

# انجینئری حساب (جلد اول)

خالد خان یوسفزئی

جامعہ کامیٹ، اسلام آباد

khalidyoufazai@comsats.edu.pk



# عنوان

vii

میری پہلی کتاب کا دیباچہ

1	درجہ اول سادہ تفرقی مساوات	1
2	1.1 نمونہ کثی	
14	1.2 $y' = f(x, y)$ کا جیومیٹریائی مطلب۔ میدان کی سمت اور ترکیب پولر۔	
23	1.3 قابل علیحدگی سادہ تفرقی مساوات	
41	1.4 قطعی سادہ تفرقی مساوات اور جزو مکمل	
53	1.5 خطی سادہ تفرقی مساوات۔ مساوات برنولی	
71	1.6 عمودی خطوط کی نسلیں	
75	1.7 ابتدائی قیمت تفرقی مساوات: حل کی وجودیت اور یکنائیت	
81	2 درجہ دوم سادہ تفرقی مساوات	2
81	2.1 متجانس خطی دو درجی تفرقی مساوات	
98	2.2 مستقل عددی سروالے متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات	
113	2.3 تفرقی عامل	
118	2.4 اسپرنگ سے جڑی کمیت کی آزادانہ ارتعاش	
134	2.5 پولر کوئی مساوات	
143	2.6 حل کی وجودیت اور یکنائیت؛ ورونسکی	
152	2.7 غیر متجانس سادہ تفرقی مساوات	
164	2.8 جبری ارتعاش۔ گمک	
170	2.8.1 برقرار حال حل کا جیٹ۔ عملی گمک	
174	2.9 برقی ادوار کی نمونہ کثی	
185	2.10 مقدار معلوم بدلنے کے طریقے سے غیر متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات کا حل	
193	3 بلند درجی خطی سادہ تفرقی مساوات	3
193	3.1 متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات	
205	3.2 مستقل عددی سروالے متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات	

3.3	غیر متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات	214
3.4	مقدار معلوم بدلنے کے طریقے سے غیر متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات کا حل	217
4	نظام تفرقی مساوات	225
4.1	قالب اور سمتیہ کے بنیادی حقائق	226
4.2	سادہ تفرقی مساوات کے نظام بطور انجینئری مسائل کے نمونے	235
4.3	نظریہ نظام سادہ تفرقی مساوات اور ورنسکی	250
4.3.1	خطی نظام	251
4.4	مستقل عددی سروالے نظام۔ سطح مرحلہ کی ترکیب	254
4.5	نقطہ فاصل کے جانچ پڑتال کا مسلمہ معیار۔ استحکام	272
4.6	کیفی ترکیب برائے غیر خطی نظام	281
4.6.1	سطح حرکت پر ایک درجی مساوات میں تبادلہ	290
4.7	سادہ تفرقی مساوات کے غیر متجانس خطی نظام	298
4.7.1	نامعلوم عددی سر کی ترکیب	299
5	طافقی تسلسل سے سادہ تفرقی مساوات کا حل۔ اعلیٰ تفاعل	309
5.1	ترکیب طافقی تسلسل	310
5.2	لیمنڈر مساوات۔ لیمنڈر کثیر رکنی	325
5.3	مبسوط طافقی تسلسل۔ ترکیب فرونیوس	343
5.3.1	عملی استعمال	348
5.4	مساوات۔ بیسل اور بیسل تفاعل	362
5.5	بیسل تفاعل کی دوسری قسم۔ عمومی حل	377
5.6	قائمہ الزاویہ تفاعل کا سلسلہ	383
5.7	مسئلہ سیورم لیوویل	390
5.8	قائمیت لیمنڈر کثیر رکنی اور بیسل تفاعل	397
6	لاپلاس تبادلہ	407
6.1	لاپلاس بدل۔ الٹ لاپلاس بدل۔ خطیت	408
6.2	تفرقات اور کمالات کے لاپلاس بدل۔ سادہ تفرقی مساوات	417
6.3	$s$ محور پر منتقلی، $t$ محور پر منتقلی، اکائی سیزھی تفاعل	430
6.4	ڈیراک ڈیلٹائی تفاعل۔ اکائی ضرب تفاعل۔ جزوی کسری پھیلاؤ	451
6.5	الچھاو	469
6.6	لاپلاس بدل کی عمل اور تفرق۔ متغیر عددی سروالے سادہ تفرقی مساوات	478
6.7	تفرقی مساوات کے نظام	487
6.8	لاپلاس بدل کے عمومی کلیے	495
7	خطی الجبرا: سمتیات	499

499	غیر سمتیات اور سمتیات	7.1
501	سمتیہ کے اجزاء	7.2
507	سمتیات کا مجموعہ، غیر سمتی کے ساتھ ضرب	7.3
516	سمتی فضا۔ خطی تابعیت اور غیر تابعیت	7.4
522	اندرونی ضرب (ضرب نقطہ)	7.5
535	اندرونی ضرب فضا	7.6
537	سمتی ضرب	7.7
539	اجزاء کی صورت میں سمتی ضرب	7.8
550	غیر سمتی سہ ضرب اور دیگر متعدد ضرب	7.9
559	خطی الجبرا: قالب، سمتیہ، مقطع۔ خطی نظام	8
560	قالب اور سمتیات۔ مجموعہ اور غیر سمتی ضرب	8.1
570	قالبی ضرب	8.2
577	8.2.1 تبدیلی محل	
590	خطی مساوات کے نظام۔ گاوسی اسقاط	8.3
603	8.3.1 صف زینہ دار صورت	
611	خطی غیر تابعیت۔ درجہ قالب۔ سمتی فضا	8.4
625	خطی نظام کے حل: وجودیت، یکنائی	8.5
630	دو درجہ اور تین درجہ مقطع قالب	8.6
633	مقطع۔ قاعدہ کریمیر	8.7
650	معکوس قالب۔ گاوس جارڈن اسقاط	8.8
665	سمتی فضا، اندرونی ضرب، خطی تبادلہ	8.9
683	خطی الجبرا: امتیازی قدر مسائل قالب	9
684	9.1 امتیازی قدر مسائل قالب۔ امتیازی اقدار اور امتیازی سمتیات کا حصول	
695	9.2 امتیازی مسائل کے چند استعمال	
703	9.3 تشاکلی، مخرف تشاکلی اور قائمہ الزاویہ قالب	
710	9.4 امتیازی اساس، وتری بنانا، دو درجہ صورت	
724	9.5 مخلوط قالب اور مخلوط صورتیں	
735	10 سمتی تفرقی علم الاحصاء۔ سمتی تفاعل	
735	10.1 غیر سمتی میدان اور سمتی میدان	
738	10.2 سمتی علم الاحصاء	
744	10.3 منحنی	
751	10.4 لمبائی قوس	
757	10.5 مماس، انحناء اور مرؤ	
762	10.6 سمتی رفتار اور اسراع	
769	10.7 زنجیری ترکیب اور متعدد متغیرات کے تفاعل کا اوسط قیمت مسئلہ	
776	10.8 سمتی تفرق، غیر سمتی میدان کی ڈھلوان	
788	10.9 تبادلہ محدودی نظام اور تبادلہ ارکان سمتیات	

794 . . . . . 10.10 سستی میدان کی پھیلاؤ .

802 . . . . . 10.11 سستی تفاعل کی گردش

807 اضافی ثبوت ا

811 منفرد معلومات ب

811 . . . . . 1. ب اعلیٰ تفاعل کے مساوات

821 فرہنگ

## میری پہلی کتاب کا دیباچہ

گزشتہ چند برسوں سے حکومتِ پاکستان اعلیٰ تعلیم کی طرف توجہ دے رہی ہے جس سے ملک کی تاریخ میں پہلی مرتبہ اعلیٰ تعلیمی اداروں میں تحقیق کا رجحان پیدا ہوا ہے۔ امید کی جاتی ہے کہ یہ سلسلہ جاری رہے گا۔

پاکستان میں اعلیٰ تعلیم کا نظام انگریزی زبان میں رائج ہے۔ دنیا میں تحقیقی کام کا بیشتر حصہ انگریزی زبان میں ہی چھپتا ہے۔ انگریزی زبان میں ہر موضوع پر لاتعداد کتابیں پائی جاتی ہیں جن سے طلبہ و طالبات استفادہ کر سکتے ہیں۔

ہمارے ملک میں طلبہ و طالبات کی ایک بہت بڑی تعداد بنیادی تعلیم اردو زبان میں حاصل کرتی ہے۔ ان کے لئے انگریزی زبان میں موجود مواد سے استفادہ حاصل کرنا تو ایک طرف، انگریزی زبان از خود ایک رکاوٹ کے طور پر ان کے سامنے آتی ہے۔ یہ طلبہ و طالبات ذہین ہونے کے باوجود آگے بڑھنے اور قوم و ملک کی بھرپور خدمت کرنے کے قابل نہیں رہتے۔ ایسے طلبہ و طالبات کو اردو زبان میں نصاب کی اچھی کتابیں درکار ہیں۔ ہم نے قومی سطح پر ایسا کرنے کی کوئی خاطر خواہ کوشش نہیں کی۔

میں برسوں تک اس صورت حال کی وجہ سے پریشانی کا شکار رہا۔ کچھ کرنے کی نیت رکھنے کے باوجود کچھ نہ کر سکتا تھا۔ میرے لئے اردو میں ایک صفحہ بھی لکھنا ناممکن تھا۔ آخر کار ایک دن میں نے اپنی اس کمزوری کو کتاب نہ لکھنے کا جواز بنانے سے انکار کر دیا اور یوں یہ کتاب وجود میں آئی۔

یہ کتاب اردو زبان میں تعلیم حاصل کرنے والے طلبہ و طالبات کے لئے نہایت آسان اردو میں لکھی گئی ہے۔ کوشش کی گئی ہے کہ اسکول کی سطح پر نصاب میں استعمال تکنیکی الفاظ ہی استعمال کئے جائیں۔ جہاں ایسے الفاظ موجود نہ تھے وہاں روزمرہ میں استعمال ہونے والے الفاظ چنے گئے۔ تکنیکی الفاظ کے چناؤ کے وقت اس بات کا دھیان رکھا گیا ہے کہ ان کا استعمال دیگر مضامین میں بھی ممکن ہو۔

کتاب میں بین الاقوامی نظام اکائی استعمال کی گئی ہے۔ اہم متغیرات کی علامتیں وہی رکھی گئی ہیں جو موجودہ نظام تعلیم کی نصابی کتابوں میں رائج ہیں۔ یوں اردو میں لکھی اس کتاب اور انگریزی میں اسی مضمون پر لکھی گئی کتاب پڑھنے والے طلبہ و طالبات کو ساتھ کام کرنے میں دشواری نہیں ہوگی۔

امید کی جاتی ہے کہ یہ کتاب ایک دن خالصتاً اردو زبان میں انجینئرنگ کی نصابی کتاب کے طور پر استعمال کی جائے گی۔ اردو زبان میں الیکٹریکل انجینئرنگ کی مکمل نصاب کی طرف یہ پہلا قدم ہے۔

اس کتاب کے پڑھنے والوں سے گزارش کی جاتی ہے کہ اسے زیادہ سے زیادہ طلبہ و طالبات تک پہنچانے میں مدد دیں اور انہیں جہاں اس کتاب میں غلطی نظر آئے وہ اس کی نشاندہی میری ای۔ میل پر کریں۔ میں ان کا نہایت شکر گزار ہوں گا۔

اس کتاب میں موجود تمام غلطیاں مجھ سے ہی ہوئی ہیں البتہ اسے درست بنانے میں بہت لوگوں کا ہاتھ ہے۔ میں ان سب کا شکریہ ادا کرتا ہوں۔ یہ سلسلہ ابھی جاری ہے اور مکمل ہونے پر ان حضرات کے تاثرات یہاں شامل کئے جائیں گے۔

میں یہاں کامیٹ یونیورسٹی اور ہائر ایجوکیشن کمیشن کا شکریہ ادا کرنا چاہتا ہوں جن کی وجہ سے ایسی سرگرمیاں ممکن ہوئیں۔

خالد خان یوسفزئی

28 اکتوبر 2011



## باب 1

# درجہ اول سادہ تفرقی مساوات

عموماً طبعی تعلقات کو تفرقی مساوات کی صورت میں لکھا جاسکتا ہے۔ اسی طرح عموماً انجینئرنگ مسائل تفرقی مساوات کی صورت میں پیش آتے ہیں۔ اسی لئے اس کتاب کی ابتدا تفرقی مساوات اور ان کے حل سے کی جاتی ہے۔

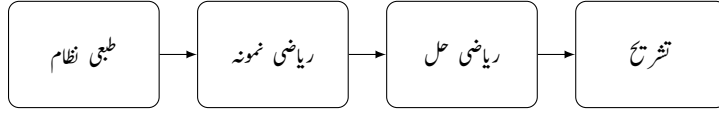
سادہ تفرقی مساوات<sup>1</sup> سے مراد ایسی تفرقی مساوات ہے جس میں ایک عدد آزاد متغیرہ پایا جاتا ہو۔ اس کے برعکس جزوی تفرقی مساوات<sup>2</sup> ایک سے زائد آزاد متغیرات پر منحصر ہوتی ہے۔ جزوی تفرقی مساوات کا حل نسبتاً مشکل ثابت ہوتا ہے۔

کسی بھی حقیقی صورت حال یا مشاہدے کی نقشہ کشی کرتے ہوئے اس کا ریاضی نمونہ<sup>3</sup> حاصل کیا جاسکتا ہے۔ سائنس کے مختلف میدان مثلاً انجینئرنگ، طبیعیات، علم کیمیا، حیاتیات، کمپیوٹر وغیرہ میں درپیش مسائل کی صحیح تفرقی مساوات کا حصول اور ان کے حل پر تفصیلاً غور کیا جائے گا۔

سادہ تفرقی مساوات کا حل بذریعہ کمپیوٹر کو علیحدہ باب میں پیش کیا جائے گا۔ یہ باب بقایا کتاب سے مکمل طور پر علیحدہ رکھا گیا ہے۔ یوں کتاب کے پہلے دو باب کے بعد اس باب کو پڑھا جاسکتا ہے۔

پہلے باب کا آغاز درجہ اول کے سادہ تفرقی مساوات کے حصول، مساوات کے حل اور حل کی تشریح سے کیا جاتا ہے۔ پہلے درجے کی سادہ تفرقی مساوات میں صرف ایک عدد نا معلوم تفاعل کا ایک درجی تفرق پایا جاتا ہے۔ ایسی

<sup>1</sup> ordinary differential equation  
<sup>2</sup> partial differential equation  
<sup>3</sup> mathematical model



شکل 1.1: نمونہ کشی، حل اور تشریح۔

مساوات میں ایک سے زیادہ درجے کا تفرق نہیں پایا جاتا۔ نامعلوم تفاعل کو  $y(t)$  یا  $y(x)$  سے ظاہر کیا جائے گا جہاں غیر تابع متغیر  $t$  وقت کو ظاہر کرتی ہے۔ باب کے اختتام میں تفرقی مساوات کے حل کی وجودیت<sup>4</sup> اور یکتائی<sup>5</sup> پر غور کیا جائے گا۔

تفرقی مساوات سمجھنے کی خاطر ضروری ہے کہ انہیں کاغذ اور قلم سے حل کیا جائے البتہ کمپیوٹر کی مدد سے آپ حاصل جواب کی درستگی دیکھنا چاہیں تو اس میں کوئی حرج نہیں ہے۔

## 1.1 نمونہ کشی

شکل 1.1 کو دیکھیے۔ انجینئرنگ مسئلے کا حل تلاش کرنے میں پہلا قدم مسئلے کو مساوات کی صورت میں بیان کرنا ہے۔ مسئلے کو مختلف متغیرات اور تفاعل کے تعلقات کی صورت میں لکھا جاتا ہے۔ اس مساوات کو ریاضی نمونہ<sup>6</sup> کہا جاتا ہے۔ ریاضی نمونے کا حصول، نمونے کا ریاضیاتی حل اور حل کی تشریح کے عمل کو نمونہ کشی<sup>7</sup> کہا جاتا ہے۔ نمونہ کشی کی صلاحیت تجربے سے حاصل ہوتی ہے۔ کسی بھی نمونہ کی حل میں کمپیوٹر مدد کر سکتا ہے البتہ نمونہ کشی میں کمپیوٹر عموماً کوئی مدد فراہم نہیں کر پاتا۔

عموماً طبعی مقدار مثلاً اسراع اور رفتار در حقیقت میں تفرق کو ظاہر کرتے ہیں لہذا بیشتر ریاضی نمونے مختلف متغیرات اور تفاعل کے تفرق پر مشتمل ہوتے ہیں جنہیں تفرقی مساوات<sup>8</sup> کہا جاتا ہے۔ تفرقی مساوات کے حل سے مراد ایسا تفاعل ہے جو اس تفرقی مساوات پر پورا اترتا ہو۔ تفرقی مساوات کا حل جانتے ہوئے مساوات میں موجود متغیرات اور تفاعل کے ترسیم کھینچے جاسکتا ہے اور ان پر غور کیا جاسکتا ہے۔ تفرقی مساوات پر غور سے پہلے چند بنیادی تصورات تشکیل دیتے ہیں جو اس باب میں استعمال کی جائیں گی۔

existence<sup>4</sup>  
 uniqueness<sup>5</sup>  
 mathematical model<sup>6</sup>  
 modeling<sup>7</sup>  
 differential equation<sup>8</sup>

سادہ تفرقی مساوات سے مراد ایسی مساوات ہے جس میں نامعلوم تفاعل کی ایک درجی یا بلند درجی تفرقی پائے جاتے ہوں۔ نامعلوم تفاعل کو  $y(t)$  یا  $y(x)$  سے ظاہر کیا جائے گا جہاں غیر تابع متغیر  $t$  وقت کو ظاہر کرتی ہے۔ اس مساوات میں نامعلوم تفاعل  $y$  اور غیر تابع متغیر  $x$  (یا  $t$ ) کے تفاعل بھی پائے جاسکتے ہیں۔ درج ذیل چند سادہ تفرقی مساوات ہیں

$$(1.1) \quad y' = \sin x$$

$$(1.2) \quad y' + \frac{6}{7}y = 4e^{-\frac{3}{2}x}$$

$$(1.3) \quad y''' + 2y' - 11y'^2 = 0$$

جہاں  $y' = \frac{dy}{dx}$  ،  $y'' = \frac{d^2y}{dx^2}$  ، وغیرہ ہیں۔

دو یا دو سے زیادہ متغیرات کے تابع تفاعل کے تفرقی پر مشتمل مساوات کو جزوی تفرقی مساوات کہتے ہیں۔ ان کا حل سادہ تفرقی مساوات سے زیادہ مشکل ثابت ہوتا ہے۔ جزوی تفرقی مساوات پر بعد میں غور کیا جائے گا۔ غیر تابع متغیرات  $x$  اور  $y$  پر منحصر تابع تفاعل  $u(x, y)$  کی جزوی تفرقی مساوات کی مثال درج ذیل ہے۔

$$(1.4) \quad \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 u}{\partial y^2} = u$$

$n$  درجی تفرقی مساوات سے مراد ایسی مساوات ہے جس میں نامعلوم تفاعل  $y$  کی بلند تر تفرقی  $n$  درجے کی ہو۔ یوں مساوات 1.1 اول درجے کی مساوات ہے، مساوات 1.2 دوسرے درجے جبکہ مساوات 1.3 تیسرے درجے کی مساوات ہے۔

اس باب میں پہلے درجے کی سادہ تفرقی مساوات پر غور کیا جائے گا۔ ایسی مساوات میں اکائی درجہ تفرقی  $y'$  کے علاوہ نامعلوم تفاعل  $y$  اور غیر تابع متغیر کا کوئی بھی تفاعل پایا جاسکتا ہے۔ ایک درجے کی سادہ تفرقی مساوات کو

$$(1.5) \quad F(y, y', x) = 0$$

یا

$$(1.6) \quad y' = f(x, y)$$

لکھا جاسکتا ہے۔ مساوات 1.5 خفی<sup>9</sup> صورت کہلاتی ہے جبکہ مساوات 1.6 صریح<sup>10</sup> صورت کہلاتی ہے۔ یوں خفی مساوات  $x^2y' - 2y^3 = 0$  کی صریح صورت  $y' = 2\frac{y^3}{x^2}$  ہے۔

implicit<sup>9</sup>  
explicit<sup>10</sup>

## حل کا تصور

## ایک تفاعل

$$(1.7) \quad y = h(x)$$

جو کھلے وقفہ  $^{11} a \leq x \leq b$  پر معین  $^{12}$  ہو اور پورے وقفے پر اس کا تفرق پایا جاتا ہو، اس صورت مساوات 1.5 کا حل ہو گا جب  $h(x)$  اور  $h'(x)$  کو مساوات 1.5 میں بالترتیب  $y(x)$  اور  $y'(x)$  کی جگہ پر کرنے سے مساوات کے دونوں اطراف برابر ہوں۔ تفاعل  $h(x)$  کا خط منحنی حل  $^{13}$  کہلائے گا۔

یہاں کھلے وقفے سے مراد ایسا وقفہ ہے جس کے آخری سر  $a$  اور  $b$  وقفے کا حصہ نہ ہوں۔ کھلا وقفہ لامتناہی ہو سکتا ہے مثلاً  $-\infty \leq x \leq b$  یا  $a \leq x \leq \infty$  اور یا  $-\infty \leq x \leq \infty$  یعنی حقیقی محور۔

مثال 1.1: ثابت کریں کہ وقفہ  $-\infty \leq x \leq \infty$  پر تفاعل  $y = cx$  تفرقی مساوات  $y = y'x$  کا حل ہے جہاں  $c$  ایک اختیاری مستقل  $^{14}$  ہے۔

حل: پورے وقفے پر  $y = cx$  معین ہے۔ اسی طرح اس کا تفرق  $y' = c$  بھی پورے وقفے پر پایا جاتا ہے۔ ان بنیادی شرائط پر پورا اترنے کے بعد تفاعل اور تفاعل کے تفرق کو دیے گئے تفرقی مساوات میں پر کرتے ہیں۔

$$y = cx \implies (cx) = (c)x$$

مساوات کے دونوں اطراف برابر ہیں لہذا  $y = cx$  دیے گئے تفرقی مساوات کا حل ہے۔

مثال 1.2: حل بذریعہ مکمل: مساوات  $y' = \cos t$  کا حل بذریعہ مکمل حاصل کیا جاسکتا ہے یعنی  $y = \int \cos t$  جس سے  $y = c - \sin t$  حاصل ہوتا ہے جو نسل حل  $^{15}$  ہے۔ حاصل حل میں  $c$  اختیاری مستقل

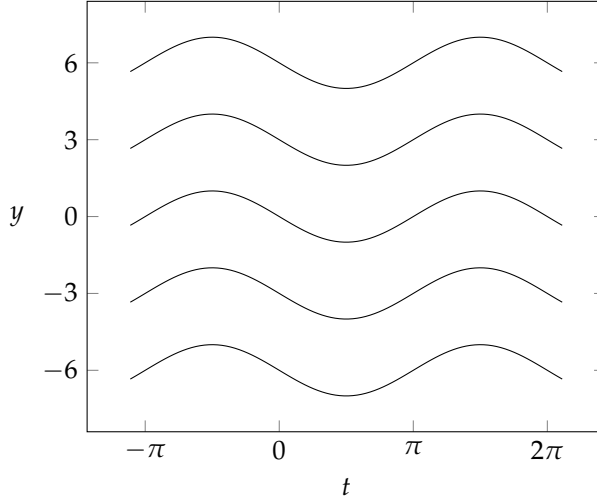
<sup>11</sup> open interval

<sup>12</sup> defined

<sup>13</sup> solution curve

<sup>14</sup> arbitrary constant

<sup>15</sup> solution family



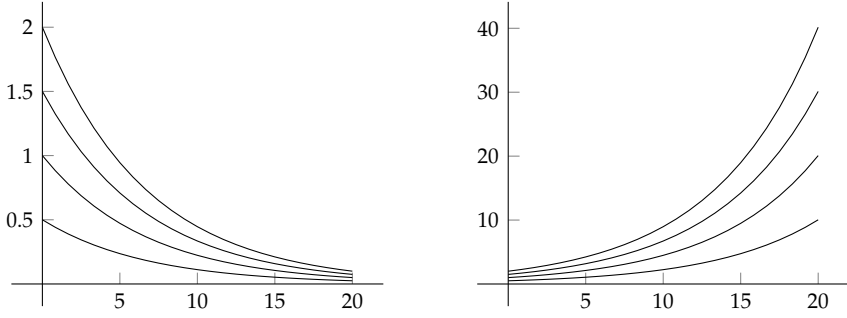
شکل 1.2: مثال 1.2 کے خط۔

ہے۔ اختیاری مستقل کی ہر انفرادی قیمت تفرقی مساوات کا ایک منفرد حل دیتا ہے۔ یوں  $c = 3.24$  پر کرتے ہوئے  $y = 3.24 - \sin t$  حل حاصل ہوتا ہے۔ شکل 1.2 میں  $c = -6, -3, 0, 3, 6$  سے حاصل حل دکھائے گئے ہیں۔

مثال 1.3: مساوات مالتھس قوت نمائی تفاعل  $y = ce^{kt}$  کے تفرق سے درج ذیل تفرقی مساوات حاصل ہوتی ہے۔

$$(1.8) \quad y' = \frac{dy}{dt} = kce^{kt} = ky$$

یوں  $y' = ky$  تفرقی مساوات کا حل  $y = ce^{kt}$  ہے۔ مثبت  $k$  کی صورت میں  $y = ce^{kt}$  قوت نمائی اضافے کی نمونہ کشی کرتی ہے۔ جرسوموں کی تعداد اسی کلیے کے تحت بڑھتی ہے۔ وسیع رقبے کے ملک میں کم انسانی



(الف) قوت نمائی گھٹاؤ۔ مساوات  $y' = -0.15y$  کا حل۔

(الف) قوت نمائی اضافہ۔ مساوات  $y' = 0.15y$  کا حل۔

شکل 1.3: قوت نمائی تفرقی مساوات کی نسل حل۔

آبادی اسی کلیے کے تحت بڑھتی ہے جہاں اس کو قانون مالٹھس<sup>16</sup> کہا<sup>17</sup> جاتا ہے۔ مستقل  $c$  کے مختلف مثبت قیمتوں اور  $k = 0.15$  کے خطوط کو شکل 1.3-الف میں دکھایا گیا ہے۔

منفی  $k$  کی صورت میں  $y = ce^{kt}$  قوت نمائی گھٹاؤ مثلاً تابکاری تحلیل<sup>18</sup> کو ظاہر کرتی ہے۔ مستقل  $c$  کے مختلف مثبت قیمتوں اور  $k = -0.15$  کے خطوط کو شکل 1.3-ب میں دکھایا گیا ہے۔ مثال 1.5 میں تابکاری تحلیل کے مسئلے پر مزید غور کیا گیا ہے۔

درج بالا مثالوں میں ہم نے دیکھا کہ درج اول سادہ تفرقی مساوات کے حل میں ایک عدد اختیاری مستقل  $c$  پایا جاتا ہے۔ تفرقی مساوات کا ایسا حل جس میں اختیاری مستقل  $c$  پایا جاتا ہو عمومی حل<sup>19</sup> کہلاتا ہے۔

(بعض اوقات  $c$  مکمل طور اختیاری مستقل نہیں ہوتا بلکہ اس کی قیمت کو کسی وقفے پر محدود کرنا لازم ہوتا ہے۔)

ہم یکتا<sup>20</sup> عمومی حل حاصل کرنے کی ترکیب سیکھیں گے۔

<sup>16</sup> Malthus' law

<sup>17</sup> یہ قانون انگریزی ماہر معاشیات ٹامس روبرٹ مالتھس (1766-1834) کے نام ہے۔

<sup>18</sup> radioactive decay

<sup>19</sup> general solution

<sup>20</sup> unique

جیومیٹریائی طور پر سادہ تفرقی مساوات کا عمومی حل لامتناہی حل کے خطوط پر مشتمل ہوتا ہے جہاں  $c$  کی ہر انفرادی قیمت منفرد خط دیتی ہے۔ عمومی حل میں  $c$  کی کوئی مخصوص قیمت مثلاً  $c = -3.501$  یا  $c = 0$  پر کرنے سے ہمیں مخصوص حل<sup>21</sup> ملتا ہے۔ مخصوص حل میں کوئی اختیاری مستقل نہیں پایا جاتا۔

عام طور عمومی حل قابل حصول ہوتا ہے جس میں  $c$  کی مخصوص قیمت پر کرتے ہوئے درکار مخصوص حل حاصل کیا جاسکتا ہے۔ بعض اوقات تفرقی مساوات ایسا حل بھی رکھتا ہے جس کو عمومی حل سے حاصل نہیں کیا جاسکتا۔ ایسے حل کو نادر<sup>22</sup> حل کہتے ہیں۔ مثلاً درج ذیل تفرقی مساوات

$$(1.9) \quad y'^2 - xy' + y = 0$$

کا عمومی حل

$$y = cx - c^2$$

ہے جو سیدھے خطوط کی نسل ظاہر کرتی ہے جہاں ہر خط  $c$  کی مخصوص قیمت پر کرنے سے حاصل ہو گا۔ اسی تفرقی مساوات کا دوسرا حل

$$y = \frac{x^2}{4}$$

ہے جس کو  $c$  میں مستقل قیمت پر کرنے سے حاصل نہیں کیا جاسکتا ہے لہذا یہ نادر حل ہے۔ جیسا کہ شکل 1.4 میں دکھایا گیا ہے، ہر مخصوص حل، اس نادر حل کا مماس ہے۔

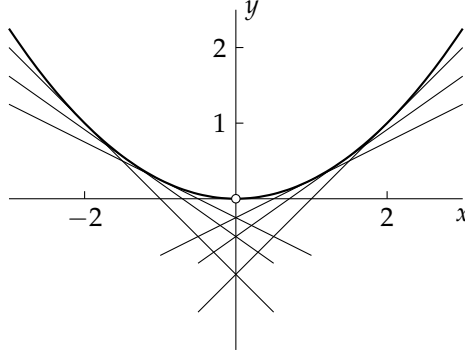
انجینئری مسائل میں نادر حل شاذ و نادر استعمال کیا جاتا ہے۔

ابتدائی قیمت سوال

عام طور پر عمومی حل میں ابتدائی قیمتیں<sup>23</sup>  $x_0$  اور  $y_0$  پر کرنے سے مخصوص حل حاصل کیا جاتا ہے جہاں  $y(x_0) = y_0$  ہے۔ جیومیٹریائی طور پر اس کا مطلب ہے کہ خط حل نقطہ  $(x_0, y_0)$  سے گزرتا ہے۔ سادہ تفرقی

---

particular solution<sup>21</sup>  
singular solution<sup>22</sup>  
initial values<sup>23</sup>



شکل 1.4: تادر حل اور مخصوص حل (تفرقی مساوات 1.9)

مساوات اور مساوات کے ابتدائی قیمتوں کو ابتدائی قیمت سوال<sup>24</sup> کہا جاتا ہے۔ یوں صریح سادہ تفرقی مساوات کی صورت میں ابتدائی قیمت سوال درج ذیل لکھا جائے گا۔

$$(1.10) \quad y' = f(x, y), \quad y(x_0) = y_0$$

مثال 1.4: ابتدائی قیمت سوال: درج ذیل ابتدائی قیمت سوال کو حل کریں۔

$$y' = 5y, \quad y(0) = 3.2$$

حل: تفرقی مساوات کو  $\frac{dy}{y} = 5 dx$  لکھتے ہوئے دونوں اطراف کا مکمل لینے سے  $y = ce^{5x}$  عمومی حل حاصل ہوتا ہے جس میں  $x = 0$  پر  $y = 3.2$  پر کرنے سے  $y(0) = ce^0 = 3.2$  لکھا جائے گا جس سے  $c = 3.2$  ملتا ہے۔ یوں ابتدائی قیمت سوال کا مخصوص حل  $y = 3.2e^{5x}$  ہے۔



## نمونہ کشی پر مزید بحث

نمونہ کشی کو مثال کی مدد سے بہتر سمجھا جاسکتا ہے لہذا ایسا ہی کرتے ہیں۔ ایسا کرتے ہوئے پہلی قدم پر مسئلے کو تفرقی مساوات کا جامہ پہنایا جائے گا۔ دوسری قدم پر تفرقی مساوات کا عمومی حل حاصل کیا جائے گا۔ تیسرے قدم پر ابتدائی معلومات استعمال کرتے ہوئے مخصوص حل حاصل کیا جائے گا۔ آخر میں چوتھا قدم حاصل جواب کی تشریح ہوگی۔

مثال 1.5: تابکار مادے کی موجودہ کمیت 2 mg ہے۔ اس کی کمیت مستقبل میں دریافت کریں۔

طبعی معلومات: تجربے سے معلوم کیا گیا ہے کہ کسی لمحے پر تابکاری تحلیل کی شرح اس لمحے پر موجود تابکار مادے کی کمیت کے راست تناسب ہے۔

(الف) پہلا قدم: نمونہ کشی: کمیت کو  $y$  سے ظاہر کرتے ہیں۔ یوں کسی لمحے پر تابکاری کی شرح سے مراد  $y' = \frac{dy}{dt}$  ہے جہاں  $t$  وقت کو ظاہر کرتا ہے۔ چونکہ تابکاری سے تابکار مادے کی کمیت گھٹتی ہے لہذا تجربے سے حاصل معلومات کو درج ذیل تفرقی مساوات کی صورت میں لکھا جائے گا جہاں تناسبی مستقل  $k$  مثبت قیمت ہے۔

$$(1.11) \quad \frac{dy}{dt} = -ky$$

مثال 1.3 میں آپ نے دیکھا کہ تفرقی مساوات میں منفی کی علامت سے تفرقی مساوات کا قوت نمائی گھٹتا ہوا حل حاصل ہوتا ہے۔ چونکہ تابکاری سے تابکار مادے کی کمیت گھٹتی ہے لہذا درج بالا مساوات میں منفی کی علامت استعمال کی گئی ہے۔ تابکار اشیاء کے مستقل  $k$  کی قیمتیں تجربے سے حاصل کئے جاتے ہیں مثلاً ریڈیم  $^{226}_{88}\text{Ra}$  کا  $k = 1.4 \times 10^{-11} \text{ s}^{-1}$  ہے۔

ابتدائی کمیت 2 mg ہے۔ ابتدائی وقت کو  $t = 0$  لیتے ہوئے ابتدائی معلومات  $y(0) = 2 \text{ mg}$  لکھی جائے گی۔ (غیر تابع متغیر وقت  $t$  کی بجائے کچھ اور مثلاً  $x$  ہونے کی صورت میں بھی  $(x_0, y_0)$  یا  $y(x_0) = y_0$  کو ابتدائی معلومات ہی کہا جاتا ہے۔ اسی طرح تابع متغیر  $y$  کی قیمت  $t \neq 0$  پر معلوم

ہو سکتی ہے مثلاً  $y(x_n) = y_n$  اور ایسی صورت میں  $(x_n, y_n)$  ابتدائی معلومات کہلاتی ہے۔ یوں دیے مسئلے سے درج ذیل ابتدائی قیمت سوال حاصل ہوتا ہے۔

$$(1.12) \quad y' = -ky, \quad y(0) = 2 \text{ mg}$$

(ب) دوسرا قدم: عمومی حل: ابتدائی قیمت سوال کا عمومی حل درج ذیل ہے جہاں  $c$  اختیاری مستقل جبکہ  $k$  کی قیمت تابکار مادے پر منحصر ہے۔

$$(1.13) \quad y = c^{-kt}$$

ابتدائی معلومات کے تحت  $t = 0$  پر  $y = 2 \text{ mg}$  ہے جس کو درج بالا مساوات میں پر کرتے ہوئے  $c = 2$  حاصل ہوتا ہے۔ یوں درج ذیل مخصوص حل حاصل ہوتا ہے۔

$$(1.14) \quad y = 2e^{-kt} \quad (k > 0)$$

مخصوص حل کو واپس تفرقی مساوات میں پر کرتے ہوئے ثابت کریں کہ حاصل حل درست ہے۔ اسی طرح مخصوص حل سے ابتدائی معلومات حاصل کریں۔

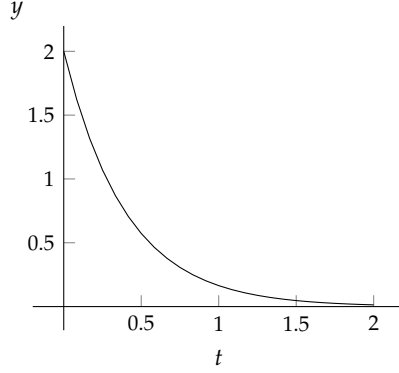
$$\frac{dy}{dt} = -kce^{-kt} = -ky, \quad y(0) = 2e^{-0} = 2$$

(پ) حاصل مخصوص حل کی تشریح: مساوات 1.14 کو شکل 1.5 میں دکھایا گیا ہے جہاں  $k = 2.5$  لیا گیا ہے۔ لمحہ  $t = 0$  پر یہ مساوات تابکار مادے کی درست کمیت دیتا ہے۔ لمحہ لا متناہی پر تابکار مادے کی کمیت  $y(\infty) = 2e^{-k\infty} = 0$  حاصل ہوتی ہے۔

## سوالات

سوالات 1.1 تا 1.8 کے جوابات بذریعہ مکمل حاصل کریں یا کسی تفاعل کی تفرق سے جواب حاصل کریں۔

$$\text{سوال 1.1: } y' + 3 \sin 2\pi x = 0$$



شکل 1.5: مثال 1.5 کی معنی-تابکاری تحلیل  $y = 2e^{-kt}$  جہاں  $k = 2.5$  لیا گیا ہے۔

