

4. BÖLÜM

YÜKSEK MERTEBEDEN LİNEER DİFERENSİYEL DENKLEMLER

3.1. Giriş :

n -yüncü mertebeden bir lineer dif. denklem

$$b_n(x) \cdot y^{(n)} + b_{n-1}(x) \cdot y^{(n-1)} + \dots + b_2(x) y'' + b_1(x) y' + b_0(x) \cdot y = g(x) \dots (4.1)$$

biçimindedir. Burada $g(x)$ ve $b_j(x)$ ($j=0,1,2,\dots,n$) katsayıları sadece x değişkenine bağlıdır. Bir başka deyişle y' ye veya y nin herhangi bir türevine bağlı değildir.

Eğer $g(x) \equiv 0$ ise o zaman (4.1) denklemi homojendir. Aksi durumda homojen değildir. Eğer (4.1)'deki tüm $b_j(x)$ katsayıları sabitse bir lineer dif. denklem sabit katsayılıdır. Eğer bu katsayılardan biri veya daha fazlası sabit değilse (4.1) denklemi değişken katsayılıdır.

Şimdi (4.1) lineer dif. denklemini ve aşağıdaki n tane başlangıç koşulu ile verilen başlangıç-değer problemini düşünelim:

$$y(x_0) = c_0, \quad y'(x_0) = c_1, \quad y''(x_0) = c_2, \dots, \quad y^{(n-1)}(x_0) = c_{n-1} \dots (4.2)$$

Eğer $g(x)$ ve $b_j(x)$ ($j=0,1,2,\dots,n$) fonksiyonları x_0 'ı içeren bir I aralığında sürekli ise ve I 'da $b_n(x) \neq 0$ ise o zaman (4.1) ve (4.2) ile verilen başlangıç-değer probleminin I 'da tanımlı tek bir çözümü vardır.

$b_n(x) \neq 0$ olmak üzere (4.1) denklemi $b_n(x)$ ile bölünürse

$$y^{(n)} + a_{n-1}(x) \cdot y^{(n-1)} + \dots + a_2(x) y'' + a_1(x) y' + a_0(x) \cdot y = \phi(x) \dots (4.3)$$

bulunur.

$L(y)$ operatörünü, $a_i(x)$ ($i=0,1,2,\dots,n-1$) fonksiyonları verilen aralıkta sürekli olmak üzere

(2)

$$L(y) \equiv y^{(n)} + a_{n-1}(x) \cdot y^{(n-1)} + \dots + a_1(x) y' + a_0(x) y \dots (4.4)$$

ile tanımlayalım. O zaman (4.3) denklemi

$$L(y) = \phi(x) \dots \dots \dots (4.5)$$

olarak yazılabilir ve özel durumda bir lineer homojen denk-
lem

$$L(y) = 0 \dots \dots \dots (4.6)$$

halinde ifade edilebilir.

TANIM: (Lineer bağımlılık ve lineer bağımsızlık):

Bir $\{y_1(x), y_2(x), \dots, y_n(x)\}$ fonksiyon kümesi verilsin.

Eğer $x \in [a, b]$ için

$$c_1 \cdot y_1(x) + c_2 y_2(x) + \dots + c_n y_n(x) = 0 \dots \dots \dots (4.7)$$

esitliğini sağlayan c_1, c_2, \dots, c_n 'lerin hepsi sıfır değilse

$\{y_1(x), \dots, y_n(x)\}$ fonksiyon kümesi $[a, b]$ aralığı üzerinde
lineer bağımlıdır.

ÖRNEK: $\{x, 5x, 1, \sin x\}$ kümesi $[-1, 1]$ üzerinde lineer
bağımlıdır, çünkü

$$c_1 x + c_2 5x + c_3 \cdot 1 + c_4 \cdot \sin x = 0$$

esitliğini sağlayacak şekilde $c_1 = -5, c_2 = 1, c_3 = 0$ ve $c_4 = 0$
sabitleri vardır. ■

Eğer (4.7) eşitliğinin sağlanması yalnızca $c_1 = c_2 = \dots = c_n = 0$
olması halinde oluyorsa $\{y_1(x), \dots, y_n(x)\}$ fonksiyonlar küme-
si $[a, b]$ aralığında lineer bağımsızdır.

3.2. LINEER DİFERENSİYEL DENKLEMLERİN TEMEL TEOREMİ

TEOREM n -yüncü mertebeden lineer homojen $L(y) = 0$ di-
ferensiyel denkleminin birbirinden farklı m tane çözümü
 y_1, y_2, \dots, y_m olsun. ($m \leq n$). Bu durumda c_1, c_2, \dots, c_m

(3)

katsayıları keyfi sabit sayılar olma üzere,

$$y = c_1 y_1 + c_2 y_2 + \dots + c_m y_m$$

fonksiyonu da aynı denklemin bir çözümü olur.

TANIM : (Lineer kombinasyon) : y_1, y_2, \dots, y_m herhangi m tane fonksiyon ve c_1, c_2, \dots, c_m herhangi keyfi sabit sayılar olsun. Bu durumda

$$c_1 y_1 + c_2 y_2 + \dots + c_m y_m$$

ifadesine y_1, y_2, \dots, y_m fonksiyonlarının lineer kombinasyonu denir.

Bu tanımdan yararlanarak yukarıdaki teorem şöyle de ifade edilebilir : " Bir lineer homojen dif. denklemin çözümlerinin lineer kombinasyonu da bir çözümdür ". Bu teorem, lineer homojen dif. denklemlerin Temel Teoremidir.

TANIM (Wronskian Determinantı) : y_1, y_2, \dots, y_n gibi n tane fonksiyon verilsin ve bu fonksiyonlar her $x \in [a, b]$ için $(n-1)$ -yinci mertebeden türevelere sahip olsun. Bu durumda y_1, y_2, \dots, y_n fonksiyonlarının wronskian'ı

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

determinantıdır.

Eğer bu determinant sıfıra eşitse y_1, y_2, \dots, y_n fonksiyonları lineer bağımlı olur, sıfırdan farklıysa lineer bağımsız olur.

Eğer y_1, y_2, \dots, y_n fonksiyonlarının herbiri

$$b_n(x)y^{(n)} + b_{n-1}(x)y^{(n-1)} + \dots + b_1(x)y' + b_0(x)y = 0 \quad (4.8)$$

denkleminin birer çözümü ise ve bu fonksiyonlar aynı zamanda kendi aralarında lineer bağımsız iseler bunların lineer kombinasyonu olan

$$y_h = c_1 y_1 + c_2 y_2 + \dots + c_n y_n \quad (4.9)$$

fonksiyonu da aynı denklemin bir çözümüdür.

(4.9) ile verilen y_h fonksiyonu verilen homojen denklemin genel çözümü veya homojen çözümüdür. Halbuki amacımız sadece (4.8) denkleminin genel çözümünü bulmak değil (4.1) denkleminin genel çözümünü bulmaktır.

Bunun için değişik metotlar geliştirilmiş ve böylece (4.1) denkleminin bir özel çözümü olan y_p bulunabilmektedir.

Ayrıca ifade edelim ki, y_h çözümü (4.8) denkleminin mertebesine eşit sayıda keyfi sabit sayı içerdigi halde, y_p çözümü herhangi bir sabit sayı içermez. Sonuç olarak $y = y_h + y_p$ fonksiyonu (4.1) denkleminin genel çözümüdür.

Öyleyse, homojen olmayan bir dif. denklemin genel çözümünü bulmak için önce denklemin homojen kısmının y_h homojen çözümünü bulmak, sonra denklemin y_p özel çözümünü bulmak ve sonunda bunları toplayıp $y = y_h + y_p$ şeklinde yazmak gerekmektedir.

ÖRNEK : $\{\sin 3X, \cos 3X\}$ kümesinin wronskianı bulunuz. ⁽⁵⁾

Çözüm :

$$W = \begin{vmatrix} \sin 3X & \cos 3X \\ (\sin 3X)' & (\cos 3X)' \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \sin 3X & \cos 3X \\ 3\cos 3X & -3\sin 3X \end{vmatrix}$$
$$= -3\sin^2 3X - 3\cos^2 3X = -3(\sin^2 3X + \cos^2 3X) = -3$$

ÖRNEK : $\{x, x^2, x^3\}$ kümesinin wronskianını bulunuz.

Çözüm :

$$W = \begin{vmatrix} x & x^2 & x^3 \\ x' & (x^2)' & (x^3)' \\ x'' & (x^2)'' & (x^3)'' \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} x & x^2 & x^3 \\ 1 & 2x & 3x^2 \\ 0 & 2 & 6x \end{vmatrix} = 2x^3$$

ÖRNEK : $y'' + 9y = 0$ denkleminin iki çözümünün $y_1 = \sin 3X$ ve $y_2 = \cos 2X$ olduğu biliniyorsa genel çözümü bulunuz.

Çözüm : y_1 ve y_2 nin wronskianı -3 tür ve sıfırdan farklıdır. O halde lineer bağımsız olduğundan verilen denklemin genel çözümü

$$y = C_1 \sin 3X + C_2 \cos 2X$$

olur.

ÖRNEK : $y'' - 2y' + y = 0$ denkleminin iki çözümü e^{-x} ve $5e^{-x}$ tir. Genel çözüm $y = C_1 e^{-x} + C_2 5e^{-x}$ midir?

