denklemine tom diferensiyel denklem denir.

OR2 (xy xy xy) dx + (1+x2xy) dy =0 denklemi br tom dif.

denklemdir:

Teorem1 Pre Q, dikdörtgersel bir 2 bölgerinde C¹ sinibindan fonksiyonlar olsun. Bu durunda,

P(xy) dx +Q(x,y) dy =0 - (3)

denhleminin 2 da tom olması izin gerehve yeter hosul, $Y(x,y) \in \Omega$ rzin $\frac{\partial P}{\partial y} = \frac{\partial Q}{\partial x}$ — (4) olması dır.

ispot: Balinz Adi diferansiyel Denhlenler, M. Cagiliyan.

F fonksigoninun elde edilmesi izin (2) denlemlemden brigle barlanabilir. Her ihi denhlemden gararlanarah bulunur.

<u>Ö23</u> (3xy+2xy)dx+(x²+x²+2y)dy=0 derhlemmin gerel e5zůmů ni bulalım:

$$P(x,y) = 3x^2y + 2xy$$

$$Q(x,y) = x^2 + x^2 + 2y$$

$$\Rightarrow \frac{\partial P}{\partial y} = 3x^2 + 2x = \frac{\partial Q}{\partial x}$$
oldugunden

tom dif. derklendir. O halde buradar

$$\frac{\partial F}{\partial x} = 3x^2y + 2xy$$
, $\frac{\partial F}{\partial y} = x^2 + x^2 + 2y$ denhemkertni
sagloyan bir $F(x,y)$ forhsiyonu vardır. İlk denk-
leni ele alırsah; $\frac{\partial F}{\partial x} = 3x^2y + 2xy \Rightarrow \int \frac{\partial F}{\partial x} dx = \sqrt{3x^2y + 2xy} dx$

F(x,y)=x3y+x3y+q(y) bulener. Bulenan Filinei demlemde yezhersa; $\frac{\partial k}{\partial y} = x^2 + x^2 + 2y \Rightarrow x^3 + x^2 + g(y) = x^3 + x^2 + 2y \Rightarrow$ g(y) = 2y => g(y) = g +c char hi buradan da $F(x,y) = x^3y + x^3y + y^3 + c bulumr.$ On4 y dy-(32+x) dx=0 denhlerinin tan dit denhlen oldugun gosterp iszelini $Q(x,y) = \frac{y}{x}$ $P(x,y) = -\frac{y^2}{2x^2} - x$ $\Rightarrow \frac{\partial P}{\partial y} = -\frac{2y}{2x^2} = -\frac{y}{x^2} = \frac{\partial Q}{\partial x} \quad \text{old}$ ten diff div. $\frac{\partial F}{\partial x} = -\frac{y^2}{2x^2} - x$, $\frac{\partial F}{\partial y} = \frac{y}{x}$ entlikleri yazılır. 2 yi hullanarah baslayalım: <u>8+</u> = + ⇒ ∫ 等 dy = ∫ + g(x) ⇒. $F(x_1) = \frac{y^2}{2x} + g(x) \Rightarrow \frac{\partial F}{\partial x} = -\frac{y^2}{2x^2} - x \cdot \text{old}$ $-\frac{y^2}{2x^2} + g'(x) = -\frac{y^3}{2x^2} - x \Rightarrow g'(x) = -x \Rightarrow g(x) = -\frac{x^2}{2} + c$ Someta essin, F(xy) = y - x +c olur. OR5 (CosxCosy+2x)dx-(sinxsiny+2y)dy=0 genel (52im? P(x,y) = Cosx Cosy+2x => Py = - Cosx Siny } => Py= = x your

Q(x,y) =-Sinx Siny-2y => Qx =- Cosx Siny] tom dif

Lerblen.

OF = Cosx Cosy+2x, OF = - SmxSmy-2y dr. illunder JOF dy= Sox Cosydx + J2x dx + g(y) = Snx Cosy+x+g(y) dir. Flxy = sinx Cosy+x+gly) char. 2 sinder de 8F = - Sinx Siny - 2y => - Sinx Siny + g'(y) = - Sinx Siny - 2y => g'(y)=-2y > g(y)=-y2+c olor hi F(x,y); Flx,y) = SmxCosy+x2-y2+c bulunw.

Problemler

1) (6x2+4xy+y2) dx+(2x2+2xy-3y2) dy=0 genel 522mmi?

2) $2x(ye^{x}-1)dx + e^{x}dy = 0$ i.in "

3) $(\frac{x}{4})dy + (1+lny)dx = 0$ 4 4 3) (x) dy+(1+lny)dx=0

4) $(2x+y+1) dx + (x+3y+2) dy = 0, y(0) = 0 \Rightarrow y(x) = ?$

5) (yer-f)dx + (xer+x)dy=0 > genel cozini?