جواب:  $y = \frac{3}{2\pi} \cos 2\pi x + c$

سوال 1.2:  $y' + xe^{-x^2} = 0$

جواب:  $y = \frac{e^{-x^2}}{2} + c$

سوال 1.3:  $y' = 4e^{-x} \cos x$

جواب:  $y = 2e^{-x}(\cos x - \sin x) + c$

سوال 1.4:  $y' = y$

جواب:  $y = ce^x$

سوال 1.5:  $y' = -y$

جواب:  $y = ce^{-x}$

سوال 1.6:  $y' = 2.2y$

جواب:  $y = ce^{2.2x}$

سوال 1.7:  $y' = 1.5 \sinh 3.2x$

جواب:  $y = \frac{15}{32} \cosh 3.2x + c$

سوال 1.8:  $y'' = -y$

جواب:  $y = c_1 \cos x + c_2 \sin x$

سوال 1.9 تا سوال 1.15 ابتدائی قیمت سوالات ہیں جن کے عمومی حل دیے گئے ہیں۔ انہیں تفرقی مساوات میں پر کرتے ہوئے ثابت کریں کہ یہی عمومی جوابات ہیں۔ عمومی جواب سے مخصوص جواب حاصل کریں۔ مخصوص جواب کا خط کھینچیں۔

سوال 1.9:  $y' + 2y = 0.8, \quad y = ce^{-2x} + 0.4, \quad y(0) = 1.2$

جواب:  $y = 0.8e^{-2x} + 0.4$

سوال 1.10:  $y' + x + y = 0, \quad y = ce^{-x} - x + 1, \quad y(0) = \pi$

جواب:  $y = \pi e^{-x} - e^{-x} - x + 1$

سوال 1.11:  $y' = 2x + e^x, \quad y = e^x + x^2 + c, \quad y(0) = 1$

جواب:  $y = e^x + x^2$

سوال 1.12:  $y' + 4xy = 0, \quad y = ce^{-2x^2}, \quad y(0) = 2$

جواب:  $y = 2e^{-2x^2}$

سوال 1.13:  $yy' = 2x, \quad y^2 = 2x^2 + c, \quad y(1) = 6$

جواب:  $y^2 = 2x^2 + 34$

سوال 1.14:  $y' = y + y^2, \quad y = \frac{c}{e^{-x} - c}, \quad y(0) = 0.1$

جواب:  $y = \frac{1}{e^{(-x+23.98)} - 1}$

سوال 1.15:  $y' \tan x = y - 4, \quad y = c \sin x + 4, \quad y\left(\frac{\pi}{2}\right) = 0$

جواب:  $y = 4 - 4 \sin x$

سوال 1.16: نادر حل: بعض اوقات سادہ تفرقی مساوات کا ایسا حل بھی پایا جاتا ہے جس کو عمومی حل سے حاصل نہیں کیا جاسکتا۔ ایسے حل کو نادر حل<sup>26</sup> کہا جاتا ہے۔ مساوات  $y'' - xy' + y = 0$  کا عمومی حل  $y = cx - c^2$  ہے جبکہ اس کا نادر حل  $y = \frac{x^2}{4}$  ہے۔ ان حل کا تفرق لیتے ہوئے تفرقی مساوات میں پر کرتے ہوئے ثابت کریں کہ یہ تفرقی مساوات کے حل ہیں۔

سوال 1.17 تا سوال 1.21 نقشہ کشی کے سوالات ہیں۔

سوال 1.17: تابکار مادے کی نصف زندگی  $t_{\frac{1}{2}}$  سے مراد وہ دورانیہ ہے جس میں تابکار مادے کی کمیت نصف ہو جاتی ہے۔ مثال 1.5 میں ریڈیم  $^{266}_{88}\text{Ra}$  کی نصف زندگی دریافت کریں۔

جواب: تابکاری تحلیل کی مساوات  $y = y_0 e^{-kt}$  میں لمحہ  $t = 0$  پر (ابتدائی) کمیت  $y_0$  ہے جبکہ مستقبل میں لمحہ  $t$  پر کمیت  $y$  ہے۔ ہم وہ دورانیہ جاننا چاہتے ہیں جس میں کمیت نصف رہ جائے یعنی جب  $y = \frac{y_0}{2}$  رہ جائے۔ تابکاری مساوات میں  $y = \frac{y_0}{2}$  پر کرتے ہوئے  $\frac{y_0}{2} = y_0 e^{-kt}$  لکھا جائے گا جس سے  $t_{\frac{1}{2}} = 4.95 \times 10^{10} \text{ s}$  یعنی 1569.6 سال حاصل ہوتا ہے۔ یوں ریڈیم کی مقدار 1569.6 سالوں میں نصف رہ جائے گی۔

سوال 1.18: ریڈیم ہم  $^{224}_{88}\text{Ra}$  کی نصف زندگی تقریباً 3.6 دن ہے۔ دو گرام (2g) ریڈیم ہم جا کی کمیت ایک دن بعد کتنی رہ جائے گی۔ دو گرام ریڈیم ہم جا کی کمیت ایک سال بعد کتنی رہ جائے گی۔

جوابات: 1.65 g ،  $6 \times 10^{-31} \text{ g}$

سوال 1.19: ایک جہاز کی رفتار مستقل اسراع  $a$  سے مسلسل بڑھ رہی ہے۔ رفتار کی تبدیلی کی شرح  $\frac{dv}{dt}$  کو اسراع کہتے ہیں۔ ان معلومات سے تفرقی مساوات لکھتے ہوئے لمحہ  $t$  پر رفتار  $v$  کی مساوات حاصل کریں۔ اگر  $t = 0$  پر ابتدائی رفتار  $u$  ہو تب  $v$  کی مساوات کیا ہوگی؟

جوابات:  $v = u + at$  ،  $v = at + c$

سوال 1.20: رفتار سے مراد وقت کے ساتھ فاصلے کی تبدیلی کی شرح  $\frac{dx}{dt}$  ہے۔ سوال 1.19 میں رفتار کی مساوات  $v = u + at$  حاصل کی گئی جسے  $\frac{dx}{dt}$  کے برابر پر کرنے سے تفرقی مساوات حاصل ہوتی ہے۔ لمحہ  $t = 0$  پر ابتدائی فاصلہ  $x = 0$  لیتے ہوئے ابتدائی قیمت سوال کو حل کرتے ہوئے  $x$  کی مساوات حاصل کریں۔

$$\text{جواب: } x = ut + \frac{1}{2}at^2$$

سوال 1.21: آواز سے کم رفتار پر پرواز کرنے والے جہاز کی کارگزاری ہوا کے دباؤ پر منحصر ہوتی ہے۔ ان کی کارگزاری  $10500 \text{ m}$  تا  $12000 \text{ m}$  کی اونچائی پر بہترین حاصل ہوتی ہے۔ آپ سے گزارش ہے کہ  $10500 \text{ m}$  کی اونچائی پر ہوا کا دباؤ دریافت کریں۔ طبعی معلومات: اونچائی کے ساتھ دباؤ میں تبدیلی کی شرح  $y'$  ہوا کے دباؤ  $y$  کے راست تناسب ہوتی ہے۔ تقریباً  $5500 \text{ m}$  کی اونچائی پر ہوا کا دباؤ سمندر کی سطح پر ہوا کے دباؤ  $y_0$  کی نصف ہوتا ہے۔

$$\text{جواب: } 0.27y_0 \text{ یعنی تقریباً ایک چوتھائی}$$

$$1.2 \quad y' = f(x, y) \text{ کا جیومیٹریائی مطلب۔ میدان کی سمت اور ترکیب یولر۔}$$

درجہ اول سادہ تفرقی مساوات

$$(1.15) \quad y' = f(x, y)$$

سادہ معنی رکھتی ہے۔ آپ جانتے ہیں کہ  $y'$  سے مراد  $y$  کی ڈھلوان ہے۔ یوں مساوات 1.15 کا وہ حل جو نقطہ  $(x_0, y_0)$  سے گزرتا ہو اس نقطے پر ڈھلوان  $y'(x_0)$  ہو گا کو درج بالا مساوات کے تحت اس نقطے پر  $f$  کی قیمت کے برابر ہو گا۔

$$y'(x_0) = f(x_0, y_0)$$

اس حقیقت کو استعمال کرتے ہوئے ہم مساوات 1.15 کو حل کرنے کے تریسیمی<sup>28</sup> یا اعدادی<sup>29</sup> طریقے دریافت کر سکتے ہیں۔ تفرقی مساوات کو حل کرنے کے تریسیمی اور اعدادی طریقے اس لئے بھی اہم ہیں کہ کئی تفرقی مساوات کا کوئی تحلیلی<sup>30</sup> حل نہیں پایا جاتا جبکہ ہر قسم کے تفرقی مساوات کا تریسیمی اور اعدادی حل حاصل کرنا ممکن ہے۔

graphical<sup>28</sup>  
numerical<sup>29</sup>  
analytic<sup>30</sup>

میدان کی سمت: تریسی طریقہ

ہم  $xy$  سطح پر جگہ جگہ مساوات 1.15 سے حاصل ڈھلوان کی چھوٹی لمبائی کی سیدھی لکیریں کھینچ سکتے ہیں۔ ہر نقطے پر ایسی لکیر اس نقطے پر میدان کی سمت دیتی ہے۔ اس میدان سمت<sup>31</sup> یا میدان ڈھال<sup>32</sup> میں تفرقی مساوات کا منحنی حل<sup>33</sup> کھینچا جاسکتا ہے۔

منحنی حل کو کھینچنے کی ترکیب کچھ یوں ہے۔ کسی بھی نقطے پر ڈھلوان کی سمت میں چھوٹی لکیر کھینچیں۔ اس لکیر کو آہستہ آہستہ یوں موڑیں کہ لکیر کے اختتامی نقطے پر لکیر کی ڈھلوان عین اس نقطے کی ڈھلوان برابر ہو۔ اسی طرح آگے بڑھتے رہیں۔ ڈھال میدان میں نقطے جتنے قریب قریب ہوں تفرقی مساوات کا منحنی حل اتنا درست ہو گا۔

شکل 1.6 میں

$$(1.16) \quad y' = x - y$$

کا ڈھال میدان دکھایا گیا ہے۔ ساتھ ہی ساتھ چند منحنی حل بھی دکھائے گئے ہیں۔

آئیں اب اعدادی طریقہ سیکھیں۔ سادہ ترین اعدادی طریقہ ترکیب یولر کہلاتا ہے۔ پہلے اسی پر بحث کرتے ہیں۔

یولر کی اعدادی ترکیب

درجہ اول تفرقی مساوات  $y' = f(x, y)$  اور ابتدائی معلومات  $y(x_0) = y_0$  کو استعمال کرتے ہوئے ترکیب یولر<sup>34</sup> ہم فاصلہ نقطوں  $x_0$  ،  $x_1 = x_0 + h$  ،  $x_2 = x_0 + 2h$  ، ... پر تقریباً درست قیمتیں دیتا ہے یعنی

$$y_1 = y_0 + hf(x_0, y_0)$$

$$y_2 = y_1 + hf(x_1, y_1)$$

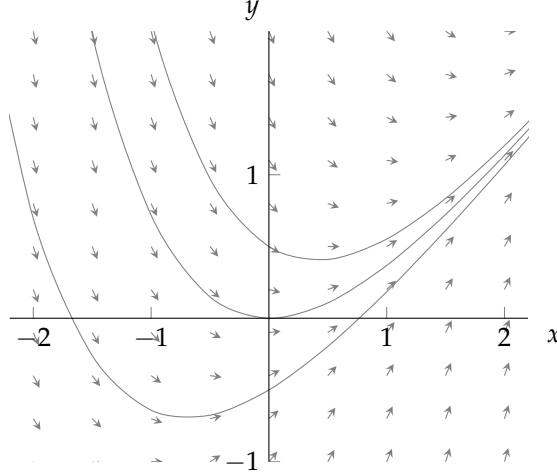
$$y_3 = y_2 + hf(x_2, y_2)$$

direction field<sup>31</sup>

slope field<sup>32</sup>

solution curve<sup>33</sup>

Euler's method<sup>34</sup>



شکل 1.6: درجہ اول سادہ تفرقی مساوات  $y' = x - y$  کا ڈھال میدان اور منفی حل۔

یا

$$(1.17) \quad y_n = y_{n-1} + hf(x_{n-1}, y_{n-1})$$

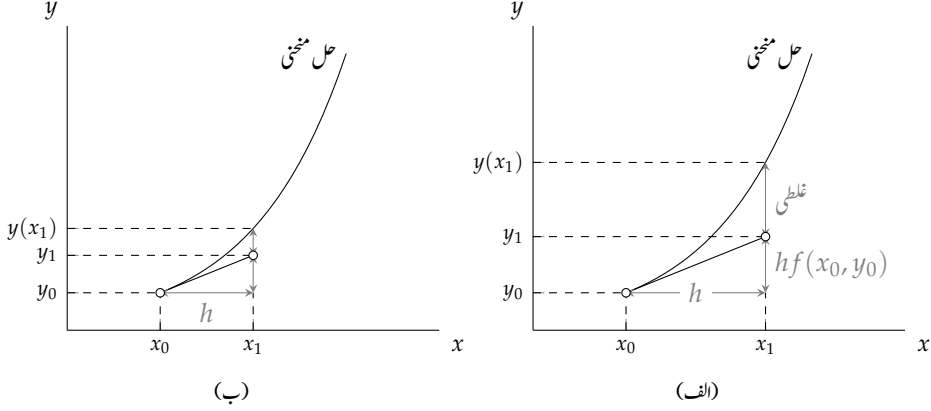
$h$  کو قدم کہتے ہیں۔ شکل 1.7-الف میں  $y_1$  کا حصول دکھایا گیا ہے جہاں ابتدائی نقطہ  $y_0$  اور ترکیب یولر سے حاصل کردہ  $y_1$  کو چھوٹے دائروں سے ظاہر کیا گیا ہے۔ شکل-ب میں  $h$  کی قیمت کم کرنے کا اثر دکھایا گیا ہے۔ آپ دیکھ سکتے ہیں کہ چھوٹا قدم لینے سے اصل حل  $y(x_1)$  اور یولر سے حاصل  $y_1$  میں فرق (غلطی) کم ہو جاتا ہے۔ یوں قدم کو چھوٹا سے چھوٹا کرتے ہوئے زیادہ سے زیادہ درست حل دریافت کیا جاسکتا ہے۔

مساوات 1.16 کا عمومی حل  $y = ce^{-x} + x - 1$  ہے جس سے نقطہ  $(0, 0)$  سے گزرتا حل  $y = e^{-x} + x - 1$  ملتا ہے۔ اس طرح کے حل ہم جلد حاصل کر پائیں گے۔ اس وقت صرف اتنا ضروری ہے کہ آپ دیے گئے حل کو تفرقی مساوات میں پر کرتے ہوئے ثابت کر سکیں کہ یہی درست حل ہے۔

جدول 1.1 میں قدم  $h = 0.1$  لیتے ہوئے نقطہ  $(0, 0)$  سے گزرتا ہوا مساوات 1.16 کا ترکیب یولر (مساوات 1.17) سے حل حاصل کیا گیا ہے۔ آئیں اس جدول کو حاصل کریں۔

ابتدائی نقطہ  $(x_0, y_0) = (0, 0)$  ہے جس کا اندراج جدول 1.1 کے پہلے صف میں کیا گیا ہے۔ ان قیمتوں کو





شکل 1.7: ترکیب یولر کا پہلا قدم۔

استعمال کرتے ہوئے  $(x_1, y_1)$  حاصل کرتے ہیں۔

$$x_1 = x_0 + h = 0 + 0.1 = 0.1$$

$$y_1 = y_0 + hf(x_0, y_0) = y_0 + h(x_0 - y_0) = 0 + 0.1(0 - 0) = 0$$

جدول 1.1 کے دوسرے صف میں ان قیمتوں کا اندراج کیا گیا ہے جن سے  $(x_2, y_2)$  حاصل کرتے ہیں۔

$$x_2 = x_1 + h = 0.1 + 0.1 = 0.2$$

$$y_2 = y_1 + hf(x_1, y_1) = y_1 + h(x_1 - y_1) = 0 + 0.1(0.1 - 0) = 0.01$$

یہ قیمتیں بھی جدول میں درج ہیں۔ اسی طرح  $(x_3, y_3)$  حاصل کرتے ہوئے جدول میں درج کئے گئے ہیں۔

$$x_3 = x_2 + h = 0.2 + 0.1 = 0.3$$

$$y_3 = y_2 + hf(x_2, y_2) = y_2 + h(x_2 - y_2) = 0.01 + 0.1(0.2 - 0.01) = 0.029$$

جدول کی آخری صف حاصل کرتے ہیں۔

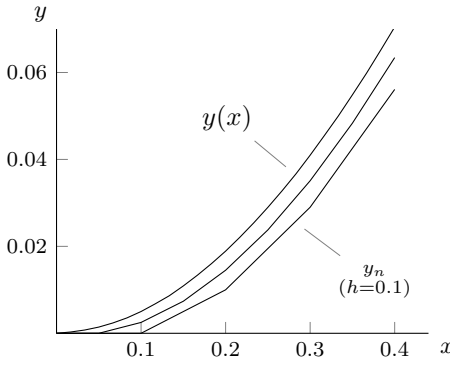
$$x_4 = x_3 + h = 0.3 + 0.1 = 0.4$$

$$y_4 = y_3 + hf(x_3, y_3) = y_3 + h(x_3 - y_3) = 0.029 + 0.1(0.3 - 0.029) = 0.0561$$

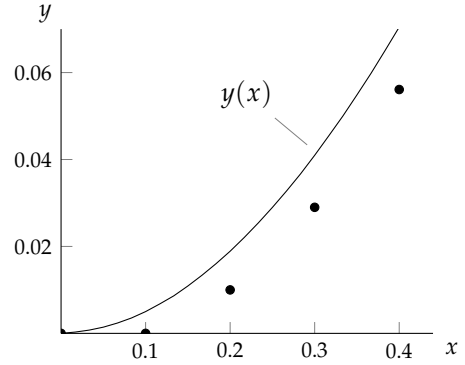
شکل 1.8- الف میں ترکیب یولر سے حاصل حل اور ریاضیاتی حل  $y(x)$  کا موازنہ کیا گیا ہے۔ شکل-الف میں یولر حل سے حاصل نقطوں کو سیدھی لکیروں سے ملاتے ہوئے مسلسل حل حاصل کیا جاسکتا ہے جسے شکل-ب میں  $y_n$  سے ظاہر کیا گیا ہے۔ شکل-ب میں  $y(x)$  بھی دکھایا گیا ہے۔ ساتھ ہی ساتھ  $h = 0.05$  استعمال کرتے ہوئے

جدول 1.1: ترکیب یولر۔

غلطی	$y(x)$	$y_n$	$x_n$	$n$
0	0	0	0	0
0.00484	0.00484	0.0	0.1	1
0.00873	0.01873	0.01	0.2	2
0.01182	0.04082	0.029	0.3	3
0.01422	0.07032	0.0561	0.4	4



(ب)



(الف)

شکل 1.8: ترکیب یولر سے حاصل حل کاریفائی حل کے ساتھ موازنہ کیا گیا ہے۔

1.2.  $y' = f(x, y)$  کا جیومیٹریکی مطلب۔ میدان کی سمت اور ترکیب پور۔

حاصل پور حل کو بھی دکھایا گیا ہے جو  $y(x)$  اور  $y_n$  کے بیچ میں پایا جاتا ہے۔ آپ دیکھ سکتے ہیں کہ  $h$  کی قیمت کم کرنے سے زیادہ درست جواب حاصل ہوتا ہے۔

سوال 1.22 تا سوال 1.28 کے میدان ڈھال کو قلم و کاغذ سے کھینچتے ہوئے دیے ابتدائی نقطوں سے گزرتے منحنی حل حاصل کریں۔ چند ڈھال میدان شکل 1.9 اور شکل 1.10 میں دیے گئے ہیں۔

### سوالات

سوال 1.22:  $y' = 1 + y^2, \quad (\frac{\pi}{4}, 1)$

سوال 1.23:  $y' = 1 - y^2, \quad (0, 0)$

سوال 1.24:  $yy' + 8x = 0, \quad (1, 1)$

سوال 1.25:  $y' = y - y^2, \quad (1, 0)$

سوال 1.26:  $y' = x + \frac{1}{y}, \quad (0, 1)$

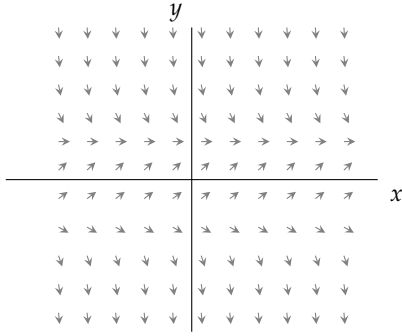
سوال 1.27:  $y' = \sin^2 x, \quad (0, 1)$

سوال 1.28:  $y' = \sin^2 y, \quad (0, 0)$

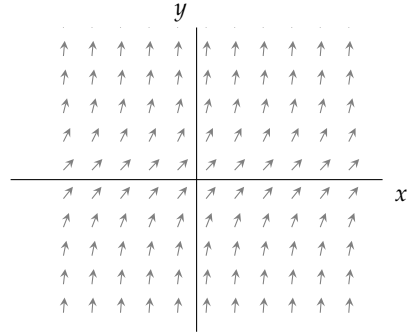
ڈھال میدان کے استعمال سے تفرقی مساوات کے تمام حل سامنے آ جاتے ہیں۔ بعض اوقات تفرقی مساوات کا تحلیلی حل حاصل کرنا ممکن ہی نہیں ہوتا۔ درج ذیل دو سوالات میں ڈھال میدان سے اخذ حل اور دیے گئے تحلیلی حل کا موازنہ کرتے ہوئے ڈھال میدان سے حاصل حل کی درستگی کا اندازہ لگایا جاسکتا ہے۔

سوال 1.29:  $y' = \sin x, \quad (\frac{\pi}{2}, 0), \quad y = -\cos x$

سوال 1.30:  $y' = 3x^2, \quad (0, 0), \quad y = x^3$

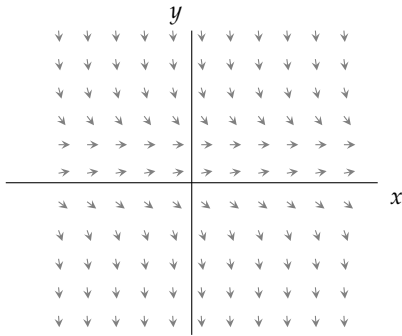


$$y' = 1 - y^2 \quad (\text{ب})$$

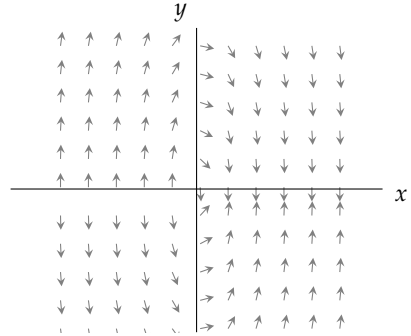


$$y' = 1 + y^2 \quad (\text{الف})$$

شکل 1.9: سوال 1.22 اور سوال 1.23 کے ڈھال میدان۔



$$y' = y - y^2 \quad (\text{ب})$$



$$y' = -\frac{8x}{y} \quad (\text{الف})$$

شکل 1.10: سوال 1.24 اور سوال 1.25 کے ڈھال میدان۔

سوال 1.31: سوال 1.23، سوال 1.25 اور سوال 1.28 میں بے قابو متغیر  $x$  صریحاً ظاہر نہیں کیا گیا ہے۔ ایسی مساوات جن میں بے قابو متغیر کو صریحاً ظاہر نہ کیا جائے خود مختار<sup>35</sup> سادہ تفرقی مساوات کہلاتے ہیں۔ خود مختار سادہ تفرقی مساوات کے ہم میلان<sup>36</sup> حل  $f(x, y) = c$  کی شکل و صورت کیا ہو گی؟

جواب: چونکہ  $y'$  کا دار و مدار  $x$  پر نہیں ہے لہذا  $x$  تبدیل کرنے سے  $y$  کا میلان تبدیل نہیں ہو گا اور  $f(x, y) = c$  افقی محور کے متوازی خط ہوں گے۔

ایک جسم  $y$  محدود پر حرکت کرتی ہے۔ لمحہ  $t$  پر نقطہ  $y = 0$  سے جسم کا فاصلہ  $y(t)$  ہے۔ سوالات 1.32 تا سوال 1.34 میں دئے شرائط کے مطابق جسم کی رفتار کی نمونہ کشی کریں۔ ریاضی نمونے کی ڈھال میدان بناتے ہوئے دیے گئے ابتدائی معلومات پر پورا اترتا منحنی خط کھینچیں۔

سوال 1.32: جسم کی رفتار ضرب فاصلہ  $y(t)$  مستقل ہے جو 4 کے برابر ہے جبکہ  $y(0) = 4$  کے برابر ہے۔

جوابات:  $y = 8t + 16$  ،  $yy' = 4$

سوال 1.33: رفتار ضرب وقت فاصلے کے برابر ہے۔ لمحہ  $t = 1$  پر فاصلہ  $y(1) = 2$  ہے۔

جوابات:  $y = 2t$  ،  $y = y't$

سوال 1.34: مربع رفتار منفی مربع فاصلہ اکائی کے برابر ہے۔ ابتدائی فاصلہ اکائی کے برابر ہے۔

جوابات:  $\sinh^{-1} y = t + \sinh^{-1} 1$  ،  $y' = \sqrt{1 + y^2}$

سوال 1.35: ہوائی جہاز سے چھلانگ لگا کر زمین تک خیریت سے بذریعہ چھتری اترا جاسکتا ہے۔ گرتے ہوئے شخص پر آپس میں الٹ، دو عدد قوتیں عمل کرتی ہیں۔ پہلی قوت زمینی کشش  $F_1 = mg$  ہے جہاں  $m$  اس شخص کی کمیت اور  $g = 9.8 \text{ ms}^{-2}$  ثقلی اسراع ہے۔ یہ قوت انسان کو زمین کی طرف اسراع دیتی ہے۔ دوسری قوت چھتری پر ہوا کے رگڑ سے پیدا قوت ہے جو اس شخص کی رفتار کو بڑھنے سے روکتی ہے۔ چھتری پر ہوا کے رگڑ سے

autonomous ordinary differential equations<sup>35</sup>  
isoclines<sup>36</sup>

رفتار کے مربع کے متناسب قوت  $F_2 = cv^2$  پیدا ہوتی ہے۔ نیوٹن کی مساوات حرکت کہتی ہے کہ کسی بھی جسم پر قوت، اس جسم کی کمیت ضرب اسراع کے برابر ہوتی ہے۔ چھتری سے زمین پر اترتے شخص کی نمونہ کشی کرتے ہوئے رفتار  $v$  کی سادہ تفرقی مساوات حاصل کریں۔ کمیت کو  $m = 1$  اور مستقل کو  $c = 1$  لیتے ہوئے ڈھال میدان کھینچیں۔ تصور کریں کہ چھتری اس لمحہ کھلتی ہے جب شخص کی رفتار  $v = 15 \text{ ms}^{-1}$  ہو۔ ایسی صورت میں منحنی حل حاصل کریں۔ اس شخص کی اختتامی رفتار کیا ہوگی؟ کیا چھتری پر قوت رفتار کے راست متناسب ہونے کی صورت میں بھی چھتری کے ذریعہ ہوائی جہاز سے زمین تک خیریت سے چھلانگ لگائی جاسکتی ہے؟

جوابات:  $mg - cv^2 = m \frac{dv}{dt}$  ؛ گرنے کی رفتار اس قیمت پر رہتی ہے جہاں نیچے جانب قوت  $mg$  اور چھتری کی رکاوٹی اوپر جانب قوت  $cv^2$  برابر ہوں۔ ایسی صورت میں گرتے شخص کی رفتار تبدیل نہیں ہوتی یعنی  $y' = 0$  ہوتا ہے۔ تفرقی مساوات میں  $y' = 0$  پر کرتے اور  $m = c = 1$  لیتے ہوئے اختتامی رفتار  $v(t = \infty) = 3.13 \text{ ms}^{-1}$  حاصل ہوتی ہے۔

سوال 1.36: گول دائرے کی مساوات  $x^2 + y^2 = r^2$  ہے۔ رداس  $r$  کو مستقل تصور کرتے ہوئے دائرے کی مساوات کا تفرق لیتے ہوئے ڈھال میدان کی تفرقی مساوات حاصل کریں۔ ڈھال میدان کھینچیں۔ کیا آپ ڈھال میدان کو دیکھ کر کہہ سکتے ہیں کہ منحنی حل گول دائرے ہیں؟ اسی طرح  $x^2 + 9y^2 = c$  کا تفرق لیتے ہوئے سادہ تفرقی مساوات حاصل کریں۔ تفرقی مساوات کی ڈھال میدان کھینچیں۔ کیا ڈھال میدان کو دیکھ کر کہا جاسکتا ہے کہ منحنی حل بیضوی ہو گا؟

جوابات:  $y' = -\frac{x}{9y}$  ،  $y' = -\frac{x}{y}$

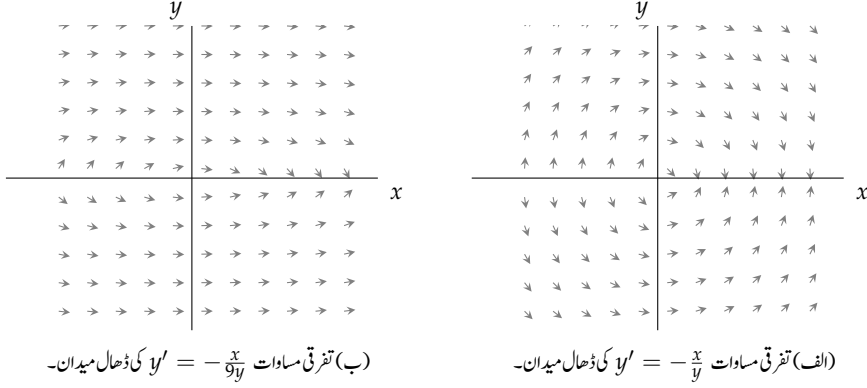
سوال 1.37 تا سوال 1.40 کو ترکیب یولر سے حل کریں۔ کل پانچ ہم فاصلہ نقطوں پر حل حاصل کریں۔ ایک ہی کار تیبی محدود پر حاصل  $y_1$  تا  $y_5$  اور سوال میں دئے گئے حل  $y(x)$  کا خط کھینچیں۔ سوال 1.37:

$$y' = -y, \quad y(0) = 1, \quad h = 0.1, \quad y(x) = e^{-x}$$

جوابات:  $y_5 = 0.59049$  ،  $y_4 = 0.6561$  ،  $y_3 = 0.729$  ،  $y_2 = 0.81$  ،  $y_1 = 0.9$

سوال 1.38:

$$y' = -y, \quad y(0) = 1, \quad h = 0.01, \quad y(x) = e^{-x}$$



شکل 1.11: سوال 1.36 کی ڈھال میدان۔

جوابات:  $y_1 = 0.99$  ،  $y_2 = 0.9801$  ،  $y_3 = 0.9703$  ،  $y_4 = 0.9606$  ،  $y_5 = 0.95099$

سوال 1.39:

$$y' = 1 + 3x^2, \quad y(1) = 2, \quad h = 0.1, \quad y(x) = x^3 + x$$

جوابات:  $y_1 = 2.1$  ،  $y_2 = 2.203$  ،  $y_3 = 2.315$  ،  $y_4 = 2.442$  ،  $y_5 = 2.59$

سوال 1.40:

$$y' = 2xy, \quad y(0) = 2, \quad h = 0.01, \quad y(x) = e^{x^2-4}$$

جوابات:  $y_1 = 1.04$  ،  $y_2 = 1.0818$  ،  $y_3 = 1.1255$  ،  $y_4 = 1.1712$  ،  $y_5 = 1.2190$

### 1.3 قابل علیحدگی سادہ تفرقی مساوات

متعدد اہم سادہ تفرقی مساوات کو الجبرائی ترتیب دیتے ہوئے درج ذیل صورت میں لکھا جاسکتا ہے

$$(1.18) \quad g(y)y' = f(x)$$

جس کو مزید یوں

$$g(y) \frac{dy}{dx} dx = f(x) dx$$

یعنی

$$g(y) dy = f(x) dx$$

لکھا جاسکتا ہے۔ اس مساوات کے بائیں جانب صرف  $y$  متغیرہ اور دائیں جانب صرف  $x$  متغیرہ پایا جاتا ہے لہذا اس کا مکمل لیا جاسکتا ہے۔

$$(1.19) \quad \int g(y) dy = \int f(x) dx + c$$

اگر  $g(y)$  اور  $f(x)$  قابل مکمل تفاعل ہوں تب مساوات 1.19 سے مساوات 1.18 کا حل حاصل کیا جاسکتا ہے۔ اس ترکیب کو ترکیب علیحدگی متغیرات<sup>37</sup> کہتے ہیں۔ مساوات 1.18 کو قابل علیحدگی مساوات<sup>38</sup> کہتے ہیں۔

مثال 1.6: مساوات  $y' = 1 + y^2$  قابل علیحدگی مساوات ہے چونکہ اس کو

$$\frac{dy}{1 + y^2} = dx$$

لکھا جاسکتا ہے جس کے دونوں اطراف کا مکمل لیتے ہوئے

$$\tan^{-1} y = x + c$$

یعنی

$$y = \tan(x + c)$$

حاصل ہوتا ہے جو تفرقی مساوات کا درکار حل ہے۔ حاصل حل کو واپس تفرقی مساوات میں پر کرتے ہوئے تسلی کر لیں کہ یہی صحیح حل ہے۔



مثال 1.7: قابل علیحدگی تفرقی مساوات  $y' = xe^{-x}y^3$  کو علیحدہ کرتے ہوئے دونوں اطراف کا مکمل لے کر حل کرتے ہیں۔

$$y^{-3} dy = xe^{-x} dx$$

$$\frac{y^{-2}}{-2} = c - (x+1)e^{-x} \quad \text{مکمل لیا گیا ہے}$$

$$y^2 = \frac{1}{2(x+1)e^{-x} - 2c}$$

مثال 1.8: درج ذیل ابتدائی قیمت تفرقی مساوات کو حل کریں۔

$$y' = -2xy, \quad y(0) = 1$$

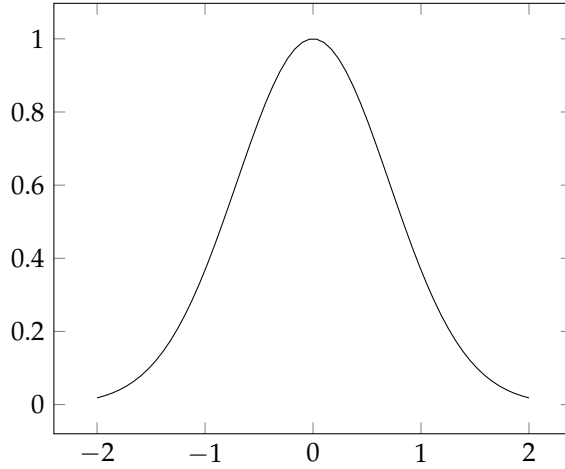
حل: مساوات کے متغیرات کو علیحدہ کرتے ہوئے مکمل کے ذریعہ حل کرتے ہیں۔

$$\int \frac{dy}{y} = - \int 2x dx + c$$

$$\ln y = -x^2 + c_1$$

$$y = ce^{-x^2}$$

ابتدائی معلومات پر کرتے ہوئے  $c = 0$  یعنی  $c = e^{c_1} = 1$  ملتا ہے لہذا تفرقی مساوات کا مخصوص حل  $y = e^{-x^2}$  ہے جسے شکل 1.12 میں دکھایا گیا ہے اور جو گھنٹی نما<sup>39</sup> ہے۔



شکل 1.12: مثال 1.8 کا گھنٹی نما۔

مثال 1.9: کاربن سے عمر دریافت کرنے کا طریقہ  
 طبعی معلومات: کائناتی شعاعیں<sup>40</sup> فضا میں تابکار کاربن  $^{14}_6\text{C}$  بناتی ہیں۔ یہ عمل زمین کی پیدائش سے اب تک ہوتا آ رہا ہے۔ وقت کے ساتھ فضا میں  $^{14}_6\text{C}$  اور  $^{12}_6\text{C}$  ہم جا<sup>41</sup> کی تناسب ایک مخصوص قیمت حاصل کر چکی ہے۔ کوئی بھی جاندار سانس لے کر یا خوراک کے ذریعہ فضا سے کاربن جذب کرتا ہے۔ یوں جب تک جانور زندہ رہے اس کی جسم میں دونوں ہم جا کاربن کی تناسب وہی ہوگی جو فضا میں ان کی تناسب ہے۔ البتہ مرنے کے بعد جسم میں تابکار کاربن کی مقدار تابکاری تحلیل کی بنا گھٹتی ہے جبکہ غیر تابکار کاربن کی مقدار تبدیل نہیں ہوتی۔ تابکار کاربن  $^{14}_6\text{C}$  کی نصف زندگی 5715 سال ہے۔

اہرام مصر میں دفن مومیائی ہوئی فرعون کی لاش میں  $^{14}_6\text{C}$  اور  $^{12}_6\text{C}$  کا تناسب فضا کے تناسب کا 56.95 % ہے۔ لاش کی عمر دریافت کریں۔

<sup>40</sup>cosmic rays  
<sup>41</sup>isotopes

حل: تابکار کاربن کی نصف زندگی سے تابکاری تحلیل کا مستقل  $k$  دریافت کرتے ہیں۔

$$y_0 e^{-k(5715)} = \frac{y_0}{2}, \quad e^{-k(5715)} = \frac{1}{2}, \quad -k = \frac{\ln(\frac{1}{2})}{5715}, \quad k = 0.0001213$$