Çözüm :

$$W = \begin{vmatrix} e^{-x} & 5e^{-x} \\ (e^{-x})' & (5e^{-x})' \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} e^{-x} & 5e^{-x} \\ -e^{-x} & -5e^{-x} \end{vmatrix} = 0$$

hesaplanır. Böylece e^{-x} ve $5e^{-x}$ lineer bağımlıdır. Dolayısıyla $y = C_1 e^{-x} + C_2 5e^{-x}$ formunu denkleme yerine yerline sağlamaz.

NOT : $W \neq 0$ ise genel çözüm olur.
 $W = 0$ ise denkleme sağlayıp sağlamadığı kontrol edilir.

4.3. SABİT KATSAYILI HOMOJEN LİNEER DİF. DENKLEMLER

Karakteristik Denklem : a, b ve c reel sabitler olmak üzere

$$ay'' + by' + cy = 0 \quad (4.10)$$

dif. denkleme

$$a\lambda^2 + b\lambda + c = 0$$

şeklinde bir karakteristik denklem karşılık gelir.

ÖRNEK : $y'' + 3y' - 4y = 0$ dif. denkleminin karakteristik denklemini $\lambda^2 + 3\lambda - 4 = 0$ dir.

Genel Çözümü : $a\lambda^2 + b\lambda + c = 0$ karakteristik denkleminin kökleri

$$\lambda_{1,2} = \frac{-b \pm \sqrt{\Delta}}{2a}$$

dir. Burada $\Delta = b^2 - 4ac$ diskriminantının alacağı 3 farklı değere göre kökler reel veya kompleks olabilir. Buna göre

I. Durum : $\Delta = b^2 - 4ac > 0$ ise λ_1 ve λ_2 reel ve farklıdır.

Bu durumda dif. denklemin genel çözümü

$$y = c_1 e^{\lambda_1 x} + c_2 e^{\lambda_2 x} \quad (4.12)$$

olur. $\lambda_2 = -\lambda_1$ özel durumunda (4.12) çözümü

$$y = k_1 \cosh \lambda_1 x + k_2 \sinh \lambda_2 x$$

olarak yeniden yazılabilir.

II. Durum : $\Delta = b^2 - 4ac = 0$ ise yani $\lambda_1 = \lambda_2$ ise iki lineer bağımsız çözüm $e^{\lambda_1 x}$ ve $x e^{\lambda_2 x}$ tir. Genel çözümü

$$y = c_1 e^{\lambda_1 x} + c_2 x e^{\lambda_1 x} \quad (4.13)$$

olur.

(7)

III. Durum: $\Delta = b^2 - 4ac < 0$ ise λ_1 ve λ_2 kompleksir. Burada $\lambda_1 = \alpha + i\beta$ ve $\lambda_2 = \alpha - i\beta$ olup iki eşlenik kompleks sayı elde edilir.

Burada iki lineer bağımsız çözümü $e^{(\alpha+i\beta)x}$ ve $e^{(\alpha-i\beta)x}$ dir ve böylece dif. denklemin genel çözümü

$$y = k_1 e^{(\alpha+i\beta)x} + k_2 e^{(\alpha-i\beta)x}$$

şeklinde dir. Ancak dif. denklemin genel çözümünün bu şekilde verilmesi genel olarak pek uygun olmadığından Euler formülünü adı verilen

$$e^{i\theta} = \cos\theta + i\sin\theta$$

bağıntısı kullanılarak genel çözümü

$$y = c_1 e^{\alpha x} \cos\beta x + c_2 e^{\alpha x} \sin\beta x \quad (4.14)$$

şeklinde verilebilir.

UYARI: Yukarıdaki çözümler, dif. denklem lineer olmadığında veya sabit katsayılı olmadığında geçerli değildir. Örneğin $y'' - x^2 y = 0$ denklemini düşünelim. Karakteristik denklemin kökleri $\lambda_1 = x$ ve $\lambda_2 = -x$ dir. Ancak çözüm

$$y = c_1 e^{(x) \cdot x} + c_2 e^{(-x) \cdot x} = c_1 e^{x^2} + c_2 e^{-x^2}$$

değildir. (Değişken katsayıları ile de verilebilir)

ÖRNEK: $y'' - y' - 2y = 0$ denklemini çözümler.

Çözüm: Karakteristik denklem $\lambda^2 - \lambda - 2 = 0$ şeklinde olup

$(\lambda+1)(\lambda-2) = 0 \Rightarrow \lambda_1 = -1$ ve $\lambda_2 = 2$ bulunur. Kökler

reel ve farklı olduğundan I. Duruma göre çözümü

$$y = c_1 e^{-x} + c_2 e^{2x}$$

olur.

ÖRNEK : $y'' - 5y = 0$ denklemini çözünüz.

Çözüm : Karakteristik denklem $\lambda^2 - 5 = 0$ dir. $\lambda_1 = +\sqrt{5}$

ve $\lambda_2 = -\sqrt{5}$ olup çözüm

$$y = c_1 e^{\sqrt{5}x} + c_2 e^{-\sqrt{5}x}$$

dir.

ÖRNEK : $y'' - 8y' + 16y = 0$ denklemini çözünüz.

Çözüm : $\lambda^2 - 8\lambda + 16 = 0 \Rightarrow \Delta = 64 - 4 \cdot 16 = 0$ olup
çakışık iki kök vardır. $\left\{ \lambda_{1,2} = -\frac{b}{2a} \right\}$

$$\lambda^2 - 8\lambda + 16 = 0 \Rightarrow (\lambda - 4)^2 = 0 \Rightarrow \lambda_1 = 4, \lambda_2 = 4$$

Kökler reel ve eşit. old. II. Duruma göre çözüm

$$y = c_1 e^{4x} + c_2 x e^{4x}$$

olur.

ÖRNEK : $y'' - 6y' + 25y = 0$ denklemini çözünüz.

Çözüm : $\lambda^2 - 6\lambda + 25 = 0$

$$\Rightarrow \lambda_{1,2} = \frac{-(-6) \pm \sqrt{(-6)^2 - 4 \cdot 25}}{2} = 3 \pm \frac{\sqrt{-64}}{2}$$

$$= 3 \pm \frac{\sqrt{64i^2}}{2} = 3 \pm 4i \text{ old. III. Duruma göre}$$

$$y = c_1 e^{3x} \cdot \cos 4x + c_2 e^{3x} \cdot \sin 4x$$

olur.

ÖRNEK : $y''' + 2y'' - y' - 2y = 0$ denklemini çözünüz.

Çözüm : $\lambda^3 + 2\lambda^2 - \lambda - 2 = 0 \Rightarrow (\lambda^2 - 1)(\lambda + 2) = 0$

$\Rightarrow \lambda_1 = -1, \lambda_2 = +1$ ve $\lambda_3 = -2$ old. genel çözüm

$$y = c_1 e^{-x} + c_2 e^x + c_3 e^{-2x}$$

dir.

ÖRNEK : $y^{(iv)} - 9y'' + 20y = 0$ denklemini çözünüz. (9)

Çözüm : $\lambda^4 - 9\lambda^2 + 20 = 0 \Rightarrow m^2 - 9m + 20 = 0$ ($\lambda^2 = m$)

$\Rightarrow m = 4$ ve $m = 5 \Rightarrow \lambda_1 = -2, \lambda_2 = 2, \lambda_3 = -\sqrt{5}, \lambda_4 = \sqrt{5}$.

$\Rightarrow y = c_1 e^{-2x} + c_2 e^{2x} + c_3 e^{\sqrt{5}x} + c_4 e^{-\sqrt{5}x}$

ÖRNEK : $y^{(v)} - 2y^{(iv)} + y''' = 0$ denklemini çözünüz.

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

$\lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = 0, \lambda_4 = \lambda_5 = 1$

$\Rightarrow y = c_1 e^{0x} + c_2 x e^{0x} + c_3 x^2 e^{0x} + c_4 e^{1x} + c_5 x e^{1x}$

ÖRNEK : $y''' - 6y'' + 2y' + 36y = 0$ denklemini çözünüz.

Çözüm : $\lambda^3 - 6\lambda^2 + 2\lambda + 36 = 0$ karakteristik denk-
leminde $\lambda = -2$ yazılırsa denklemin sağlanır. Bu nedenle
($\lambda + 2$) terimi bu karakteristik denklemin bir çarpanı olur

$$\begin{array}{r|l} \lambda^3 - 6\lambda^2 + 2\lambda + 36 & \lambda + 2 \\ - \lambda^3 + 2\lambda^2 & \lambda^2 - 8\lambda + 18 \\ \hline -8\lambda^2 + 2\lambda & \\ - -8\lambda^2 - 16\lambda & \\ \hline +18\lambda + 36 & \\ - 18\lambda + 36 & \\ \hline 0 & \end{array}$$

$$\lambda^3 - 6\lambda^2 + 2\lambda + 36 = (\lambda + 2) \cdot (\lambda^2 - 8\lambda + 18)$$

$$\Rightarrow \lambda^2 - 8\lambda + 18 = 0 \Rightarrow \lambda_{1,2} = \frac{-(-8) \pm \sqrt{64 - 72}}{2} = 4 \pm i\sqrt{2}$$

olup genel çözüm

$$y = c_1 e^{-2x} + c_2 e^{4x} \cdot \cos \sqrt{2}x + c_3 e^{4x} \cdot \sin \sqrt{2}x$$

(10)

ÖRNEK : $9y'' + 6y' + 5y = 0$, $y(0) = 6$, $y'(0) = 0$
denklemini çözünüz.

