(x)y_2(x) + \dots + u_n(x)y_n(x)$ elde edilir ve **(13)**de yerine yazılırsa aşağıdaki n bilinmeyenli lineer denklem sistemi elde edilir.

$$y_1u_1' + y_2u_2' + \dots + y_nu_n' = 0$$

$$y_1'u_1 + y_2'u_2 + \dots + y_n'u_n = 0$$

\vdots

$$y_1^{n-1}u_1' + y_2^{n-1}u_2' + \dots + y_n^{n-1}u_n' = f(x)$$

Burada $k=1,2,\dots,n$ için u fonksiyonunun türevlerini u_k' ile tanımlarsak bu durumda Gramer

kuralından; $u_k' = \frac{W_k}{W}$, $k=1,2,\dots,n$ ile hesaplanır.

0

0

\vdots

$f(x)$

Burada $W; y_1, y_2, \dots, y_n$ fonksiyonlarının Wronskiyanı W_k ise

kolonu ile yer değiştirmesi ile hesaplanan determinanttır. Yukarıda $n=2$ alınırsa biz (10) ve (11) formüllerini buluruz.