لاش میں ہم جا کاربن کی تناسب سے لاش کی عمر حاصل کرتے ہیں۔

$$e^{-0.0001213t} = 0.5695, \quad -0.0001213t = \ln 0.5695, \quad t = 4641$$

یوں فرعون کی لاش 4641 سال پرانی ہے۔

مثال 1.10: مرکب بنانے کا عمل

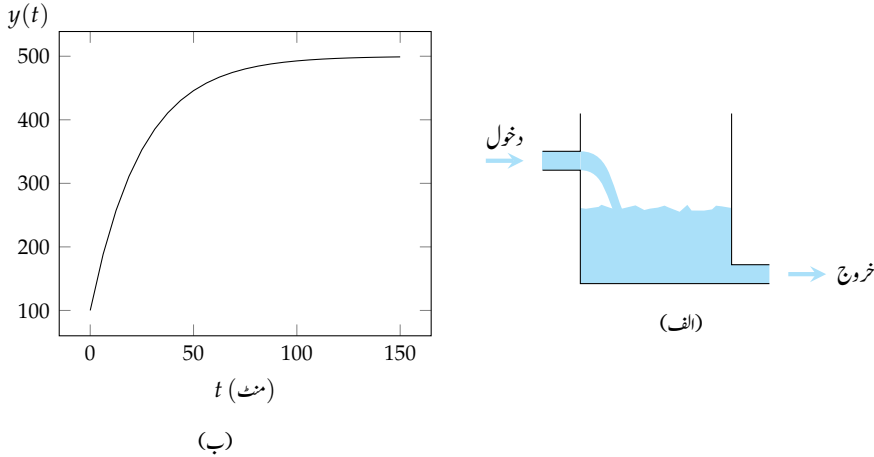
کیمیائی صنعت میں مرکب بنانے کا عمل عام ہے۔ شکل 1.13-الف میں پانی کی ٹینکی دکھائی گئی ہے جس میں ابتدائی طور پر 1000 لٹر پانی پایا جاتا ہے۔ اس پانی میں کل 100 kg نمک ملا یا گیا ہے۔ پانی کو مسلسل ہلانے سے ٹینکی میں کثافت یکساں رکھی جاتی ہے۔ ٹینکی میں 40 لٹر فی منٹ کی شرح سے نمکین پانی شامل کیا جاتا ہے۔ اس پانی میں نمک کی مقدار  $0.5 \text{ kg l}^{-1}$  ہے۔ ٹینکی سے نمکین پانی کا انخلا 40 لٹر فی منٹ ہے۔ ٹینکی میں نمک کی کل مقدار بالمقابل وقت دریافت کریں۔

حل: چونکہ ٹینکی میں پانی شامل ہونے کی شرح اور پانی خارج ہونے کی شرح برابر ہے لہذا ٹینکی میں پانی کی مقدار تبدیل نہیں ہوتی۔ ٹینکی میں داخل ہونے والا ایک لٹر کا نمکین پانی 0.5 kg نمک ٹینکی میں شامل کرتا ہے۔ یوں 40 لٹر فی منٹ سے داخل ہوتا پانی  $40 \times 0.5 = 20 \text{ kg min}^{-1}$  سے نمک شامل کرتا ہے۔ کسی بھی لمحہ ٹینکی میں کل نمک کو  $y$  کلو گرام لکھتے ہوئے ٹینکی میں نمک کی کثافت کو  $\frac{y}{1000}$  کلو گرام فی لٹر لکھا جاسکتا ہے۔ یوں خارج ہوتا پانی  $40 \times \frac{y}{1000}$  کلو گرام فی منٹ نمک خارج کرتا ہے۔ اس طرح نمک میں اضافے کی شرح  $\frac{dy}{dt}$  کو

$$\begin{aligned} y' &= \text{نمک خارج ہونے کی شرح} - \text{نمک شامل ہونے کی شرح} \\ &= 20 - \frac{40y}{1000} \end{aligned}$$

یعنی

$$(1.20) \quad y' = 0.04(500 - y)$$



شکل 1.13: مثال 1.10 میں مرکب بنانے کا عمل۔

لکھا جاسکتا ہے جو قابل علیحدگی مساوات ہے لہذا اس میں متغیرات کو علیحدہ کرتے ہوئے مکمل کے ذریعہ حل کرتے ہیں۔

$$\frac{dy}{y - 500} = -0.04 dt, \quad \ln|y - 500| = -0.04t + c_1, \quad y = 500 + ce^{-0.04t}$$

ٹینکی میں ابتدائی نمک کی کل مقدار 100 kg ہے۔ اس معلومات کو درج بالا میں پر کرتے ہوئے مساوات کا مستقل  $c$  حاصل کرتے ہیں۔

$$100 = 500 + c^{-0.04(0)}, \quad c = -400$$

یوں کسی بھی لمحے ٹینکی میں کل نمک کی مقدار درج ذیل ہے جس کو شکل-ب میں دکھایا گیا ہے۔

$$y(t) = 500 - 400e^{-0.04t}$$

شکل-ب کے مطابق ٹینکی میں آخر کار کل 500 kg نمک پایا جائے گا۔ یہی جواب بغیر کسی مساوات لکھے بھی حاصل کیا جاسکتا ہے۔ اگر ٹینکی میں لگاتار نمکین پانی شامل کیا جائے اور اس سے پرانا پانی خارج کیا جائے تو آخر کار ٹینکی میں صرف نیا شامل کردہ پانی ہی پایا جائے گا۔ چونکہ شامل کردہ پانی میں 0.5 کلوگرام فی لٹر نمک پایا جاتا ہے لہذا 1000 لٹر کی ٹینکی میں کل نمک  $1000 \times 0.5 = 500$  kg ہو گا۔

مثال 1.11: نیوٹن قانون ٹھنڈک گرمیوں میں ایک دفتر کا درجہ حرارت ایئر کنڈیشنر کی مدد سے  $21^\circ\text{C}$  پر رکھا جاتا ہے۔ صبح سات بجے ایئر کنڈیشنر چالو کیا جاتا ہے اور شام نو بجے اس کو بند کر دیا جاتا ہے۔ ایک مخصوص دن کو شام نو بجے بیرونی درجہ حرارت  $40^\circ\text{C}$  ہوتا ہے جبکہ صبح سات بجے بیرونی درجہ حرارت  $30^\circ\text{C}$  تک گر چکا ہوتا ہے۔ دفتر کے اندر رات دو بجے درجہ حرارت  $26^\circ\text{C}$  ہوتا ہے۔ صبح سات بجے دفتر کے اندر درجہ حرارت معلوم کریں۔

طبعی معلومات: تجربے سے معلوم کیا گیا ہے کہ حرارتی توانائی کو با آسانی منتقل کرتے جسم (مثلاً لوہا) کے درجہ حرارت میں تبدیلی کی شرح جسم اور اس کے گرد ماحول کے درجہ حرارت میں فرق کے راست تناسب ہوتا ہے۔ اس کو نیوٹن کا قانون ٹھنڈک<sup>42</sup> کہا جاتا ہے۔

حل: پہلا قدم: نمونہ کشی

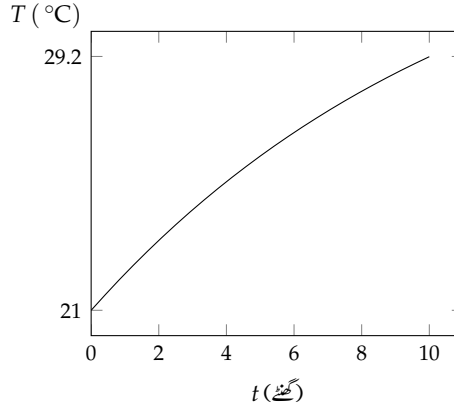
دفتر کے اندرونی حرارت کو  $T$  سے ظاہر کرتے ہیں جبکہ بیرونی حرارت کو  $T_b$  سے ظاہر کرتے ہیں۔ یوں نیوٹن کا قانون ٹھنڈک کی ریاضیاتی صورت درج ذیل ہوگی۔

$$(1.21) \quad \frac{dT}{dt} = k(T - T_b)$$

دوسرا قدم: عمومی حل کی تلاش

اگرچہ دفتر کی دیواریں اور چھت حرارتی توانائی با آسانی منتقل نہیں کرتی ہم اسی کلیے کا سہارا لیتے ہوئے مسئلہ حل کریں گے۔ یہاں بیرونی درجہ حرارت مستقل قیمت نہیں ہے لہذا درج بالا مساوات کو حل کرنا مشکل ہو گا۔ انجینئرنگ کے شعبے میں عموماً ایسی ہی مشکلات کا سامنا کرنا ہوتا ہے۔ ہمیں مسئلے کی سادہ صورت حل کرنا ہوگی۔ اگر ہم تصور کریں کہ  $T_b$  مستقل قیمت ہے تب درج بالا مساوات کے متغیرات علیحدہ کئے جاسکتے ہیں۔ چونکہ بیرونی درجہ حرارت  $30^\circ\text{C}$  تا  $40^\circ\text{C}$  رہا ہے لہذا ہم اس کی اوسط قیمت یعنی  $35^\circ\text{C}$  کو بیرونی درجہ حرارت تصور کرتے ہوئے مسئلے کو حل کرتے ہیں۔ مساوات کے متغیرات علیحدہ کرتے ہوئے مکمل لے کر اس کو حل کرتے ہیں۔

$$\frac{dT}{T - 35} = k dt, \quad \ln|T - 35| = kt + c_1, \quad T - 35 = ce^{kt}$$



شکل 1.14: مثال 1.11: دفتر کا اندرونی درجہ حرارت بالقابل وقت۔

تیسرا قدم: مخصوص حل کا حصول

اگر شام نو بجے کو لمحہ  $t = 0$  لیا جائے اور وقت کو گھنٹوں میں ناپا جائے تب  $T(0) = 21$  لکھا جائے گا جسے درج بالا میں پر کرتے ہوئے  $c = -14$  حاصل ہوتا ہے۔ یوں مخصوص حل

$$T = 35 - 14e^{kt}$$

چوتھا قدم: مستقل  $k$  کا حصول

ہم جانتے ہیں کہ رات دو بجے اندرونی درجہ حرارت  $26^{\circ}\text{C}$  ہے۔ یاد رہے کہ شام نو بجے کو لمحہ  $t = 0$  لیا گیا لہذا رات دو بجے  $t = 5$  ہو گا۔ یوں  $T(5) = 26$  لکھا جائے گا۔ ان معلومات کو درج بالا مساوات میں پر کرتے ہوئے  $k$  حاصل کرتے ہوئے مکمل مساوات حاصل کرتے ہیں۔

$$26 = 35 - 14e^{5k}, \quad k = -0.088, \quad T = 35 - 14e^{-0.088t}$$

آخری قدم:

صبح سات بجے اندرونی درجہ حرارت کا تخمینہ لگاتے ہیں یعنی  $t = 10$  پر درجہ حرارت درکار ہے۔

$$T = 35 - 14e^{-0.088(10)} = 29.2^{\circ}\text{C}$$

پوری رات میں اندرونی درجہ حرارت  $8.2^{\circ}\text{C}$  بڑھ گیا ہے۔ شکل 1.14 میں اندرونی درجہ حرارت بالقابل وقت دکھایا گیا ہے۔

مثال 1.12: پانی کا انخلا: پانی کی ٹینکی کا رقبہ عمودی تراش  $B = 2 \text{ m}^2$  ہے۔ ٹینکی کی تہہ میں  $r = 0.5 \text{ cm}$  رداس کا گول سوراخ ہے جس سے پانی نکل رہا ہے۔ ٹینکی میں پانی کی ابتدائی گہرائی  $h_1 = 1.5 \text{ m}$  ہے۔ ٹینکی کتنی دیر میں خالی ہوگی۔

طبعی معلومات: پانی کی سطح پر  $m$  کمیت پانی کی مخفی توانائی  $mgh$  ہے جہاں  $g = 9.8 \text{ ms}^{-2}$  ثقلی اسراع اور  $h$  پانی کی گہرائی ہے۔ سوراخ سے خارج ہوتے وقت یہ مخفی توانائی حرکی توانائی  $\frac{mv^2}{2}$  میں تبدیل ہو جاتی ہے جہاں  $v$  رفتار کو ظاہر کرتی ہے۔ مخفی توانائی اور حرکی توانائی کو برابر لکھتے ہوئے  $v$  کے لئے حل کرتے ہیں۔

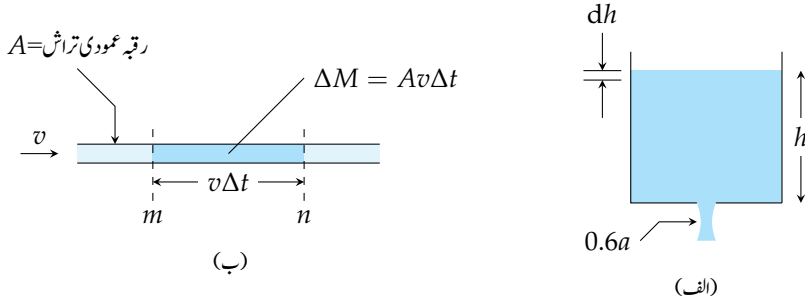
$$\frac{mv^2}{2} = mgh, \quad v = \sqrt{2gh}$$

شکل 1.15-الف میں پانی کی دھار دکھائی گئی ہے۔ جیسا کہ آپ دیکھ سکتے ہیں دھار سوراخ کے قریب سکڑتا ہے۔ اگر سوراخ کا رقبہ  $a$  ہو تب سکڑے ہوئے مقام پر دھار کا رقبہ عمودی تراش  $0.6a$  ہوتا ہے۔ یوں سوراخ سے نکلا تمام پانی رقبہ  $0.6a$  سے گزرتا ہے اور یہی وہ مقام ہے جہاں پانی کا ہر ذرہ ایک ہی سمت میں رفتار  $v$  سے حرکت کرتا ہے۔

شکل 1.15-ب میں ایک نالی دکھائی گئی ہے جس میں پانی کی رفتار  $v$  ہے۔ نالی کا رقبہ عمودی تراش  $A$  ہے۔ لمحہ  $t = 0$  پر مقام  $m$  پر موجود پانی کا ذرہ وقت  $\Delta t$  میں  $v\Delta$  فاصلہ طے کرتے ہوئے مقام  $n$  تک پہنچ جائے گا۔ یوں  $\Delta t$  کے دوران مقام  $m$  سے گزرا ہوا پانی نالی کو  $m$  تا  $n$  بھرے گا۔ اس پانی کی مقدار  $\Delta M = Av\Delta t$  ہوگی۔ اسی کلیے کو استعمال کرتے ہوئے شکل 1.15-الف میں  $dt$  دورانیے میں کل  $dM = 0.6av dt$  پانی خارج ہوگا۔ یوں پانی کی شرح انخلا درج ذیل ہوگی۔

$$(1.22) \quad \frac{dM}{dt} = 0.6a\sqrt{2gh}$$

اس مساوات کو قانون ثاری سلی<sup>43</sup> کہتے ہیں۔



شکل 1.15: مثال 1.12: پانی کا انخلا اور پانی کے دھار کا سکڑنا۔

حل: دورانیہ  $dt$  میں پانی کی انخلا کے بنا ٹینکی میں پانی کی گہرائی  $dh$  کم ہو گی جو  $B dh$  حجم کی کمی کو ظاہر کرتی ہے جہاں  $B$  ٹینکی کا رقبہ عمودی تراش ہے۔ چونکہ پانی کے انخلا سے ٹینکی میں پانی کم ہوتا ہے لہذا درج ذیل لکھا جاسکتا ہے جو دیے گئے مسئلے کا تفرقی مساوات ہے۔

$$(1.23) \quad 0.6a\sqrt{2gh} dt = -B dh$$

متغیرات کو علیحدہ کرتے ہوئے حل کرتے ہیں۔

$$\frac{dh}{\sqrt{h}} = -\frac{0.6a\sqrt{2g}}{B} dt, \quad 2\sqrt{h} = -\frac{0.6a\sqrt{2g}}{B} t + c$$

ابتدائی لمحہ  $t = 0$  پر پانی کی گہرائی  $h_1$  ہے۔ ان معلومات کو درج بالا میں پر کرتے ہوئے  $c = 2h_1$  ملتا ہے لہذا تفرقی مساوات کا مخصوص حل درج ذیل ہے۔

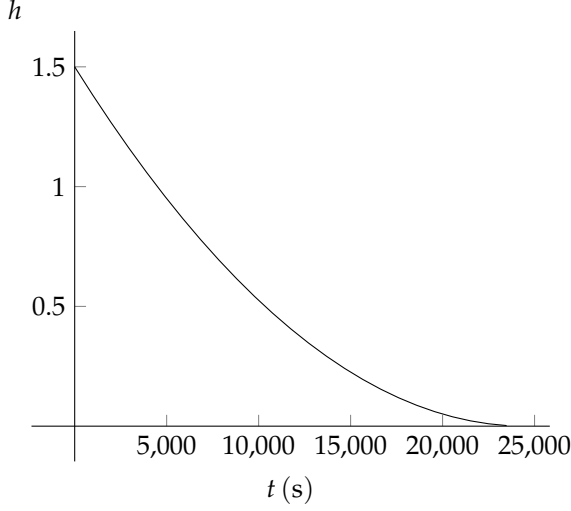
$$(1.24) \quad 2\sqrt{h} = -\frac{0.6a\sqrt{2g}}{B} t + 2\sqrt{h_1}$$

خالی ٹینکی سے مراد  $h = 0$  ہے۔ مخصوص حل میں  $h = 0$  پر کرتے ہوئے ٹینکی خالی کرنے کے لئے درکار وقت حاصل کرتے ہیں۔

$$2\sqrt{0} = -\frac{0.6a\sqrt{2g}}{B} t + 2\sqrt{h_1}, \quad t = \frac{2\sqrt{h_1}B}{0.6a\sqrt{2g}}$$

$$t = \frac{2\sqrt{1.5} \times 2}{0.6\pi \times 0.005^2 \sqrt{2 \times 9.8}} = 23482 \text{ s} \approx 6.52 \text{ h}$$





شکل 1.16: مثال 1.12: ٹینکی خالی ہونے کا عمل۔

مساوات 1.24 کو شکل 1.16 میں دکھایا گیا ہے۔ یاد رہے کہ  $23\,482\text{ s}$  میں ٹینکی خالی ہو جاتی ہے لہذا ترسیم کو اتنے وقت کے لئے ہی کھینچا گیا ہے۔

### علیحدگی متغیرات کی جامع ترکیب

بعض اوقات نا قابل علیحدگی تفرقی مساوات کے متغیرات کو تبدیل کرتے ہوئے مساوات کو قابل علیحدگی بنایا جاسکتا ہے۔ اس ترکیب کو درج ذیل عملاً اہم قسم کی مساوات کے لئے سیکھتے ہیں جہاں  $f(\frac{y}{x})$  قابل تفرق تفاعل ہے مثلاً  $\cos \frac{y}{x}$ ،  $e^{(y/x)}$  وغیرہ۔

$$(1.25) \quad y' = f\left(\frac{y}{x}\right)$$

مساوات کی صورت دیکھتے ہوئے  $\frac{y}{x} = u$  لیتے ہیں۔ یوں درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$(1.26) \quad y = ux, \quad y' = u + xu'$$

جنہیں  $y' = f(\frac{y}{x})$  میں پر کرتے ہوئے  $u + xu' = f(u)$  یعنی  $xu' = f(u) - u$  ملتا ہے۔ اگر  $f(u) - u \neq 0$  ہو تب متغیرات علیحدہ کرتے ہوئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$(1.27) \quad \frac{du}{f(u) - u} = \frac{dx}{x}$$

مثال 1.13: تفاعل  $xy' - y = 2x$  کو حل کریں۔

حل: تفاعل کو  $y' = \frac{y}{x} + 2$  لکھا جاسکتا ہے۔ یوں  $\frac{y}{x} = u$  لیتے ہوئے مساوات 1.26 کے استعمال سے درج ذیل ملتا ہے۔

$$u + xu' = u + 2, \quad du = 2\frac{dx}{x}, \quad u = 2\ln|x| + c$$

اس میں  $u$  کی جگہ واپس  $\frac{y}{x}$  پر کرتے ہوئے جواب حاصل ہوتا ہے۔

$$\frac{y}{x} = 2\ln|x| + c, \quad y = 2x\ln|x| + cx$$

### سوالات

سوال 1.41 تا سوال 1.49 کے عمومی حل حاصل کریں۔ حاصل حل کو واپس تفرقی مساوات میں پر کرتے ہوئے اس کی درستگی ثابت کریں۔

سوال 1.41:  $y^2y' + x^2 = 0$

جواب:  $x^3 + y^3 = c$

سوال 1.42:  $yy' + x = 0$

1.1.3. قابل علیحدگی سادہ تفریق مساوات

جواب:  $x^2 + y^2 = c$

سوال 1.43:  $y' = \sec^2 y$

جواب:  $y = \tan x + c$

سوال 1.44:  $y' \cos x = y \sin x$

جواب:  $y = c \sec x$

سوال 1.45:  $y' = ye^{x-1}$

جواب:  $\ln|y| = e^{x-1} + c$

سوال 1.46:  $u = \frac{y}{x}$  پر کرتے ہوئے  $xy' = y + x^2 \sin^2 \frac{y}{x}$  کو حل کریں۔

جواب:  $\frac{\cos \frac{y}{x} - 1}{\cos \frac{y}{x} + 1} = ce^{2x}$

سوال 1.47:  $y' = (2x + y)^2$  کو حل کریں۔ ایسا کرنے کی خاطر  $u = 2x + y$  پر کرنا ہو گا۔

جواب:  $y = -2x + \sqrt{2} \tan(\sqrt{2}x + c)$

سوال 1.48:  $u = \frac{y}{x}$  پر کرتے ہوئے  $xy' = y^2 + y$  کو حل کریں۔

جواب:  $y = -\frac{x}{x+c}$

سوال 1.49:  $u = \frac{y}{x}$  پر کرتے ہوئے  $xy' = x - y$  کو حل کریں۔

جواب:  $xy - x^2 = c$

ابتدائی قیمت سوال 1.50 تا سوال 1.56 کے مخصوص حل حاصل کریں۔

سوال 1.50:

$$xy' + y = 0, \quad y(2) = 8$$

جواب:  $y = \frac{16}{x}$ 

سوال 1.51:

$$y' = 1 + 9y^2, \quad y(1) = 0$$

جواب:  $y = \frac{1}{3} \tan[3(x - 1)]$ 

سوال 1.52:

$$y' \cos^2 x = \sin^2 y, \quad y(0) = \frac{\pi}{4}$$

جواب:  $\tan y = \frac{1}{1 - \tan x}$ 

سوال 1.53:

$$y' = -4xy, \quad y(0) = 5$$

جواب:  $y = 5e^{-2x^2}$ 

سوال 1.54:

$$y' = -\frac{2x}{y}, \quad y(1) = 2$$

جواب:  $2x^2 + y^2 = 6$ 

سوال 1.55:

$$y' = (x + y - 4)^2, \quad y(0) = 5$$

$$x + y - 4 = \tan\left(x + \frac{\pi}{4}\right) \quad \text{جواب:}$$

سوال 1.56:

$$xy' = y + 3x^4 \cos^2 \frac{y}{x}, \quad y(1) = 0$$

جواب: اس میں  $u = \frac{y}{x}$  پر کرنے سے  $\tan \frac{y}{x} = x^3 - 1$  ملتا ہے۔

سوال 1.57: کسی بھی لمحے پر جرثوموں کی تعداد بڑھنے کی شرح، اس لمحے موجود جرثوموں کی تعداد کے راست تناسب ہے۔ اگر ان کی تعداد دو گھنٹوں میں دگنی ہو جائے تب چار گھنٹوں بعد ان کی تعداد کتنی ہوگی؟ چوبیس گھنٹوں بعد کتنی ہوگی؟

$$\text{جوابات: } y = y_0 e^{0.34657t}, \quad 4y_0, \quad 4095y_0$$

سوال 1.58: جرثوموں کی شرح پیدائش موجودہ تعداد کے راست تناسب ہے۔ ان کی شرح اموات بھی موجودہ تعداد کے راست تناسب ہے۔ جرثوموں کی تعداد بڑھنے کی شرح کیا ہوگی؟ تعداد بالمقابل وقت کیا ہوگا؟ تعداد کہاں متوازن صورت اختیار کرے گی؟

جوابات:  $\frac{dy}{dt} = \alpha y - \beta y$  جہاں  $\alpha$  اور  $\beta$  بالترتیب پیدائشی اور امواتی راست تناسب کے مستقل ہیں۔ تعداد بالمقابل وقت کی مساوات  $y = y_0 e^{(\alpha - \beta)t}$  ہے۔ اگر  $\alpha > \beta$  ہو تب تعداد بڑھتی رہے گی۔ اس کے برعکس اگر  $\alpha < \beta$  ہو تب تعداد گھٹتی رہے گی حتیٰ کہ جراثیم فنا ہو جائیں اور  $\alpha = \beta$  کی صورت میں تعداد وقت کے ساتھ تبدیل نہیں ہوگی۔

سوال 1.59: عموماً جاندار مرنے کے بعد مکمل طور پر خاک میں مل جاتے ہیں اور ان کا نشان تک نہیں رہتا البتہ بعض اوقات حالات یوں ہوتے ہیں کہ ان کا جسم پتھر میں بدل جاتا ہے۔ اس پتھریلی جسم میں موجود  $^{14}_6\text{C}$  اور  $^{12}_6\text{C}$  ہم جا کے تناسب سے اس کی عمر کا تخمینہ لگایا جاسکتا ہے۔ دو ہزار سال پرانی پتھریلی مچھلی میں کاربن کا تناسب، ابتدائی تناسب کے کتنا گنا ہوگا؟

جواب: 69.5 %

سوال 1.60: طبیعیات میں باربردار<sup>44</sup> ذروں کو مسرع خطی<sup>45</sup> کے ذریعہ اسراع دی جاتی ہے۔ تصور کریں کہ مسرع خطی میں  ${}^4_2\text{He}^{2+}$  داخل ہوتا ہے جس کی رفتار مستقل اسراع کے ساتھ  $1.2 \text{ ms}$  دورانیے میں  $10^3 \text{ ms}^{-1}$  سے بڑھا کر  $1.6 \times 10^4 \text{ ms}^{-1}$  کر دی جاتی ہے۔ اسراع دریافت کریں۔ اس دورانیے میں ذرہ کتنا فاصلہ طے کرتا ہے؟

جوابات:  $10.2 \text{ m}$  ،  $1.25 \times 10^7 \text{ ms}^{-2}$

سوال 1.61: ایک ٹینکی میں 2000 لٹر پانی پایا جاتا ہے جس میں  $150 \text{ kg}$  نمک ملایا گیا ہے۔ پانی کو مسلسل ہلانے سے کثافت یکساں رکھی جاتی ہے۔ ٹینکی میں  $10$  لٹر فی منٹ تازہ پانی شامل کیا جاتا ہے۔ ٹینکی سے پانی کا اخراج بھی  $10$  لٹر فی منٹ ہے۔ ایک گھنٹہ بعد ٹینکی میں کل کتنا نمک پایا جائے گا؟

جوابات:  $y = 111 \text{ kg}$  ،  $y = 150e^{-\frac{t}{200}}$

سوال 1.62: مریض کے زبان کے نیچے تھرماسٹر رکھ کر اس کا درجہ حرارت ناپا جاتا ہے۔ کمرے اور مریض کے درجہ حرارت بالترتیب  $25^\circ \text{C}$  اور  $40^\circ \text{C}$  ہیں۔ زبان کے نیچے رکھنے کے ایک منٹ بعد تھرماسٹر کا پارہ  $35^\circ \text{C}$  تک پہنچتا ہے۔ تھرماسٹر کتنی دیر میں اصل درجہ حرارت کے قریب (مثلاً  $39.9^\circ \text{C}$ ) پہنچ پائے گا؟

جواب:  $t = 4.16 \text{ min}$  ،  $T = 40 - 15e^{-1.204t}$

سوال 1.63: سرطان<sup>46</sup> کی مہلک بیماری میرے خاندان کے کئی افراد کی جان لے چکی ہے۔ سن 1960 میں اپنا کین لایرڈ<sup>47</sup> سرطان کی رسولی کی افزائش کو ٹھیک طرح گامپرتز تفاعل<sup>48</sup> سے ظاہر کرنے میں کامیاب ہوئے۔

سرطانی رسولی میں جسم کا نظام تباہ ہو جاتا ہے۔ یوں رسولی میں موجود خلیوں تک آکسیجن اور خوراک کا پہنچنا ممکن نہیں رہتا۔ رسولی کے اندرونی خلیے آکسیجن اور خوراک کی کمی کی بنا مر جاتے ہیں۔ ان حقائق کی نمونہ کشی درج ذیل گامپرتز تفریق مساوات کرتی ہے جہاں  $y$  رسولی کی کمیت ہے۔

$$(1.28) \quad y' = -Ay \ln y, \quad A > 0$$

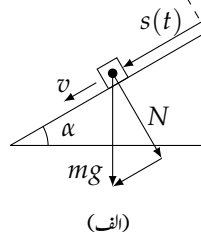
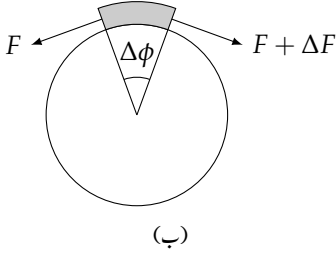
<sup>44</sup>charged

<sup>45</sup>linear accelerator

<sup>46</sup>cancer

<sup>47</sup>Anna Kane Laird

<sup>48</sup>Benjamin Gompertz



شکل 1.17: سوال 1.65 اور سوال 1.66 کے اشکال۔

جواب:  $\ln y = ce^{-At}$

سوال 1.64: دھوپ میں کپڑے کی نمی خشک ہونی کی شرح کپڑے میں موجود نمی کے راست تناسب ہوتی ہے۔ اگر پہلے پندرہ منٹ میں نصف پانی خشک ہو جائے تب % 99.9 پانی کتنی دیر میں خشک ہو گا؟ ہم % 99.9 خشک کو مکمل خشک تصور کر سکتے ہیں۔

جواب:  $y = y_0 e^{-0.0462t}$  ، 49.8 min

سوال 1.65: رگڑ دو سطحوں کو آپس میں رگڑنے سے قوت رگڑ پیدا ہوتی ہے جو اس حرکت کو روکنے کی کوشش کرتی ہے۔ خشک سطحوں پر پیدا قوت  $|F| = \mu|N|$  سے حاصل کی جاسکتی ہے جہاں  $N$  دونوں سطحوں پر عمودی قوت،  $\mu$  حرکی رگڑ کا مستقل<sup>49</sup> اور  $F$  رگڑ سے پیدا قوت ہے۔

شکل 1.17-الف میں  $\alpha$  زاویہ کی سطح پر  $m$  کمیت کا جسم دکھایا گیا ہے۔ اس پر ثقلی قوت (وزن)  $mg$  عمل کرتا ہے۔ اس قوت کو دو حصوں میں تقسیم کیا جاسکتا ہے۔ پہلا حصہ  $N$  ہے جو سطح کے عمودی ہے۔ دوسرا حصہ سطح کے متوازی ہے جو جسم کو اسراع دیتا ہے۔ کمیت  $10 \text{ kg}$ ، ثقلی اسراع  $g = 9.8 \text{ ms}^{-2}$ ، رگڑ کا مستقل  $\mu = 0.25$  اور زاویہ  $\alpha = 30^\circ$  ہیں۔ ابتدائی رفتار صفر لیتے ہوئے رفتار  $v$  کی مساوات حاصل کریں۔ یہ جسم کتنی دیر میں کل  $15 \text{ m}$  فاصلہ طے کرے گا؟

جواب:  $\frac{dv}{dt} = mg \sin \alpha - \mu mg \cos \alpha$  ،  $v = 3.93t \text{ ms}^{-1}$  ، 2.76 s

<sup>49</sup>coefficient of kinetic friction

سوال 1.66: شکل 1.17-ب میں گول جسم کے گرد لپیٹی گئی رسی کا چھوٹا حصہ دکھایا گیا ہے۔ تجربے سے معلوم ہوتا ہے کہ رسی کے چھوٹے حصے کے سروں پر قوت میں فرق زاویہ  $\Delta\phi$  اور قوت  $F$  کے راست تناسب ہوتا ہے۔ رسی کو جسم کے گرد کتنی مرتبہ لپیٹنے سے ایک شخص 500 گنا زیادہ قوت کے گاڑی کو روک سکتا ہے؟

جواب:  $F = F_0 e^{\phi}$  ،  $\phi = 6.21 \text{ rad}$  یعنی 1.98 مرتبہ لپیٹنا ضروری ہے۔

سوال 1.67: کارٹیزی محدد کے محور پر گول دائرے  $x^2 + y^2 = r^2$  کا تفرقی مساوات  $y'_1$  حاصل کریں۔ اسی طرح محور سے گزرتے ہوئے سیدھے خط کا تفرقی مساوات  $y'_2$  حاصل کریں۔ دونوں تفرقی مساوات کا حاصل ضرب کیا ہوگا؟ اس حاصل ضرب سے آپ کیا اخذ کر سکتے ہیں؟

جواب:  $y'_1 y'_2 = -1$ ؛ آپس میں عمودی ہیں۔

سوال 1.68: آپ کو ایسے تفاعل سے ضرور واسطہ پڑے گا جس کا تحلیلی مکمل حاصل کرنا ممکن نہیں ہوگا۔ ایسا ایک تفاعل  $e^{x^2}$  ہے۔ اس تفاعل کی مکلاون تسلسل<sup>50</sup> کے پہلے چار ارکان کا مکمل حاصل کریں۔

جواب:  $\int e^{x^2} \approx x + \frac{x^3}{3} + \frac{x^5}{10} + \frac{x^7}{36} + \dots$

سوال 1.69: قانون ٹاری سلی کروئی ٹینکی کا رداس  $R$  ہے۔ اس کی تہہ میں چھوٹا سوراخ ہے جس کا رداس  $r$  ہے۔ پوری طرح بھری ہوئی ٹینکی کتنی دیر میں خالی ہوگی۔ اگر  $R = 1 \text{ m}$  اور  $r = 1 \text{ cm}$  ہو تب ٹینکی کتنی دیر میں خالی ہوگی؟

جواب:  $0.6\pi r^2 \sqrt{2gh} dt = -\pi[R^2 + (h - R)^2] dh$  ،  
 $t_{\text{خالی}} = \frac{44R^2 \sqrt{gR}}{9gr^2}$  ،  $t + c = -\frac{\sqrt{2gh}}{9gr^2} (30R^2 - 10hR + 3h^2)$   
 دیے رداس کی ٹینکی 4.34 h یعنی چار گھنٹے اور بیس منٹ میں خالی ہوگی۔



## 1.4 قطعی سادہ تفرقی مساوات اور جزو مکمل

ایسا تفاعل  $u(x, y)$  جس کے استمراری<sup>51</sup> (یعنی بلا جوڑ) جزوی تفرق پائے جاتے ہوں کا (مکمل) تفرق درج ذیل ہے۔

$$(1.29) \quad du = \frac{\partial u}{\partial x} dx + \frac{\partial u}{\partial y} dy$$

یوں اگر  $u(x, y) = c$  ہو تب  $du = 0$  ہو گا۔

مثال کے طور پر  $u = xy + 2(x - y) = 7$  کا تفرق

$$du = (y + 2) dx + (x - 2) dy = 0$$

ہو گا جس سے درج ذیل تفرقی مساوات لکھی جاسکتی ہے۔

$$y' = \frac{dy}{dx} = -\frac{y + 2}{x - 2}$$

الٹ چلتے ہوئے اس تفرقی مساوات کو ہم حل کر سکتے ہیں۔ اس مثال سے ایک ترکیب جنم دیتی ہے جس پر اب غور کرتے ہیں۔

درجہ اول سادہ تفرقی مساوات  $y' = -\frac{M(x, y)}{N(x, y)}$  یعنی

$$(1.30) \quad M(x, y) dx + N(x, y) dy = 0$$

کو اس صورت قطعی تفرقی مساوات<sup>52</sup> کہتے ہیں جب اس کو درج ذیل لکھنا ممکن ہو جہاں  $u(x, y)$  کوئی تفاعل ہے۔

$$(1.31) \quad \frac{\partial u}{\partial x} dx + \frac{\partial u}{\partial y} dy = 0$$

یوں مساوات 1.30 کو

$$(1.32) \quad du = 0$$

<sup>51</sup>continuous partial differential  
<sup>52</sup>exact differential equation

لکھ کر مکمل لیتے ہوئے تفرقی مساوات کا عمومی خفی حل<sup>53</sup>

$$(1.33) \quad u(x, y) = c$$

حاصل ہوتا ہے۔

مساوات 1.30 اور مساوات 1.31 کا موازنہ کرتے ہوئے ہم دیکھتے ہیں کہ مساوات 1.30 تب قطعی تفرقی مساوات ہو گا جب ایسا  $u(x, y)$  پایا جاتا ہو کہ درج ذیل لکھنا ممکن ہو۔

$$(1.34) \quad \frac{\partial u}{\partial x} = M$$

$$(1.35) \quad \frac{\partial u}{\partial y} = N$$

ان سے ہم تفرقی مساوات کے قطعی ہونے کا شرط اخذ کرتے ہیں۔

سطح  $xy$  پر ایسا خطہ جس کا سرحد بند منحنی ہو اور یہ منحنی اپنے آپ کو نہ کاٹتا ہو پر تصور کریں کہ  $M$  اور  $N$  ایسے استمراری<sup>54</sup> (یعنی بلا جوڑ) تفاعل ہیں جن کے درجہ اول تفرق بھی اس خطے پر بے جوڑ ہیں۔ تب مساوات 1.34 کے تفرق درج ذیل ہوں گے۔

$$\frac{\partial M}{\partial y} = \frac{\partial^2 u}{\partial y \partial x}$$

$$\frac{\partial N}{\partial x} = \frac{\partial^2 u}{\partial x \partial y}$$

استمراری شرط کی بنا  $\frac{\partial^2 u}{\partial y \partial x}$  اور  $\frac{\partial^2 u}{\partial x \partial y}$  برابر ہیں لہذا درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$(1.36) \quad \frac{\partial M}{\partial y} = \frac{\partial N}{\partial x} \quad \text{شرط قطعیت}$$

مساوات 1.30 کا قطعی تفرقی مساوات ہونے کے لئے مساوات 1.36 پر پورا اترنا لازمی<sup>55</sup> اور معقول<sup>56</sup> شرط ہے۔