Çözüm : $9\lambda^2 + 6\lambda + 5 = 0$

$$\lambda_{1,2} = \frac{-6 \pm \sqrt{36 - 4 \cdot 9 \cdot 5}}{18} = \frac{-6 \pm \sqrt{-144}}{18}$$

$$= \frac{-6 \pm \sqrt{144i^2}}{18} = -\frac{1}{3} \pm \frac{2}{3}i$$

olduğundan genel çözümü

$$y = c_1 e^{-\frac{1}{3}x} \cdot \cos \frac{2}{3}x + c_2 e^{-\frac{1}{3}x} \sin \frac{2}{3}x$$

bulunur.

$y(0) = 6$ olduğundan $x=0$ ve $y=6$ değerleri için

$$6 = c_1 \underbrace{e^0}_{=1} \cos 0 + c_2 \underbrace{e^0}_{=0} \sin 0 \Rightarrow \boxed{c_1 = 6}$$

$y'(0) = 0$ olduğundan $x=0$ ve $y=0$ değerleri için
önce y' türevini hesaplayalım:

$$y' = -\frac{1}{3}c_1 e^{-\frac{1}{3}x} \cdot \cos \frac{2}{3}x + c_1 e^{-\frac{1}{3}x} \left(-\frac{2}{3} \sin \frac{2}{3}x\right) \\ - \frac{1}{3}c_2 e^{-\frac{1}{3}x} \sin \frac{2}{3}x + c_2 e^{-\frac{1}{3}x} \left(\frac{2}{3} \cos \frac{2}{3}x\right) = 0$$

$$\Rightarrow -\frac{1}{3}c_1 + c_2 \cdot \frac{2}{3} = 0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow -\frac{1}{3} \cdot 6 + c_2 \cdot \frac{2}{3} = 0 \Rightarrow \boxed{c_2 = 3}$$

olup çözümü

$$y = 6e^{-\frac{1}{3}x} \cos \frac{2}{3}x + 3e^{-\frac{1}{3}x} \sin \frac{2}{3}x$$

olur.

4.4. SABİT KATSAYILI, HOMOJEN OLMAYAN LINEER DİF. DENKLEMLER

n -yüncü mertebeden sabit katsayılı ve homojen olmayan bir lineer dif. denklem

$$b_n(x) \cdot y^{(n)} + b_{n-1}(x) y^{(n-1)} + \dots + b_1(x) y' + b_0(x) y = g(x) \dots (4.15)$$

şeklindeydi. Böyle bir denklemin genel çözümünü $y = y_h + y_p$ şeklinde veriliyordu. Eğer $g(x) = 0$ ise denklemin homojen çözümü y_h idi ve bundan önceki kısımda homojen bir dif. denklemin nasıl çözüleceğini gördük. Şimdi ise amacımız $g(x) \neq 0$ iken yani homojen olmayan bu denklemin bir özel çözümünü olan ve keyfi sabit sayı içermeyen y_p çözümünü ve sonuç olarak da (4.15) denkleminin genel çözümünü bulmaktır.

y_p nin bulunması ile ilgili olarak birkaç metod geliştirilmiştir. Bu metodlardan "Belirsiz katsayılar Metodu" ve "Parametrelerin değiştirilmesi Metodu" nu inceleyeceğiz.

A) BELİRSİZ KATSAYILAR METODU

Metodun Basit Hali

Belirsiz katsayılar metodu, yalnızca eğer $g(x)$ ve tüm türevleri $\{y_1(x), \dots, y_n(x)\}$ ile gösterilen aynı sonlu lineer bağımsız fonksiyonlar kümesi cinsinden yazılabiliyorsa uygulanabilir. Metoda A, B, C, \dots keyfi sabitler olmak üzere

$$y_p = A y_1(x) + B y_2(x) + C y_3(x) + \dots + K y_n(x)$$

biçiminde bir özel çözümü kabul edilerek başlanır. Daha sonra bu çözümü dif. denkleme yerne yazılıp benzer terimlerin katsayıları eşitlenerek A, B, C, \dots sabitleri bulunur.

I. Durum : $g(x) = P_n(x)$ ise

(yani eşitliğin sağ tarafı n -yinci dereceden bir polinom ise)

$$y_p = AX^n + BX^{n-1} + CX^{n-2} + \dots + KX + M$$

biçiminde bir çözümü kabul edilir.

II. Durum : $g(x) = ke^{ax}$ ise (a ve k sabit)

$$y_p = Ae^{ax}$$

biçiminde bir çözümü kabul edilir.

III. Durum : $g(x) = k_1 \sin \beta x + k_2 \cos \beta x$ ise (k_1, k_2, β sabit)

$$y_p = A \sin \beta x + B \cos \beta x$$

biçiminde bir özel çözümü kabul edilir.

Uyarı : k_1 ve k_2 den birisi sıfır bile olsa III. durumda y_p geçerlidir. Mesela $g(x) = k_1 \sin \beta x$ olsa bile

$$y_p = A \sin \beta x + B \cos \beta x$$

dır.

Genelleştirmeler :

Eğer $g(x)$ terimi, yukarıda verilen 3 farklı fonksiyon türünün herhangi ikisinin veya hepsinin birbiriyle çarpımı ise, y_p bunlara karşılık kabul edilen çözümlerin çarpımı olarak alınır ve bunlar birleştirilir. Örneğin

$g(x) = e^{ax} \cdot P_n(x)$ ise (üstel ile polinomun çarpımı ise)

$$y_p = e^{ax} (AX^n + BX^{n-1} + \dots + KX + M)$$

kabul edilir. Eğer

$g(x) = P_n(x) \cdot \sin \beta x$ ise

$$y_p = (AX^n + \dots + KX + M) \sin \beta x + (AX^n + \dots + KX + M) \cos \beta x$$

kabul edilir.

Değişiklikler

Eğer keyfi sabitler göz ardı edildiğinde, kabul edilen y_p çözümünün herhangi bir terimi y_h nin de bir terimi ise, o zaman kabul edilen y_p çözümü x^m ile çarpılarak değiştirilmelidir. Burada m sayısı, terimlerdeki farklılığı sağlayacak en küçük pozitif tam sayıdır.

ÖRNEK : $y'' - y' - 2y = 4x^2$ denklemini çözümler.

Çözüm : öncelikle denklemin homojen çözümünü bulalım.

$$\lambda^2 - \lambda - 2 = 0 \Rightarrow (\lambda - 2)(\lambda + 1) = 0 \Rightarrow \lambda_1 = -1 \text{ ve } \lambda_2 = 2.$$

$$\Rightarrow y_h = c_1 e^{-x} + c_2 e^{2x} \text{ homojen çözümü bulunur.}$$

Şimdi de y_p özel çözümünü bulalım:

$g(x) = 4x^2$ bir polinom old. I. Duruma göre

$y_p = Ax^2 + Bx + C$ kabul edelim. Böylece

$$y_p' = 2Ax + B \text{ ve}$$

$$y_p'' = 2A$$

olur. y_p , y_p' ve y_p'' ifadeleri verilen dif. denkleme yerine yazılırsa

$$y'' - y' - 2y = 4x^2$$

$$\Rightarrow 2A - (2Ax + B) - 2(Ax^2 + Bx + C) = 4x^2$$

$$\Rightarrow \underbrace{(-2A)}_{=4} x^2 + \underbrace{(-2A-2B)}_{=0} x + \underbrace{(2A-B-2C)}_{=0} = 4x^2 + 0x + 0$$

Buradan $A = -2$, $B = 2$, $C = -3$ bulunur. Böylece

$y_p = -2x^2 + 2x - 3$ özel çözümü bulunur. Dolayısıyla

genel çözüm

$$y = y_h + y_p = c_1 e^{-x} + c_2 e^{2x} - 2x^2 + 2x - 3$$

olur.

(14)

ÖRNEK : $y'' - y' - 2y = 8e^{3x}$ denklemini çözünüz.

Çözüm : Önceki sorudan $y_h = c_1 e^{-x} + c_2 e^{2x}$ bulunmuştur.

$g(x) = 8e^{3x}$ old. II. Duruma göre

$$y_p = Ae^{3x}$$

kabul edelim. Buradan

$$y_p' = 3Ae^{3x} \quad \text{ve}$$

$$y_p'' = 9Ae^{3x}$$

bulunur. Bu ifadeler verilen dif. denkleme yerine yazılırsa,

$$9Ae^{3x} - 3Ae^{3x} - 2Ae^{3x} = 8e^{3x}$$

$$\Rightarrow 4Ae^{3x} = 8e^{3x} \Rightarrow 4A = 8 \Rightarrow A = 2$$

$$\Rightarrow y_p = Ae^{3x} = 2e^{3x} \quad \text{özel çözümü ve böylece}$$

$$y = y_h + y_p = c_1 e^{-x} + c_2 e^{2x} + 2e^{3x}$$

genel çözümü bulunur.

ÖRNEK : $y'' - y' - 2y = 3\sin 2x$ denklemini çözünüz.

Çözüm : $y_h = c_1 e^{-x} + c_2 e^{2x}$ bulunmuştur.