6) (tany-2) dx + (x see 3+ 1) dy=0, y(0)=1 => y(x)=?

Tan Diferansiyel Hale Betirilebilen Denklenler

Eger P(x,y) dx + Q(x,y) dy = 0 -- (1) denklemi tom det, degilse bæzen uggun bir 2k,y) fonksiyon ile corpilarak tan dif, hale getirilebilit. Bu durum da A (x,y)P(x,y) dx + A(x,y)Q(x,y)=0 derhlent tom dit. oler hi bu A forksyonina (20)

derklenn Integrasyon carpan dent.

526 $\lambda = xy^2$ fonksiyonunun (2y-6x) $dx + (3x - 4x^2) dy = 0$, denkleninin bir integral carponi olduğunu gösterelim: Bu λ Ne carpilusa denklen,

 $xy^2(2y-6x)dx+xy^2(3x-\frac{4x^2}{y})dy=(2xy^2-6xy^2)dx+(3xy^2-4xy)dy$ olup $\frac{\partial P}{\partial y}=\frac{\partial}{\partial y}(2xy^2-6xy^2)=6xy^2-12x^2y$ $\frac{\partial Q}{\partial x}=\frac{\partial}{\partial x}(3x^2y^2-4x^2y)=6xy^2-12x^2y$ denklen ten $\frac{\partial Q}{\partial x}=\frac{\partial}{\partial x}(3x^2y^2-4x^2y)=6xy^2-12x^2y$ deferansiyeldir.

Întegrasyon Carpannin Bulunması

Du dirum da APIX,y) dx + AQIX,y) dy = O denklemi tam dif. bir denklemdir, yani

 $\frac{\partial(\lambda P(x,y))}{\partial y} = \frac{\partial(\lambda Q(x,y))}{\partial x}$ ya da daha acih olarah

$$\lambda \left(\frac{\partial P}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial x} \right) = Q \frac{\partial A}{\partial x} - P \frac{\partial A}{\partial y} - - (5)$$

elde edilir. Bu A bilinmeyenine gjöre bir hismi dit denklen dir re genellihle denkleni cöznehten daha zor slabilir. Jalniz bozi hallerde (5) denkleni bir adi dit, denklene indirgenebilir re A kolayca bulunabilir.

a) 2, sadece sin bor fonksigona se:

Bu halde
$$\frac{\partial \lambda}{\partial x} = \frac{d\lambda}{dx}$$
 re $\frac{\partial \lambda}{\partial y} = 0$ olup (5) derkleni
 $\frac{d\lambda}{dx} = \frac{\partial P}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial x}$ λ sehlinde yazılabillir hi buradan
 $\frac{\partial P}{\partial y} = \frac{\partial Q}{\partial x}$ sadece x'in fonksiyonu olduğu yazılır.
Sonucta integral almahla;
 $\frac{\partial P}{\partial x} = \frac{\partial Q}{\partial x}$ $\frac{\partial P}{\partial x} = \frac{\partial Q}{\partial x} = \frac{\partial Q}{\partial x} = \frac{\partial Q}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial x} = \frac{\partial Q}{\partial x} = \frac{\partial Q}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial x} = \frac{\partial Q}{\partial x} = \frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial Q}{\partial x} = \frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial Q}{\partial x} = \frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial Q}{\partial x} = \frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial$

$$\frac{d\lambda}{\lambda} = \frac{3P}{3y} - \frac{3Q}{3x} dx \Rightarrow \ln \lambda = \int \frac{Py - Qx}{Q} dx \Rightarrow$$

$$\lambda = e^{\int \frac{Py - Qx}{Q}} dx \qquad \text{formsiyonuna ula silur.}$$

327 (x-x²-y²) dx + y dy = 0 denleminin bir integrasyon carpanin bulalım:

Py-Qx = -2y-0 = -2y
$$\Rightarrow$$
 $\frac{f_y-Qx}{Q} = \frac{-2y}{y} = -2 = f(x) dx$.
Buradan da $\lambda = e = \frac{-2x}{e}$ avanan integrasyon carpani olacantur.

b) A, sadece j'min bonksiyon ise:

Bu halde de
$$\frac{\partial A}{\partial x} = 0$$
, $\frac{\partial A}{\partial y} = \frac{dA}{dy}$ olup (5) derkleni, $\frac{dA}{dy} = \frac{Py - Qx}{-P} A$ haline gelir, $\frac{Py - Qx}{-P}$ fonksiyom da yalnızıa yye bağlı bir fonksiyon olduğundar integral alarah;

$$\frac{dA}{A} = \frac{f_y - Q_x}{-p} dy \Rightarrow hA = f \frac{f_y - Q_x}{-p} dy \Rightarrow$$

$$A(y) = e^{-p} dy \Rightarrow bullow.$$