قطعی تفرقی مساوات کا حل حاصل کرتے ہیں۔ مساوات 1.34 کا  $x$  مکمل لیتے ہوئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$(1.37) \quad u = \int M dx + k(y)$$

implicit solution<sup>53</sup>

continuous<sup>54</sup>

necessary condition<sup>55</sup>

sufficient condition<sup>56</sup>

جہاں مکمل کا مستقل از خود  $y$  کا تفاعل ہو سکتا ہے۔ مکمل کا مستقل  $k(y)$  حاصل کرنے کی خاطر مساوات 1.37 کا جزوی تفرق  $\frac{\partial u}{\partial y}$  لیتے ہوئے مساوات 1.35 کی مدد سے  $\frac{dk}{dy}$  حاصل کرتے ہیں جس کا  $y$  مکمل لینے سے  $k$  حاصل ہو گا۔ (مثال 1.14 دیکھیں۔)

اسی طرح مساوات 1.35 کا  $y$  مکمل لیتے ہوئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$(1.38) \quad u = \int N dy + m(x)$$

جہاں مکمل کا مستقل از خود  $x$  کا تفاعل ہو سکتا ہے۔ مکمل کا مستقل  $m(x)$  حاصل کرنے کی خاطر مساوات 1.38 کا جزوی تفرق  $\frac{\partial u}{\partial x}$  لیتے ہوئے مساوات 1.34 کی مدد سے  $\frac{dm}{dx}$  حاصل کرتے ہیں جس کا  $x$  مکمل لینے سے  $m$  حاصل ہو گا۔

مثال 1.14: قطعی تفرقی مساوات  
درج ذیل کو حل کریں۔

$$(1.39) \quad (1 + 2xy^3) dx + (2y + 3x^2y^2) dy = 0$$

حل: پہلے ثابت کرتے ہیں کہ یہ مساوات قطعی ہے۔ یہ مساوات 1.30 کی طرح ہے جہاں

$$M = 1 + 2xy^3$$

$$N = 2y + 3x^2y^2$$

ہیں۔  $\frac{\partial M}{\partial y}$  اور  $\frac{\partial N}{\partial x}$  لکھتے ہیں

$$\frac{\partial M}{\partial y} = 6xy^2$$

$$\frac{\partial N}{\partial x} = 6xy^2$$

جو مساوات 1.36 پر پورا اترتے ہیں لہذا دی گئی مساوات قطعی تفرقی مساوات ہے۔ آئیں اب اس کو حل کرتے ہیں۔

مساوات 1.37 کو استعمال کرتے ہیں۔

$$(1.40) \quad u = \int (1 + 2xy^3) dx + k(y) = x + x^2y^3 + k(y)$$

اس کا  $y$  جزوی تفرق لیتے ہوئے مساوات 1.35 کا استعمال کرتے

$$\frac{\partial u}{\partial y} = 3x^2y^2 + \frac{dk}{dy} = N = 2y + 3x^2y^2$$

ہوئے  $\frac{dk}{dy}$  حاصل ہوتا ہے۔

$$\frac{dk}{dy} = 2y$$

اس کا  $y$  تکمیل لیتے ہوئے  $k$  حاصل کرتے ہیں

$$(1.41) \quad k = \int 2y dy = y^2 + c_1$$

جہاں  $c_1$  تکمیل کا مستقل ہے۔ چونکہ  $k$  صرف  $y$  پر منحصر ہے لہذا  $c_1$  مستقل  $x$  پر منحصر نہیں ہو سکتا۔ یوں مساوات 1.40 اور مساوات 1.41 سے قطعی تفرقی مساوات کا حاصل ہوتا ہے۔

$$(1.42) \quad u(x, y) = x + x^2y^3 + y^2 + c_1 = 0$$

آخر میں مساوات 1.42 کا تفرق لیتے ہوئے مساوات 1.39 حاصل کر کے حاصل حل کی درستگی ثابت کرتے ہیں۔

$$du = \frac{\partial u}{\partial x} dx + \frac{\partial u}{\partial y} dy = (1 + 2xy^3) dx + (3x^2y^2 + 2y) dy$$

مثال 1.15: مخصوص حل

$N = 2y + 3x^2y^2$  لیتے ہوئے مساوات 1.39 کو حل کریں جہاں  $x = 1$  پر  $y = 2$  ہے۔

حل:  $\frac{\partial u}{\partial y} = N = 2y + 3x^2y^2$  کا  $y$  تکمیل

$$(1.43) \quad u = \int (2y + 3x^2y^2) dy + m(x) = y^2 + x^2y^3 + m(x)$$

لے کر اس سے  $\frac{\partial u}{\partial x}$  لکھتے ہیں

$$\frac{\partial u}{\partial x} = 2xy^3 + \frac{dm}{dx}$$

جو  $M$  کے برابر ہوگا

$$2xy^3 + \frac{dm}{dx} = M = 1 + 2xy^3$$

جس سے

$$\frac{dm}{dx} = 1, \quad m = x + c_2$$

حاصل ہوتا ہے۔ اس کو مساوات 1.43 میں پر کرتے ہوئے تفرقی مساوات کا حل ملتا ہے۔

$$u = y^2 + x^2y^3 + x + c_2 = 0$$

ابتدائی معلومات پر کرتے ہوئے

$$2^2 + (1^2)(2^3) + 1 + c_2 = 0, \quad c = -13$$

ملتا ہے جس سے مخصوص حل لکھتے ہیں۔

$$y^2 + x^2y^3 + x - 13 = 0$$

مثال 1.16: غیر قطعی مساوات

مساوات  $-y dx + x dy = 0$  میں  $M = -y$  اور  $N = x$  ہیں لہذا  $\frac{\partial M}{\partial y} = -1$  لیکن  $\frac{\partial N}{\partial x} = 1$

ہے۔ یوں دیا گیا مساوات غیر قطعی<sup>57</sup> ہے۔ یوں قطعی مساوات کی ترکیب قابل استعمال نہیں ہے۔ آئیں قطعی مساوات کی ترکیب استعمال کرنے کی کوشش کریں۔ مساوات 1.37 سے

$$u = \int -y dx + k(y) = -xy + k(y)$$

ماتا ہے جس کا  $y$  تفرق  $\frac{\partial u}{\partial y} = -x + \frac{dk}{dy}$  ہے جسے  $N$  یعنی  $x$  کے برابر پر کرنے سے  $\frac{dk}{dy} = 2x$  ملتا ہے جس کا مکمل  $k = 2xy + c$  ہے۔ اب مستقل  $k$  صرف  $y$  پر منحصر ہو سکتا ہے جبکہ حاصل  $k$  اس شرط پر پورا نہیں اترتا لہذا اس کو رد کیا جاتا ہے۔ یوں قطعی تفرقی مساوات کی ترکیب اس مثال میں دیے تفرقی مساوات کے حل کے لئے ناقابل استعمال ہے۔ آپ  $N$  سے شروع کرتے ہوئے حل کرنے کی کوشش کر سکتے ہیں۔ آپ اس راستے سے بھی حل حاصل نہیں کر پائیں گے۔

تخفیف بذریعہ جزو مکمل

مثال 1.16 میں تفاعل  $-y dx + x dy = 0$  غیر قطعی تھا البتہ اس کو  $\frac{1}{x^2}$  سے ضرب دینے سے حاصل ہوتا ہے جو قطعی مساوات ہے۔ آپ مساوات 1.36 استعمال کرتے ہوئے ثابت کر سکتے ہیں کہ یہ واقعی قطعی مساوات ہے۔ حاصل قطعی مساوات کا حل حاصل کرتے ہیں۔

$$(1.44) \quad -\frac{y}{x^2} dx + \frac{1}{x} dy = 0, \quad d\left(\frac{y}{x}\right) = 0, \quad \frac{y}{x} = c$$

اس ترکیب کو عمومی بناتے ہوئے ہم کہتے ہیں کہ غیر قطعی مساوات مثلاً

$$(1.45) \quad P(x, y) dx + Q(x, y) dy = 0$$

کو ایک مخصوص تفاعل  $F$  سے ضرب دینے سے قطعی مساوات

$$(1.46) \quad FP dx + FQ dy = 0$$

حاصل کی جاسکتی ہے۔ تقابل  $F$  جزو تکمیل<sup>58</sup> کہلاتا ہے اور یہ عموماً  $x$  اور  $y$  پر منحصر ہوگا۔ حاصل قطعی مساوات کو حل کرنا ہم سیکھ چکے ہیں۔

مثال 1.17: جزو تکمیل  
مساوات 1.44 میں جزو تکمیل  $\frac{1}{x^2}$  تھا لہذا اس کا حل درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$FP dx + FQ dy = \frac{-y dx + x dy}{x^2} = d\left(\frac{y}{x}\right) = 0, \quad \frac{y}{x} = c$$

مساوات  $-y dx + x dy = 0$  کے مزید جزو تکمیل  $\frac{1}{y^2}$ ،  $\frac{1}{xy}$  اور  $\frac{1}{x^2+y^2}$  ہیں جن سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\frac{-y dx + x dy}{y^2} = d\left(\frac{x}{y}\right) = 0, \quad \frac{x}{y} = c$$

$$\frac{-y dx + x dy}{xy} = -d\left(\ln \frac{x}{y}\right), \quad \ln \frac{x}{y} = c_1, \quad \frac{x}{y} = x$$

$$\frac{-y dx + x dy}{x^2 + y^2} = d\left(\tan^{-1} \frac{x}{y}\right), \quad \tan^{-1} \frac{x}{y} = c_1, \quad \frac{x}{y} = c$$

جزو تکمیل کا حصول

مساوات  $M dx + N dy = 0$  کی قطعیت کا شرط  $\frac{\partial M}{\partial y} = \frac{\partial N}{\partial x}$  مساوات 1.36 ہے۔ مساوات  $FQ dy = 0$  کے لئے اس شرط کو درج ذیل لکھا جائے گا

$$(1.47) \quad \frac{\partial}{\partial y}(FP) = \frac{\partial}{\partial x}(FQ)$$

جس کو زنجیری طریقہ تفرق سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے جہاں زیر نوشت تفرق کو ظاہر کرتی ہے (یعنی  $F_y = \frac{\partial F}{\partial y}$ )

$$(1.48) \quad F_y P + F P_y = F_x Q + F Q_x$$

یہ مساوات عموماً پیچیدہ ہو گا لہذا ہم اس پر مزید وقت ضائع نہیں کرتے۔ ہم ایسے جزو مکمل تلاش کرنے کی کوشش کرتے ہیں جو صرف  $x$  یا صرف  $y$  پر منحصر ہو۔ صرف  $x$  پر منحصر جزو مکمل کی صورت میں  $F = F(x)$  لکھا جائے گا اور  $F_y = 0$  ہو گا جبکہ  $F_x = F' = \frac{dF}{dx}$  ہو گا۔ یوں مساوات 1.47 درج ذیل صورت اختیار کر لیا

$$(1.49) \quad F P_y = F' Q + F Q_x$$

جسے  $FQ$  سے تقسیم کرتے ہوئے ترتیب دیتے ہیں۔

$$(1.50) \quad \frac{1}{F} \frac{dF}{dx} = R \quad \text{جہاں} \quad R = \frac{1}{Q} \left[ \frac{\partial P}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial x} \right]$$

اس سے درج ذیل مسئلہ ثابت ہوتا ہے۔

مسئلہ 1.1: اگر مساوات 1.45 سے مساوات 1.50 میں حاصل کردہ  $R$  صرف  $x$  پر منحصر ہو تب مساوات 1.45 کا جزو مکمل پایا جاتا ہے جسے مساوات 1.50 کا مکمل لے کر حاصل کیا جاسکتا ہے۔

$$(1.51) \quad F(x) = e^{\int R(x) dx}$$

اسی طرح  $F = F(y)$  کی صورت میں مساوات 1.50 کی جگہ درج ذیل ملتا ہے

$$(1.52) \quad \frac{1}{F} \frac{dF}{dy} = R \quad \text{جہاں} \quad R = \frac{1}{P} \left[ \frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y} \right]$$

جس سے درج بالا مسئلے کی جوڑی ملتی ہے۔

مسئلہ 1.2: اگر مساوات 1.45 سے مساوات 1.52 میں حاصل کردہ  $R$  صرف  $y$  پر منحصر ہو تب مساوات 1.45 کا جزو مکمل پایا جاتا ہے جسے مساوات 1.52 کا مکمل لے کر حاصل کیا جاسکتا ہے۔

$$(1.53) \quad F(y) = e^{\int R(y) dy}$$



مثال 1.18: جزو مکمل

دیے مساوات کا جزو مکمل حاصل کرتے ہوئے اس کا عمومی حل حاصل کریں۔ ابتدائی معلومات  $y(0) = -2$  سے مخصوص حل حاصل کریں۔

$$(1.54) \quad (e^{x+y} + ye^y) dx + (xe^y - 1) dy = 0$$

حل: پہلا قدم: غیر قطعیت ثابت کرتے ہیں۔ مساوات 1.36 پر درج ذیل پورا نہیں اترتا لہذا غیر قطعیت ثابت ہوتی ہے۔

$$\frac{\partial P}{\partial y} = e^{x+y} + e^y + ye^y, \quad \frac{\partial Q}{\partial x} = e^y, \quad \frac{\partial P}{\partial y} \neq \frac{\partial Q}{\partial x}$$

دوسرا قدم: جزو مکمل حاصل کرتے ہیں۔ مساوات 1.50 سے حاصل  $R$  کی قیمت  $x$  اور  $y$  دونوں پر منحصر ہے

$$R = \frac{1}{Q} \left[ \frac{\partial P}{\partial y} - \frac{\partial Q}{\partial x} \right] = \frac{1}{xe^y - 1} (e^{x+y} + e^y + ye^y - e^y)$$

لہذا مسئلہ 1.1 قابل استعمال نہیں ہے۔ آئیں مسئلہ 1.2 استعمال کر کے دیکھیں۔  $R$  کو مساوات 1.52 سے حاصل کرتے ہیں۔

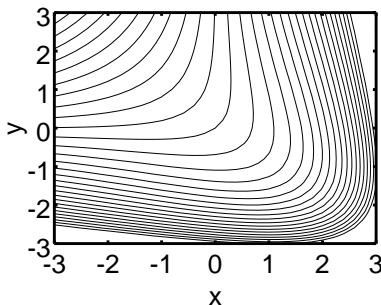
$$R = \frac{1}{P} \left[ \frac{\partial Q}{\partial x} - \frac{\partial P}{\partial y} \right] = \frac{1}{e^{x+y} + ye^y} (e^y - e^{x+y} - e^{-y} - ye^y) = -1$$

مساوات 1.53 سے جزو مکمل  $F(y) = e^{-y}$  حاصل ہوتا ہے۔ مساوات 1.54 کو  $F$  سے ضرب دیتے ہوئے درج ذیل قطعی مساوات ملتی ہے۔ اس کو قطعیت کے لئے پرکھ کر دیکھیں۔ آپ کو شرط قطعیت کے دونوں اطراف اکائی حاصل ہو گا۔

$$(e^x + y) dx + (x - e^{-y}) dy = 0$$

مساوات 1.37 استعمال کرتے ہوئے حل حاصل کرتے ہیں۔

$$u = \int (e^x + y) dx + k(y) = e^x + xy + k(y)$$



شکل 1.18: مثال 1.18

اس کا  $y$  تفرق لیتے ہوئے مساوات 1.35 کے استعمال سے  $\frac{dk}{dy}$  حاصل کرتے ہیں جس کا تکمیل  $k$  ہو گا۔

$$\frac{\partial u}{\partial y} = x + \frac{dk}{dy} = x - e^{-y}, \quad \frac{dk}{dy} = N = -e^{-y}, \quad k = e^{-y} + c_1$$

یوں عمومی حل درج ذیل ہو گا جس کو شکل 1.18 میں دکھایا گیا ہے۔

$$(1.55) \quad u(x, y) = e^x + xy + e^{-y} = c$$

تیسرا قدم: مخصوص حل: ابتدائی معلومات  $y(0) = -2$  کو عمومی حل میں پر کرتے ہوئے مستقل کی قیمت حاصل کرتے ہیں۔

$$e^0 + (0)(-2) + e^{-(-2)} = c, \quad c = e^2$$

یوں مخصوص حل  $e^x + xy + e^{-y} = e^2 = 7.389$  ہے۔

چھوٹا قدم: عمومی حل اور مخصوص حل کو واپس دیے گئے مساوات میں پر کرتے ہوئے اس کی درستگی ثابت کریں۔

## سوالات

سوال 1.70 تا سوال 1.81 کو قطعیت کے لئے پرکھیں اور حل کریں۔ غیر قطعی صورت میں دیا گیا جزو مکمل استعمال کریں یا اس کو بھی حاصل کریں۔ جہاں ابتدائی معلومات دی گئی ہو، وہاں مخصوص حل حاصل کریں۔

سوال 1.70:

$$2xy \, dx + x^2 \, dy = 0$$

جواب:  $y = \frac{c}{x^2}$ 

سوال 1.71:

$$x^2 \, dx + y \, dy = 0$$

جواب:  $2x^3 + 3y^2 = c$ 

سوال 1.72:

$$[\sin x + (x + y^3) \cos x] \, dx + 3y^2 \sin x \, dy = 0$$

جواب:  $\sin x(x + y^3)$ 

سوال 1.73:

$$(y + 1) \, dx + (x + 1) \, dy = 0$$

جواب:  $x + xy + y = c$ 

سوال 1.74:

$$(e^y + ye^x + y) \, dx + (xe^y + e^x + x) \, dy = 0$$

جواب:  $xe^y + xy + ye^x$

سوال 1.75:

$$\frac{y^2 + 4x}{x} dx + 2y dy = 0$$

جواب:  $u = (2x + y^2)x = c$  ،  $F = x$ 

سوال 1.76:

$$ye^x(2x + 1 + 2y^2) dx + e^x(x + 2y) dy = 0$$

جواب:  $ye^{2x}(x + y) = c$  ،  $F = e^x$ 

سوال 1.77:

$$(2y^2 + 2xy + y) dx + (2y + x) dy = 0$$

جواب:  $e^{2x}(y^2 + xy) = c$  ،  $F = e^{2x}$ 

سوال 1.78:

$$y dx + (2xy - e^{-2y}) dy = 0, \quad y(1) = 1$$

جواب:  $xe^{2y} - \ln y = e^2$  ،  $F = \frac{e^{2y}}{y}$ 

سوال 1.79:

$$3(y + 1) dx = 2x dy, \quad y(1) = 3, \quad F = \frac{y + 1}{x^4}$$

جواب:  $y + 1 = 4x^{\frac{3}{2}}$ 

سوال 1.80:

$$y dx + [y + \tan(x + y)] dy = 0, \quad y(0) = \frac{\pi}{2}, \quad F = \cos(x + y)$$

جواب:  $y \sin(x + y) = \frac{\pi}{2}$

سوال 1.81:

$$(a + 1)y dx + (b + 1)x dy = 0, \quad y(1) = 1, \quad F = x^a y^b$$

جواب:  $x^{a+1} y^{b+1} = 0$

سوال 1.82: جزو مکمل کو مزید بہتر سمجھنے کی خاطر کسی بھی تفاعل مثلاً  $u = e^{2x}(y^2 + xy) = c$  کے مکمل تفرق کو  $M dx + N dy = 0$  صورت میں لکھیں یعنی  $e^{2x}(2y^2 + 2xy + y) dx + e^{2x}(2y + x) dy = 0$  جو قطعی مساوات ہے۔ تفرقی مساوات کو  $e^{2x}$  سے تقسیم کرنے سے غیر قطعی مساوات  $(2y^2 + 2xy + y) dx + (2y + x) dy = 0$  ملتا ہے۔ اس غیر قطعی مساوات کو  $e^{2x}$  سے ضرب دیتے ہوئے قطعی بنایا جاسکتا ہے لہذا  $e^{2x}$  اس غیر قطعی مساوات کا جزو مکمل ہے۔

## 1.5 خطی سادہ تفرقی مساوات۔ مساوات برنولی

ایسے سادہ درجہ اول تفرقی مساوات جنہیں درج ذیل صورت میں لکھنا ممکن ہو خطی<sup>59</sup> کہلاتے ہیں

$$(1.56) \quad y' + p(x)y = r(x)$$

جبکہ ایسے مساوات جنہیں الجبرائی ترتیب دیتے ہوئے درج بالا صورت میں لکھنا ممکن نہ ہو غیر خطی کہلاتے ہیں۔

خطی مساوات 1.56 کی بنیادی خاصیت یہ ہے کہ اس میں تابع متغیر  $y$  اور تابع متغیر کا تفرق  $y'$  دونوں خطی ہیں جبکہ  $p(x)$  اور  $r(x)$  غیر تابع متغیر  $x$  کے کوئی بھی تفاعل ہو سکتے ہیں۔ اگر غیر تابع متغیر وقت ہو تب  $x$  کی جگہ  $t$  لکھا جاتا ہے۔

مساوات 1.56 خطی مساوات کی معیاری صورت ہے جس کے پہلے رکن  $y'$  کا جزو ضربی اکائی ہے۔ ایسی مساوات جس میں  $y'$  کی بجائے  $f(x)y$  پایا جاتا ہو کو  $f(x)$  سے تقسیم کرتے ہوئے، اس کی معیاری صورت حاصل

کی جاسکتی ہے۔ یوں خطی مساوات  $(x + \sqrt{x})y' + y \sec x = e^x$  کو  $(x + \sqrt{x})$  سے تقسیم کرتے ہوئے اسے معیاری صورت  $y' + \frac{\sec x}{x + \sqrt{x}}y = \frac{e^x}{x + \sqrt{x}}$  میں لکھا جاسکتا ہے۔

دائیں ہاتھ  $r(x)$  قوت<sup>60</sup> کو ظاہر کر سکتی ہے جبکہ مساوات کا حل  $y(x)$  ہٹاؤ<sup>61</sup> ہو سکتا ہے۔ اسی طرح  $r(x)$  برقی دباؤ<sup>62</sup> ہو سکتا ہے جبکہ  $y(x)$  برقی رو<sup>63</sup> ہو سکتی ہے۔ انجینئری میں  $r(x)$  کو عموماً درآئیدہ<sup>64</sup> یا جبری تفاعل<sup>65</sup> کہتے ہیں جبکہ  $y(x)$  کو ماحصل<sup>66</sup> یا رد عمل<sup>67</sup> کہتے ہیں۔

متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات

ہم مساوات 1.56 کو خط  $a < x < b$  میں حل کرنا چاہتے ہیں۔ اس خطے کو  $I$  کہا جائے گا۔ پہلے اس مساوات کی سادہ صورت حل کرتے ہیں جس میں  $I$  پر تمام  $x$  کے لئے  $r(x)$  صفر کے برابر ہو۔ (اس کو بعض اوقات  $r(x) \equiv 0$  لکھا جاتا ہے۔) ایسی صورت میں مساوات 1.56 درج ذیل صورت اختیار کرے گی

$$(1.57) \quad y' + p(x)y = 0$$

جس کو متجانس<sup>68</sup> مساوات کہتے ہیں۔ متغیرات علیحدہ کرتے ہوئے حل کرتے ہیں۔

$$\frac{dy}{y} = -p(x) dx, \quad \ln|y| = - \int p(x) dx + c_1$$

دونوں اطراف کا قوت نمائی لیتے ہوئے متجانس خطی مساوات 1.57 کا حل حاصل ہوتا ہے۔

$$(1.58) \quad y(x) = ce^{-\int p(x) dx}, \quad (c = \mp e^{c_1} \text{ جب } y \leq 0)$$

یہاں  $c = 0$  بھی چننا جاسکتا ہے جو غیر اہم حل<sup>69</sup> (یعنی صفر حل)  $y(x) = 0$  دیتا ہے۔

force<sup>60</sup>  
displacement<sup>61</sup>  
voltage<sup>62</sup>  
current<sup>63</sup>  
input<sup>64</sup>  
forcing function<sup>65</sup>  
output<sup>66</sup>  
response<sup>67</sup>  
homogeneous<sup>68</sup>  
trivial solution<sup>69</sup>

غیر متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات

اب مساوات 1.56 کو اس صورت میں حل کرتے ہیں جب  $r(x) \neq 0$  ہو یعنی  $J$  پر کہیں کہیں یا پورے خطے پر  $r(x)$  غیر صفر ہو۔ ایسی صورت میں مساوات 1.56 غیر متجانس<sup>70</sup> کہلاتا ہے۔ غیر متجانس مساوات کی خوشگوار خاصیت یہ ہے کہ اس کا جزو مکمل  $F(x)$  صرف  $x$  پر منحصر ہوتا ہے لہذا اس کو مسئلہ 1.1 کی مدد سے حاصل کیا جاسکتا ہے۔ جزو مکمل کو حاصل کرتے ہیں۔ غیر قطعی مساوات 1.56 کو ترتیب دے کر  $F$  سے ضرب دیتے ہوئے قطعی مساوات حاصل کرتے ہیں

$$(py - r) dx + dy = 0, \quad F(py - r) dx + F dy = 0$$

جس سے مساوات 1.36 کی مدد سے درج ذیل ملتا ہے۔

$$\frac{\partial}{\partial y}[F(py - r)] = \frac{\partial F}{\partial x} \quad \text{یعنی} \quad Fp = \frac{\partial F}{\partial x}$$

متغیرات علیحدہ کرتے ہوئے مکمل لیتے ہوئے  $F$  حاصل کرتے ہیں۔

$$\frac{dF}{F} = p dx, \quad \ln|F| = h(x) = \int p(x) dx \quad \text{لہذا} \quad F = e^h$$

مساوات 1.56 کو جزو مکمل  $F$  سے ضرب دیتے اور  $\frac{dh}{dx} = p$  لکھتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے

$$e^h y' + e^h h' y = e^h r \quad \text{یعنی} \quad (e^h y)' = e^h r$$

جس کا مکمل لیتے ہیں۔

$$e^h y = \int e^h r dx + c$$

دونوں اطراف کو  $e^h$  سے تقسیم کرتے ہوئے غیر متجانس مساوات 1.56 کا حل ملتا ہے۔

$$(1.59) \quad y = e^{-h} \left( \int e^h r dx + c \right), \quad h = \int p(x) dx$$

یوں مساوات 1.56 کا حل درج بالا تکمیل سے حاصل کیا جاسکتا ہے جو نسبتاً آسان ثابت ہوتا ہے۔ اگر درج بالا تکمیل بھی مشکل ثابت ہو تب تفرقی مساوات کا حل اعدادی ترکیب سے حاصل کیا جاسکتا ہے۔ یہاں بتلاتا چلوں (سوال 1.83 دیکھیں) کہ  $h$  کے حصول میں تکمیل کا مستقل کوئی کردار ادا نہیں کرتا لہذا اسے صفر تصور کیا جاتا ہے۔

مساوات 1.59 کا تکمیل درآیدہ  $r(x)$  پر منحصر ہے جبکہ ابتدائی معلومات تکمیل کا مستقل  $c$  تعین کرتی ہیں۔ اس مساوات کو درج ذیل لکھتے ہوئے

$$(1.60) \quad y = e^{-h} \int e^h r \, dx + ce^{-h}$$

ہم دیکھتے ہیں کہ

$$(1.61) \quad \text{ابتدائی معلومات سے پیدا رد عمل} + \text{درآیدہ سے پیدا رد عمل} = \text{کل ماحصل}$$

مثال 1.19: ابتدائی قیمت تفرقی مساوات کو حل کریں۔

$$y' + y \cot x = 2x \operatorname{cosec} x, \quad y\left(\frac{\pi}{2}\right) = 0$$

حل: یہاں  $p = \cot x$  اور  $r = \operatorname{cosec} x$  ہیں۔

$$h(x) = \int \cot x \, dx = \ln|\sin x|$$

یوں مساوات 1.59 میں

$$e^h = \sin x, \quad e^{-h} = \operatorname{cosec} x, \quad e^h r = (\sin x)(2x \operatorname{cosec} x) = 2x$$

ہیں لہذا عمومی حل

$$y = \operatorname{cosec} x \left( \int 2x \, dx + c \right) = \operatorname{cosec} x (x^2 + c)$$



ہو گا۔ ابتدائی معلومات پر کرتے ہوئے  $c = -\frac{\pi^2}{4}$  ملتا ہے لہذا مخصوص حل درج ذیل ہے

$$y = \operatorname{cosec} x \left( x^2 - \frac{\pi^2}{4} \right)$$

جس میں  $x^2 \operatorname{cosec} x$  درآیدہ کا پیدا کردہ رد عمل ہے جبکہ  $-\frac{\pi^2}{4} \operatorname{cosec} x$  ابتدائی معلومات کا پیدا کردہ رد عمل ہے۔

مثال 1.20: برقی دور

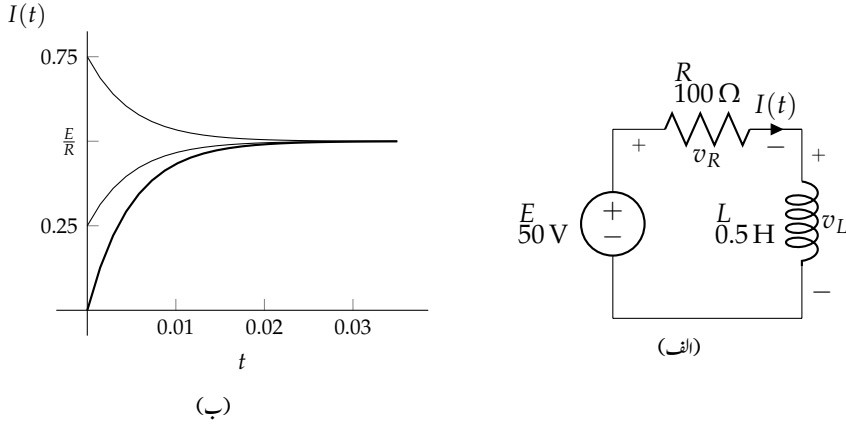
شکل 1.19 میں مزاحمت  $R$ <sup>71</sup> اور امالہ  $L$ <sup>72</sup> سلسلہ وار جڑے ہیں۔ اس دور کو سلسلہ وار  $RL$ <sup>73</sup> دور کہتے ہیں۔ لمحہ  $t = 0$  پر برقی دباؤ  $E$ <sup>74</sup> برقی دور پر لاگو کیا جاتا ہے جو دور میں برقی دو  $I(t)$ <sup>75</sup> کو جنم دیتا ہے۔ ابتدائی رو صفر  $I(0) = 0$  کے برابر ہے۔

طبعی معلومات: مزاحمت کی اکائی اوہم  $\Omega$ <sup>76</sup> اور امالہ کی اکائی ہینری  $H$ <sup>77</sup> ہے۔ قانون اوہم<sup>78</sup> کے تحت مزاحمت  $R$  میں رو  $I$  اور دباؤ  $v_R$  کا تعلق  $v_R = IR$  ہے۔ اسی طرح امالہ میں رو اور دباؤ  $v_L$  کا تعلق  $v_L = L \frac{dI}{dt}$  ہے۔ کرخوف قانون دباؤ<sup>79</sup> کے تحت ان برقی دباؤ کا مجموعہ درآیدہ دباؤ  $E$  کے برابر ہو گا۔

حل: یہاں غیر تابع متغیرہ وقت  $t$  ہے جبکہ تابع متغیرہ رو  $I(t)$  ہے۔ کرخوف کے قانون کے تحت

$$v_L + v_R = E, \quad LI' + RI = E, \quad I' + \frac{R}{L}I = \frac{E}{L}$$

resistance<sup>71</sup>  
inductor<sup>72</sup>  
series circuit<sup>73</sup>  
electric voltage<sup>74</sup>  
electric current<sup>75</sup>  
Ohm<sup>76</sup>  
Henry<sup>77</sup>  
Ohm's law<sup>78</sup>  
Kirchoff's voltage law<sup>79</sup>



شکل 1.19: مثال 1.20 کا سلسلہ وار برقی دور۔

لکھا جائے گا جہاں آخری قدم پر  $L$  سے تقسیم کرتے ہوئے مساوات کو معیاری صورت میں لکھا گیا ہے۔ اس کو مساوات 1.59 کی مدد سے حل کرتے ہیں جہاں  $x$  کی جگہ  $t$  اور  $y$  کی جگہ  $I$  استعمال ہوگا۔ یہاں  $p = \frac{R}{L}$  اور  $r = \frac{E}{L}$  ہیں لہذا  $h = \frac{R}{L}t$  ہوگا اور عمومی حل

$$I = e^{-\frac{R}{L}t} \left( \int e^{\frac{R}{L}t} \frac{E}{L} dx + c \right)$$

لکھا جائے گا۔ مکمل لیتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے۔

$$(1.62) \quad I = e^{-\frac{R}{L}t} \left( \frac{E}{L} \frac{e^{\frac{R}{L}t}}{\frac{R}{L}} + c \right) = \frac{E}{R} + ce^{-\frac{R}{L}t}$$

شکل 1.19-الف میں پروزوں کی قیمتیں دی گئی ہیں جن سے  $\frac{E}{R} = \frac{50}{100} = 0.5$  اور  $\frac{R}{L} = \frac{100}{0.5} = 200$  ملتا ہے لہذا عمومی حل کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$(1.63) \quad I = 0.5 + ce^{-200t}$$

مساوات 1.62 میں ابتدائی معلومات پر کرتے ہوئے  $c$  کی قیمت حاصل ہوتی ہے۔ اس مساوات میں  $ce^{-\frac{R}{L}t}$  جزو  $t \rightarrow \infty$  پر صفر کے برابر ہوگا لہذا کافی دیر بعد رو پہلے جزو  $\frac{E}{R}$  کے برابر ہوگی جسے رو کی برقرار حال<sup>80</sup>

steady state<sup>80</sup>

قیمت کہتے ہیں۔ یہ ایک اہم نتیجہ ہے جس کے تحت کافی دیر بعد رو کی قیمت کا دار و مدار ابتدائی معلومات پر منحصر نہیں ہے۔ رو کتنی جلدی برقرار حال قیمت اختیار کرتی ہے، اس کا دار و مدار  $\frac{R}{L}$  کی قیمت پر ہے۔

مساوات 1.62 میں ابتدائی معلومات  $I(0) = 0$  پر کرتے  $0 = 0.5 + ce^0$  ہوئے  $c = -0.5$  ملتا ہے لہذا مخصوص حل درج ذیل ہو گا جس کو شکل 1.19-ب میں موٹی لکیر سے دکھایا گیا ہے۔ شکل میں ابتدائی قیمت  $I(0) = 0.25$  اور  $I(0) = 0.75$  سے حاصل مخصوص حل بھی دکھائے گئے ہیں۔

$$(1.64) \quad I(t) = 0.5(1 - e^{-200t})$$

مثال 1.21: جسم میں ہارمونز کی مقدار

جسم میں موجود غدود<sup>81</sup> یعنی گلیٹی، خون میں مختلف مرکبات (ہارمونز)<sup>82</sup> خارج کرتے ہوئے مختلف نظام کو قابو کرتے ہیں۔ تصور کریں کہ خون سے ایک مخصوص ہارمون مسلسل ہٹایا جاتا ہے۔ ہٹانے کی شرح اس لمحے موجود ہارمون کی مقدار کے راست تناسب ہے۔ ساتھ ہی ساتھ تصور کریں کہ روزانہ غدود اس ہارمون کو خون میں ایک مخصوص انداز سے خارج کرتی ہے۔ خون میں موجود ہارمون کی نمونہ کشی کرتے ہوئے تفرقی مساوات کا عمومی حل حاصل کریں۔ صبح چھ بجے خون میں ہارمون کی مقدار  $y_0$  لیتے ہوئے مخصوص حل حاصل کریں۔

حل: پہلا قدم: نمونہ کشی: چوبیس گھنٹوں میں خارج ہونے کے عمل کو  $a + b \sin(\frac{2\pi t}{24})$  سے ظاہر کرتے ہیں۔ چونکہ خون میں ہارمون خارج ہونے سے خون میں ہارمون کی مقدار بڑھتی ہے لہذا  $a \geq b$  ہو گا۔ یوں خارج کردہ ہارمون کی مقدار مثبت ہو گی۔ کسی بھی لمحے خون میں ہارمون کی مقدار کی تبدیلی کی شرح، اس لمحے خون میں ہارمون کے داخل ہونے کی مقدار اور اس کی ہٹائی جانے والی مقدار میں فرق کے برابر ہو گا۔ یوں مسئلے کا تفرقی مساوات درج ذیل ہو گا۔

(1.65)

$$\frac{dy(t)}{dt} = a + b \sin\left(\frac{2\pi t}{24}\right) - ky(t) \quad \text{یعنی} \quad y' - ky = a + b \sin \omega t, \quad \omega = \frac{2\pi}{24}$$

دوسرا قدم: عمومی حل: یہاں  $p = k$  ہے لہذا  $h = \int k dt = kt$  ہو گا۔ اسی طرح  $r = a + b \sin \omega t$  ہے لہذا مساوات 1.59 سے عمومی حل درج ذیل ہو گا جس کو تکمیل بالخصص<sup>83</sup> حل کیا گیا ہے

$$\begin{aligned} y &= e^{-kt} \int e^{kt} (a + b \sin \omega t) dt + ce^{-kt} \\ &= e^{-kt} e^{kt} \left[ \frac{a}{k} + \frac{b}{k^2 + \omega^2} (k \cos \omega t + \omega \sin \omega t) \right] + ce^{-kt} \\ &= \frac{a}{k} + \frac{b}{k^2 + \omega^2} (k \cos \omega t + \omega \sin \omega t) + ce^{-kt} \end{aligned}$$

عمومی حل کا آخری جزو وقت بڑھنے سے آخر کار صفر ہو جاتا ہے۔ یوں برقرار حل<sup>84</sup> بقایا اجزاء پر مشتمل ہے۔

آخر قدم: مخصوص حل: صبح چھ بجے کو لمحہ  $t = 0$  تصور کرتے ہوئے ابتدائی معلومات کو  $y(0) = y_0$  لکھا جاسکتا ہے۔ ان قیمتوں کو عمومی حل میں پر کرتے ہوئے  $c$  کی قیمت حاصل کرتے ہیں۔

$$y_0 = \frac{a}{k} + \frac{b}{k^2 + \omega^2} (k \cos 0 + \omega \sin 0) + ce^0, \quad \text{یعنی} \quad c = y_0 - \frac{a}{k} - \frac{bk}{k^2 + \omega^2}$$