$g(x) = 3\sin 2x$ old. III. duruma göre

$$y_p = A\sin 2x + B\cos 2x \quad \text{kabul edelim. Buradan}$$

$$y_p' = 2A\cos 2x - 2B\sin 2x$$

$$y_p'' = -4A\sin 2x - 4B\cos 2x$$

ifadeleri verilen denkleme yerine yazılırsa

$$(-4A\sin 2x - 4B\cos 2x) - (2A\cos 2x - 2B\sin 2x) - 2(A\sin 2x + B\cos 2x) = 3\sin 2x$$

$$\Rightarrow \underbrace{(-6A+2B)}_{=3}\sin 2x + \underbrace{(-6B-2A)}_{=0}\cos 2x = 3\sin 2x + 0\cos 2x$$

$$\Rightarrow A = \frac{19}{20}, \quad B = -\frac{19}{60} \Rightarrow y_p = \frac{19}{20}\sin 2x - \frac{19}{60}\cos 2x \quad \text{olup}$$

genel çözüm

$$y = c_1 e^{-x} + c_2 e^{2x} + \frac{19}{20}\sin 2x - \frac{19}{60}\cos 2x$$

dır.

ÖRNEK : $y' - 5y = 2e^{5x}$ denklemini çözüyoruz.

Çözüm : $\lambda - 5 = 0 \Rightarrow \lambda = 5$ olup $y_h = c_1 e^{5x}$

homojen çözümü bulunur.

$g(x) = 2e^{5x}$ olduğundan y_p nin tahmini II. Duruma göre $y_p = Ae^{5x}$ olur. Fakat y_p ile y_h aynı biçimde olduğundan y_p yi değiştirmemiz gerekir.

y_p yi x ile çarparsak ($m=1$)

$$y_p = Ax e^{5x}$$

elde edilir. Bu ifadenin y_h ile hiçbir ortak terimi olmadığından özel çözüm olarak kabul edilebilir.

Türev alınırsa

$$y_p' = Ae^{5x} + 5Ax e^{5x}$$

olup verilen dif. denkleme yerine yazılırsa

$$(Ae^{5x} + 5Ax e^{5x}) - 5(Ax e^{5x}) = 2e^{5x}$$

$$\Rightarrow Ae^{5x} = 2e^{5x}$$

$$\Rightarrow A = 2$$

bulunur. Böylece

$$y_p = 2x e^{5x}$$

özel çözümü elde edilir. Dolayısıyla genel çözüm

$$y = y_h + y_p = c_1 e^{5x} + 2x e^{5x}$$

bulunur.

ÖRNEK : $y'' + 4y = 5 \cos 2x$ denklemini çözünüz.

Çözüm : $\lambda^2 + 4 = 0 \Rightarrow \lambda_{1,2} = \pm 2i = 0 \pm 2i$

$$\Rightarrow y_h = c_1 e^{0x} \cos 2x + c_2 e^{0x} \sin 2x$$

$$\Rightarrow y_h = c_1 \cos 2x + c_2 \sin 2x$$

homojen çözümü elde edilir.

Şimdi de y_p özel çözümünü bulalım. Öncelikle

$$y_p = A \sin 2x + B \cos 2x$$

kabul edelim. Bu kabuldaki $\cos 2x$ ile y_h çözümündeki $\cos 2x$ aynı biçimde old. y_p yi değiştirmeliyiz. Bu nedenle y_p yi x ile çarparsak

$$y_p = Ax \sin 2x + Bx \cos 2x$$

olur. Tarev alınırsa

$$y_p' = A \sin 2x + Ax \cdot 2 \cos 2x + B \cos 2x + Bx (-2 \sin 2x)$$

$$\Rightarrow y_p'' = 2A \cos 2x + A \cdot 2 \cos 2x + Ax (-4 \sin 2x) + (-2B \sin 2x) + B (-2 \sin 2x) + Bx (-4 \cos 2x)$$

olup bunlar verilen dif. denkleme yerlerine girilirse,

$$[4A \cos 2x - 4Ax \sin 2x - 4B \sin 2x - 4Bx \cos 2x]$$

$$+ 4[Ax \sin 2x + Bx \cos 2x] = 5 \cos 2x$$

$$\Rightarrow \underbrace{4A \cos 2x}_{=5} - \underbrace{4B \sin 2x}_{=0} = 5 \cos 2x + 0 \cdot \sin 2x$$

$$\Rightarrow A = \frac{5}{4} \quad \text{ve} \quad B = 0$$

$$\Rightarrow y_p = Ax \sin 2x + Bx \cos 2x = \frac{5}{4} x \sin 2x + 0$$

$$\Rightarrow y = y_h + y_p = c_1 \cos 2x + c_2 \sin 2x + \frac{5}{4} x \sin 2x$$

genel çözümü bulunur.

ÖRNEK : $y''' - y' = 3e^{2x} + 4e^{-x}$ denklemini çözünüz.

Çözüm : $\lambda^3 - \lambda = 0 \Rightarrow \lambda(\lambda^2 - 1) = 0 \Rightarrow \lambda_1 = 0, \lambda_2 = -1, \lambda_3 = +1$

$\Rightarrow y_h = c_1 e^{0x} + c_2 e^x + c_3 e^{-x}$ homojen çözümü bulunur.

Şimdi y_p özel çözümünü bulalım :

Eğer $y_p = Ae^{2x} + Be^{-x}$ kabul edilirse y_p 'deki Be^{-x} ile y_h 'deki $c_3 e^{-x}$ aynı biçimde olur. O zaman Be^{-x} terimi x ile çarpılmalıdır. Yani

$y_p = Ae^{2x} + Bxe^{-x}$ kabul edilirse

$$y_p' = 2Ae^{2x} + Be^{-x} - Bxe^{-x}$$

$$y_p'' = 4Ae^{2x} - Be^{-x} - (Be^{-x} + Bx(-e^{-x}))$$

$$= 4Ae^{2x} - 2Be^{-x} + Bxe^{-x}$$

$$y_p''' = 8Ae^{2x} + 2Be^{-x} + (Be^{-x} + Bx(-e^{-x}))$$

$$= 8Ae^{2x} + 3Be^{-x} - Bxe^{-x}$$

bulunur. Bu terimler verilen denkleme yerlerine girilince

$$(8Ae^{2x} + 3Be^{-x} - Bxe^{-x}) - (2Ae^{2x} + Be^{-x} - Bxe^{-x}) = 3e^{2x} + 4e^{-x}$$

$$\Rightarrow 6Ae^{2x} + 2Be^{-x} = 3e^{2x} + 4e^{-x}$$

$$\Rightarrow 6A = 3 \text{ ve } 2B = 4 \Rightarrow A = 1/2 \text{ ve } B = 2 \text{ olup}$$

$$y_p = \frac{1}{2} e^{2x} + 2xe^{-x} \text{ özel çözümü ve böylece}$$

$$y = y_h + y_p = c_1 + c_2 e^x + c_3 e^{-x} + \frac{1}{2} e^{2x} + 2xe^{-x}$$

genel çözümü elde edilir.

ÖRNEK: $y''' - 6y'' + 11y' - 6y = 2xe^{-x}$ denk. gözünüz. (18)

Çözüm: $\lambda^3 - 6\lambda^2 + 11\lambda - 6 = 0$

$\Rightarrow \lambda_1 = 1, \lambda_2 = 2 \text{ ve } \lambda_3 = 3$ olacağından

$y_h = c_1 e^x + c_2 e^{2x} + c_3 e^{3x}$ homojen çözümü bulunur.

Şimdi y_p özel çözümünü araştıralım:

$g(x) = \underline{2x}e^{-x}$ ifadesi bir polinom ile üstelin çarpımı old.

$y_p = (\underline{Ax+B}) \cdot e^{-x}$

kabul edelim. Böylece

$$y_p' = -Ax e^{-x} + Ae^{-x} - Be^{-x}$$

$$y_p'' = Ax e^{-x} - 2Ae^{-x} + Be^{-x}$$

$$y_p''' = -Ax e^{-x} + 3Ae^{-x} - Be^{-x}$$

Her iki tarafı, verilen dif. denkleme yerlerine yazarsak

$$(-Ax e^{-x} + 3Ae^{-x} - Be^{-x}) - 6(Ax e^{-x} - 2Ae^{-x} + Be^{-x})$$

$$+ 11(-Ax e^{-x} + Ae^{-x} - Be^{-x}) - 6(Ax e^{-x} + Be^{-x}) = 2x e^{-x}$$

$$\Rightarrow \underbrace{-24Ax e^{-x}}_{=2} + \underbrace{(26A - 24B)}_{=0} e^{-x} = 2x e^{-x} + 0 \cdot e^{-x}$$

$$\Rightarrow A = -\frac{1}{12}, \quad B = \frac{-13}{144}$$

$$\Rightarrow y_p = -\frac{1}{12} x e^{-x} - \frac{13}{144} e^{-x}$$

özel çözümü ve böylece

$$y = y_h + y_p = c_1 e^x + c_2 e^{2x} + c_3 e^{3x} - \frac{1}{12} x e^{-x} - \frac{13}{144} e^{-x}$$

genel çözümü bulunur.

ÖRNEK : $y' - 5y = 3e^x - 2x + 1$ denklemini çözünüz. (19)

Çözüm : $\lambda - 5 = 0 \Rightarrow \lambda = 5 \Rightarrow$

$\Rightarrow y_h = c_1 e^{5x}$ homojen çözümü elde edilir.