اس طرح مخصوص حل درج ذیل ہو گا۔ مخصوص حل کو  $a = 1$ ،  $b = 1$ ،  $k = 0.04$  اور  $y_0 = 0$  لیتے ہوئے جسے شکل 1.20 میں دکھایا گیا ہے۔ شکل-ب میں  $y_0 = 50$  لیا گیا ہے۔ آپ دیکھ سکتے ہیں کہ خون میں ہارمون کی مقدار بہت جلد ایک مخصوص اوسط قیمت پر پہنچ پاتی ہے۔

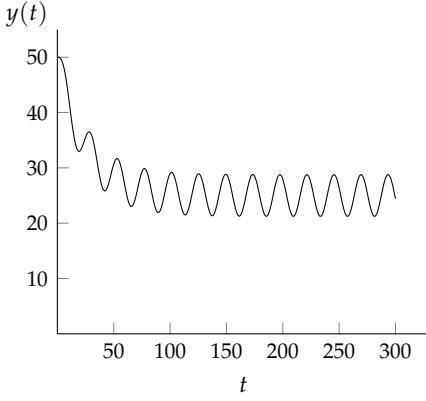
$$y = \frac{a}{k} + \frac{b}{k^2 + \omega^2} (k \cos \omega t + \omega \sin \omega t) + \left( y_0 - \frac{a}{k} - \frac{bk}{k^2 + \omega^2} \right) e^{-kt}$$

حصول خطی مساوات بذریعہ تخفیف۔ برنولی مساوات

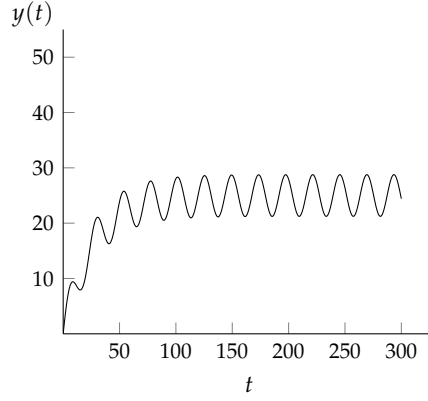
ایسے بہت سارے نظام ہیں جن کے غیر خطی سادہ تفرقی مساوات کو خطی بنایا جاسکتا ہے۔ ان میں برنولی مساوات<sup>85</sup>

$$(1.66) \quad y' + p(x)y = g(x)y^a, \quad \text{حقیقی عدد ہے } a$$

integration by parts<sup>83</sup>  
steady state response<sup>84</sup>  
Bernoulli equation<sup>85</sup>



(ب)



(الف)

شکل 1.20: مثال 1.21: بخون میں ہارمون کی مقدار بالمتقابل وقت۔

انتہائی اہم<sup>86</sup> ہے۔ برنولی مساوات  $a = 0$  اور  $a = 1$  کی صورت میں خطی ہے۔ اس کے علاوہ یہ غیر خطی ہے۔ آئیں اس کو تبدیل کرتے ہوئے خطی مساوات حاصل کریں۔ ہم

$$u(x) = [y(x)]^{1-a}$$

کا تفرق لیتے ہوئے اس میں مساوات 1.66 سے  $y'$  پر کرتے ہوئے ترتیب دیتے ہیں۔

$$\begin{aligned} u' &= (1-a)y^{-a}y' \\ &= (1-a)y^{-a}(gy^a - py) \\ &= (1-a)g - (1-a)py^{1-a} \\ &= (1-a)g - (1-a)pu \end{aligned}$$

یوں خطی سادہ تفرقی مساوات

$$(1.67) \quad u + (1-a)u' = (1-a)g$$

حاصل ہوتی ہے۔

<sup>86</sup> یعقوب برنولی (1654-1705): سوئزر لینڈ کے برنولی خاندان نے دنیا کو کئی اہم ریاضی داں دیے۔ یعقوب برنولی ان میں سرفہرست ہے۔ انہوں نے علم الامکانیات میں بہت کام کیا۔ قوت نمائی کا مستقل  $e$  بھی انہوں نے دریافت کیا۔

مثال 1.22: ورہلسٹ مساوات برائے نمو آبادی درج ذیل برنولی مساوات کو ورہلسٹ<sup>87</sup> مساوات کہتے ہیں جو نمو آبادی<sup>88</sup> کی تفرقی مساوات ہے۔ اس کو حل کریں۔ (سوال 1.109 کو بھی دیکھیں۔)

$$(1.68) \quad y' = ay - by^2$$

حل: اس کو مساوات 1.66 کی صورت  $y' - ay = -by^2$  میں لکھ کر  $a = 2$  ملتا ہے۔ یوں ہم  $u = y^{1-a} = y^{-1}$  کے تفرق میں مساوات 1.68 سے  $y'$  پر کرتے ہیں

$$u' = -y^{-2}y' = -y^{-2}(ay - by^2) = -ay^{-1} + b = -ua + b$$

جس سے خطی سادہ تفرقی مساوات

$$u' + au = b$$

حاصل ہوتا ہے۔ مساوات 1.59 سے عمومی حل لکھتے ہیں۔

$$u = \frac{b}{a} + ce^{-at}$$

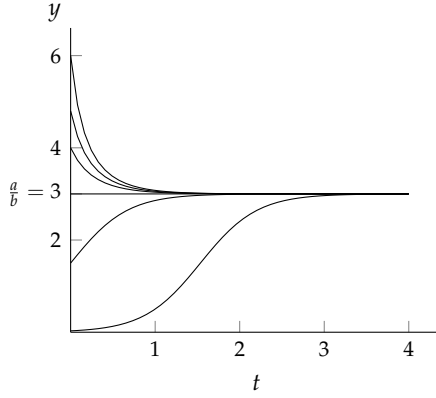
چونکہ  $u = y^{-1}$  ہے لہذا اس سے درج ذیل ملتا ہے جس کو شکل 1.21 میں دکھایا گیا ہے۔

$$(1.69) \quad y = \frac{1}{u} = \frac{1}{\frac{b}{a} + ce^{-at}}$$

مساوات 1.68 کو دیکھ کر  $y(t) = 0$  حل بھی لکھا جاسکتا ہے۔

مثال 1.23: مقدار معلوم بدلنے کا طریقہ  
مساوات 1.59 کو ایک دلچسپ ترکیب سے حاصل کیا جاسکتا ہے جسے مقدار معلوم بدلنے کا طریقہ<sup>89</sup> کہتے ہیں۔ متجانس

Pierre Francois Verhulst<sup>87</sup>  
population growth<sup>88</sup>  
variation of parameter<sup>89</sup>



شکل 1.21: مثال 1.22: نمو آبادی کا خط۔

مساوات  $y' + p(x)y = 0$  کا حل  $y_1 = ce^{-\int p(x) dx}$  مساوات 1.58 دیتا ہے جس کو  $y_1 = ce^{-h}$  لکھتے ہیں۔ تصور کریں کہ غیر متجانس مساوات  $y' + p(x)y = e(x)$  کا حل  $y_2 = uy_1$  لکھا جاسکتا ہے۔ یوں  $y_2' = u'y_1 + uy_1'$  ہو گا۔ غیر متجانس مساوات میں  $y_2$  اور  $y_2'$  پر کرتے ہیں۔

$$u'y_1 + uy_1' + puy_1 = r, \quad u'y_1 + u(y_1' + py_1) = r, \quad u'y_1 = r$$

چونکہ  $y_1$  متجانس مساوات کا حل ہے لہذا آخری قدم پر  $y' + py = 0$  پر کرتے ہوئے  $u'y_1 = r$  حاصل کیا گیا ہے۔ اس سے  $u$  بذریعہ مکمل حاصل کرتے ہوئے  $y_2$  لکھتے ہیں جو مساوات 1.59 ہے۔

$$u = \int \frac{r}{y_1} dx, \quad u = \int re^h dx + c, \quad \text{لہذا} \quad y_2 = uy_1 = e^{-h} \left[ \int re^h dx + c \right]$$

### نمو آبادی

ورہلٹ مساوات پودوں، جانوروں اور انسانی آبادی کی نمو کو ظاہر کرتی ہے۔ اس مساوات میں  $b = 0$  پر کرنے سے مالتھس مساوات 1.8 ملتی ہے جو آبادی کی بے روک نمو دیتی ہے۔ ورہلٹ مساوات میں جزو  $-by^2$  آبادی بے قابو بڑھنے سے روکتی ہے۔ ورہلٹ مساوات کو  $y' = ay(1 - \frac{b}{a}y)$  لکھ کر آپ دیکھ سکتے ہیں کہ  $\frac{b}{a}y < 1$

کی صورت میں  $y' > 0$  ہو گا اور آبادی اس وقت تک مسلسل بڑھے گی جب تک بڑھے گی جبکہ  $\frac{b}{a}y < 1$  ہو،  $\frac{b}{a}y > 1$  کی صورت میں  $y' < 0$  ہو گا اور آبادی اس وقت تک مسلسل گھٹے گی جب تک  $\frac{b}{a}y < 1$  ہو گا۔ دونوں صورتوں میں عین  $\frac{b}{a}y = 1$  یعنی  $y = \frac{a}{b}$  پر آبادی میں تبدیلی رک جائے گی۔ شکل 1.21 میں ایسا دکھایا گیا ہے۔

ورہستہ نمو آبادی کی مساوات میں غیر تابع متغیر  $t$  صریحاً نہیں پایا جاتا لہذا یہ خود مختار مساوات ہے۔ خود مختار مساوات

$$(1.70) \quad y' = f(y)$$

کے مستقل حل پائے جاتے ہیں جنہیں متوازن حل<sup>90</sup> یا متوازن نقطے<sup>91</sup> کہا جاتا ہے۔ خود مختار مساوات میں تفاعل  $f(y)$  کے صفر  $(f(y)=0)$  پر  $y' = 0$  ہو گا جس کا حل  $y = c$  ہے جہاں  $c$  مکمل کا مستقل ہے۔ تفاعل کے صفر کو مساوات 1.70 کے فاصلہ نقطے<sup>92</sup> کہتے ہیں۔ مساوات 1.68 کے فاصلہ نقطے  $y = 0$  اور  $y = \frac{a}{b}$  ہیں۔ یوں اس مساوات کے مستقل حل  $y = 0$  اور  $y = \frac{a}{b}$  ہیں۔ متوازن حل کو دو گروہ میں تقسیم کیا جاتا ہے جنہیں مستحکم<sup>93</sup> اور غیر مستحکم<sup>94</sup> حل کہتے ہیں۔ ان کو شکل 1.21 کی مدد سے سمجھا جا سکتا ہے جہاں  $y = \frac{a}{b}$  مستحکم حل ہے جبکہ  $y = 0$  غیر مستحکم حل ہیں۔

### سوالات

سوال 1.83: مساوات 1.59 میں  $h$  کے حصول میں مکمل کا مستقل صفر لیا جا سکتا ہے۔ ایسا کیوں ممکن ہے؟

سوال 1.84: ثابت کریں:

$$e^{\ln x} = x, \quad e^{-\ln x} = \frac{1}{x}, \quad e^{-\ln \sec x} = \cos x$$

سوال 1.85 تا سوال 1.95 کے عمومی حل تلاش کریں۔ ابتدائی معلومات کی صورت میں مخصوص حل حاصل کریں اور اس کا خط کھینچیں۔

<sup>90</sup> equilibrium solution  
<sup>91</sup> equilibrium points  
<sup>92</sup> critical points  
<sup>93</sup> stable  
<sup>94</sup> unstable



سوال 1.85:

$$y' - y = 2$$

جواب:  $y = ce^x - 2$ 

سوال 1.86:

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

جواب:  $y = ce^{4x} - \frac{x}{2} - \frac{1}{8}$ 

سوال 1.87:

$$y' + 5y = e^{5x}, \quad y(0) = 2$$

جواب:  $y = \frac{e^{5x}}{10} + \frac{19}{10}e^{-5x}$ 

سوال 1.88:

$$y' + 6y = 4 \sin 4x, \quad y\left(\frac{\pi}{8}\right) = 6$$

جواب:  $y = \frac{9}{13} \sin 4x - \frac{6}{13} \cos 4x + \frac{69}{13}e^{\frac{3\pi}{4} - 6x}$ 

سوال 1.89:

$$y' + 2xy = 2x, \quad y(0) = 3$$

جواب:  $y = 1 + 2e^{-x^2}$ 

سوال 1.90:

$$xy' = 2y + x^3e^x$$

جواب:  $y = x^2 e^x + cx^2$

سوال 1.91:

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

جواب:  $y = c \cos x - \cos x \ln \cos x$

سوال 1.92:

$$y' + y \cos x = e^{-\sin x}$$

جواب:  $y = x e^{-\sin x} + c e^{-\sin x}$

سوال 1.93:

$$\cos x y' + (4y - 2) \sec x = 0$$

جواب:  $y = \frac{1}{2} + c e^{-4 \tan x}$

سوال 1.94:

$$y' = (y - 4) \tan x, \quad y(0) = 3$$

جواب:  $y = 4 - \sec x$

سوال 1.95:

$$x y' + 6y = 5x^3, \quad y(1) = 1$$

جواب:  $y = \frac{5}{9} x^3 + \frac{4}{9x^6}$

سوال 1.96 تا سوال 1.100 میں خطی سادہ تفرقی مساوات کے خصوصیات زیر بحث لائیں جائیں گے۔ انہیں خصوصیات کی بنا انہیں غیر خطی سادہ تفرقی مساوات پر فوقیت حاصل ہے جو یہ خصوصیات نہیں رکھتے۔ نمونہ کشی کرتے ہوئے

انہیں وجوہات کی وجہ سے خطی مساوات حاصل کرنے کی کوشش کی جاتی ہے۔ ان سوالات میں آپ کو متجانس اور غیر متجانس سادہ تفرقی مساوات کے خصوصیات ثابت کرنے کو کہا گیا ہے۔

سوال 1.96: متجانس مساوات 1.57 کے حل  $y_1$  اور  $y_2$  کا عمومی مجموعہ  $ay_1 + by_2$  بھی اس کا حل ہے جہاں  $a$  اور  $b$  مستقل ہیں۔ ثابت کریں کہ غیر متجانس مساوات 1.56 یہ خصوصیات نہیں رکھتا۔

سوال 1.97: مساوات 1.57 کا غیر اہم حل (یعنی صفر حل)  $y \equiv 0$  [یعنی  $x$  کی ہر قیمت کے لئے  $y(x) = 0$  ہے] پایا جاتا ہے جبکہ غیر متجانس مساوات 1.56 [جس میں  $r(x) \neq 0$ ] کا ایسا حل نہیں پایا جاتا۔

سوال 1.98: مساوات 1.57 کے حل  $y_1$  اور مساوات 1.56 کے حل  $y_2$  کا مجموعہ  $y_1 + y_2$  بھی مساوات 1.56 کا حل ہے۔

سوال 1.99: مساوات 1.56 کے دو عدد حل  $y_1$  اور  $y_2$  کا فرق  $y_1 - y_2$  مساوات 1.57 کا حل ہے۔

سوال 1.100: اگر  $y' + p(x)y = r_a(x)$  کا حل  $y_1$  اور  $y' + p(x)y = r_b(x)$  کا حل  $y_2$  ہو جہاں دونوں مساوات کے  $p(x)$  یکساں ہیں تو آپ  $y_1 + y_2$  کے بارے میں کیا کہہ سکتے ہیں۔

اس حصے میں سیکھے گئے ترکیب یا علیحدگی متغیرات کے ترکیب سے حل کرتے ہوئے سوال 1.101 تا سوال 1.106 کے عمومی حل حاصل کریں۔ جہاں ابتدائی معلومات دی گئی ہوں وہاں مخصوص حل بھی حاصل کریں۔

سوال 1.101:

$$y' + y = y^2, \quad y(0) = \frac{1}{2}$$

جواب:  $\frac{y-1}{y} = e^x$

سوال 1.102:

$$y' + xy = \frac{x}{y}, \quad y(0) = 2$$

جواب:  $(y-1)(y+1) = 3^{-x^2}$

سوال 1.103:

$$y' + y = \frac{x}{y}$$

جواب:  $2y^2 + 1 - 2x = ce^{-2x}$ 

سوال 1.104:

$$y' = 5y - 15y^2$$

جواب:  $\frac{3y-1}{y} = ce^{-5x}$ 

سوال 1.105:

$$y' = \frac{\cot y}{x+1}, \quad y(0) = 1$$

جواب:  $(x+1) \cos y = 2$ 

سوال 1.106:

$$2xyy' + (x-1)y^2 = x^2e^x, \quad (y^2 = z \text{ پر کریں})$$

جواب:  $\frac{2e^x y^2 - x e^{2x}}{2x} = c$ 

سوال 1.107: پانی کو چولہے پر برتن میں گرم کیا جاتا ہے۔ برتن کو آگ سے اتار تے وقت پانی کا درجہ حرارت  $99^\circ\text{C}$  ہے جبکہ دس منٹ بعد اس کا درجہ حرارت  $90^\circ\text{C}$  ہے۔ فضا کا درجہ حرارت  $32^\circ\text{C}$  ہے۔ پانی کتنی دیر میں تقریباً فضا کے درجہ حرارت (مثلاً  $33^\circ\text{C}$ ) پر پہنچے گا؟

جواب: تقریباً چار گھنٹے اور پچاس منٹ۔

سوال 1.108: مریض کو قطرہ قطرہ نمکیات کا محلول بذریعہ شریان دیا جاتا ہے جس میں دوائی حل کی گئی ہے۔ لمحہ  $t = 0$  سے مریض کو مسلسل  $a$  گرام فی منٹ دوائی دی جاتی ہے جبکہ جسم کا نظام دوائی کو مسلسل خون سے نکال کر خارج کرتا ہے۔ خون سے دوائی ہٹانے کی شرح خون میں کل دوائی کی مقدار کے راست تناسب ہے۔ اس مسئلے کی نمونہ کشی کرتے ہوئے تفرقی مساوات حاصل کریں اور مساوات کو حل کریں۔

جوابات:  $y' = a - ky$  اور لمحہ  $t = 0$  پر خون میں دوائی کی مقدار صفر ہے،  $y = \frac{a}{k}(1 - e^{-kt})$

سوال 1.109: وبائی بیماری کا پھیلاؤ وبائی بیماری ایک شخص سے دوسرے شخص کو منتقل ہوتے ہوئے بڑھتی ہے۔ تصور کریں کہ ایک مخصوص وبا کی پھیلاؤ سانس کے ذریعہ ہوتی ہے جو دو اشخاص کے قریب ہونے سے ممکن ہے۔ یوں وبا میں اضافے کی شرح مریض اور صحت مند شخص کے قریب آنے کے راست تناسب ہے۔ تصور کریں شہر میں کل آبادی  $a$  ہے جبکہ لمحہ  $t$  پر بیماروں کی تعداد  $y(t)$  ہے۔ تصور کریں کہ تمام لاگ مکمل آزادی کے ساتھ آپس میں ملتے جلتے ہیں۔ اس مسئلے کی نمونہ کشی کرتے ہوئے مسئلے کا تفرقی مساوات حاصل کریں۔ مساوات کو حل کریں۔

حل: کسی بھی لمحے  $y$  لوگ بیمار اور بقایا یعنی  $a - y$  لوگ صحت مند ہیں۔ اگر  $dt$  دورانیے میں ایک بیمار شخص کسی ایک شخص سے ملے تو  $\frac{a-y}{a}$  امکان ہے کہ وہ صحت مند شخص سے ملا ہو گا۔ اسی دورانیے میں بقایا بیمار بھی کسی سے ملے ہوں گے لہذا بیمار اور صحت مند کے ملنے کا امکان  $y \left( \frac{a-y}{a} \right)$  ہو گا۔ اس طرح بیماری میں اضافے کی شرح کو  $y' = ky \left( \frac{a-y}{a} \right)$  لکھا جاسکتا ہے جو مساوات 1.68 ہے۔ لمحہ  $t = 0$  پر ایک شخص بیمار تصور کرتے ہوئے اس کا حل  $\frac{y}{y-a} = \frac{e^t}{1-a}$  ملتا ہے۔ آپ دیکھ سکتے ہیں کہ  $t \rightarrow \infty$  پر  $y \rightarrow a$  ہو گا یعنی آخر کار وبا پورے شہر میں پھیل جائے گی۔

سوال 1.110: ایک جھیل میں  $200 \times 10^6 \text{ m}^3$  پانی پایا جاتا ہے جس میں ماہی گیروں کی غفلت سے گندگی کی مقدار 5% تک بڑھ جاتی ہے جس سے ماہی گیری متاثر ہو رہی ہے۔ جھیل سے سالانہ  $20 \times 10^6 \text{ m}^3$  پانی خارج ہوتا ہے اور اتنا ہی تازہ پانی اس میں داخل ہوتا ہے۔ تازہ پانی میں 0.6% گندگی پائی جاتی ہے۔ جھیل کو صاف کرنے کی غرض سے اس میں ماہی گیری ممنوع کر دی جاتی ہے۔ جھیل میں گندگی کی مقدار کتنی مدت میں 2% رہ جائے گی؟

جوابات: جھیل میں کل گندگی کو  $y(t)$  لکھتے ہوئے  $y' = 120000 - 0.1y$  ملتا ہے جس کا عمومی حل  $y = (1.2 + 8.8e^{-0.1t}) \times 10^6$  ہے۔ جھیل کو درکار حد تک صفائی کے لئے 11.45 سال درکار ہوں گے۔

سوال 1.111 سے سوال 1.114 میں ماہی گیری کو مثال بنایا گیا ہے۔ یہی حقائق ملک میں پالتو مال مویشی پر بھی لاگو ہوتا ہے۔

سوال 1.111: ایسا جھیل جس میں ماہی گیری منع ہو میں مچھلی کی تعداد مساوات دیتی ہے۔ ماہی گیری کی اجازت کے بعد مساوات کیا ہوگی؟ تصور کریں کہ مچھلی پکڑنے کی شرح مچھلی کی لمحاتی تعداد کے راست تناسب ہے۔

حل: مچھلی پکڑنے کی شرح کو  $py$  لکھتے ہوئے نئی مساوات  $y' = ay - by^2 - py$  ہوگی۔

سوال 1.112: سوال 1.111 میں مچھلی پکڑنے کی شرح اس قدر ہے کہ مچھلی کی تعداد تبدیل نہیں ہوتی۔ مچھلی کی تعداد کیا ہوگی؟

حل: مچھلی کی تعداد تبدیل نہ ہونے سے مراد  $y' = 0$  ہے لہذا  $y' = ay - by^2 - py = 0$  لکھتے ہوئے  $y = 0$  اور  $y = \frac{a-p}{b}$  ملتے ہیں۔ آپ دیکھ سکتے ہیں کہ جھیل سے مسلسل  $p \left( \frac{a-p}{b} \right)$  پیداوار لی جاسکتی ہے۔

سوال 1.113: سوال 1.111 میں  $a = b = 1$ ،  $p = 0.1$  اور  $y(0) = 5$  لیتے ہوئے تفرقی مساوات کو حل کریں۔ اس شرح سے پیداوار لیتے ہوئے ماہی گیری کی مستقبل کے بارے میں کیا کہا جاسکتا ہے؟

جواب:  $y = \frac{0.9}{1 - e^{-0.9t - 0.198}}$ ؛ اس شرح سے  $t \rightarrow \infty$  پر  $y \rightarrow 0$  ہوگا اور ماہی گیری ممکن نہ رہ پائے گی۔

سوال 1.114: ماہی گیری کے شعبے کو برقرار رکھنے کی خاطر سوال 1.111 میں دو سال ماہی گیری کے بعد دو سال کا وقفہ دیا جاتا ہے جس میں ماہی گیری ممنوع ہوتی ہے اور جس دوران جھیل میں مچھلی کی آبادی دوبارہ بڑھتی ہے۔ اس مسئلے کو آٹھ سال کے لئے حل کرتے ہوئے حل کا خط کھینچیں۔  $a = b = 1$ ،  $p = 0.1$  اور  $y(0) = 5$  لیں۔

سوال 1.115: جنگل میں بھیڑیا کی آبادی میں شرح موت لمحاتی آبادی کے راست تناسب ہے جبکہ شرح پیدائش بھیڑیوں کی جوڑی کی اتفاقی ملاپ کے راست تناسب ہے۔ اس مسئلے کی تفرقی مساوات حاصل کریں۔ غیر تغیر آبادی دریافت کریں۔

حل: بھیڑیا کی کل آبادی  $y$  میں آدھے نر اور آدھے مادہ ہوں گے۔ دورانیہ  $dt$  میں ایک جوڑی کے ملاپ کا امکان  $\frac{y}{2}$  کے راست تناسب ہے۔ یوں  $\frac{y}{2}$  جوڑیوں کے ملاپ کا امکان  $\left( \frac{y}{2} \right) \left( \frac{y}{2} \right)$  ہوگا۔ یوں شرح تبدیلی

$y' = ay^2 - by$  لکھی جائے گی جہاں  $a > 0$  اور  $b > 0$  ہیں۔ غیر تغیر آبادی سے مراد  $y' = 0$  ہے جس سے  $y = 0$  اور  $y = \frac{b}{a}$  حاصل ہوتا ہے۔ آپ دیکھ سکتے ہیں کہ  $y > \frac{b}{a}$  کی صورت میں  $y' > 0$  ہو گا جس کی بنا آبادی مسلسل بڑھے گی۔ اس کے برعکس  $y < \frac{b}{a}$  کی صورت میں  $y' < 0$  ہو گا اور آبادی مسلسل گھٹے گی۔

سوال 1.116: شہروں کے بند مکانوں میں باہر فضا کی نسبت زیادہ آلودگی پائی جاتی ہے۔ گھر کے اندر جانور یا پودوں سے یہ مسئلہ مزید سنگین صورت اختیار کر لیتا ہے۔ قابل رہائش ہونے کے لئے لازم ہے کہ مکان میں ہوا کا بہاؤ پایا جاتا ہو۔ ایک عمارت کا حجم  $1500 \text{ m}^3$  ہے۔ لمحہ  $t = 0$  پر تمام کھڑکیاں کھول دی جاتی ہیں جس کے بعد  $200 \text{ m}^3/\text{h}$  تازہ ہوا مسلسل عمارت میں ایک رخ سے داخل ہوتی ہے اور اتنی ہی ہوا دوسری جانب خارج ہوتی ہے۔ عمارت میں پینکھے ہوا کو مسلسل حرکت میں رکھتے ہیں۔ کتنی دیر بعد 90% ہوا تازہ ہو گی؟

جواب: 17 گھنٹے اور 16 منٹ۔

## 1.6 عمودی خطوط کی نسلیں

ایک نسل کے خطوط کے عمودی مقاطع خطوط معلوم کرنا طبیعیات کے اہم مسائل میں سے ایک ہے۔ حاصل خطوط کو دیے گئے خطوط کے عمودی مقاطع خطوط<sup>95</sup> کہتے ہیں اور اسی طرح دیے گئے خطوط کو حاصل کردہ خطوط کے عمودی مقاطع خطوط کہتے ہیں۔

زاویہ تقاطع<sup>96</sup> سے مراد نقطہ تقاطع پر دو خطوط کے مماس کے مابین زاویہ ہے۔

عمودی خطوط کو عموماً تفرقی مساوات سے حاصل کیا جاسکتا ہے۔ اگر  $G(x, y, c) = 0$  ایک ہی نسل کے خطوط کو ظاہر کرتی ہو تب مستقل  $c$  کی ہر انفرادی قیمت نسل کے ایک منفرد خط کو ظاہر کرتی ہے۔ چونکہ اس مساوات میں ایک عدد مستقل  $(c)$  پایا جاتا ہے لہذا ان خطوط کو ایک عدد مقدار معلوم<sup>97</sup> کے خطوط کی نسل کہا جاتا ہے۔

<sup>95</sup>orthogonal trajectories  
<sup>96</sup>angle of intersection  
<sup>97</sup>parameter

آئیں درج ذیل خطوط کو مثال بناتے ہوئے اس ترکیب کو سیکھیں۔

$$(1.71) \quad \frac{x^2}{4} + y^2 = c$$

مماس کی ڈھلوان  $y'$  کو تفرق کے ذریعہ حاصل کرتے ہیں۔

$$(1.72) \quad \frac{2x}{4} + 2yy' = 0, \quad y' = -\frac{x}{4y}$$

تفرقی مساوات میں  $c$  نہیں پایا جاسکتا۔ آپس میں عمودی خطوط کے ڈھلوان کا حاصل ضرب منفی اکائی  $(-1)$  کے برابر ہو گا۔ یوں درکار خطوط کی ڈھلوان درج ذیل ہو گی۔

$$(1.73) \quad y' = \frac{4y}{x}$$

علیحدگی متغیرات کرتے ہوئے مکمل سے عمودی خطوط حاصل کرتے ہیں۔

$$(1.74) \quad \frac{dy}{y} = 4 \frac{dx}{x}, \quad y = c_1 x^4$$

اس مساوات کے مستقل کو  $c_1$  لکھا گیا ہے جس کا ہر انفرادی قیمت نسل کی منفرد خط دیتا ہے۔ شکل 1.22 میں  $c = 1$  لیتے ہوئے مساوات 1.71 کو گہری سیاہی میں ٹھوس لکیر سے دکھایا گیا ہے۔ اسی طرح ہلکی سیاہی کے ٹھوس لکیروں سے مختلف  $c$  سے حاصل نسل کے دیگر خطوط دکھائے گئے ہیں۔ مساوات 1.74 کو شکل میں نقطہ دار لکیر سے دکھایا گیا ہے۔ مستقل  $c_1$  کے مثبت اور منفی قیمتیں لے کر ان خطوط کو کھینچا گیا ہے۔ آپ دیکھ سکتے ہیں کہ ٹھوس خطوط کی نسل اور نقطہ دار خطوط کی نسل ایک دونوں کو عمودی قطع کرتے ہیں۔

### سوالات

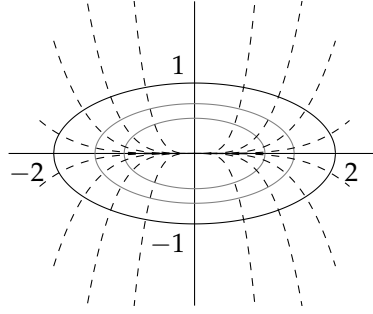
سوال 1.117 تا سوال 1.122 کے عمودی تقاطع خطوط دریافت کریں۔

سوال 1.117:

$$y = 2x + c$$

جواب:  $y = -\frac{x}{2} + c_1$





شکل 1.22: عمودی خطوط کی نسلیں۔

سوال 1.118:

$$3y = -2x + c$$

جواب:  $y = \frac{3x}{2} + c_1$

سوال 1.119:

$$y^2 = 3x + c$$

جواب:  $y = c_1 e^{-\frac{2}{3}x}$

سوال 1.120:

$$y = x^2 + c$$

جواب:  $y = \ln \frac{c_1}{\sqrt{|x|}}$

سوال 1.121:

$$G(x, y, c) = e^x \cos y = c$$

جواب:  $\sin y = c_1 e^{-x}$

سوال 1.122:

$$2y = \frac{3}{x} + c$$

$$y = \frac{2x^3}{9} + c_1 \text{ جواب:}$$

سوال 1.123 تا سوال 1.125 عملی استعمال کے چند سوالات ہیں۔

سوال 1.123: ہم قوتہ خطوط اور ثقلی قوت

ثقلی قوت کی سمت زمین کی محور کو ہے۔ کارتیسی محدود پر اس قوت کی سمت کو  $y = cx$  لکھا جاسکتا ہے۔ ان کی عمودی خطوط حاصل کریں جو ہم قوتہ خطوط<sup>98</sup> کہلاتے ہیں۔

جواب: ہم جانتے ہیں کہ  $y'$  کی مساوات  $c$  سے پاک ہونا لازمی ہے لہذا  $y' = c$  میں دی گئی مساوات سے  $c = \frac{y}{x}$  پر کرتے ہوئے  $y' = \frac{y}{x}$  حاصل کرتے ہیں۔ اس طرح عمودی خطوط کی ڈھلوان  $y' = -\frac{x}{y}$  ہوگی جس کا مکمل  $x^2 + y^2 = c_1$  دیتا ہے۔

سوال 1.124: ہم محوری تار

حاس برقی اشارات کی ترسیل عموماً ہم محوری تار<sup>99</sup> کے ذریعہ کی جاتی ہے۔ موصل نکلی کے محور پر موصل تار رکھنے سے ہم محوری تار حاصل ہوتی ہے۔ ہم محوری تار کو کارتیسی  $z$  محور پر رکھتے ہوئے دونوں موصل تاروں کے درمیانی خطے میں ہم قوتہ خطوط کی مساوات  $u(x, y) = x^2 + y^2 = c$  حاصل ہوتی ہے جو  $z$  محور پر پڑی نکلی سطحوں کو ظاہر کرتی ہے۔ ہم قوتہ خطوط کے عمودی متقاطع خطوط حاصل کریں جو برقی میدان<sup>100</sup> کو ظاہر کرتی ہیں۔

$$y = c_1 x \text{ جواب:}$$

سوال 1.125: ہم حرارت خطوط

درجہ حرارت میں فرق، حرارتی توانائی کی منتقلی کا سبب ہے لہذا حرارتی توانائی کی منتقلی ہم حرارت خطوط<sup>101</sup> کے عمودی ہوگی۔ کسی خطے میں ہم حرارتی خطوط کو  $2x^2 + 5y^2 = c$  سے ظاہر کیا جاسکتا ہے۔ ان کی عمودی متقاطع خطوط حاصل کریں۔

$$y^2 = c_1 x^5 \text{ جواب:}$$

equipotential lines<sup>98</sup>  
coaxial cable<sup>99</sup>  
electric field<sup>100</sup>  
isotherms<sup>101</sup>

## 1.7 ابتدائی قیمت تفرقی مساوات: حل کی وجودیت اور یکتائیت

کسی بھی متغیرہ کی حتمی قیمت صفر یا مثبت  $|k| \geq 0$  ہوتی ہے لہذا درج ذیل ابتدائی قیمت تفرقی مساوات کا کوئی حل نہیں پایا جاتا۔ اس تفرقی مساوات کا واحد حل  $y = 0$  ہے جو ابتدائی معلومات پر پورا نہیں اترتا۔

$$2|y'| + 3|y| = 0, \quad y(0) = 2$$

اس کے برعکس درج ذیل مساوات کا صرف اور صرف ایک عدد حل یعنی  $y = x^3 + 2$  پایا جاتا ہے۔

$$y' = 3x^2, \quad y(0) = 2$$

درج ذیل تفرقی مساوات کے لامتناہی حل  $y = -1 + cx$  پائے چونکہ  $x = 0$  پر  $c$  کی کسی بھی قیمت کے لئے  $y = -1$  ہی ہے۔

$$xy' = y + 1, \quad y(0) = -1$$

یوں ابتدائی قیمت تفرقی مساوات

$$(1.75) \quad y' = f(x, y), \quad y(x_0) = y_0$$

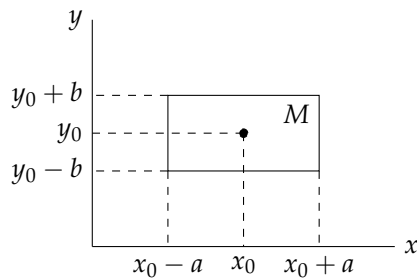
کے حل کے بارے میں درج ذیل دو اہم سوالات اٹھتے ہیں۔

وجودیت حل: وہ کون سی صورتیں ہیں جن میں مساوات 1.75 کا ایک یا ایک سے زیادہ حل ممکن ہے۔

یکتائی حل: وہ کون سی صورتیں ہیں جن میں مساوات 1.75 کا زیادہ سے زیادہ ایک حل ممکن ہے۔ (یوں ایک سے زیادہ حل رد کئے جاتے ہیں۔)

قبل از حل یہ جاننا کہ آیا ابتدائی قیمت تفرقی مساوات کا حل پایا جاتا ہے اور آیا کہ اس کا حل یکتا ہے انتہائی اہم معلومات ہیں جنہیں مسئلہ وجودیت<sup>102</sup> اور مسئلہ یکتائی<sup>103</sup> سے جاننا ممکن ہے۔ ان مسئلوں پر غور کرتے ہیں۔

existence theorem<sup>102</sup>  
uniqueness theorem<sup>103</sup>



شکل 1.23: وجودیت اور یکتائی کے مسئلوں کا مستطیل۔

مسئلہ 1.3: مسئلہ وجودیت  
ابتدائی نقطہ  $(x_0, y_0)$  کو مرکز بناتے ہوئے شکل 1.23 میں مستطیل خطہ  $M$  دکھایا گیا ہے۔

$$(1.76) \quad M : |x - x_0| < a, \quad |y - y_0| < b$$

تصور کریں کہ اس مستطیل خطے کے تمام نقطوں  $(x, y)$  پر ابتدائی قیمت سادہ تفرقی مساوات

$$(1.77) \quad y' = f(x, y), \quad y(x_0) = y_0$$

کا دایاں ہاتھ  $f(x, y)$  استمراری تفاعل<sup>104</sup> (یعنی بلا جوڑ تفاعل) ہے۔ مزید اس خطے میں تفاعل کی قیمت محدود<sup>105</sup> ہے یعنی

$$(1.78) \quad |f(x, y)| \leq K \quad \text{پر} \quad (x, y) \text{ تمام نقطوں کے مستطیل کے تمام نقطوں پر}$$

جہاں  $K$  محدود قیمت کا مستقل ہے۔ ایسی صورت میں ابتدائی قیمت مساوات 1.77 کا کم از کم ایک حل موجود ہے۔ یہ حل کم از کم  $x$  کی ان تمام قیمتوں کے لئے پایا جاتا ہے جو  $|x - x_0| < \alpha$  خطے میں پائے جاتے ہوں۔  $\alpha$  کی قیمت  $a$  اور  $\frac{b}{K}$  کی قیمتوں میں سے کم قیمت کے برابر ہے۔

continuous function<sup>104</sup>  
bounded<sup>105</sup>

مثال 1.24: تفاعل  $f(x, y) = 2x + y^2$  خطہ  $|x| < 1$ ،  $|y| < 1$  میں محدود تفاعل ہے جس کی زیادہ سے زیادہ حتمی قیمت  $K = 3$  ہے۔ اس کے برعکس تفاعل  $\tan x$  خطہ  $|x| < \frac{\pi}{5}$  میں غیر محدود ہے چونکہ نقطہ  $x = \frac{\pi}{2}$  اسی خطے میں پایا جاتا ہے جہاں  $\tan \frac{\pi}{2} \rightarrow \infty$  ہے۔