$g(x) = 3e^x - 2x + 1$ ifadesi üstel fonk. ile polinomun toplamı olduğundan

$y_p = Ae^x + (Bx + C)$ kabul edilirse

$$y_p' = Ae^x + B$$

olup verilen denkleme yerine yazılırsa

$$Ae^x + B - 5(Ae^x + Bx + C) = 3e^x - 2x + 1$$

$$\Rightarrow -4Ae^x - 5Bx + (B - 5C) = 3e^x - 2x + 1$$

$$\Rightarrow -4A = 3, \quad -5B = -2, \quad B - 5C = 1$$

$$\Rightarrow A = -3/4 \quad B = 2/5 \quad C = -3/25$$

$$\Rightarrow y_p = -\frac{3}{4}e^x + \frac{2}{5}x - \frac{3}{25}$$

özel çözümü ve böylece

$$y = y_h + y_p = c_1 e^{5x} - \frac{3}{4}e^x + \frac{2}{5}x - \frac{3}{25}$$

genel çözümü elde edilir.

B) PARAMETRELERİN DEĞİŞTİRİLMESİ METODU

Parametrelerin değiştirilmesi, ilgili $L(y) = 0$ homojen denkleminin çözümü bilindiğinde n -yüncü mertebeden $L(y) = g(x)$ lineer dif. denkleminin bir özel çözümünü bulmanın bir başka metodudur.

$y_1(x), \dots, y_n(x)$ 'ler $L(y) = 0$ denkleminin lineer bağımsız çözümü ise o zaman $L(y) = 0$ - denkleminin homojen çözümünün

$$y_h = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x) + \dots + c_n y_n(x)$$

olduğunu biliyoruz.

Metot :

$L(y) = g(x)$ 'in bir özel çözümü

$$y_p = v_1 y_1 + v_2 y_2 + \dots + v_n y_n \quad (4.16)$$

biçimindedir. Burada v_1, v_2, \dots, v_n 'ler bulunması gereken fonksiyonlardır.

v_1, v_2, \dots, v_n 'leri bulmak için aşağıdaki lineer denklemler v_1', v_2', \dots, v_n' kœrevleri için ortak çœzölür.

$$v_1' y_1 + v_2' y_2 + \dots + v_n' y_n = 0$$

$$v_1' y_1' + v_2' y_2' + \dots + v_n' y_n' = 0$$

$$\vdots$$

$$v_1' y_1^{(n-2)} + v_2' y_2^{(n-2)} + \dots + v_n' y_n^{(n-2)} = 0$$

$$v_1' y_1^{(n-1)} + v_2' y_2^{(n-1)} + \dots + v_n' y_n^{(n-1)} = g(x)$$

Donra herbir integral sabiti gözardı edilerek integral alınıp v_1, v_2, \dots, v_n ler bulunur ve (4.16) 'da yerlerine yazılır.

Örneğin, $n=3$ özel durumu için

$$v_1' y_1 + v_2' y_2 + v_3' y_3 = 0$$

$$v_1' y_1' + v_2' y_2' + v_3' y_3' = 0$$

$$v_1' y_1'' + v_2' y_2'' + v_3' y_3'' = g(x)$$

denklemleri çözülür.

$n=2$ özel durumu için

$$v_1' y_1 + v_2' y_2 = 0$$

$$v_1' y_1' + v_2' y_2' = g(x)$$

denklemleri ve $n=1$ özel durumu için

$$v_1' y_1 = g(x)$$

tek denklemleri elde edilir.

Metodun Kapsamı

Parametrelerin değiştirilmesi metodu her lineer dif. denkleme uygulanabilir. Bundan dolayı Belirsiz katsayılar metodundan daha güçlüdür. Ancak her iki metodun da uygulanabilir olduğu durumlarda Belirsiz Katsayılar Metodu tercih edilir.

ÖRNEK : $y'' + y = \tan x$ denklemini çözüyoruz.

Çözüm : Homojen kısmın genel çözümü

$$y_h = C_1 \cos x + C_2 \sin x \text{ dir.}$$

Parametrelerin değiştirilmesi metoduna göre

$$y_p = v_1 \underbrace{\cos x}_{y_1} + v_2 \underbrace{\sin x}_{y_2} \dots \dots \dots (*)$$

olur. Böylece

(22)

$$\left. \begin{aligned} v_1' \cdot (\cos x) + v_2' (\sin x) &= 0 \\ v_1' (-\sin x) + v_2' (\cos x) &= \tan x \end{aligned} \right\}$$

denklemler sistemi elde edilir. Burada v_1' ve v_2' bilinmeyenlerini bulmalıyız. Cramer metoduyla

$$\Delta = \begin{vmatrix} \cos x & \sin x \\ -\sin x & \cos x \end{vmatrix} = \cos^2 x + \sin^2 x = 1$$

$$\Delta_1 = \begin{vmatrix} 0 & \sin x \\ \tan x & \cos x \end{vmatrix} = -\tan x \sin x = -\frac{\sin^2 x}{\cos x} = \cos x - \sec x$$

$$\Delta_2 = \begin{vmatrix} \cos x & 0 \\ -\sin x & \tan x \end{vmatrix} = \sin x$$

$$\Rightarrow v_1' = \frac{\Delta_1}{\Delta} = \cos x - \sec x \quad \text{ve}$$

$$v_2' = \frac{\Delta_2}{\Delta} = \sin x$$

bulunur. v_1 ve v_2 yi bulmak için integral alınır

$$v_1 = \int v_1' dx = \int (\cos x - \sec x) dx = \sin x - \ln |\sec x + \tan x|$$

$$v_2 = \int v_2' dx = \int \sin x dx = -\cos x$$

fonksiyonları elde edilir. v_1 ve v_2 nin bu değerleri

(*) denkleminde yerlerine yazılırsa

$$y_p = v_1 \cos x + v_2 \sin x$$

$$\Rightarrow y_p = (\sin x - \ln |\sec x + \tan x|) \cos x + (-\cos x) \cdot \sin x$$

$$\Rightarrow y_p = -\cos x \cdot \ln |\sec x + \tan x| \quad \text{özel çözümleri ve}$$

$$\Rightarrow y = y_h + y_p = c_1 \cos x + c_2 \sin x - \cos x \ln |\sec x + \tan x|$$

genel çözümü bulunur.

ÖRNEK : $y'' - 2y' + y = \frac{e^x}{x}$ denklemini çözümleriz. (23)

Çözüm : Denklemin homojen çözümü

$$y_h = c_1 e^x + c_2 x e^x$$

bulunur. Böylece özel çözümü için

$$y_p = v_1 e^x + v_2 x e^x \dots \dots \dots (X)$$

kabul edilir. Buna göre

$$\left. \begin{aligned} v_1'(e^x) + v_2'(x e^x) &= 0 \\ v_1'(e^x) + v_2'(e^x + x e^x) &= \frac{e^x}{x} \end{aligned} \right\}$$

denklemleri sistemini elde ederiz. Burada v_1' ve v_2' bilinmeyenlerini bulmak için Cramer metodu uygulanırsa

$$\Delta = \begin{vmatrix} e^x & x e^x \\ e^x & e^x + x e^x \end{vmatrix} = e^{2x}$$

$$\Delta_1 = \begin{vmatrix} 0 & x e^x \\ \frac{e^x}{x} & e^x + x e^x \end{vmatrix} = -e^{2x}$$

$$\Delta_2 = \begin{vmatrix} e^x & 0 \\ e^x & \frac{e^x}{x} \end{vmatrix} = \frac{e^{2x}}{x}$$

$$\Rightarrow v_1' = \frac{\Delta_1}{\Delta} = -1 \quad \text{ve} \quad v_2' = \frac{\Delta_2}{\Delta} = \frac{1}{x}$$

$$\Rightarrow v_1 = \int v_1' dx = \int -1 \cdot dx = -x \quad \text{ve}$$

$$v_2 = \int v_2' dx = \int \frac{1}{x} dx = \ln|x|$$

değerleri (X) 'da yerlerine yazılırsa özel çözümü

$$y_p = -x e^x + x e^x \ln|x| \quad \text{ve genel çözüm}$$

$$y = y_h + y_p = c_1 e^x + c_2 x e^x - x e^x + x e^x \ln|x|$$

bulunur.

(24)

ÖRNEK: $y''' + y' = \sec x$ denklemini çözümler.

Çözüm: $\lambda^3 + \lambda = 0 \Rightarrow \lambda(\lambda^2 + 1) = 0, \lambda_1 = 0, \lambda_{2,3} = \pm i$

$\Rightarrow y_h = C_1 + C_2 \cos x + C_3 \sin x$ homojen çözümü bulunur.

Özel çözüm ise

$$y_p = v_1 + v_2 \cos x + v_3 \sin x \quad \dots \dots \dots (*)$$

formundadır. Buna göre

$$\left. \begin{aligned} v_1' \cdot (1) + v_2' (\cos x) + v_3' (\sin x) &= 0 \\ v_1' \cdot (0) + v_2' (-\sin x) + v_3' (\cos x) &= 0 \\ v_1' (0) + v_2' (-\cos x) + v_3' (-\sin x) &= \sec x \end{aligned} \right\}$$

denklemler sistemi yazılabilir. Cramer yöntemiyle

$$v_1' = \sec x, \quad v_2' = -1 \quad \text{ve} \quad v_3' = -\tan x$$

elde edilir. İntegral alınırsa

$$v_1 = \int v_1' dx = \int \sec x dx = \ln |\sec x + \tan x|$$

$$v_2 = \int v_2' dx = \int (-1) dx = -x$$

$$v_3 = \int v_3' dx = \int (-\tan x) dx = -\int \frac{\sin x}{\cos x} dx = \ln |\cos x|$$

bilinmeyen fonksiyonları bulunur. Bu fonksiyonları (*)

eritliğinde yerlerine yazılırsa

$$y_p = \ln |\sec x + \tan x| - x \cos x + \sin x \cdot \ln |\cos x|$$

özel çözümü ve böylece

$$y = y_h + y_p = C_1 + C_2 \cos x + C_3 \sin x + \ln |\sec x + \tan x| - x \cos x + \sin x \cdot \ln |\cos x|$$

genel çözümü bulunur.

4.5. CAUCHY - EULER DENKLEMLERİ

Her bir terimi $x^k y^{(k)}$ ifadesinin bir sabitle çarpımı şeklinde olan

$$a_n x^n y^{(n)} + a_{n-1} x^{n-1} y^{(n-1)} + \dots + a_1 x y' + a_0 y = b(x) \dots (4.17)$$

tipindeki n . mertebeden değişken katsayılı diferansiyel denklemlere Cauchy-Euler denklemi denir. Burada $a_n \neq 0$ olmak üzere, a_0, a_1, \dots, a_n 'ler sabitlerdir. Bu tip denklemler bir dönüşüm yardımıyla sabit katsayılı hale indirgenerek çözülür.

Metot : (4.17) ile verilen Cauchy-Euler denklemi $x > 0$, $x = e^t$ dönüşümü ile sabit katsayılı bir lineer denkleme döndürür. Bu durumda $x = e^t \Rightarrow t = \ln x$ olmak üzere

$$\frac{dy}{dx} = \frac{dy}{dt} \cdot \frac{dt}{dx} = \frac{dy}{dt} \cdot \frac{1}{x} \Rightarrow \boxed{x \frac{dy}{dx} = \frac{dy}{dt}}$$

$$\begin{aligned} \frac{d^2 y}{dx^2} &= \frac{d}{dx} \left(\frac{dy}{dx} \right) = \frac{d}{dx} \left(\underbrace{\frac{dy}{dt}}_I \cdot \underbrace{\frac{dt}{dx}}_II \right) = \underbrace{\frac{d^2 y}{dt^2} \cdot \frac{dt}{dx}}_{I'} \cdot \underbrace{\frac{dt}{dx}}_II + \underbrace{\frac{d^2 t}{dx^2}}_{II'} \cdot \underbrace{\frac{dy}{dt}}_I \\ &= \frac{d^2 y}{dt^2} \left(\frac{dt}{dx} \right)^2 + \frac{dy}{dt} \cdot \frac{d^2 t}{dx^2} = \left(\frac{1}{x} \right)^2 \frac{d^2 y}{dt^2} - \frac{1}{x^2} \frac{dy}{dt} \end{aligned}$$

$$= \frac{1}{x^2} \left(\frac{d^2 y}{dt^2} - \frac{dy}{dt} \right) \Rightarrow \boxed{x^2 \frac{d^2 y}{dx^2} = \frac{d^2 y}{dt^2} - \frac{dy}{dt}} \quad \text{bulunur.}$$

Benzer şekilde

$$\boxed{x^3 \frac{d^3 y}{dx^3} = \frac{d^3 y}{dt^3} - 3 \frac{d^2 y}{dt^2} + 2 \frac{dy}{dt}}$$

elde edilir. Bu şekilde daha yüksek mert. türevler elde edilebilir. Bu türevler (4.17) denkleminde yerine yazılarak sabit katsayılı hale dönüştürülür.

Not: Yukarıdaki çözüm $x > 0$ için verilmiştir. $x < 0$ için çözümü bulabilmek için $-x = e^t$ dönüşümü yapılır.

ÖRNEK : $x^2 y'' - 2xy' + 2y = x^3$ Cauchy-Euler denkle- (26)
mini çözünüz.

Çözüm : $x = e^t$, $x > 0 \Rightarrow t = \ln x$ dönüşümü yapılırsa

$$xy' = \frac{dy}{dt} \quad \text{ve} \quad x^2 y'' = \frac{d^2 y}{dt^2} - \frac{dy}{dt} \quad \text{olacağından verilen}$$

denkleme yerlerine yazılırsa

$$\left(\frac{d^2 y}{dt^2} - \frac{dy}{dt} \right) - 2 \frac{dy}{dt} + 2y = e^{3t}$$

$$\Rightarrow \frac{d^2 y}{dt^2} - 3 \frac{dy}{dt} + 2y = e^{3t} \Rightarrow y'' - 3y' + 2y = e^{3t}$$

$$\Rightarrow \lambda^2 - 3\lambda + 2 = 0 \Rightarrow \lambda_1 = +1 \quad \text{ve} \quad \lambda_2 = +2$$

$$\Rightarrow y_h = c_1 e^t + c_2 e^{2t} \quad \text{homogen çözümü bulunur.}$$

$$y_p = Ae^{3t} \quad \text{kabul edilirse} \quad y_p' = 3Ae^{3t} \quad \text{ve} \quad y_p'' = 9Ae^{3t} \quad \text{old.}$$

$$9Ae^{3t} - 3 \cdot 3Ae^{3t} + 2Ae^{3t} = e^{3t}$$

$$\Rightarrow 2Ae^{3t} = e^{3t} \Rightarrow A = 1/2$$

$$\Rightarrow y_p = \frac{1}{2} e^{3t} \quad \text{olup} \quad \text{genel çözüm}$$

$$y = y_h + y_p = c_1 e^t + c_2 e^{2t} + \frac{1}{2} e^{3t}$$

ve $e^t = x$ olduğundan

$$y = c_1 x + c_2 x^2 + \frac{1}{2} x^3 \quad \text{bulunur.}$$

ÖRNEK : $x^3 y''' - 4x^2 y'' + 8xy' - 8y = 4 \ln x$ denklemini çözünüz.

Çözüm : $x = e^t \Rightarrow t = \ln x$ dönüşümü yapılırsa ve

$$xy' = \frac{dy}{dt}, \quad x^2 y'' = \frac{d^2 y}{dt^2} - \frac{dy}{dt}, \quad x^3 y''' = \frac{d^3 y}{dt^3} - 3 \frac{d^2 y}{dt^2} + 2 \frac{dy}{dt}$$

türevleri verilen denkleme yerlerine yazılırsa

$$\left(\frac{d^3 y}{dt^3} - 3 \frac{d^2 y}{dt^2} + 2 \frac{dy}{dt} \right) - 4 \left(\frac{d^2 y}{dt^2} - \frac{dy}{dt} \right) + 8 \frac{dy}{dt} - 8y = 4t$$

$$\Rightarrow \frac{d^3 y}{dt^3} - 7 \frac{d^2 y}{dt^2} + 14 \frac{dy}{dt} - 8y = 4t$$

$$\Rightarrow y''' - 7y'' + 14y' - 8y = 4t \quad \dots \dots \dots (*) \quad (27)$$

$\Rightarrow \lambda^3 - 7\lambda^2 + 14\lambda - 8 = 0$ karakteristik denk-
lenimi $\lambda_1 = 1$ değeri sağladığı için polinom bölünüşle

$$\begin{array}{r} \lambda^3 - 7\lambda^2 + 14\lambda - 8 \quad | \quad \lambda - 1 \\ \underline{ \lambda^2 - 6\lambda + 8} \\ 0 \end{array}$$

olacağından $\lambda^3 - 7\lambda^2 + 14\lambda - 8 = (\lambda - 1)(\lambda^2 - 6\lambda + 8)$
 $\lambda_1 = 1 \quad \lambda_2 = 2 \quad \lambda_3 = 4$

$$\Rightarrow y_h = c_1 e^t + c_2 e^{2t} + c_3 e^{4t}$$

homojen çözümü bulunur. özel çözümü için

$$y_p = At + B$$

kabul edilirse

$$y_p' = A, \quad y_p'' = 0, \quad y_p''' = 0$$

olacağından bu türevler (*)'da yerine yazılırsa

$$0 - 7 \cdot 0 + 14A - 8(At + B) = 4t + 0$$

$$\Rightarrow -8At + 14A - 8B = 4t + 0$$

$$\Rightarrow A = -\frac{1}{2} \quad \text{ve} \quad B = -\frac{7}{8}$$

$$\Rightarrow y_p = -\frac{1}{2}t - \frac{7}{8} \quad \text{özel çözümü ve}$$

$$y = y_h + y_p = c_1 e^t + c_2 e^{2t} + c_3 e^{4t} - \frac{1}{2}t - \frac{7}{8}$$

$$\Rightarrow y = c_1 x + c_2 x^2 + c_3 x^4 - \frac{1}{2} \ln x - \frac{7}{8}$$

genel çözümü bulunur.

GÖZÜMÜ SORULAR

(Yüksek mert. Linear Dif. Denklemler)

① $y'' - 6y' + 25y = 64e^{-x}$ denklemini çözümler.

Çözüm: Denklemin Belirsiz Katsayılar Metoduyla çözümü:

$$\lambda^2 - 6\lambda + 25 = 0 \Rightarrow \Delta = -64 < 0 \text{ olup}$$

$$\lambda_{1,2} = \frac{6 \pm \sqrt{-64}}{2} = \frac{6 \pm \sqrt{64}i^2}{2} = 3 \pm 4i$$

$$y_h = c_1 e^{3x} \cos 4x + c_2 e^{3x} \sin 4x$$

homojen çözümü bulunur. Özel çözümü için

$$y_p = Ae^{-x}$$

kabul edilirse $y_p' = -Ae^{-x}$ ve $y_p'' = Ae^{-x}$ olacağından

$$(Ae^{-x}) + 6Ae^{-x} + 25Ae^{-x} = 64e^{-x}$$

$$\Rightarrow 32Ae^{-x} = 64e^{-x} \Rightarrow A = 2$$

$\Rightarrow y_p = 2e^{-x}$ olup genel çözümü

$$y = y_h + y_p = c_1 e^{3x} \cos 4x + c_2 e^{3x} \sin 4x$$

bulunur.