مسئلہ 1.4: مسئلہ یکتائی  
تصور کریں کہ شکل 1.23 کے مستطیل میں تمام نقطوں  $(x, y)$  پر  $f(x, y)$  اور  $\frac{\partial f(x, y)}{\partial y}$  استمراری اور محدود تفاعل ہیں یعنی

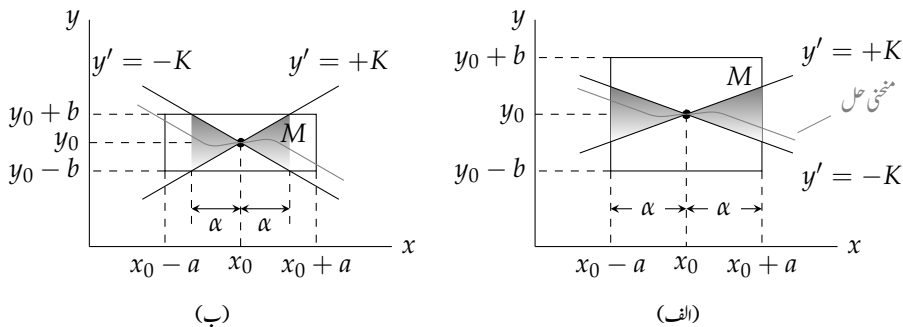
$$(1.79) \quad |f(x, y)| < K_a$$

$$(1.80) \quad \left| \frac{\partial f(x, y)}{\partial y} \right| < K_b$$

ایسی صورت میں مساوات 1.77 کا زیادہ سے زیادہ ایک عدد حل موجود ہے۔ یوں مسئلہ 1.3 کے تحت تفرقی مساوات کا صرف اور صرف ایک عدد حل موجود ہے اور یہ حل کم از کم  $x$  کی ان تمام قیمتوں کے لئے پایا جاتا ہے جو  $|x - x_0| < \alpha$  خطے میں پائے جاتے ہوں۔

درج بالا دو مسئلوں کے ثبوت اس کتاب میں پیش نہیں کیے جائیں گے۔ البتہ انہیں شکل 1.24 کی مدد سے سمجھا جاسکتا ہے جہاں ابتدائی نقطہ  $(x_0, y_0)$  مستطیل  $M$  کا مرکز ہے۔ مخصوص حل ابتدائی نقطے سے گزرتا ہے۔ مساوات 1.78 کے تحت  $f(x, y)$  یعنی  $y'$  کی قیمت کم سے کم  $-K$  اور زیادہ سے زیادہ  $+K$  ممکن ہے یعنی مساوات 1.78 کے منحنی حل کی ڈھلوان  $-K$  تا  $+K$  ممکن ہے۔ شکل میں ابتدائی نقطے سے گزرتا ہوا  $y' = \mp K$  ڈھلوان کے خطوط دکھائے گئے ہیں۔ یوں  $(x_0, y_0)$  سے گزرتا ہوا منحنی حل کسی صورت سیاہ دار<sup>106</sup> خطہ  $y' = \mp K$  سے باہر نہیں نکل سکتا۔ شکل میں ابتدائی نقطے سے گزرتا ہوا منحنی حل ہلکی سیاہی میں دکھایا گیا ہے۔

شکل 1.24-الف میں منحنی حل کو دیکھیے۔ سائے دار خطے میں رہتے ہوئے ہم دیکھتے ہیں کہ حل  $|x - x_0| < \alpha$  پر پایا جائے گا جہاں  $\alpha = a$  کے برابر ہے۔ شکل-ب میں منحنی حل مستطیل  $M$  سے باہر نکل جاتا ہے۔ چونکہ مستطیل کے باہر  $f(x, y)$  اور  $\frac{\partial f(x, y)}{\partial x}$  کے بارے میں کچھ نہیں کہا جاسکتا ہے لہذا ہم صرف اتنا کہہ سکتے ہیں کہ  $|x - x_0| < \alpha$  پر حل پایا جاتا ہے جہاں  $\alpha = \frac{b}{K}$  کے برابر ہے۔



شکل 1.24: مساوات 1.78 میں دی گئی شرط اور  $\alpha$  -

مثال 1.25: ابتدائی قیمت تفرقی مساوات

$$y' = 1 + y^2, \quad y(0) = 0$$

اور خطہ  $|x| < 4$  ،  $|y| < 5$  لیتے ہیں۔ یوں  $a = 4$  ،  $b = 5$

$$|f(x, y)| = |1 + y^2| \leq K_a = 26$$

$$\frac{\partial f(x, y)}{\partial y} = 2y \leq K_b = 10$$

$$\alpha = \frac{b}{K_a} = \frac{5}{26} < a$$

ہوں گے۔ ہم جانتے ہیں کہ اس تفرقی مساوات کا حل  $y = \tan x$  ہے جس میں  $x = \pm \frac{\pi}{2} > \alpha$  پر جوڑ پایا جاتا ہے۔ آپ دیکھ سکتے ہیں کہ مستطیل کے پورے  $x$  پر مسلسل حل نہیں پایا جاتا۔

تفرقی مساوات کے حل کے لئے درج بالا دو مسئلوں میں معقول شرائط ناکہ لازم شرائط دیے گئے ہیں۔ ان شرائط

کو ہلکا بنایا جاسکتا ہے۔ احصاء تفرقیات<sup>107</sup> کے مسئلہ اوسط قیمت<sup>108</sup> کے تحت

$$f(x, y_2) - f(x, y_1) = (y_2 - y_1) \left. \frac{\partial f(x, y)}{\partial y} \right|_{y=y_i}$$

ہے جہاں  $y_1$  اور  $y_2$  نقطہ  $M$  میں پائے جاتے ہیں اور  $y_i$  ان کے درمیان کوئی موزوں قیمت ہے۔ مساوات 1.80 کے استعمال سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$(1.81) \quad f(x, y_2) - f(x, y_1) \leq (y_2 - y_1) K_b$$

مساوات 1.80 کی جگہ مساوات 1.81 استعمال کیا جاسکتا ہے جو نسبتاً ہلکا شرط ہے۔ یہاں یہ بتلانا ضروری ہے کہ  $f(x, y)$  کا مسلسل تقابل ہونا غیر معقول (یعنی ناکافی) شرط ہے۔ درج ذیل مثال اس حقیقت کی وضاحت کرتا ہے۔

مثال 1.26: غیر یکتائی  
ابتدائی قیمت تفرقی مساوات

$$y' = \sqrt{|y|}, \quad y(0) = 0$$

کے دو حل پائے جاتے ہیں

$$y = 0 \quad \text{اور} \quad y = \begin{cases} \frac{x^2}{4} & x \geq 0 \\ -\frac{x^2}{4} & x < 0 \end{cases}$$

اگرچہ  $f(x, y) = \sqrt{|y|}$  مسلسل تقابل ہے۔ مساوات 1.81 کی شرط لکیر  $y = 0$  پر پوری نہیں ہوتی چونکہ  $y_1 = 0$  اور  $y_2$  کو مثبت لیتے ہوئے

$$\frac{|f(x, y_2) - f(x, y_1)|}{|y_2 - y_1|} = \frac{\sqrt{y_2}}{y_2} = \frac{1}{\sqrt{y_2}}, \quad (\sqrt{y_2} > 0)$$

ملتا ہے جس کی قیمت  $y_2$  کی قیمت کم سے کم کرتے ہوئے لامتناہی بڑھائی جاسکتی ہے جبکہ مساوات 1.81 کہتا ہے کہ یہ قیمت کسی مخصوص مستقل قیمت  $K_b$  سے کم ہونا لازمی ہے۔

مثال 1.27: تصور کریں کہ  $|x - x_0| \leq a$  فاصلے پر مساوات  $y' + p(x)y = r(x)$  میں  $p(x)$  اور  $r(x)$  استمراری ہیں۔ ثابت کریں کہ یہ مساوات مسئلہ وجودیت اور مسئلہ یکتائی کے شرائط پر پورا اترتا ہے لہذا ابتدائی معلومات کی صورت میں اس تفرقی مساوات کا یکتا حل پایا جاتا ہے۔

جواب:  $f(x, y) = r - py$  ہے لہذا  $\frac{\partial f}{\partial y} = -p$  ہو گا۔ چونکہ  $p$  استمراری ہے لہذا  $\frac{\partial f}{\partial y}$  استمراری اور دیے فاصلے پر محدود ہو گا۔



## باب 2

### درجہ دوم سادہ تفرقی مساوات

کئی اہم میکانی اور برقی مسائل کو خطی دو درجی تفرقی مساوات سے ظاہر کیا جاسکتا ہے۔ خطی دو درجی تفرقی مساوات تمام خطی تفرقی مساوات کی نمائندگی کرتا ہے۔ چونکہ دو درجی مساوات کا حل نسبتاً آسان ہوتا ہے لہذا اس باب میں اسی پر پہلے غور کرتے ہیں۔ اگلے باب کا موضوع تین درجی مساوات ہے۔

تفرقی مساوات کو خطی اور غیر خطی گروہوں میں تقسیم کیا جاتا ہے۔ غیر خطی تفرقی مساوات کے حل کا حصول مشکل ثابت ہوتا ہے جبکہ خطی مساوات حل کرنے کے کئی عمدہ ترکیب پائے جاتے ہیں۔ اس باب میں عمومی حل اور ابتدائی معلومات کی صورت میں مخصوص حل کا حصول دکھایا جائے گا۔

#### 2.1 متجانس خطی دو درجی تفرقی مساوات

ایک درجی مساوات پر پہلے باب میں غور کیا گیا۔ اس باب میں دو درجی مساوات پر غور کیا جائے گا۔ یہ مساوات میکانی اور برقی ارتعاش<sup>1</sup>، متحرک امواج، منتقلی حرارتی توانائی اور طبیعیات کے دیگر شعبوں میں کلیدی کردار ادا کرتے ہیں۔

---

<sup>1</sup>oscillations

ایسا دو درجی تفرقی مساوات جس کو

$$(2.1) \quad y'' + p(x)y' + q(x)y = r(x)$$

صورت میں لکھا جاسکے خطی<sup>2</sup> کہلاتا ہے ورنہ اس کو غیر خطی<sup>3</sup> کہتے ہیں۔

اس مساوات کی خاصیت یہ ہے کہ اس میں  $y$ ،  $y'$  اور  $y''$  کی طاقت اکائی ہے یعنی تینوں خطی ہیں البتہ  $p(x)$ ،  $q(x)$  اور  $r(x)$  متغیرہ  $x$  کے کوئی بھی تفاعل ہو سکتے ہیں۔ دو درجی مساوات کا پہلا جزو  $f(x)y''$  ہونے کی صورت میں مساوات کو  $f(x)$  سے تقسیم کرتے ہوئے اس کو مساوات 2.1 کی معیاری صورت<sup>4</sup> میں لکھیں جہاں  $y''$  پہلا جزو ہے۔

متجانس اور غیر متجانس دو درجی مساوات کی تعریف ہو بہو ایک درجی متجانس اور غیر متجانس مساوات کی تعریف کی طرح ہے جس پر حصہ 1.5 میں تبصرہ کیا گیا۔ یقیناً  $r \equiv 0$  [جہاں زیر غور تمام  $x$  پر  $r(x) = 0$  ہو؛ اس کو مکمل صفر<sup>5</sup> پڑھیں۔] کی صورت میں مساوات 2.1 درج ذیل لکھی جائے گی

$$(2.2) \quad y'' + p(x)y' + q(x)y = 0$$

جو متجانس ہے۔ اگر  $r(x) \neq 0$  ہو تب مساوات 2.1 غیر متجانس<sup>6</sup> کہلائے گا۔

متجانس خطی تفرقی مساوات کی مثال درج ذیل ہے

$$xy'' + 2y' + y = 0, \quad \text{جو کو معیاری صورت میں لکھتے ہیں} \quad y'' + \frac{2y'}{x} + \frac{y}{x} = 0$$

جبکہ غیر متجانس خطی تفرقی مساوات کی مثال

$$y'' + x^2y = \sec x$$

ہے۔ آخر میں غیر خطی مساوات کی تین مثال پیش کرتے ہیں۔

$$(y'')^3 + xy = \sin x, \quad y'' + xy' + 4y^2 = 0, \quad yy'' - xy' = 0$$

linear<sup>2</sup>  
nonlinear<sup>3</sup>  
standard form<sup>4</sup>  
identically zero<sup>5</sup>  
nonhomogenous<sup>6</sup>

تفاعل  $p$  اور  $q$  مساوات 2.2 کے عددی سر<sup>7</sup> کہلاتے ہیں۔

دودرجی مساوات کے حل کی تعریف عین ایک درجی مساوات کے حل کی مانند ہے۔ تفاعل  $y = h(x)$  کو کھلے وقفہ  $I$  پر اس صورت خطی (یا غیر خطی) دودرجی تفرقی مساوات کا حل تصور کیا جاتا ہے جب اس پورے فاصلے پر  $y''$  اور  $h'$ ،  $h(x)$ ،  $h''$  پائے جاتے ہوں اور تفرقی مساوات میں  $y$  کی جگہ  $h$ ،  $y'$  کی جگہ  $h'$  اور  $y''$  کی جگہ  $h''$  پر کرنے سے مساوات کے دونوں اطراف بالکل یکساں صورت اختیار کرتے ہوں۔ چند مثال جلد پیش کرتے ہیں۔

### متجانس خطی تفرقی مساوات: خطی میل

اس باب کے پہلے حصے میں متجانس خطی مساوات پر غور کیا جائے گا جبکہ بقایا باب میں غیر متجانس خطی مساوات پر غور کیا جائے گا۔

خطی تفرقی مساوات حل کرنے کے نہایت عمدہ تراکیب پائے جاتے ہیں۔ متجانس مساوات کے حل میں اصول خطیت<sup>8</sup> یا اصول خطی میل<sup>9</sup> کلیدی کردار ادا کرتا ہے جس کے تحت متجانس مساوات کے مختلف حل کو آپس میں جمع کرنے یا انہیں مستقل سے ضرب دینے سے دیگر حل حاصل کئے جاسکتے ہیں۔

#### مثال 2.1: خطی میل

تمام  $x$  پر درج ذیل متجانس خطی تفرقی مساوات کے حل  $y_1 = \cos 2x$  اور  $y_2 = \sin 2x$  ہیں۔

$$(2.3) \quad y'' + 4y = 0$$

ان حل کی درستگی ثابت کرنے کی خاطر انہیں دیے گئے مساوات میں پر کرتے ہیں۔ پہلے  $y_1 = \cos 2x$  کو درست حل ثابت کرتے ہیں۔ چونکہ  $(\cos 2x)'' = -4 \cos 2x$  کے برابر ہے لہذا

$$y'' + 4y = (\cos 2x)'' + 4(\cos 2x) = -4 \cos 2x + 4 \cos 2x = 0$$

<sup>7</sup>coefficients  
<sup>8</sup>linearity principle  
<sup>9</sup>superposition principle

ملتا ہے۔ اسی طرح  $y_2 = \sin 2x$  کو پر کرتے ہوئے

$$y'' + 4y = (\sin 2x)'' + 4(\sin 2x) = -4 \sin 2x + 4 \sin 2x = 0$$

ملتا ہے۔ ہم دیے گئے حل سے نئے حل حاصل کر سکتے ہیں۔ یوں ہم  $\cos 2x$  کو کسی مستقل مثلاً 2.73 سے ضرب دیتے ہوئے اور  $\sin 2x$  کو -1.25 سے ضرب دیتے ہوئے ان کا مجموعہ

$$y_3 = 2.73 \cos 2x - 1.25 \sin 2x$$

لیتے ہوئے توقع کرتے ہیں کہ یہ بھی دیے گئے تفرقی مساوات کا حل ہو گا۔ آئیں نئے حل کو تفرقی مساوات میں پر کرتے ہوئے اس کی درستگی ثابت کریں۔

$$\begin{aligned} y'' + 4y &= (2.73 \cos 2x - 1.25 \sin 2x)'' + 4(2.73 \cos 2x - 1.25 \sin 2x) \\ &= 4(-2.73 \cos 2x + 1.25 \sin 2x) + 4(2.73 \cos 2x - 1.25 \sin 2x) \\ &= 0 \end{aligned}$$

اس مثال میں ہم نے دیے گئے حل  $y_1$  اور  $y_2$  سے نیا حل

$$(2.4) \quad y_3 = c_1 y_1 + c_2 y_2, \quad (c_1 \text{ اور } c_2 \text{ اختیاری مستقل ہیں})$$

حاصل کیا۔ اس کو  $y_1$  اور  $y_2$  کا خطی میل<sup>10</sup> کہتے ہیں۔ اس مثال سے ہم مسئلہ خطی میل بیان کرتے ہیں جسے عموماً اصول خطیت یا اصول خطی میل کہا جاتا ہے۔

مسئلہ 2.1: بنیادی مسئلہ برائے متجانس خطی سادہ دو درجی تفرقی مساوات کھلے وقفہ I پر متجانس خطی دو درجی تفرقی مساوات 2.2 کے حل کا خطی میل بھی I پر اس مساوات کا حل ہو گا۔ بالخصوص ان حل کو مستقل مقدار سے ضرب دینے سے بھی مساوات کے حل حاصل ہوتے ہیں۔

ثبوت: تصور کریں کہ متجانس مساوات 2.2 کے دو حل  $y_1$  اور  $y_2$  پائے جاتے ہیں لہذا

$$(2.5) \quad \begin{aligned} y_1'' + p y_1' + q y_1 &= 0 \\ y_2'' + p y_2' + q y_2 &= 0 \end{aligned}$$

ہوگا۔ خطی میل سے نیا حل  $y_3 = c_1 y_1 + c_2 y_2$  حاصل کرتے ہیں۔ اس کا ایک درجی تفرق اور دو درجی تفرق درج ذیل ہیں۔

$$y_3' = c_1 y_1' + c_2 y_2'$$

$$y_3'' = c_1 y_1'' + c_2 y_2''$$

$y_3$  ،  $y_3'$  اور  $y_3''$  کو متجانس مساوات کے بائیں ہاتھ میں پر کرتے ہیں

$$\begin{aligned} y_3'' + p y_3' + q y_3 &= (c_1 y_1'' + c_2 y_2'') + p(c_1 y_1' + c_2 y_2') + q(c_1 y_1 + c_2 y_2) \\ &= c_1 (y_1'' + p y_1' + q y_1) + c_2 (y_2'' + p y_2' + q y_2) \\ &= 0 \end{aligned}$$

جہاں مساوات 2.5 سے آخری قدم پر دونوں قوسین صفر کے برابر پر کئے گئے ہیں۔ یوں مساوات کا بائیں ہاتھ اور دایاں ہاتھ برابر ہیں لہذا ثابت ہوتا ہے کہ  $y_3$  بھی مساوات 2.2 کا حل ہے۔

انتباہ: یہاں یاد رہے کہ مسئلہ 2.1 صرف متجانس مساوات کے لئے قابل استعمال ہے۔ غیر متجانس مساوات کے دیگر حل اس مسئلے سے حاصل نہیں کئے جاسکتے ہیں۔

مثال 2.2: تصور کریں کہ  $y_1$  اور  $y_2$  غیر متجانس مساوات 2.1 کے حل ہیں۔ ثابت کریں کہ  $y_3 = c_1 y_1 + c_2 y_2$  اس متجانس مساوات کا حل نہیں ہے جہاں  $c_1$  اور  $c_2$  مستقل مقدار ہیں۔

حل:  $y_1$  اور  $y_2$  غیر متجانس مساوات کے حل ہیں لہذا انہیں متجانس مساوات میں پر کرنے سے مساوات کے دونوں اطراف برابر حاصل ہوتے ہیں یعنی

$$\begin{aligned} y_1'' + p y_1' + q y_1 &= r \\ y_2'' + p y_2' + q y_2 &= r \end{aligned} \quad (2.6)$$

$y_3$  کو مساوات کے بائیں ہاتھ میں پر کرتے ہیں

$$\begin{aligned} y_3'' + p y_3' + q y_3 &= (c_1 y_1 + c_2 y_2)'' + p(c_1 y_1 + c_2 y_2)' + q(c_1 y_1 + c_2 y_2) \\ &= (c_1 y_1'' + c_2 y_2'') + p(c_1 y_1' + c_2 y_2') + q(c_1 y_1 + c_2 y_2) \\ &= c_1 (y_1'' + p y_1' + q y_1) + c_2 (y_2'' + p y_2' + q y_2) \\ &= (c_1 + c_2) r \end{aligned}$$

جہاں آخری قدم پر مساوات 2.6 کا استعمال کیا گیا۔ اس سے  $(c_1 + c_2)r$  حاصل ہوتا ہے جبکہ متجانس مساوات کا دایاں ہاتھ  $r$  کے برابر ہے لہذا  $y_3$  متجانس مساوات پر پورا نہیں اترتا۔ یوں  $y_3$  متجانس مساوات کا حل نہیں ہے۔

مشق 2.1: غیر متجانس خطی مساوات

درج ذیل خطی غیر متجانس مساوات میں  $y = 2 - \cos x$  اور  $y = 2 - \sin x$  کو پر کرتے ہوئے ثابت کریں کہ یہ مساوات کے حل ہیں۔ ثابت کریں کہ ان کا مجموعہ مساوات کا حل نہیں ہے۔ اسی طرح ثابت کریں کہ  $3(2 - \cos x)$  یا  $-7(2 - \sin x)$  بھی مساوات کے حل نہیں ہیں۔

$$y'' + y = 2$$

مشق 2.2: درج ذیل مساوات میں  $y = 1$  اور  $y = x^3$  پر کرتے ہوئے ثابت کریں کہ یہ دونوں تفرقی مساوات کے حل ہیں۔ ثابت کریں کہ ان کا مجموعہ تفرقی مساوات کا حل نہیں ہے نا ہی  $y = -x^3$  حل ہے۔ اس کا مطلب یہ ہوا کہ حل کو  $-1$  سے بھی ضرب دے کر نیا حل نہیں حاصل کیا جاسکتا ہے۔

$$yy'' - 2x^2y' = 0$$

## ابتدائی قیمت مسائل۔ اساس۔ عمومی حل

باب 1 میں ابتدائی قیمت درجہ اول سادہ تفرقی مساوات پر غور کیا گیا۔ درجہ اول سادہ تفرقی مساوات اور ابتدائی معلومات  $y(x_0) = y_0$  مل کر ابتدائی قیمت تفرقی مساوات کہلاتے ہیں۔ ابتدائی قیمت کو استعمال کرتے ہوئے درجہ اول سادہ تفرقی مساوات کے عمومی حل کا واحد اختیاری مستقل  $c$  حاصل کرتے ہوئے مخصوص یکتا حل حاصل کیا جاتا ہے۔ اسی تصور کو دو درجی سادہ تفرقی مساوات تک بڑھاتے ہیں۔

دو درجی متجانس خطی ابتدائی قیمت مسئلے سے مراد متجانس مساوات 2.2 اور درج ذیل ابتدائی معلومات ہیں۔

$$(2.7) \quad y(x_0) = K_0, \quad y'(x_0) = K_1$$

$K_0$  اور  $K_1$  کھلے وقفہ پر نقطہ  $x_0$  پر بالترتیب نقطہ عمومی حل اور حل کے تفرق (یعنی ڈھلوان) کی قیمتیں ہیں۔

مساوات 2.7 میں دیے گئے ابتدائی قیمتوں سے عمومی حل

$$(2.8) \quad y = c_1 y_1 + c_2 y_2$$

کے اختیاری مستقل  $c_1$  اور  $c_2$  کی قیمتیں حاصل کی جاتی ہیں۔ یہاں  $y_1$  اور  $y_2$  مساوات 2.7 کے حل ہیں۔ یوں مخصوص حل حاصل کیا جاتا ہے جو نقطہ  $(x_0, K_0)$  سے گزرتا ہے اور جس کی ڈھلوان اس نقطے پر  $K_1$  ہوتی ہے۔

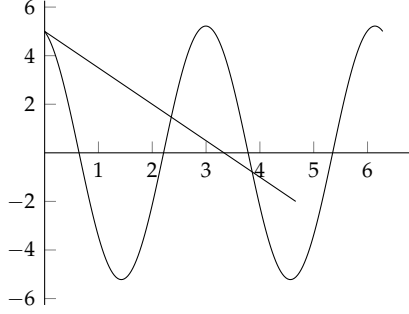
مثال 2.3: درج ذیل ابتدائی قیمت دو درجی سادہ تفرقی مساوات کو حل کریں۔

$$y'' + 4y = 0, \quad y(0) = 5, \quad y'(0) = -3$$

حل: پہلا قدم: اس مساوات کے حل  $y_1 = \cos 2x$  اور  $y_2 = \sin 2x$  ہیں (مثال 2.1 سے رجوع کریں) لہذا اس کا موزوں عمومی حل

$$(2.9) \quad y = c_1 \cos 2x + c_2 \sin 2x$$

ہو گا۔ (موزوں حل پر اس مثال کے فوراً بعد بات کرتے ہیں۔)



شکل 2.1: مثال 2.3 کا مخصوص حل۔

دوسرا قدم: مخصوص حل حاصل کرتے ہیں۔ عمومی حل کا تفریق  $y' = -2 \sin 2x + 2c_2 \cos x$  ہے۔ ابتدائی قیمتیں استعمال کرتے ہوئے

$$y(0) = c_1 \cos 0 + c_2 \sin 0 = c_1 = 5$$

$$y'(0) = -2 \sin 0 + 2c_2 \cos 0 = 2c_2 = -3, \quad c_2 = -1.5$$

حاصل ہوتے ہیں لہذا مخصوص حل

$$y = 5 \cos 2x - 1.5 \sin 2x$$

ہو گا۔ شکل 2.1 میں مخصوص حل دکھایا گیا ہے۔ نقطہ  $x = 0$  پر اس کی قیمت  $y(0) = 5$  ہے جبکہ اسی نقطے پر خط کی ڈھلوان (مماس)  $y'(0) = 0.5$  ہے۔ مماس  $x$  محور کو  $x = \frac{5}{3} = 3.33$  پر قطع کرتا ہے۔

درج بالا مثال میں  $y_1$  اور  $y_2$  ایسے تفاعل تھے جن سے حاصل عمومی حل ابتدائی معلومات پر پورا اترتا تھا۔ آئیں اب دو آپس میں راست تناسب حل لیتے ہوئے عمومی حل لکھیں، مثلاً  $y_1 = \cos 2x$  اور  $y_2 = k \cos 2x$  لیتے ہوئے

$$y = c_1 \cos 2x + c_2 k \cos 2x = (c_1 + c_2 k) \cos 2x = c_3 \cos 2x$$

عمومی حل لکھتے ہیں۔ اس مساوات میں ایک عدد اختیاری مستقل  $c_3$  پایا جاتا ہے جو دونوں ابتدائی قیمتوں پر پورا اترنے کے لئے ناکافی ہے۔ یوں ہم دیکھتے ہیں کہ عمومی حل لکھتے ہوئے ایسے موزوں حل کا خطی میل لیا جاتا ہے جو آپس میں راست تناسبی نہ ہوں۔



آپ نے یہ بھی دیکھ لیا ہو گا کہ عمومی حل میں استعمال ہونے والے موزوں حل  $y_1$  اور  $y_2$  انفرادی طور پر دونوں ابتدائی معلومات پر پورا نہیں اتر سکتے البتہ ان کا خطی میل دونوں ابتدائی معلومات پر پورا اترتا ہے۔ یہی عمومی حل کی اہمیت کی وجہ ہے۔

تعریف: عمومی حل، اساس اور مخصوص حل کے تعریف

کھلے وقفہ  $I$  پر سادہ تفرقی مساوات 2.2 کا عمومی حل مساوات 2.9 دیتا ہے جہاں  $I$  پر  $y_1$  اور  $y_2$  مساوات 2.2 کے (آپس میں) غیر تناسبی حل اور  $c_1$ ،  $c_2$  اختیاری مستقل ہیں۔ فاصلہ  $I$  پر  $y_1$  اور  $y_2$  مساوات 2.2 کی اساس<sup>11</sup> حل کہلاتے ہیں۔

کھلے وقفہ  $I$  پر سادہ تفرقی مساوات 2.2 کا مخصوص حل مساوات 2.9 میں  $c_1$  اور  $c_2$  کی جگہ مخصوص قیمتیں پر کرنے سے حاصل ہوتا ہے۔

کھلے وقفہ کی تعریف حصہ 1.1 میں دی گئی ہے۔  $y_1$  اور  $y_2$  اس صورت تناسبی تصور کئے جاتے ہیں جب پورے  $I$  پر

$$(2.10) \quad (a) \quad y_1 = ky_2 \quad \text{یا} \quad (b) \quad y_2 = ly_1$$

ہو، جہاں  $k$  اور  $l$  اعداد ہیں جو صفر بھی ہو سکتے ہیں۔ (یہاں توجہ رکھیں:  $a$  اس صورت  $b$  کے مترادف ہے جب  $k \neq 0$  ہو۔)

آئیں اساس کی تعریف ذرہ مختلف اور عمومی اہمیت کے حامل طریقے سے بیان کریں۔ وقفہ  $I$  پر معین  $y_1$  اور  $y_2$ ، وقفہ  $I$  پر، اس صورت خطی طور غیر تابع<sup>12</sup> کہلاتے ہیں جب پورے وقفے پر

$$(2.11) \quad k_1 y_1 + k_2 y_2 = 0$$

سے مراد

$$(2.12) \quad k_1 = 0, \quad k_2 = 0$$

ہو۔  $k_1$  اور  $k_2$  میں سے کم از کم ایک کی قیمت صفر کے برابر نہ ہونے کی صورت میں مساوات 2.11 پر پورا اترتے ہوئے حل  $y_1$  اور  $y_2$  خطی طور تابع<sup>13</sup> کہلاتے ہیں۔ اگر  $k_1 \neq 0$  ہو تب ہم مساوات 2.11 کو

<sup>11</sup> basis  
<sup>12</sup> linearly independent  
<sup>13</sup> linearly dependent

$k_1$  سے تقسیم کرتے ہوئے  $y_1 = -\frac{k_2}{k_1}y_2$  لکھ سکتے ہیں جو تناسبی رشتہ ہے۔ اسی طرح  $k_2 \neq 0$  کی صورت میں  $y_2 = -\frac{k_1}{k_2}y_1$  لکھا جاسکتا ہے جو تناسبی رشتہ کو ظاہر کرتی ہے۔

$$(2.13) \quad y_1 = ky_2, \quad y_2 = ly_1 \quad \text{پورے کھلے وقفے } I \text{ پر}$$

اس کے برعکس خطی طور غیر تابعیت کی صورت میں ہم مساوات 2.11 کو  $k_1$  (یا  $k_2$ ) سے تقسیم نہیں کر سکتے لہذا تناسبی رشتہ حاصل نہیں کیا جاسکتا۔ (درج بالا مساوات میں  $k = -\frac{k_2}{k_1}$  اور  $l = -\frac{k_1}{k_2}$  لکھے گئے ہیں۔  $k$  یا (اور)  $l$  صفر بھی ہو سکتے ہیں۔) اس طرح اساس کی (درج ذیل) قدر مختلف تعریف حاصل ہوتی ہے۔

تعریف: اساس کی قدر مختلف تعریف  
کھلے وقفے  $I$  پر مساوات 2.11 کا خطی طور غیر تابع حل مساوات 2.11 کے حل کا اساس ہے۔

اگر کسی کھلے وقفے  $I$  پر مساوات کے عددی سر  $p$  اور  $q$  استمراری تفاعل ہوں تب اس وقفے پر مساوات کا عمومی حل موجود ہے۔ مساوات 2.7 میں دیے ابتدائی معلومات استعمال کرتے ہوئے اس عمومی حل سے مخصوص حل حاصل ہو گا۔ وقفہ  $I$  پر مساوات کے تمام حل یہی عمومی مساوات دے گا لہذا ایسی صورت میں مساوات کا کوئی نادر<sup>14</sup> حل موجود نہیں ہے (نادر حل کو عمومی حل سے حاصل نہیں کیا جاسکتا ہے۔ یہاں سوال 1.16 سے رجوع کریں)۔ ان تمام حقائق کی وضاحت جلد کی جائے گی۔

مثال 2.4: اساس، عمومی اور مخصوص حل  
 $\cos 2x$  اور  $\sin 2x$  تمام  $x$  پر مثال 2.3 کے تفرقی مساوات  $y'' + 4y = 0$  کے حل کی اساس ہیں۔ ایسا اس لئے ہے کہ  $\frac{\cos 2x}{\sin 2x} \neq c$  اور  $\frac{\sin 2x}{\cos 2x} \neq 0$  ہیں جہاں  $c$  مستقل ہے۔ اس مثال میں ابتدائی معلومات استعمال کرتے ہوئے عمومی حل سے مخصوص حل  $y = 5 \cos 2x - 1.5 \sin 2x$  حاصل کیا گیا تھا۔

مثال 2.5: پر کرتے ہوئے ثابت کریں کہ  $y_1 = e^{2x}$  اور  $y_2 = e^{-2x}$  سادہ تفرقی مساوات  $y'' - 4y = 0$  کے حل ہیں۔ یوں درج ذیل ابتدائی قیمت مسئلے کو حل کریں۔

$$y'' - 4y = 0, \quad y(0) = 2, \quad y'(0) = 1$$

حل: چونکہ  $y_2'' - 4y_2 = (e^{-2x})'' - 4e^{-2x} = 4e^{-2x} - 4e^{-2x} = 0$  اور  $y_1'' - 4y_1 = (e^{2x})'' - 4e^{2x} = 4e^{2x} - 4e^{2x} = 0$  ہیں لہذا  $y_1$  اور  $y_2$  دیے گئے تفرقی مساوات کے حل ہیں۔ چونکہ  $\frac{e^{2x}}{e^{-2x}} = e^{4x} \neq c$  ہے جہاں  $c$  مستقل کو ظاہر کرتا ہے لہذا دونوں حل غیر متناسب ہیں اور یوں  $e^{2x}$  اور  $e^{-2x}$  پورے  $x$  پر حل کا اساس ہے۔ اساس کو استعمال کرتے ہوئے عمومی حل لکھتے ہیں۔

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

عمومی حل اور عمومی حل کے تفرق میں ابتدائی قیمتیں پر کرتے ہوئے مستقل  $c_1$  اور  $c_2$  حاصل کرتے ہیں۔

$$y(0) = c_1 e^0 + c_2 e^0 = c_1 + c_2 = 2, \quad y' = 2c_1 e^{2x} - 2c_2 e^{-2x}, \quad y'(0) = 2c_1 - 2c_2 = 1$$

دو عدد بھیزاد مساوات<sup>15</sup>  $c_1 + c_2 = 2$  اور  $2c_1 - 2c_2 = 1$  کو آپس میں حل کرتے ہوئے  $c_1 = \frac{3}{4}$  اور  $c_2 = \frac{5}{4}$  ملتے ہیں جس سے مخصوص حل لکھا جاسکتا ہے۔

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

ایک حل معلوم ہونے کی صورت میں اساس دریافت کرنا۔ تخفیف درجہ

بعض اوقات ایک حل با آسانی حاصل ہو جاتا ہے۔ دوسرا خطی طور غیر تابع حل یک درجی سادہ تفرقی مساوات کے حل سے حاصل کیا جاسکتا ہے۔ اس کو تخفیف درجہ<sup>16</sup> کی ترکیب<sup>17</sup> کہتے ہیں۔ اس ترکیب کی مثال دیکھنے کے بعد اس کی عمومی اطلاق پر غور کرتے ہیں۔

<sup>15</sup> simultaneous equations

<sup>16</sup> reduction of order

<sup>17</sup> یہ ترکیب یوسف لونی لگرینٹ (1736-1813) نے دریافت کی۔

مثال 2.6: ایک حل جانتے ہوئے تخفیف درجہ۔ اساس  
درج ذیل سادہ تفرقی مساوات کے اساس حل دریافت کریں۔

$$x^2 y'' - x y' + y = 0$$

کل: دیے گئے مساوات کے معائنے سے ایک حل  $y_1 = x$  لکھا جاسکتا ہے چونکہ یوں  $y_1'' = 0$  ہو گا لہذا  
تفرقی مساوات کا پہلا جزو صفر ہو جاتا ہے اور  $y_1' = 1$  ہو گا جس سے مساوات کے دوسرے اور تیسرے اجزاء کا  
مجموعہ صفر ہو جاتا ہے۔ اس ترکیب میں دوسرے حل کو  $y_2 = u y_1$  لکھ کر دیے گئے تفرقی مساوات میں

$$y_2 = u y_1 = u x, \quad y_2' = u' x + u, \quad y_2'' = u'' x + 2u'$$

پر کرتے ہیں۔

$$x^2(u'' x + 2u') - x(u' x + u) + u x = 0$$

درج بالا کو ترتیب دیتے ہوئے  $xu$  اور  $-xu$  آپس میں کٹ جاتے ہیں اور  $x^3 u'' + x^2 u' = 0$  رہ جاتا  
ہے جس کو  $x^2$  سے تقسیم کرتے ہوئے

$$x u'' + u' = 0$$

ملتا ہے۔ اس میں  $u' = v$  پر کرتے ہوئے ایک درجی مساوات حاصل ہوتی ہے جس کو علیحدگی متغیرات کے ترکیب  
سے حل کرتے ہیں۔

$$x v' + v = 0, \quad \frac{dv}{v} = -\frac{dx}{x}, \quad v = \frac{1}{x}$$

اس میں واپس  $v = u'$  پر کرتے ہوئے مکمل سے  $u$  حاصل کرتے ہیں۔

$$v = u' = \frac{1}{x}, \quad u = \ln|x|$$

یوں  $y_2 = x \ln|x|$  حاصل ہوتا ہے۔ چونکہ  $y_1$  اور  $y_2$  کا حاصل تقسیم مستقل نہیں ہے لہذا یہ حل  
خطی طور غیر تابع ہیں اور یوں اساس حل  $y_1 = x$ ،  $y_2 = x \ln|x|$  ہے۔ دونوں بار مکمل لیتے ہوئے مکمل کا  
مستقل نہیں لکھا گیا چونکہ ہمیں اساس درکار ہے۔ عمومی مساوات لکھتے وقت مستقل لکھنا ضروری ہو گا۔