② $y'' - y' - 2y = \sin 2x$ denklemini çözümler.

Çözüm: Denklemin Belirsiz Katsayılar Metoduyla çözümü:

$$\lambda^2 - \lambda - 2 = 0 \Rightarrow \lambda_1 = -1 \text{ ve } \lambda_2 = 2 \text{ bulunur.}$$

Buradan $y_h = c_1 e^{-x} + c_2 e^{2x}$ homojen çözümü elde edilir.

$$y_p = A \sin 2x + B \cos 2x \text{ kabul edilirse}$$

$$y_p' = 2A \cos 2x - 2B \sin 2x \text{ ve}$$

$$y_p'' = -4A \sin 2x - 4B \cos 2x$$

terimlerini denkleme yerine yazılırsa

(29)

$$(-4A \sin 2X - 4B \cos 2X) - (2A \cos 2X - 2B \sin 2X) - 2(A \sin 2X + B \cos 2X) = \sin 2X$$

$$\Rightarrow (-6A + 2B) \sin 2X + (-6B - 2A) \cos 2X = 1 \cdot \sin 2X + 0 \cdot \cos 2X$$

$$\Rightarrow \begin{cases} -6A + 2B = 1 \\ -6B - 2A = 0 \end{cases} \text{ denklemlerinden } A = -3/20 \quad B = 1/20 \text{ bulunur.}$$

Böylece özel çözümü

$$y_p = -\frac{3}{20} \sin 2X + \frac{1}{20} \cos 2X$$

ve genel çözümü

$$y = c_1 e^{-X} + c_2 e^{2X} - \frac{3}{20} \sin 2X + \frac{1}{20} \cos 2X$$

bulunur.

③ $y'' - 4y' + 3y = 9x^2 + 4$ denklemini çözümler.

Çözüm: $\lambda^2 - 4\lambda + 3 = 0 \Rightarrow \lambda_1 = 1, \lambda_2 = 3$

$\Rightarrow y_h = c_1 e^X + c_2 e^{3X}$ homojen çözümü bulunur.

$y_p = AX^2 + BX + C$ kabul edilirse

$y_p' = 2AX + B$ ve $y_p'' = 2A$ olacağından

$$2A - 4(2AX + B) + 3(AX^2 + BX + C) = 9X^2 + 4$$

$$\Rightarrow 3AX^2 + (-8A + 3B)X + 2A - 4B + 3C = 9X^2 + 4$$

$$\Rightarrow 3A = 9, \quad -8A + 3B = 0, \quad 2A - 4B + 3C = 4$$

$$\Rightarrow A = 3, \quad B = 8, \quad C = 10$$

$$\Rightarrow y_p = 3X^2 + 8X + 10$$

$$\Rightarrow y = y_h + y_p = c_1 e^X + c_2 e^{3X} + 3X^2 + 8X + 10$$

genel çözümü bulunur.

④ $y'' - 4y = e^{2x} \sin 2x$ denklemini çözümler.

Çözüm: Belirsiz katsayılar metoduyla çözelim:

$$\lambda^2 - 4 = 0 \Rightarrow \lambda_1 = 2, \lambda_2 = -2 \text{ olup homojen çözüm}$$

$$y_h = c_1 e^{2x} + c_2 e^{-2x} \text{ dir.}$$

$$y_p = e^{2x} (A \sin 2x + B \cos 2x) \text{ kabul edilirse}$$

$$y_p' = 2e^{2x} (A \sin 2x + B \cos 2x) + e^{2x} (2A \cos 2x - 2B \sin 2x)$$

$$y_p'' = 4e^{2x} (A \sin 2x + B \cos 2x) + 2e^{2x} (2A \cos 2x - 2B \sin 2x) + 2e^{2x} (2A \cos 2x - 2B \sin 2x) + e^{2x} (-4A \sin 2x - 4B \cos 2x)$$

$$\Rightarrow y_p' = (2Ae^{2x} - 2Be^{2x}) \sin 2x + (2Be^{2x} + 2Ae^{2x}) \cos 2x$$

$$\Rightarrow y_p'' = (-8Be^{2x}) \sin 2x + 8Ae^{2x} \cos 2x$$

$$\Rightarrow y'' - 4y = e^{2x} \sin 2x \text{ denkleminde yerlirse}$$

$$(-8Be^{2x} \sin 2x + 8Ae^{2x} \cos 2x) - 4e^{2x} (A \sin 2x + B \cos 2x) = e^{2x} \sin 2x + 0 \cdot e^{2x} \cos 2x$$

$$\Rightarrow \underbrace{(-12B - 4A)}_{=1} e^{2x} \sin 2x + \underbrace{(12A - 4B)}_{=0} e^{2x} \cos 2x = e^{2x} \sin 2x + 0$$

$$\left. \begin{array}{l} -8B - 4A = 1 \\ 8A - 4B = 0 \end{array} \right\} A = -\frac{1}{20}, B = -\frac{1}{10}$$

$$\Rightarrow y_p = e^{2x} \left(-\frac{1}{20} \sin 2x - \frac{1}{10} \cos 2x \right)$$

özel çözüm ve

$$y = y_h + y_p = c_1 e^{2x} + c_2 e^{-2x} + e^{2x} \left(-\frac{1}{20} \sin 2x - \frac{1}{10} \cos 2x \right)$$

genel çözümü bulunur.

⑤ $y'' + 9y = 2x \sin 3x$ denklemini çözümlü.

Çözüm: Belirsiz katsayılar metodunu kullanalım:

$$\lambda^2 + 9 = 0 \Rightarrow \lambda_{1,2} = \pm 3i$$

$\Rightarrow y_h = c_1 \cos 3x + c_2 \sin 3x$ homojen çözümü bulunur.

Eğer özel çözüm olarak

$$y_p = (Ax+B)\cos 3x + (Cx+D)\sin 3x$$

kabul edilirse y_h ile ortak terimler bulunduğu için dolayı

$$y_p = x[(Ax+B)\cos 3x + (Cx+D)\sin 3x]$$

ifadesi özel çözüm olarak alınmalıdır.

Buradan türev alınarak y_p' ve daha sonra

y_p'' türevi hesaplanıp $y'' + 9y = 2x \sin 3x$ denkleminde yerine yazılırsa ve düzenlenirse

$(12Cx + 2A + 6D)\cos 3x + (-12Ax + 2C - 6B)\sin 3x = 2x \sin 3x$ eşitliği bulunur. Buradan

$$12C = 0, \quad 2A + 6D = 0, \quad -12A = 2, \quad 2C - 6B = 0$$

bulunur ki bu eşitliklerden belirsiz katsayılar

$$A = -\frac{1}{6}, \quad B = 0, \quad C = 0, \quad D = -\frac{1}{18}$$

olarak hesaplanır. Böylece özel çözüm

$$y_p = x\left[-\frac{1}{6}x \cos 3x - \frac{1}{18} \sin 3x\right]$$

ve genel çözüm

$$y = y_h + y_p = c_1 \cos 3x + c_2 \sin 3x - x\left(\frac{1}{6}x \cos 3x + \frac{1}{18} \sin 3x\right)$$

bulunur.

⑥ $y'' + y = \frac{1}{\cos x}$ denklemini çözüyoruz.

Çözüm : Parametrelerin değiştirilmesi metodunu kullanalım.

$$\lambda^2 + 1 = 0 \Rightarrow \lambda^2 = -1 \Rightarrow \lambda^2 = i^2 \Rightarrow \lambda = \pm i = 0 \pm i$$

old. homojen çözüm

$$y_h = c_1 e^{0x} \cos x + c_2 e^{0x} \sin x$$

$$\Rightarrow y_h = c_1 \cos x + c_2 \sin x \quad \text{bulunur.} \quad \text{Özel çözüm için}$$

$$y_p = v_1 \cos x + v_2 \sin x \quad \text{kabul edelim. Böylece}$$

$$\left. \begin{aligned} v_1' (\cos x) + v_2' (\sin x) &= 0 \\ v_1' (-\sin x) + v_2' (\cos x) &= \frac{1}{\cos x} \end{aligned} \right\}$$

denklemler sistemi elde edilir. Bu denklemler sistemi Cramer metodu ile çözülmeye

$$\Delta = \begin{vmatrix} \cos x & \sin x \\ -\sin x & \cos x \end{vmatrix} = \cos^2 x + \sin^2 x = 1$$

$$\Delta_1 = \begin{vmatrix} 0 & \sin x \\ \frac{1}{\cos x} & \cos x \end{vmatrix} = -\frac{\sin x}{\cos x} = -\tan x$$

$$\Delta_2 = \begin{vmatrix} \cos x & 0 \\ -\sin x & \frac{1}{\cos x} \end{vmatrix} = 1$$

$$\Rightarrow v_1' = \frac{\Delta_1}{\Delta} = -\tan x, \quad v_2' = \frac{\Delta_2}{\Delta} = 1$$

$$\Rightarrow v_1 = \int v_1' dx = \int -\tan x dx = -\int \frac{\sin x}{\cos x} dx = \ln |\cos x|$$

$$\Rightarrow v_2 = \int v_2' dx = \int 1 dx = x$$

$$\Rightarrow y_p = \ln |\cos x| \cdot \cos x + x \sin x$$

$$\Rightarrow y = y_h + y_p = c_1 \cos x + c_2 \sin x + \ln |\cos x| \cdot \cos x + x \sin x$$

genel çözümü bulunur.