اس مثال میں ہم نے تخفیف درجہ کی ترکیب متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات

$$(2.14) \quad y'' + p(x)y' + q(x)y = 0$$

پر استعمال کی۔ درج بالا مساوات کو معیاری صورت میں لکھا گیا ہے جہاں پہلا جزو  $y''$  ہے جس کا عددی سر اکائی کے برابر ہے۔ نیچے اخذ کلیات مساوات کی معیاری صورت کے لئے حاصل کئے گئے ہیں۔ تصور کریں کہ کھلے وقفہ  $I$  پر ہمیں مساوات 2.14 کا ایک عدد حل  $y_1$  معلوم ہے اور ہم حل کا اساس جاننا چاہتے ہیں۔ اس کی خاطر ہمیں  $I$  پر خطی طور غیر تابع دوسرا حل  $y_2$  درکار ہے۔ دوسرا حل حاصل کرنے کی خاطر ہم

$$y = y_2 = uy_1, \quad y' = y_2' = u'y_1 + uy_1', \quad y'' = y_2'' = u''y_1 + 2u'y_1' + uy_1''$$

کو مساوات 2.14 میں پر کرتے ہوئے

$$(u''y_1 + 2u'y_1' + uy_1'') + p(u'y_1 + uy_1') + q(uy_1) = 0$$

$u''$ ،  $u'$  اور  $u$  کے عددی سراکٹھے کرتے ہیں۔

$$u''y_1 + u'(2y_1' + py_1') + u(y_1'' + py_1' + qy_1) = 0$$

چونکہ  $y_1$  مساوات 2.14 کا حل ہے لہذا آخری قوسین صفر کے برابر ہے لہذا

$$u''y_1 + u'(2y_1' + py_1') = 0$$

حاصل ہوتا ہے۔ اس کو  $y_1$  سے تقسیم کرتے ہوئے  $u' = v$  پر کرنے سے تخفیف شدہ<sup>18</sup> ایک درجی مساوات حاصل ہوتی ہے۔

$$v' + \left( \frac{2y_1'}{y_1} + p \right) v = 0$$

علیحدگی متغیرات کے بعد مکمل لینے سے

$$\frac{dv}{v} = - \left( \frac{2y_1'}{y_1} + p \right) dx, \quad \ln|v| = -2\ln|y_1| - \int p dx$$

یعنی

$$(2.15) \quad v = \frac{1}{y_1^2} e^{-\int p \, dx}$$

ماتا ہے۔ چونکہ  $v = u'$  کے برابر ہے لہذا دوسرا حل

$$(2.16) \quad y_2 = y_1 u = y_1 \int v \, dx$$

ہو گا۔ حاصل تقسیم  $\frac{y_2}{y_1} = u = \int p \, dx$  مستقل مقدار نہیں ہو سکتا چونکہ  $v > 0$  ہے لہذا  $y_1$  اور  $y_2$  اساس حل ہیں۔

متجانس خطی دو درجی مساوات سے ایک درجی مساوات کا حصول ہم دیکھ چکے۔ انہیں تخفیف درجہ کے دو مثال دیکھیں جو خطی مساوات اور غیر خطی مساوات پر لاگو کی جاسکتی ہیں۔

مثال 2.7: دو درجی خطی یا غیر خطی مساوات  $F(x, y, y', y'')$  میں  $y$  صریحاً نہیں پایا جاتا۔ اس سے ایک درجی مساوات حاصل کریں۔

حل: چونکہ  $y$  صریحاً نہیں پایا جاتا لہذا اس کو  $F(x, y', y'')$  لکھ سکتے ہیں جس میں  $z = y'$  پر کرتے ہوئے ایک درجی مساوات  $F(x, z, z')$  حاصل ہوتی ہے۔ ایک درجی مساوات کے حل کے مکمل سے  $y$  حاصل ہو گا۔

مثال 2.8: دو درجی خطی یا غیر خطی مساوات  $F(x, y, y', y'')$  میں  $x$  صریحاً نہیں پایا جاتا۔ اس سے ایک درجی مساوات حاصل کریں۔

حل: چونکہ  $x$  صریحاً نہیں پایا جاتا لہذا اس کو  $F(y, y', y'')$  لکھ سکتے ہیں۔ ہم  $z = y' = \frac{dy}{dx}$  لیتے ہیں۔ یوں زنجیری تفرق<sup>19</sup> سے

$$\frac{dz}{dy} = \frac{d^2 y}{dx^2} \frac{dx}{dy} = \frac{y''}{z}$$

یعنی

$$y'' = z \frac{dz}{dy}$$

لکھا جا سکتا ہے۔  $z$  اور  $z_y$  کو دیے مساوات میں پر کرتے ہوئے ایک درجی مساوات  $F(y, z, z_y)$  ملتی ہے جس کا آزاد متغیر  $y$  ہے۔

---

## سوالات

سوال 2.1 تا سوال 2.7 سے ایک درجی مساوات حاصل کرتے ہوئے حل کریں۔

سوال 2.1:

$$y'' - y' = 0$$

جواب:  $y = c_1 e^x + c_2$ 

سوال 2.2:

$$xy'' + y' = 0$$

جواب:  $y = c_1 \ln|x| + c_2$ 

سوال 2.3:

$$xy'' - 2y' = 0$$

جواب:  $y = c_1 x^3 + c_2$ 

سوال 2.4:

$$yy'' - (y')^2 = 0$$

جواب:  $y = c_2 e^{c_1 x}$ 

سوال 2.5:

$$y'' - (y')^3 \cos y = 0$$

جواب:  $\cos y + c_1 y = x + c_2$ 

سوال 2.6:

$$y'' - (y')^2 \cos y = 1$$

جواب:  $y = \ln \sec(x + c_1) + c_2$ 

سوال 2.7:

$$x^2 y'' - 2xy' + 2y = 0, \quad y_1 = x^2$$

جواب:  $y = c_1 x^2 + c_2 x$ 

قابل تخفیف سادہ تفرقی مساوات کے استعمال سوالات 2.8 تا سوال 2.11 دیتے ہیں۔

سوال 2.8: منحنی

کارٹیسائی محدود کے مبدا سے گزرتی منحنی  $y'' + y' = 0$  کی مبدا پر ڈھلوان اکائی کے برابر ہے۔ منحنی کی مساوات حاصل کریں۔

جواب:  $y = 1 - e^{-x}$ 

سوال 2.9: لیزم

دو مقررہ نقاط سے لٹکی ہوئی زنجیری ڈوری سے بننے والا خم لیزم<sup>20</sup> کہلاتا ہے جسے مساوات  $y'' = k\sqrt{1 + y'^2}$  کے حل سے حاصل کیا جاتا ہے۔ مستقل  $k$  کی قیمت ڈوری کی تناؤ اور کمیت پر منحصر ہے۔ ڈوری نقطہ  $(1, 0)$  اور  $(-1, 0)$  سے لٹکی ہوئی ہے۔  $k = 1$  تصور کرتے ہوئے لیزم کی مساوات حاصل کریں۔

---

catenary<sup>20</sup>



جواب: زنجیر کے وسط یعنی  $x = 0$  پر ڈھلوان صفر کے برابر ہے۔ یوں  $y = -1 + \cosh x$  حاصل ہوتا ہے۔

سوال 2.10: حرکت

ایک چھوٹی جسامت کی چیز سیدھی لکیر پر یوں حرکت کرتی ہے کہ اس کی اسراع اور رفتار میں فرق ایک مثبت مستقل  $k$  کے برابر رہتی ہے۔ فاصلہ  $y(t)$  ابتدائی رفتار  $u$  اور ابتدائی فاصلہ  $y_0$  پر کس طرح منحصر ہے؟

$$y = (k + u)e^t + (y_0 - u) - k(t + 1) \quad \text{جواب:}$$

سوال 2.11: حرکت

ایک چھوٹی جسامت کی چیز سیدھی لکیر پر یوں حرکت کرتی ہے کہ اس کی اسراع کی قیمت رفتار کی قیمت کے مربع کے برابر رہتی ہے۔ فاصلے کی عمومی مساوات حاصل کریں۔

$$t = c_1 - \ln(t + c_2) \quad \text{جواب:}$$

سوال 2.12 تا سوال 2.15 میں ثابت کریں کہ دیے گئے تفاعل خطی طور غیر تابع ہیں اور یوں یہ حل کی اساس ہیں۔ ان ابتدائی قیمت سوالات کے حل لکھیں۔

سوال 2.12:

$$y'' + 9y = 0, \quad y(0) = 5, \quad y'(0) = -2; \quad \cos 3x \sin 3x$$

$$y = 5 \cos 3x - \frac{2}{3} \sin 3x \quad \text{جواب:}$$

سوال 2.13:

$$y'' - 2y' + y = 0, \quad y(1) = 0, \quad y'(1) = 1; \quad e^x, xe^x$$

$$y = e^{x-1}(x - 1) \quad \text{جواب:}$$

سوال 2.14:

$$x^2 y'' - x y' + y = 0, \quad y(1) = 3.2, \quad y'(1) = -1.5; \quad x, x \ln x$$

$$y = \frac{16}{5}x - \frac{47}{10}x \ln x \quad \text{جواب:}$$

سوال 2.15:

$$y'' + 2y' + 3y = 0, \quad y(0) = 2, \quad y'(0) = -3; \quad e^{-x} \cos \sqrt{2}x, e^{-x} \sin \sqrt{2}x$$

$$y = e^{-x}(2 \cos \sqrt{2}x - \frac{1}{\sqrt{2}} \sin \sqrt{2}x) \quad \text{جواب:}$$

## 2.2 مستقل عددی سروالے متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات

اب ایسے دو درجی متجانس تفرقی مساوات پر بات کرتے ہیں جن کے عددی سر  $a$  اور  $b$  مستقل مقدار ہیں۔

$$(2.17) \quad y'' + ay' + b = 0$$

یہ مساوات میکانی اور برقی ارتعاش میں اہم کردار ادا کرتی ہے۔ قوت نمائی تفاعل  $y = e^{-kx}$  کے تفرق سے  $y' + ky = 0$  یعنی  $y' = -ke^{-kx} = -ky$  تفرقی مساوات حاصل ہوتا ہے۔ یوں  $y' + ky = 0$  کا حل  $y = e^{-kx}$  ہے۔ اس کو دیکھتے ہوئے ہم دیکھنا چاہتے ہیں کہ آیا مساوات 2.17 کا حل

$$(2.18) \quad y = e^{\lambda x}$$

ممکن ہے یا نہیں۔ یہ جاننے کی خاطر  $y = e^{\lambda x}$  اور اس کے تفرق

$$y' = \lambda e^{\lambda x}, \quad y'' = \lambda^2 e^{\lambda x}$$

کو مساوات 2.17 میں پر کرتے ہیں۔

$$(\lambda^2 + a\lambda + b)e^{\lambda x} = 0$$

کسی بھی محدود قیمت کے  $\lambda$  اور  $x$  کے لئے  $e^{\lambda x}$  صفر نہیں ہوگا لہذا اس مساوات کے دونوں اطراف صرف اس صورت برابر ہو سکتے ہیں جب  $\lambda$  امتیازی مساوات<sup>21</sup>

$$(2.19) \quad \lambda^2 + a\lambda + b = 0$$

کا جذر ہو۔ اس دو درجی الجبرائی مساوات<sup>22</sup> کو حل کرتے ہیں۔

$$(2.20) \quad \lambda_1 = \frac{-a + \sqrt{a^2 - 4b}}{2}, \quad \lambda_2 = \frac{-a - \sqrt{a^2 - 4b}}{2}$$

یوں مساوات 2.17 کے حل

$$(2.21) \quad y_1 = e^{\lambda_1 x}, \quad y_2 = e^{\lambda_2 x}$$

ہوں گے۔ انہیں مساوات 2.17 میں پر کرتے ہوئے آپ ثابت کر سکتے ہیں کہ یہی تفرقی مساوات کے حل ہیں۔

دو درجی الجبرائی مساوات 2.19 کے جذر کی تین ممکنہ قیمتیں ہیں جو  $a^2 - 4b$  کی علامت (±) پر منحصر ہیں۔

characteristic equation<sup>21</sup>  
quadratic equation<sup>22</sup>

## 2.2. مستقل عددی سروا لے متبائنس خطی سادہ تفرقی مساوات

پہلی صورت: دو منفرد حقیقی جذر  $a^2 - 4c > 0$

دوسری صورت: دوہرا حقیقی جذر  $a^2 - 4c = 0$

تیسری صورت: جوڑی دار مخلوط جذر  $a^2 - 4c < 0$

آئیں ان تین صورتوں پر باری باری غور کریں۔

پہلی صورت: دو منفرد حقیقی جذر

اس صورت میں، چونکہ  $y_1$  اور  $y_2$  کسی بھی وقفے  $I$  پر معین ہیں (اور حقیقی ہیں) اور ان کا حاصل تقسیم مستقل قیمت نہیں ہے لہذا کسی بھی وقفے پر مساوات 2.17 کے حل کا اساس

$$(2.22) \quad y_1 = e^{\lambda_1 x}, \quad y_2 = e^{\lambda_2 x}$$

ہو گا۔ یوں تفرقی مساوات کا عمومی حل درج ذیل ہو گا۔

$$(2.23) \quad y = c_1 e^{\lambda_1 x} + c_2 e^{\lambda_2 x}$$

مثال 2.9: دو حقیقی منفرد جذر

مساوات  $y'' - 4y = 0$  کا حل حاصل کرتے ہیں۔ اس کا امتیازی مساوات  $\lambda^2 - 4 = 0$  ہے جس کے جذر  $\lambda_1 = +2$  اور  $\lambda_2 = -2$  دو منفرد قیمتیں ہیں۔ یوں حل کا اساس  $y_1 = e^{2x}$  اور  $y_2 = e^{-2x}$  ہے جن سے تفرقی مساوات کا عمومی حل  $y = c_1 e^{2x} + c_2 e^{-2x}$  لکھا جاسکتا ہے۔

مثال 2.10: ابتدائی قیمت مسئلہ۔ دو حقیقی منفرد جذر درج ذیل ابتدائی قیمت مسئلے کو حل کریں۔

$$y'' + y' - 6 = 0, \quad y(0) = -4, \quad y'(0) = 5$$

حل: امتیازی مساوات لکھتے ہیں

$$\lambda^2 + \lambda - 6 = 0$$

جس کے جذر

$$\lambda_1 = \frac{-1 + \sqrt{1 + 24}}{2} = 2, \quad \lambda_2 = \frac{-1 - \sqrt{1 + 24}}{2} = -3,$$

ہیں۔ ان سے اساس حل  $y_1 = e^{2x}$ ،  $y_2 = e^{-3x}$  ملتا ہے جس سے عمومی حل حاصل ہوتا ہے۔

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

ابتدائی قیمتیں پر کرتے ہوئے مستقل حاصل کرتے ہیں۔ چونکہ  $y' = 2c_1 e^{2x} - 3c_2 e^{-3x}$  ہے لہذا

$$y(0) = c_1 + c_2 = -4$$

$$y'(0) = 2c_1 - 3c_2 = 5$$

لکھا جائے گا۔ ان ہمزاد مساوات کو حل کرتے ہوئے  $c_1 = -\frac{7}{5}$  اور  $c_2 = -\frac{13}{5}$  ملتا ہے جن سے مخصوص حل لکھتے ہیں۔

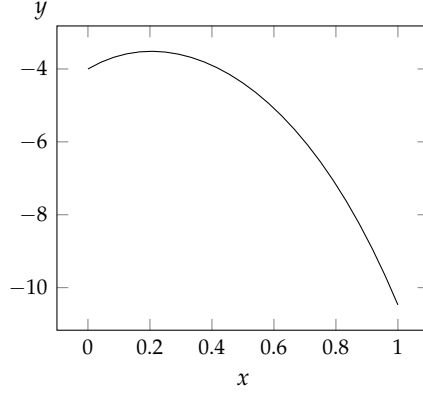
$$y = -\frac{7}{5} e^{2x} - \frac{13}{5} e^{-3x}$$

مخصوص حل کو شکل 2.2 میں دکھایا گیا ہے جو ابتدائی قیمتوں پر پورا اترتا ہے۔

دوسری صورت: دوہرا حقیقی جذر

اگر  $a^2 - 4c = 0$  ہو تب مساوات 2.20 سے  $\lambda_1 = \lambda_2 = -\frac{a}{2}$  ملتا ہے جو واحد حل

$$y_1 = e^{-\frac{a}{2}x}$$



شکل 2.2: مثال 2.10 کا مخصوص حل۔

دیتا ہے۔ ہمیں اساس کے لئے دو حل درکار ہیں۔ دوسرا حل تخفیف درجہ کی ترکیب سے حاصل کیا جائے گا۔ اس ترکیب پر بحث ہو چکی ہے۔ یوں ہم دوسرا حل  $y_2 = uy_1$  تصور کرتے ہیں۔ مساوات 2.17 میں

$$y_2 = uy_1, \quad y_2' = u'y_1 + uy_1', \quad y_2'' = u''y_1 + 2u'y_1' + uy_1''$$

پر کرتے

$$(u''y_1 + 2u'y_1' + uy_1'') + a(u'y_1 + uy_1') + b(uy_1) = 0$$

ہوئے  $u''$ ،  $u'$  اور  $u$  کے عددی سراکٹھے کرتے ہیں۔

$$(2.24) \quad u''y_1 + u'(2y_1' + ay_1) + u(y_1'' + ay_1' + by_1) = 0$$

چونکہ  $y_1$  تفرقی مساوات کا حل ہے لہذا آخری قوسین صفر کے برابر ہے۔ اب پہلی قوسین پر غور کرتے ہیں۔ چونکہ  $y_1 = e^{-\frac{a}{2}x}$  لہذا  $y_1' = -\frac{a}{2}y_1$  ہو گا۔ ان قیمتوں کو پہلی قوسین میں پر کرتے

$$2y_1' + ay_1 = 2(-\frac{a}{2}y_1) + ay_1 = 0$$

ہوئے یہ قوسین بھی صفر کے برابر حاصل ہوتی ہے۔ یوں مساوات 2.24 سے  $u''y_1 = 0$  یعنی  $u'' = 0$  حاصل ہوتا ہے۔ دو مرتبہ مکمل لیتے ہوئے  $u = c_1x + c_2$  ملتا ہے۔ دوسرا خطی طور غیر تابع حل  $y_2 = uy_1$  حاصل کرتے ہوئے ہم  $c_1 = 1$  اور  $c_2 = 0$  چن سکتے ہیں جن سے  $u = x$  اور  $y_2 = xy_1$  حاصل ہوتے ہیں۔ چونکہ  $y_1$  اور حاصل کردہ  $y_2 = xy_1$  کا حاصل تقسیم مستقل مقدار نہیں ہے لہذا یہ دونوں خطی

طور غیر تابع ہیں اور انہیں اساس لیا جا سکتا ہے۔ یوں دوہرے جذر کی صورت میں کسی بھی وقفے پر مساوات 2.17 کے حل کا اساس

$$y_1 = e^{-\frac{a}{2}x}, \quad y_2 = xe^{-\frac{a}{2}x}$$

اور عمومی حل درج ذیل ہو گا۔

$$(2.25) \quad y = (c_1 + c_2x)e^{-\frac{a}{2}x}$$

مثال 2.11: دوہرے جذر کی صورت میں عمومی حل  
سادہ تفرقی مساوات  $y'' + 10y' + 25 = 0$  کا امتیازی مساوات  $\lambda^2 + 10\lambda + 25 = 0$  ہے جس کو  $(\lambda + 5)^2 = 0$  لکھ کر دوہرا جذر  $\lambda_1 = \lambda_2 = -5$  حاصل ہوتا ہے۔ یوں تفرقی مساوات کے حل کا اساس  $y_1 = e^{-5x}$ ،  $y_2 = xe^{-5x}$  اور اس کا عمومی حل  $y = (c_1 + c_2x)e^{-5x}$  ہے۔

مثال 2.12: دوہرے جذر کی صورت میں مخصوص حل کا حصول  
دیے گئے تفرقی مساوات کا مخصوص حل دریافت کریں۔

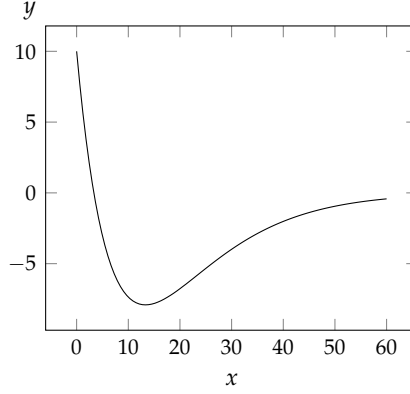
$$y'' + 0.2y' + 0.01y = 0, \quad y(0) = 10, \quad y'(0) = -4$$

حل: امتیازی مساوات  $\lambda^2 + 0.2\lambda + 0.01 = 0$  یعنی  $(\lambda + 0.1)^2 = 0$  سے  $\lambda_1 = \lambda_2 = -0.1$  دوہرا جذر حاصل ہوتا ہے جس سے عمومی حل لکھتے ہیں۔

$$y = (c_1 + c_2x)e^{-0.1x}$$

عمومی حل کا جذر لکھتے ہیں جو مخصوص حل کے حصول میں درکار ہے۔

$$y' = c_2e^{-0.1x} - 0.1(c_1 + c_2x)e^{-0.1x}$$



شکل 2.3: مثال 2.12 کا مخصوص حل۔

عمومی حل اور عمومی حل کے تفرق میں ابتدائی قیمتیں پر کرتے ہوئے  $c_1$  اور  $c_2$  حاصل کرتے ہیں۔

$$y(0) = c_1 = 10$$

$$y'(0) = c_2 - 0.1c_1 = -4, \quad c_2 = -3$$

یوں مخصوص حل درج ذیل ہو گا۔

$$y = (10 - 3x)e^{-0.1x}$$

مخصوص حل کو شکل 2.3 میں دکھایا گیا ہے۔

تیسری صورت: مخلوط جوڑی دار جذر

اتمازی مساوات 2.19 میں  $a^2 - 4c$  کی قیمت منفی ہونے کی صورت میں مخلوط جوڑی دار جذر  $\lambda = -\frac{a}{2} \mp i\omega$  ملتے ہیں جہاں  $\omega^2 = b - \frac{a^2}{4}$  کے برابر ہے۔ ان سے مخلوط اساس لکھتے ہیں۔

$$(2.26) \quad y_{m1} = e^{(-\frac{a}{2} + i\omega)x}, \quad y_{m2} = e^{(-\frac{a}{2} - i\omega)x}$$

اس مخلوط اساس سے حقیقی اساس حاصل کیا جائے گا۔ ایسا کرنے کی خاطر ریاضی کے چند کلیات پر غور کرتے ہیں۔ تفاعل  $e^z$ ، جہاں  $z = x + iy$  مخلوط عدد ہے جبکہ  $x$  اور  $y$  حقیقی اعداد ہیں، کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$e^z = e^{x+iy} = e^x e^{iy}$$

$e^{iy}$  کی مکلازن تسلسل<sup>23</sup> لکھ کر حقیقی اجزاء اور خیالی اجزاء کو علیحدہ علیحدہ قوسین میں اکٹھے کرتے ہیں۔ یہاں  $i^2 = -1$ ،  $i^3 = -i$ ،  $i^4 = 1$  لئے گئے ہیں۔

$$\begin{aligned} e^{iy} &= 1 + \frac{iy}{1!} + \frac{(iy)^2}{2!} + \frac{(iy)^3}{3!} + \frac{(iy)^4}{4!} + \frac{(iy)^5}{5!} \dots \\ &= \left(1 - \frac{y^2}{2!} + \frac{y^4}{4!} - + \dots\right) + i \left(\frac{y}{1!} - \frac{y^3}{3!} + \frac{y^5}{5!} - + \dots\right) \\ &= \cos y + i \sin y \end{aligned}$$

آخری قدم پر آپ تسلی کر لیں کہ پہلی قوسین  $\cos y$  کی مکلازن تسلسل دیتی ہے جبکہ دوسری قوسین  $\sin y$  کی مکلازن تسلسل دیتی ہے۔ آپ اس کتاب میں آگے پڑھیں گے کہ درج بالا تسلسل میں اجزاء کی ترتیب بدلی جاسکتی ہے۔ یوں ہم یولر مساوات<sup>24</sup>

$$(2.27) \quad e^{iy} = \cos y + i \sin y$$

حاصل کرنے میں کامیاب ہوئے ہیں۔ آپ دیکھ سکتے ہیں کہ

$$(2.28) \quad e^{-iy} = \cos(-y) + i \sin(-y) = \cos y - i \sin y$$

مساوات 2.27 اور مساوات 2.28 کو جمع اور تفریق کرتے ہوئے درج ذیل کلیات حاصل ہوتے ہیں۔

$$(2.29) \quad \cos y = \frac{e^{iy} + e^{-iy}}{2}, \quad \sin y = \frac{e^{iy} - e^{-iy}}{2i}$$

ہو گا۔ یہ سب جاننے کے بعد آئیں مساوات 2.26 میں دیے مخلوط اساس پر دوبارہ غور کریں۔

$$y_{m1} = e^{(-\frac{a}{2} + i\omega)x} = e^{-\frac{a}{2}x} e^{i\omega x} = e^{-\frac{a}{2}x} (\cos \omega x + i \sin \omega x)$$

$$y_{m2} = e^{(-\frac{a}{2} - i\omega)x} = e^{-\frac{a}{2}x} e^{-i\omega x} = e^{-\frac{a}{2}x} (\cos \omega x - i \sin \omega x)$$

چونکہ اساس کے اجزاء کو مستقل (حقیقی یا خیالی یا مخلوط) سے ضرب دے کر جمع کرتے ہوئے نیا حل حاصل کیا جاسکتا ہے لہذا ہم درج بالا دونوں اجزاء کو مستقل  $\frac{1}{2}$  سے ضرب دے کر جمع کرتے ہوئے ایک نیا اور حقیقی حل  $y_1$



دریافت کرتے ہیں۔

$$y_1 = \frac{1}{2}y_{m1} + \frac{1}{2}y_{m2} = e^{-\frac{a}{2}x} \cos \omega x$$

اسی طرح مخلوط اساس کے پہلے جزو کو مستقل  $\frac{1}{2i}$  اور دوسرے جزو کو مستقل  $-\frac{1}{2i}$  سے ضرب دیتے ہوئے جمع کر کے نیا اور حقیقی حل  $y_2$  حاصل کرتے ہیں۔

$$y_2 = \frac{1}{2i}y_{m1} - \frac{1}{2i}y_{m2} = e^{-\frac{a}{2}x} \sin \omega x$$

درج بالا حاصل کردہ حقیقی تفاعل

$$(2.30) \quad y_1 = e^{-\frac{a}{2}x} \cos \omega x \quad y_2 = e^{-\frac{a}{2}x} \sin \omega x$$

کو از خود حل کا اساس تصور کیا جاسکتا ہے۔ یہاں غور کریں کہ ہم نے مخلوط جذر  $\lambda = (-\frac{a}{2} \pm i\omega)x$  سے حقیقی اساس (مساوات 2.30) حاصل کیا ہے۔ اس حقیقی اساس کو استعمال کرتے ہوئے عمومی حل لکھتے ہیں۔

$$(2.31) \quad y = e^{-\frac{a}{2}x} (c_1 \cos \omega x + c_2 \sin \omega x)$$

مثال 2.13: مخلوط جذر، ابتدائی قیمت مسئلہ  
درج ذیل ابتدائی قیمت مسئلے کو حل کریں۔

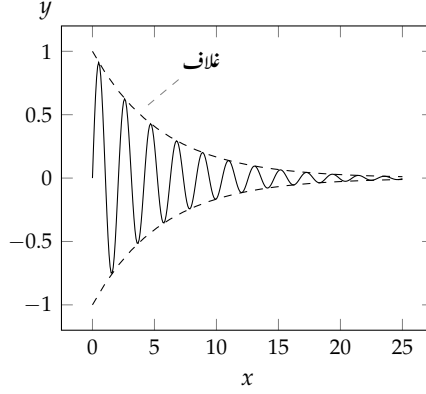
$$y'' + 0.36y' + 9.0324y = 0, \quad y(0) = 0, \quad y'(0) = 3$$

حل: امتیازی مساوات  $\lambda^2 + 0.36\lambda + 9.0324 = 0$  کے مخلوط جذر  $\lambda = -0.18 \pm i3$  ہیں لہذا عمومی حل

$$y = e^{-0.18x} (c_1 \cos 3x + c_2 \sin 3x)$$

ہو گا۔ مخصوص حل حاصل کرنے کی خاطر  $c_1$  اور  $c_2$  درکار ہیں جنہیں عمومی مساوات میں ابتدائی معلومات پر کرتے ہوئے حاصل کرتے ہیں۔ پہلے ابتدائی معلومات سے

$$y(0) = e^0 (c_1 \cos 0 + c_2 \sin 0) = 0, \quad c_1 = 0$$



شکل 2.4: مثال 2.13 کا مخصوص حل۔

ماتا ہے۔ عمومی حل کے تفرق

$$y' = -0.5e^{-0.5x}(c_1 \cos 3x + c_2 \sin 3x) + e^{-0.5x}(-3c_1 \sin 3x + 3c_2 \cos 3x)$$

میں دوسری ابتدائی معلومات پر کرتے ہوئے

$$y' = -0.5e^0(0 \cos 0 + c_2 \sin 0) + e^0(0 \sin 0 + 3c_2 \cos 0) = 3, \quad c_2 = 1$$

ماتا ہے۔ یوں مخصوص حل درج ذیل ہو گا۔

$$y = e^{-0.18x} \sin 3x$$

شکل 2.4 میں مخصوص حل دکھایا گیا ہے۔ ساتھ ہی ساتھ، نقطہ دار لکیروں سے، سائن نمائندگی کے مثبت چوٹیوں کو چھوتا ہوا غلاف<sup>25</sup>  $e^{-0.18x}$  اور منفی چوٹیوں کو چھوتا ہوا غلاف  $-e^{-0.18x}$  بھی دکھائے گئے ہیں۔ مخصوص حل (x کو t لیتے ہوئے) قصری ارتعاش<sup>26</sup> کو ظاہر کرتی ہے۔ اگر y فاصلے کو ظاہر کرتی ہو تب یہ میکانی قصری ارتعاش ہوگی اور اگر y برقی رویا برقی دباؤ ہو تب یہ برقی قصری ارتعاش ہوگی۔

<sup>25</sup>envelope  
<sup>26</sup>damped oscillations

جدول 2.1: تین صورتوں کی تفصیل

صورت	مساوات 2.19 کے جذر	مساوات 2.17 کی اساس	مساوات 2.17 کا عمومی حل
پہلی	منفرد حقیقی $\lambda_1, \lambda_2$	$e^{\lambda_1 x}, e^{\lambda_2 x}$	$y = c_1 e^{\lambda_1 x} + c_2 e^{\lambda_2 x}$
دوسری	دوہرہ جذر $\lambda = -\frac{a}{2}$	$x e^{-\frac{a}{2} x}, e^{-\frac{a}{2} x}$	$y = (c_1 + c_2 x) e^{-\frac{a}{2} x}$
تیسری	جوڑی دار مخلوط $\lambda = -\frac{a}{2} \pm i\omega$	$e^{-\frac{a}{2} x} \cos \omega x, e^{-\frac{a}{2} x} \sin \omega x$	$y = e^{-\frac{a}{2} x} (c_1 \cos \omega x + c_2 \sin \omega x)$

مثال 2.14: مخلوط جذر  
سادہ تفرقی مساوات

$$y'' + \omega^2 y = 0, \quad (\omega \text{ غیر صفر مستقل ہے})$$

کا عمومی حل درج ذیل ہے۔

$$y = c_1 \cos \omega x + c_2 \sin \omega x$$

جدول 2.1 میں درج بالا تین صورتوں کی تفصیل اکٹھی کی گئی ہے۔ یہ تین اقسام میکانی ارتعاش یا برقی ارتعاش کو ظاہر کرتی ہیں۔ آپ تفرقی مساوات کی قوت یہاں سے جان سکتے ہیں۔ آپس میں بالکل مختلف میدانوں (مثلاً میکانی اور برقی) کے مسائل ایک طرز کی تفرقی مساوات سے ظاہر کئے جاسکتے ہیں۔

## سوالات

سوال 2.16 تا سوال 2.24 کے عمومی حل حاصل کریں۔ انہیں واپس تفرقی مساوات میں پر کرتے ہوئے ان کی درستگی ثابت کریں۔

سوال 2.16:

$$y'' + 4y = 0$$

جواب:  $y = c_1 \cos 2x + c_2 \sin 2x$

سوال 2.17:

$$4y'' - 9y = 0$$

$$y = c_1 e^{\frac{3}{2}x} + c_2 e^{-\frac{3}{2}x} \text{ :جواب}$$

سوال 2.18:

$$y'' + 5y' + 6y = 0$$

$$y = c_1 e^{-2x} + c_2 e^{-3x} \text{ :جواب}$$

سوال 2.19:

$$y'' + 2\pi y' + \pi^2 y = 0$$

$$y = (c_1 + c_2 x) e^{-\pi x} \text{ :جواب}$$

سوال 2.20:

$$y'' - 6y' + 9y = 0$$

$$y = (c_1 + c_2 x) e^{3x} \text{ :جواب}$$

سوال 2.21:

$$4y'' - 12y' + 9y = 0$$

$$y = (c_1 + c_2 x) e^{\frac{3}{2}x} \text{ :جواب}$$

سوال 2.22:

$$4y'' + 4y' - 3y = 0$$

$$y = c_1 e^{\frac{x}{2}} + c_2 e^{-\frac{3}{2}x} \text{ :جواب}$$

سوال 2.23:

$$y'' - 5y' + 6y = 0$$

$$y = c_1 e^{3x} + c_2 e^{2x} \text{ :جواب}$$

2.2. مستقل عددی سروا لے متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات

سوال 2.24:

$$9y'' - 30y' + 25y = 0$$

جواب:  $y = (c_1 + c_2x)e^{\frac{5}{3}x}$

سوال 2.25 تا سوال 2.29 میں اساس سے تفرقی مساوات  $y'' + ay' + by = 0$  حاصل کریں۔

سوال 2.25:

$$e^{0.2x}, \quad e^{-0.5x}$$

جواب:  $y'' + 0.3y' - 0.1y = 0$

سوال 2.26:

$$e^{-0.66x}, \quad e^{-0.32x}$$

جواب:  $y'' + 0.98y' + 0.2112y = 0$

سوال 2.27:

$$\cos(4\pi x), \quad \sin(4\pi x)$$

جواب:  $y'' + 16\pi^2y = 0$

سوال 2.28:

$$e^{(-2+i3)x}, \quad e^{(-2-i3)x}$$

جواب:  $y'' + 4y'' + 13y = 0$

سوال 2.29:

$$e^{-1.7x} \cos 6.2x, \quad e^{-1.7x} \sin 6.2x$$

جواب:  $y'' + 3.4y'' + 41.33y = 0$

سوال 2.30 تا سوال 2.37 ابتدائی قیمت سوالات ہیں۔ ان کے مخصوص حل دریافت کریں۔

سوال 2.30:

$$y'' + 2y = 0, \quad y(0) = 5, \quad y'(0) = 2$$

$$y = 5 \cos \sqrt{2}x + \sqrt{2} \sin \sqrt{2}x \quad \text{جواب:}$$

سوال 2.31:

$$y'' - 25y = 0, \quad y(0) = 2, \quad y'(0) = -3$$

$$y = 0.7e^{5x} + 1.3e^{-5x} \quad \text{جواب:}$$

سوال 2.32:

$$y'' - y'' - 6y = 0, \quad y(0) = 0, \quad y'(0) = 1$$

$$y = \frac{1}{5}(e^{3x} - e^{-2x}) \quad \text{جواب:}$$

سوال 2.33:

$$4y'' + 4y'' + 37y = 0, \quad y(0) = 0, \quad y'(0) = 3$$

$$y = e^{-\frac{x}{2}} \sin 3x \quad \text{جواب:}$$

سوال 2.34:

$$9y'' + 12y'' + 49y = 0, \quad y(0) = 2, \quad y'(0) = -1$$

$$y = e^{-\frac{2}{3}x} (2 \cos \sqrt{5}x + \frac{1}{3\sqrt{5}} \sin \sqrt{5}x) \quad \text{جواب:}$$

سوال 2.35:

$$y'' - 6y'' + 25y = 0, \quad y(0) = 0, \quad y'(0) = 0.1$$

$$y = \frac{1}{40}e^{3x} \sin 4x \quad \text{جواب:}$$

سوال 2.36:

$$y'' + y = 0, \quad y(0) = 1, \quad y'(0) = 1$$

2.2. مستقل عددی سرواے متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات

جواب:  $y = \cos x + \sin x$

سوال 2.37:

$$8y'' - 2y' - y = 0, \quad y(0) = 2.2, \quad y'(0) = 3.4$$

جواب:  $y = \frac{79}{15}e^{\frac{x}{2}} - \frac{46}{15}e^{-\frac{x}{4}}$

عمومی حل کے حصول میں خطی طور غیر تابع تفاعل نہایت اہم ہیں۔ صرف ایسے تفاعل سے اساس حاصل ہوتا ہے۔ دیے وقتے پر سوال 2.38 تا سوال 2.42 میں دیے تفاعل میں خطی طور تابع اور غیر تابع کی نشاندہی کریں۔

سوال 2.38:

$$\cos kx, \quad \sin kx, \quad -\infty < x < \infty$$

جواب: چونکہ  $\frac{\sin kx}{\cos kx}$  کی قیمت  $x$  تبدیل کرنے سے تبدیل ہوتی ہے لہذا یہ تفاعل خطی طور غیر تابع ہیں۔