④ $y'' - 3y' + 2y = \frac{1}{1+e^{-x}}$ denklemini çözümlü. (33)

Çözüm: Parametrelerin değiştirilmesi metoduyla çözelim:

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

$y_h = c_1 e^{2x} + c_2 e^x$ homojen çözümü bulunur.

$y_p = v_1 e^{2x} + v_2 e^x$ özel çözüm olarak kabul edilirse

$$\left. \begin{aligned} v_1' e^{2x} + v_2' e^x &= 0 \\ v_1' 2e^{2x} + v_2' e^x &= \frac{1}{1+e^{-x}} \end{aligned} \right\}$$

$$\Delta = \begin{vmatrix} e^{2x} & e^x \\ 2e^{2x} & e^x \end{vmatrix} = -e^{3x}$$

$$\Delta_1 = \begin{vmatrix} 0 & e^x \\ \frac{1}{1+e^{-x}} & e^x \end{vmatrix} = -\frac{e^x}{1+e^{-x}}$$

$$\Delta_2 = \begin{vmatrix} e^{2x} & 0 \\ 2e^{2x} & \frac{1}{1+e^{-x}} \end{vmatrix} = \frac{e^{2x}}{1+e^{-x}}$$

$$\Rightarrow v_1' = \frac{\Delta_1}{\Delta} = -\frac{e^{-2x}}{1+e^{-x}}$$

$$v_2' = \frac{\Delta_2}{\Delta} = -\frac{e^{-x}}{1+e^{-x}}$$

$$\Rightarrow v_1 = \int v_1' dx = -\int \frac{e^{-2x}}{1+e^{-x}} dx = -\left[\int \left(e^{-x} - \frac{e^{-x}}{1+e^{-x}} \right) dx \right]$$

$$= -e^{-x} + \ln(1+e^{-x})$$

$$v_2 = \int v_2' dx = -\int \frac{e^{-x}}{1+e^{-x}} dx = -(-\ln(1+e^{-x})) = \ln(1+e^{-x})$$

$$\Rightarrow y_p = [-e^{-x} + \ln(1+e^{-x})] \cdot e^{2x} + \ln(1+e^{-x}) \cdot e^x$$

$$\Rightarrow y = y_h + y_p$$

$$\Rightarrow y = c_1 e^{2x} + c_2 e^x + [-e^{-x} + \ln(1+e^{-x})] \cdot e^{2x} + \ln(1+e^{-x}) \cdot e^x$$

genel çözümü bulunur.

⑧ $y'' + 4y' + 4y = \frac{e^{-2x}}{x^2}$ denklemini gözünüz.

(34)

Çözüm: Parametrelerin değiştirilmesi metoduyla gözünüz:

$$\lambda^2 + 4\lambda + 4 = 0 \Rightarrow (\lambda + 2)^2 = 0 \Rightarrow \lambda_1 = -2, \lambda_2 = -2.$$

$$y_h = c_1 e^{-2x} + c_2 x e^{-2x} \text{ homojen çözümü bulunur.}$$

$$y_p = v_1 e^{-2x} + v_2 x e^{-2x} \text{ kabul edilirse}$$

$$v_1' e^{-2x} + v_2' x e^{-2x} = 0$$

$$v_1' (-2e^{-2x}) + v_2' (e^{-2x} - 2xe^{-2x}) = \frac{e^{-2x}}{x^2} \quad \left. \vphantom{\frac{e^{-2x}}{x^2}} \right\}$$

denklemleri Cramer metoduyla gözünüz:

$$\Delta = \begin{vmatrix} e^{-2x} & x e^{-2x} \\ -2e^{-2x} & e^{-2x} - 2x e^{-2x} \end{vmatrix} = e^{-4x}$$

$$\Delta_1 = \begin{vmatrix} 0 & x e^{-2x} \\ \frac{e^{-2x}}{x^2} & e^{-2x} - 2x e^{-2x} \end{vmatrix} = -\frac{e^{-4x}}{x}$$

$$\Delta_2 = \begin{vmatrix} e^{-2x} & 0 \\ -2e^{-2x} & \frac{e^{-2x}}{x^2} \end{vmatrix} = \frac{e^{-4x}}{x^2}$$

$$\Rightarrow v_1' = \frac{\Delta_1}{\Delta} = -\frac{1}{x}, \quad v_2' = \frac{\Delta_2}{\Delta} = \frac{1}{x^2}$$

$$\Rightarrow v_1 = \int v_1' dx = \int -\frac{1}{x} dx = -\ln x$$

$$\Rightarrow v_2 = \int v_2' dx = \int \frac{1}{x^2} dx = -\frac{1}{x}$$

$$\Rightarrow y_p = (-\ln x) \cdot e^{-2x} - \frac{1}{x} \cdot x e^{-2x}$$

$$\Rightarrow y = y_h + y_p = c_1 e^{-2x} + c_2 x e^{-2x} - e^{-2x} \ln x - e^{-2x}$$

genel çözümü bulunur.

9) $x^3 y''' + x y' - y = 0$ denklemini çözünüz.

Çözüm: Bu denklem Cauchy-Euler denklemdir. $x = e^t$ olmak üzere

$$x^3 y''' = \frac{d^3 y}{dt^3} - 3 \frac{d^2 y}{dt^2} + 2 \frac{dy}{dt} \quad \text{ve}$$

$$x y' = \frac{dy}{dt}$$

türevleri denkleme yerine yazılırsa

$$\frac{d^3 y}{dt^3} - 3 \frac{d^2 y}{dt^2} + 2 \frac{dy}{dt} + \frac{dy}{dt} - y = 0$$

$$\Rightarrow y''' - 3y'' + 3y' - y = 0$$

$$\Rightarrow \lambda^3 - 3\lambda^2 + 3\lambda - 1 = 0$$

$$\Rightarrow (\lambda - 1)^3 = 0 \Rightarrow \lambda_1 = \lambda_2 = \lambda_3 = 1 \quad \text{bulunur.}$$

0 halde homojen çözüm

$$y = c_1 e^t + c_2 t e^t + c_3 t^2 e^t$$

$$y = c_1 x + c_2 (\ln x) \cdot x + c_3 (\ln x)^2 \cdot x$$

$$\Rightarrow y = x (c_1 + c_2 \ln x + c_3 (\ln x)^2)$$

şeklinde bulunur.

10) $x^2 y'' + 3x y' + 5y = 0$, $y(1) = 1$, $y'(1) = -3$

başlangıç değer problemini çözünüz.

Çözüm: Cauchy-Euler denklemdir. $x = e^t$ dön. yapalım:

$$x^2 y'' = \frac{d^2 y}{dt^2} - \frac{dy}{dt} \quad \text{ve} \quad x y' = \frac{dy}{dt}$$

$$\{x = e^t \Rightarrow t = \ln x\}$$

türevleri denkleme yerlerine yazılırsa

$$\frac{d^2 y}{dt^2} - \frac{dy}{dt} + 3 \frac{dy}{dt} + 5y = 0$$

(36)

$$\frac{d^2 y}{dt^2} + 2 \frac{dy}{dt} + 5y = 0$$

$$\Rightarrow \lambda^2 + 2\lambda + 5 = 0 \Rightarrow \lambda_{1,2} = \frac{-2 \pm \sqrt{-16}}{2} = -1 \pm 2i$$

$$\Rightarrow y = c_1 e^{-t} \cos 2t + c_2 e^{-t} \sin 2t$$

$$\Rightarrow y = c_1 \frac{1}{x} \cos(2 \ln x) + c_2 \frac{1}{x} \sin(2 \ln x)$$

homöjen çözümü bulunur.

$y(1) = 1$ başlangıç şartına göre $x=1$ ve $y=1$ alınır

$$1 = c_1 \cdot \frac{1}{1} \cos(2 \ln 1) + c_2 \frac{1}{1} \sin(2 \ln 1)$$

$$\Rightarrow 1 = c_1 + c_2 \cdot 0 \Rightarrow \boxed{c_1 = 1}$$
 bulunur.

$y'(1) = -3$ başlangıç şartı için y' türevini almalıyız.

$$y' = c_1 \cdot \left[-\frac{1}{x^2} \cdot \cos(2 \ln x) - \frac{2}{x^2} \cdot \sin(2 \ln x) \right] + c_2 \cdot \left[-\frac{1}{x^2} \sin(2 \ln x) + \frac{2}{x^2} \cos(2 \ln x) \right]$$

$\Rightarrow x=1$ ve $y'=-3$ yazılır

$$-3 = c_1 \cdot [-\cos(2 \ln 1) - 2 \cdot \sin(2 \ln 1)]$$

$$+ c_2 [-\sin(2 \ln 1) + 2 \cos(2 \ln 1)]$$

$$\Rightarrow -3 = -c_1 + 2c_2 \Rightarrow \boxed{c_2 = -1}$$

$c_1 = 1$ ve $c_2 = -1$ değerleri genel çözümde yerlerine yazılırsa

$$y = \frac{1}{x} [\cos(2 \ln x) - \sin(2 \ln x)] \quad , \quad x > 0$$

bulunur.