سوال 2.39:

$$e^{kx}, \quad e^{-kx} \quad -\infty < x < \infty$$

جواب: خطی طور غیر تابع

سوال 2.40:

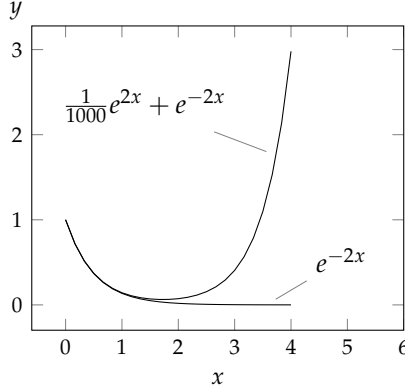
$$x, \quad x^2 \quad x > 1$$

جواب: خطی طور غیر تابع

سوال 2.41:

$$x \ln x, \quad x^2 \ln x \quad x > 1$$

جواب: خطی طور غیر تابع



شکل 2.5: سوال 2.43 کے منحنی حل۔

سوال 2.42:

$$x \ln x, \quad x \ln x^2 \ln x \quad x > 1$$

جواب: خطی طور تابع

سوال 2.43: غیر مستحکم صورت حال

ابتدائی قیمت مسئلہ  $y'' - 4y = 0$  میں ابتدائی قیمتیں  $y(0) = 1$  اور  $y'(0) = -2$  لیتے ہوئے مخصوص حل حاصل کریں۔ مخصوص حل کو دوبارہ ابتدائی معلومات  $y(0) = 1.001$  اور  $y'(0) = -1.998$  کے لئے حاصل کریں۔

جوابات:  $y = e^{-2x}$  اور  $y = \frac{1}{1000}e^{2x} + e^{-2x}$ ؛ شکل 2.5 میں دونوں حل دکھائے گئے ہیں۔ آپ دیکھ سکتے ہیں کہ ابتدائی قیمتوں میں انتہائی کم فرق حل پر بہت زیادہ اثر ڈالتی ہیں۔ یہ غیر مستحکم<sup>27</sup> صورت کو ظاہر کرتی ہے۔ زلزلے میں غیر مستحکم عمارتیں انہیں وجوہات پر ڈھیر ہوتی ہیں۔ فضا میں ہوا کا دباؤ، درجہ حرارت اور نمی کی تناسب بھی غیر مستحکم صورت پیدا کرتے ہوئے تباہ کن آندھیوں کا سبب بنتی ہیں۔

سوال 2.44: استراری مساوات کے جذر  $\lambda_1 = -2$  اور  $\lambda_2 = 3$  ہیں۔ مساوات 2.17 حاصل کریں۔

$$y'' - y' - 6y = 0 \quad \text{جواب:}$$



سوال 2.45: استمراری مساوات کے جذر  $\lambda_1$  اور  $\lambda_2$  ہیں۔ مساوات 2.17 میں  $a$  اور  $b$  حاصل کریں۔ یوں جذر جانتے ہوئے تفرقی مساوات حاصل کی جاسکتی ہے۔

$$b = \lambda_1 \lambda_2, \quad a = -\lambda_1 - \lambda_2$$

سوال 2.46: تفرقی مساوات  $y'' + ky' = 0$  کو موجودہ طریقے سے حل کریں۔ اسی کو تخفیف درجہ کی ترکیب سے بھی حل کریں۔ دونوں جواب کیوں یکساں ہونا ضروری ہے۔

$$\text{جواب: } y = c_1 + c_2 e^{-kx} \text{؛ یکثابتیت۔}$$

سوال 2.47: دوہرا جذر کو منفرد  $\lambda_1$  اور  $\lambda_2$  کی وہ صورت تصور کی جاسکتی ہے جب  $\lambda_2 \rightarrow \lambda_1$  ہو۔  $\lambda_2 = \lambda_1 + \Delta\lambda$  لیتے اور ایک حل  $e^{\lambda_1 x}$  = لیتے ہوئے اساس کا دوسرا رکن  $x e^{\lambda_1 x}$  تلاش کریں۔

حل: دوسرا حل  $e^{\lambda_2 x} = e^{(\lambda_1 + \Delta\lambda)x} = e^{\lambda_1 x} e^{\Delta\lambda x}$  ہے۔  $e^{\Delta\lambda x}$  کا مکلازن تسلسل لیتے ہوئے  $\Delta\lambda \rightarrow 0$  کی بنا صرف پہلے دو ارکان لیتے ہیں۔ یوں  $1 + \Delta\lambda x \approx 1 + \frac{\Delta\lambda x}{1!} + \frac{(\Delta\lambda x)^2}{2!} + \dots$  ہو گا اور  $e^{\Delta\lambda x} = 1 + \frac{\Delta\lambda x}{1!} + \frac{(\Delta\lambda x)^2}{2!} + \dots$  ہو گا اور  $e^{\lambda_2 x} = e^{\lambda_1 x} + \Delta\lambda x e^{\lambda_1 x}$  لکھا جاسکتا ہے۔ اب چونکہ  $e^{\lambda_1 x}$  پہلے سے اساس کا حصہ ہے لہذا اساس کا دوسرا رکن  $x e^{\lambda_1 x}$  ہو گا جہاں  $\Delta\lambda$  کو مستقل تصور کرتے ہوئے رد کیا جاتا ہے

## 2.3 تفرقی عامل

آپ  $y = \sin x$  یا  $y = \frac{df(x)}{dx}$  کے عمل سے بخوبی واقف ہیں۔ پہلی مثال میں کسی مقدار یا تفاعل  $x$  پر عامل  $\sin$  عمل کرتے ہوئے ایک نیا تفاعل دیتا ہے۔ یوں  $x = \frac{\pi}{2}$  پر  $\sin \frac{\pi}{2} = 1$  حاصل ہوتا ہے۔ ہم کہتے ہیں کہ عامل  $\sin$  تفاعل  $x$  کے نقطہ  $x = \frac{\pi}{2}$  سے مبدل تفاعل  $y$  کا نقطہ  $y = 1$  دیتا ہے۔ اسی طرح عامل  $\frac{d}{dx}$  تفاعل  $x^3$  پر عمل کرتے ہوئے تفاعل  $3x^2$  دیتا ہے۔

یہ بتلاتا چلوں کہ ریاضیات اور طبیعیات میں عامل کا استعمال نہایت اہم کردار ادا کرتا ہے۔ یہاں بالخصوص کوانٹم میکانیات<sup>29</sup> کا ذکر کرنا لازم جہاں عامل کا استعمال کثرت سے کیا جاتا ہے۔

<sup>28</sup>operator  
<sup>29</sup>quantum mechanics

اس کتاب میں ہم صرف تفرقی عامل  $D^{30}$  پر بحث کریں گے جہاں  $D = \frac{d}{dx}$  ہے۔ یوں ایک درجی تفرقی

$$(2.32) \quad Dy = y' = \frac{dy}{dx}$$

لکھا جائے گا۔ اسی طرح دو درجی تفرقی  $D^2y = D(Dy) = y''$  اور تین درجی تفرقی  $D^3y = y'''$  لکھا جائے گا۔ اس طرح  $D \sin x = \cos x$  اور  $D^2 \sin x = -\sin x$  ہو گا۔

خطی متجانس مساوات  $y'' + ay' + by = 0$  جہاں  $a$  اور  $b$  مستقل مقدار ہیں میں دو درجی تفرقی عامل

$$L = P(D) = D^2 + aD + bI$$

متعارف کرتے ہیں جہاں  $I$  مماثلی عامل  $^{31}$  ہے جس کی تعریف  $Iy = y$  ہے۔ اس طرح دیے گئے تفرقی مساوات کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$(2.33) \quad Ly = P(D)y = (D^2 + aD + bI)y = 0$$

$L$  خطی عامل اور  $P$  کثیر رکنی  $^{32}$  ہے۔ یوں اگر  $Lw$  اور  $Ly$  پائے جاتے ہوں (یعنی  $w$  اور  $y$  دو مرتبہ قابل تفرق ہوں) تب  $L(cy + kw)$  بھی پایا جاتا ہے جہاں  $c$  اور  $k$  کوئی مستقل ہیں۔ مزید درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$(2.34) \quad L(cy + kw) = cLy + kLw$$

چونکہ  $De^{\lambda x} = \lambda e^{\lambda x}$  اور  $D^2e^{\lambda x} = \lambda^2 e^{\lambda x}$  ہیں لہذا

$$(2.35) \quad \begin{aligned} Le^{\lambda x} &= (D^2 + aD + bI)e^{\lambda x} \\ &= (\lambda^2 + a\lambda + b)e^{\lambda x} = P(\lambda)e^{\lambda x} = 0 \end{aligned}$$

ہو گا۔ حصہ 2.2 میں بھی ہم نے یہی نتیجہ اخذ کیا تھا کہ  $e^{\lambda x}$  صرف اور صرف اس صورت اس تفرقی مساوات کا حل ہو گا اگر  $\lambda$  امتیازی مساوات  $P(\lambda) = 0$  کا جذر ہو۔

یہاں دلچسپ بات یہ ہے کہ  $P(\lambda)$  عام الجبرائی کثیر رکنی ہے جس کی تجزی  $^{33}$  کی جاسکتی ہے۔  $\lambda$  کی جگہ  $D$  پر کرنے سے کثیر رکنی عامل حاصل ہوتا ہے۔

<sup>30</sup>differential operator  
<sup>31</sup>identity operator  
<sup>32</sup>polynomial  
<sup>33</sup>factorization

مثال 2.15: تفرقی مساوات کا حل بذریعہ تجزی  
کثیر رکنی  $P(D) = D^2 + 4D - 21I$  کی تجزی سے  $P(D) = 0$  کو حل کریں۔

حل:  $I^2 = 1$  لیتے ہوئے  $D^2 + 4D - 21I = (D - 3)(D + 7)$  لکھا جاسکتا ہے۔ اب  $(D - 3)y = y' - 3y = 0$  کا حل  $y_1 = e^{3x}$  اور  $(D + 7)y = y' + 7y = 0$  کا حل  $y_2 = e^{-7x}$  ہے۔ یہ جوابات کسی بھی وقفے پر حل کی اساس ہیں۔ انہیں تفرقی مساوات حاصل کریں۔

$$(D - 3)(D + 7)y = (D - 3)(y' + 7y) = y'' + 7y' - 3y' - 21y = y'' + 4y' - 21y = 0$$

مساوات 2.33 میں کثیر رکنی کے عددی سر مستقل مقدار ہیں۔ ایسی صورت میں تفرقی عامل کے استعمال سے تفرقی مساوات حل کرنا نہایت آسان ثابت ہوتا ہے۔ عددی سر مستقل نہ ہونے کی صورت میں تفرقی عامل کا استعمال نہایت پیچیدہ ثابت ہوتا ہے جس پر اس کتاب میں تبصرہ نہیں کیا جائے گا۔

اب تین اہم کلیات

$$\begin{aligned} D^s(xf) &= xD^s f + sD^{s-1}f \\ (2.36) \quad D^s(x^2f) &= x^2D^s f + 2sx D^{s-1}f + s(s-1)D^{s-2}f \\ D^s[(x^2-1)f] &= (x^2-1)D^s f + 2sx D^{s-1}f + s(s-1)D^{s-2}f \end{aligned}$$

حاصل کرتے ہیں جن کی ضرورت باب 5 میں پیش آئے گی۔

درج ذیل کو دیکھ کر

$$\begin{aligned} (2.37) \quad D^1(xf) &= xD^1 f + f \\ D^2(xf) &= D^1[D^1(xf)] = D^1[xD^1 f + f] = xD^2 f + D^1 f + D^1 f = xD^2 f + 2D^1 f \\ D^3(xf) &= D^1[D^2(xf)] = D^1[xD^2 f + 2D^1 f] = xD^3 f + D^2 f + 2D^2 f = xD^3 f + 3D^2 f \end{aligned}$$

ایسا معلوم ہوتا ہے کہ درج ذیل درست ہو گا۔

$$(2.38) \quad D^s(xf) = xD^s f + sD^{s-1}f$$

اس کلیے کو الکراجی ماخوذ<sup>34</sup> کے ذریعہ ثابت کرتے ہیں۔ ہم نے مساوات 2.37 میں دیکھا کہ  $s = 1$  اور  $s = 2$  کے لئے یہ کلیہ درست ہے۔ ہم فرض کرتے ہیں کہ یہ کلیہ  $s - 1$  کے لئے بھی درست ہے لہذا

$$(2.39) \quad D^{s-1}(xf) = xD^{s-1}f + (s-1)D^{s-2}f$$

لکھنا درست ہو گا۔ اس پر  $D^1$  کا اطلاق کرنے سے  $D^s(xf)$  لکھتے ہوئے مساوات 2.36 میں دیے پہلے کلیے کو ثابت کرتے ہیں۔

$$\begin{aligned} D^s(xf) &= D^1[D^{s-1}(xf)] = D^1[xD^{s-1}f + (s-1)D^{s-2}f] \\ &= xD^s f + D^{s-1}f + (s-1)D^{s-1}f \\ &= xD^s f + sD^{s-1}f \end{aligned}$$

اب مساوات 2.36 میں دیا ہوا دوسرا کلیہ ثابت کرتے ہیں۔ مساوات 2.36 کے پہلی کلیے سے درج ذیل لکھتے ہیں

$$D^s(xg) = xD^s g + sD^{s-1}g$$

جس میں  $g = xf$  پر کرتے ہوئے کلیے کو ثابت کرتے ہیں۔

$$\begin{aligned} D^s(x \cdot xf) &= xD^s[xf] + sD^{s-1}[xf] \\ &= x[xD^s f + sD^{s-1}f] + sD^{s-1}[xf] \\ &= x[xD^s f + sD^{s-1}f] + s[D^{s-1}f + (s-1)D^{s-2}f] \\ &= x^2D^s f + 2sx D^{s-1}f + s(s-1)D^{s-2}f \end{aligned}$$

آخر میں مساوات 2.36 کا تیسرا کلیہ ثابت کرتے ہیں۔

$$\begin{aligned} D^s[(x^2 - 1)f] &= D^s[x^2 f] - D^s[f] \\ &= x^2D^s f + 2sx D^{s-1}f + s(s-1)D^{s-2}f - D^s f \\ &= (x^2 - 1)D^s f + 2sx D^{s-1}f + s(s-1)D^{s-2}f \end{aligned}$$

## سوالات

سوال 2.48 تا سوال 2.52 دیے تفاعل پر دیا تفرقی عامل لاگو کریں۔

سوال 2.48:

$$D + 2I; \quad x^3, \quad \cos 5x, \quad e^{-kx}, \quad \cosh x$$

جوابات:  $3x^2 + 2x^3$  ،  $-5 \sin 5x + 2 \cos 5x$  ،  $(2 - k)e^{-kx}$  ،  $\sinh x + 2 \cosh x$

سوال 2.49:

$$D^2 - 3D; \quad 2x^4 - x, \quad 2 \sinh 2x - \cos 5x$$

جوابات:  $24x^2 - 24x^3 + 3$  ،  $-15 \sin 5x - 12 \cosh 2x + 25 \cos 5x + \sinh 2x$

سوال 2.50:

$$(D + 2I)^2; \quad e^{3x}, \quad xe^{2x}$$

جوابات:  $25e^{3x}$  ،  $(12x + 8)e^{2x}$

سوال 2.51:

$$(D - 3I)^2; \quad e^{2x}, \quad xe^{3x}$$

جوابات:  $e^{2x}$  ، 0

سوال 2.52:

$$(D + I)(D - 2I); \quad e^{2x}, \quad xe^{2x}$$

جوابات:  $-2e^{2x}$  ،  $2(1 - x)e^{2x}$

سوال 2.53 تا سوال 2.57 کی تجزی حاصل کرتے ہوئے حل کریں۔

سوال 2.53:

$$(D^2 - 9I)y = 0$$

جواب:  $y = c_1 e^{3x} + c_2 e^{-3x}$

سوال 2.54:

$$(D^2 + 4D + 4I)y = 0$$

جواب: دوہرا جذر پایا جاتا ہے لہذا دوسرا حل  $x e^{2x}$  لیتے ہوئے  $y = (c_1 + c_2 x) e^{2x}$  ملتا ہے۔

سوال 2.55:

$$(D^2 + 4D + 13I)y = 0$$

جواب:  $y = e^{-2x} (c_1 \cos 3x + c_2 \sin 3x)$

سوال 2.56:

$$(4D^2 + 4D - 17I)y = 0$$

جواب:  $y = e^{\frac{x}{2}} (c_1 \cos 2x + c_2 \sin 2x)$

سوال 2.57:

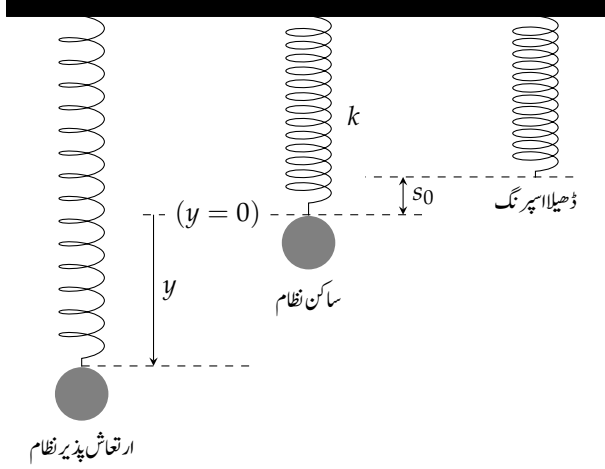
$$(9D^2 + 12D + 4I)y = 0$$

جواب: دوہرا جذر پایا جاتا ہے۔  $y = (c_1 + c_2 x) e^{-\frac{2}{3}x}$

## 2.4 اسپرنگ سے جڑی کمیت کی آزادانہ ارتعاش

مستقل قیمت کے عددی سروالے خطی سادہ تفرقی مساوات میکانی ارتعاش میں کلیدی کردار ادا کرتے ہیں۔ اس حصے میں اسپرنگ سے جڑی کمیت کی حرکت پر غور کیا جائے گا۔ اس نظام کو اسپرنگ اور کمیت کا نظام کہا جائے گا جسے شکل 2.6 میں دکھایا گیا ہے۔

ایک عام اسپرنگ جو لمبائی میں اضافہ اور کمی کو روکتا ہو کو شکل 2.6 میں مستحکم سلاخ سے لٹکایا ہوا دکھایا گیا ہے۔ اس کی چلی سر سے کمیت  $m$  کی لوہے کا گیند لٹکانے سے اسپرنگ کی لمبائی میں  $s_0$  اضافہ پیدا ہوتا ہے۔ اس ساکن



شکل 2.6: اسپرنگ اور کمیت کا غیر قسری نظام۔

نظام میں اسپرنگ کے نچلے سر کو  $y = 0$  تصور کیا جاتا ہے۔ ہم نیچے رخ کو مثبت رخ تصور کرتے ہیں۔ یوں نیچے رخ قوت کو مثبت اور اوپر رخ قوت کو منفی تصور کیا جائے گا۔ اسی طرح مقام  $y = 0$  سے نیچے رخ فاصلہ  $y$  مثبت ہو گا۔ مزید اسپرنگ کی کمیت کو گیند کی کمیت سے اتنا کم تصور کیا جاتا ہے کہ اسپرنگ کی کمیت کو درج ذیل تبصرے میں رد کیا جاسکتا ہے۔

ساکن حالت میں اسپرنگ پر نیچے رخ قوت  $mg$  عمل کرتا ہے جس سے اسپرنگ کی لمبائی میں  $s_0$  اضافہ پیدا ہوتا ہے۔ یہاں  $g = 9.8 \text{ ms}^{-2}$  ثقلی اسراع اور  $mg$  گیند کا وزن ہے۔ اسپرنگ کی لمبائی میں اضافے کی وجہ سے، قانون ہک<sup>35</sup> کے تحت<sup>36</sup>، اسپرنگ اوپر رخ بحالی قوت<sup>37</sup>  $F_0 = -ks_0$  پیدا کرتا ہے جہاں  $k$  اسپرنگ مستقل<sup>38</sup> ہے جس کو  $\text{kg s}^{-2}$  یعنی  $\text{Nm}^{-1}$  میں ناپا جاتا ہے۔ بحالی قوت اسپرنگ کی لمبائی میں تبدیلی کو روکنے کی کوشش کرتا ہے۔ قوت  $mg$  مثبت رخ ہے لہذا اس کو مثبت لکھا گیا ہے جبکہ قوت  $-ks_0$  منفی رخ ہے لہذا اس کو منفی لکھا گیا ہے۔ ان قوتوں کا مجموعہ صفر  $mg - ks_0 = 0$  کے برابر ہوتا ہے۔ اگر ان قوتوں کا مجموعہ صفر کے برابر نہ ہوتا تو گیند ساکن نہ ہوتا بلکہ نیوٹن کے قانون  $F = my''$  کے تحت حرکت کرتا۔ طاقتور اسپرنگ کے مستقل  $k$  کی قیمت زیادہ ہوتی ہے۔ ان دونوں قوتوں کی مقدار گیند کی حرکت سے تبدیل نہیں ہوتی

<sup>35</sup>Hooke's law

<sup>36</sup>روبرٹ ہک (1635-1703) انگلستان کے ماہر طبیعیات تھے۔

<sup>37</sup>restoring force

<sup>38</sup>spring constant

لہذا ان کا مجموعہ ہر وقت صفر کے برابر ہو گا۔ یوں گیند کی حرکت میں ان دونوں قوتوں کا کوئی کردار نہیں ہے لہذا ان پر مزید بات نہیں کی جائے گی۔

فرض کریں کہ گیند کو نیچے رخ کھینچ کر چھوڑا جاتا ہے۔ شکل 2.6 میں گیند کو ساکن مقام سے لچاتی طور  $y$  فاصلے پر دکھایا گیا ہے۔ اس لمحہ اسپرنگ اضافی بحالی قوت  $F_1 = -ky$  پیدا کرتا ہے جس کے تحت گیند نیوٹن کے قانون

$$(2.40)$$

$$F_1 = ma = my''$$

کے تحت حرکت کرے گا جہاں  $y'' = \frac{d^2 y}{dt^2}$  ہے۔

### بلا تقصیر حرکت کی سادہ تفرقی مساوات

ہر نظام تقصیری ہوتا ہے ورنہ حرکت کبھی بھی نہ رکتی۔ نہایت کم تقصیری نظام جس کے حرکت کا مطالعہ نسبتاً کم دورانی کے لئے کیا جائے میں تقصیر کو نظر انداز کیا جاسکتا ہے۔ یوں اس کو بلا تقصیر تصور کیا جاسکتا ہے۔ شکل 2.6 کا نظام بلا تقصیر نظام کی عمدہ مثال ہے۔ نیوٹن کے قانون کو بروئے کار لیتے ہوئے اس نظام کی تفرقی مساوات لکھتے ہیں۔

$$(2.41)$$

$$my'' + ky = 0$$

یہ مستقل عددی سر والا خطی متجانس سادہ تفرقی مساوات ہے جس کا امتیازی مساوات  $\lambda^2 + \frac{k}{m} = 0$  ہے۔ امتیازی مساوات کے جوڑی دار مخلوط جذر  $\lambda = \pm i\sqrt{\frac{k}{m}} = \pm i\omega_0$  ہیں جن سے عمومی حل لکھتے ہیں۔

$$(2.42)$$

$$y = A \cos \omega_0 t + B \sin \omega_0 t \quad \omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}$$

اس حرکت کو ہارمونی ارتعاش<sup>39</sup> کہتے ہیں جس کی تعدد<sup>40</sup>  $f_0 = \frac{\omega_0}{2\pi}$  ہرٹز<sup>41</sup> ہے۔ تعدد  $f_0$  کو نظام کی قدرتی تعدد<sup>43</sup> کہتے ہیں۔ چونکہ ایک سیکنڈ میں  $f_0$  چکر (پھیرے) پورے ہوتے ہیں لہذا ایک چکر  $\frac{1}{f_0}$  عرصے

<sup>39</sup> harmonic oscillation

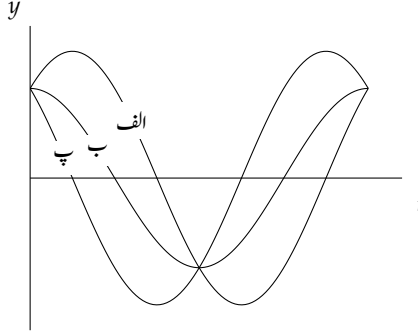
<sup>40</sup> frequency

<sup>41</sup> Hertz

<sup>42</sup> ہائز (1857-1894) جرمنی کے ماہر طبیعیات تھے جنہوں نے برقیاتی موج دریافت کئے۔

<sup>43</sup> natural frequency





شکل 2.7: مساوات 2.42 کے عمومی اشکال۔

میں پورا ہو گا۔ اس دورانیے کو  $T$  سے ظاہر کیا جاتا ہے اور اس کو دوری عرصہ<sup>44</sup> کہتے ہیں۔

$$(2.43) \quad T = \frac{1}{f_0}$$

$$C = \sqrt{A^2 + B^2} \quad \text{اور} \quad \delta = \tan^{-1} \frac{B}{A} \quad \text{لیتے ہوئے مساوات 2.42 کو}$$

$$(2.44) \quad y = C \cos(\omega_0 t - \delta)$$

لکھا جاسکتا ہے جہاں  $C$  محیطہ<sup>45</sup> اور  $\delta$  زاویائی فرق<sup>46</sup> کہلاتے ہیں۔

مساوات 2.42 (یعنی مساوات 2.44) کو شکل 2.7 میں دکھایا گیا ہے۔ دکھائے گئے تینوں منحنی میں ابتدائی فاصلہ  $y(0) = A$  ہے جبکہ ابتدائی رفتار  $y'(0) = \omega_0 B$  خط الف میں مثبت، ب میں صفر اور پ میں منفی ہے۔

مثال 2.16: ایک اسپرنگ سے 2 kg کمیت لٹکانے سے اسپرنگ کی لمبائی میں 61.25 cm کا اضافہ پیدا ہوتا ہے۔ اس اسپرنگ سے کتنی کمیت لٹکانے سے ایک ہرٹز 1 Hz کا ارتعاش حاصل کیا جاسکتا ہے؟ ساکن حالت سے کمیت کو 10 cm نیچے کھینچ کر چھوڑا جاتا ہے۔ کمیت کی حرکت دریافت کریں۔

time period<sup>44</sup>  
amplitude<sup>45</sup>  
phase angle<sup>46</sup>

حل: قانون ہک کے تحت  $mg = 0.6125k$  سے  $k = \frac{2 \times 9.8}{0.6125} = 32 \text{ Nm}^{-1}$  حاصل ہوتا ہے۔ ایک ہرٹز کی تعدد کے لئے  $2\pi f_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}$  سے  $m = \frac{32}{(2\pi \times 1)^2} = 0.811 \text{ kg}$  حاصل ہوتا ہے۔

مساوات 2.42 میں  $y(0) = 0.10 \text{ m}$  اور  $y'(0) = 0$  پر کرتے ہوئے  $A = 0.1$  اور  $B = 0$  حاصل ہوتا ہے لہذا حرکت کی مساوات  $y = 0.1 \cos 2\pi t$  ہوگی۔  $y$  کی قیمت میٹر میں ہوگی۔

### قصری نظام کا سادہ تفرقی مساوات

شکل 2.8 میں اسپرنگ اور کمیت کے نظام میں قوت روک  $F_3 = -cy'$  کا اضافہ کیا گیا ہے جو ہر لمحہ حرکت کے الٹ رخ عمل کرتی ہے۔ یوں  $my'' = -ky - cy'$  لکھا جائے گا جس سے قصری نظام کی سادہ تفرقی مساوات

$$(2.45) \quad my'' + cy' + ky = 0$$

حاصل ہوتی ہے۔ گیند کے ساتھ چادر منسلک کی گئی ہے جو ایک طرف سے بند نلکی میں حرکت کرتے ہوئے توانائی کا ضیاع اور یوں قوت روک پیدا ہوتا ہے۔ اس حصے کو (توانائی کا) جاذب<sup>47</sup> بھی کہا جاتا ہے۔ اس سے قوت روک پیدا ہوتا ہے۔ تجربے سے دیکھا گیا ہے کہ کم رفتار پر ایسی قوت رفتار کے راست تناسب ہوتی ہے۔  $c$  قصری مستقل<sup>48</sup> کہلاتا ہے۔ قصری مستقل از خود مثبت مستقل ہے۔ یوں نیچے رخ رفتار، یعنی مثبت رفتار، کی صورت میں قصری قوت منفی، یعنی اوپر رخ، ہوگی۔

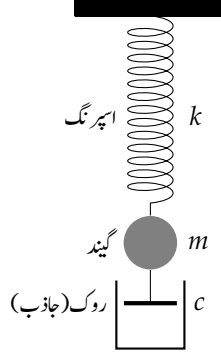
قصری نظام کی مساوات خطی متجانس ہے جس سے امتیازی مساوات (  $m$  سے تقسیم شدہ) لکھتے ہیں۔

$$\lambda^2 + \frac{c}{m}\lambda + \frac{k}{m} = 0$$

اس دو درجی الجبرائی مساوات کے جذر لکھتے ہیں۔

$$(2.46) \quad \lambda_1 = -\alpha + \beta, \quad \lambda_2 = -\alpha - \beta \quad \text{جہاں} \quad \alpha = \frac{c}{2m}, \quad \beta = \frac{\sqrt{c^2 - 4mk}}{2m}$$

تقصیر کی مقدار پر  $c^2 - 4mk$  کی قیمت منحصر ہے جو تین مختلف صورتیں پیدا کرتی ہے۔



شکل 2.8: اسپرنگ اور کیفیت کا قسری نظام۔

پہلی صورت: زیادہ تقصیر<sup>49</sup> دو منفرد حقیقی جذر  $c^2 > 4mk$

دوسری صورت: فاصل تقصیر<sup>50</sup> دو برابر حقیقی جذر  $c^2 = 4mk$

تیسری صورت: کم تقصیر<sup>51</sup> جوڑی دار مخلوط جذر  $c^2 < 4mk$

اس قسم کی تین صورتیں ہم صفحہ 98 پر پہلے دیکھ چکے ہیں۔

## تین صورتوں کے حل

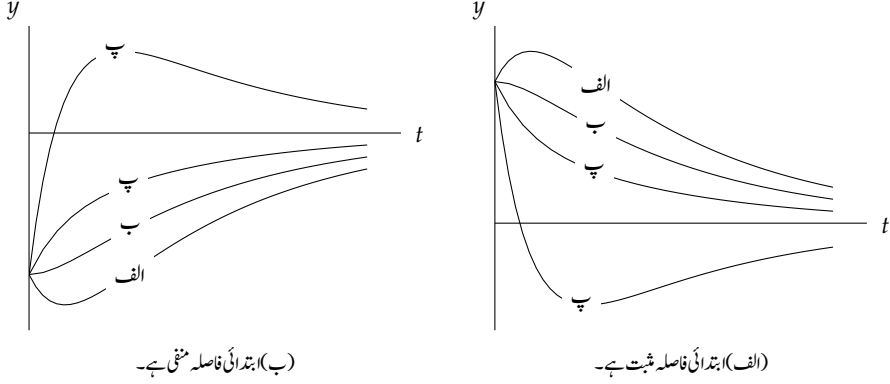
### پہلی صورت

#### زیادہ تقصیر

پہلی صورت میں قسری قوت اتنا زیادہ ہے کہ  $c^2 > 4mk$  ہے جس سے دو منفرد حقیقی جذر  $\lambda_1$  اور  $\lambda_2$  حاصل ہوتے ہیں۔ ایسی صورت میں مساوات 2.45 کا عمومی حل درج ذیل ہو گا۔

$$(2.47) \quad y = c_1 e^{-(\alpha-\beta)t} + c_2 e^{-(\alpha+\beta)t}$$

over damping<sup>49</sup>  
critical damping<sup>50</sup>  
under damping<sup>51</sup>



شکل 2.9: تقصیری نظام میں حرکت بالمقابل وقت۔

چونکہ  $\alpha > 0$ ،  $\beta > 0$  اور  $\beta^2 = \alpha^2 - \frac{k}{m} < \alpha^2$  ہیں لہذا  $\alpha - \beta$  اور  $\alpha + \beta$  دونوں مثبت مقدار ہیں۔ یوں مساوات 2.47 میں دونوں قوت نمائی تفاعل کی طاقت منفی ہو گی اور دونوں تفاعل کی قیمتیں نہایت تیزی سے گھٹے گی۔ آپ دیکھ سکتے ہیں کہ  $t \rightarrow \infty$  پر  $y(\infty) \rightarrow 0$  ہو گا یعنی گیند ساکن ہو گا۔ زیادہ قسری نظام میں قسری قوت اس تیزی سے نظام سے توانائی خارج کرتا ہے کہ نظام ارتعاش کرنے کے قابل نہیں رہتا۔

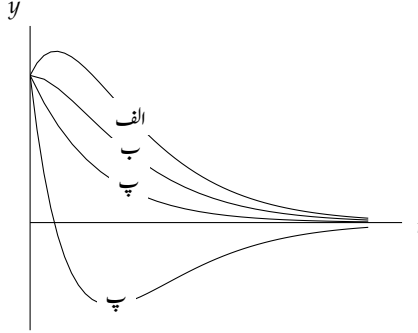
مساوات 2.47 کو مختلف ابتدائی قیمتوں کے لئے شکل 2.9 میں دکھایا گیا ہے۔ شکل-الف میں ابتدائی فاصلہ مثبت ہے جبکہ شکل-ب میں ابتدائی فاصلہ منفی ہے۔ شکل-الف میں خط الف مثبت ابتدائی رفتار کے لئے کھینچا گیا ہے جبکہ خط ب صفر ابتدائی رفتار اور دو عدد خط پ کو منفی ابتدائی رفتار کے لئے کھینچا گیا ہے۔ شکل-ب میں خط الف منفی ابتدائی رفتار کے لئے کھینچا گیا ہے جبکہ خط ب صفر ابتدائی رفتار اور دو عدد خط پ کو مثبت ابتدائی رفتار کے لئے کھینچا گیا ہے۔ آپ دیکھ سکتے ہیں کہ زیادہ تقصیری نظام میں ارتعاش ممکن نہیں ہے اور نظام میں حرکت بہت جلد ختم ہو جاتی ہے۔

دوسری صورت

فاصل تقصیر

زیادہ تقصیر اور کم تقصیر کے درمیان فاصل تقصیر کی صورت پائی جاتی ہے جہاں  $c^2 = 4mk$  ہوتا ہے۔ یوں  $\beta = 0$  اور امتیازی مساوات کا دوہرا جذر  $\lambda_1 = \lambda_2 = -\alpha$  پایا جاتا ہے۔ یوں مساوات 2.45 کا عمومی حل درج ذیل ہو گا۔

$$(2.48) \quad y = (c_1 + c_2 t)e^{-\alpha t}$$



شکل 2.10: فاصل تقصیری نظام میں حرکت بالمقابل وقت۔

یہ مساوات ساکن مقام  $y = 0$  سے صرف ایک مرتبہ گزر سکتی ہے۔ اس کو یوں سمجھا جاسکتا ہے کہ  $e^{-\alpha t}$  کبھی صفر یا منفی نہیں ہو سکتا جبکہ  $c_1 + c_2 t$  صرف ایک صفر دیتا ہے۔ اگر  $c_1$  اور  $c_2$  دونوں مثبت یا دونوں منفی ہوں تب  $c_1 + c_2 t$  کسی صورت صفر نہیں ہو سکتا اور  $y$  صفر سے کبھی نہیں گزرے گا۔

شکل 2.10 میں مساوات 2.48 کو مختلف ابتدائی قیمتوں کے لئے دکھایا گیا ہے۔ ابتدائی فاصلہ مثبت لیا گیا ہے، خط الف میں ابتدائی رفتار مثبت، خط ب میں صفر اور دو عدد خط پ میں ابتدائی رفتار منفی لی گئی ہے۔ یہ خطوط شکل 2.9-الف سے مشابہت رکھتے ہیں۔ ایسا ہونا بھی چاہیے کیونکہ موجودہ صورت منفرد حقیقی جذر کی وہ مخصوص صورت ہے جہاں دونوں جذر عین برابر ہوں۔

### تیسری صورت

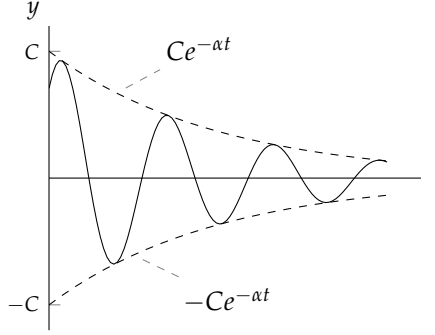
#### کم تقصیر

یہ سب سے زیادہ دلچسپ صورت ہے جہاں تقصیری مستقل کی قیمت اتنی کم ہے کہ  $c^2 - 4mk < 0$  حاصل ہوتا ہے۔ یوں مساوات 2.46 میں  $\beta$  خیالی عدد ہوگا۔

$$(2.49) \quad \beta = \frac{\sqrt{4mk - c^2}}{2m} = \sqrt{\frac{k}{m} - \frac{c^2}{4m^2}} = i\omega \quad (\omega > 0)$$

امتیازی مساوات کے جذر جوڑی دار مخلوط اعداد ہوں گے

$$(2.50) \quad \lambda_1 = -\alpha + i\omega, \quad \lambda_2 = -\alpha - i\omega$$



شکل 2.11: قصری ارتعاش۔

اور مساوات 2.45 کا عمومی حل درج ذیل ہو گا

$$(2.51) \quad y = e^{-\alpha t} (A \cos \omega t + B \sin \omega t) = Ce^{-\alpha t} \cos(\omega t - \delta)$$

جہاں  $C = \sqrt{A^2 + B^2}$  اور  $\delta = \tan^{-1} \frac{B}{A}$  ہیں۔

یہ قصری ارتعاش<sup>52</sup> کو ظاہر کرتی ہے جس کو شکل 2.11 میں دکھایا گیا ہے۔ اس منحنی کی چوٹیاں، نقطہ دار لکیر سے دکھائی گئیں، تقابل  $y = Ce^{-\alpha t}$  اور  $y = -Ce^{-\alpha t}$  کے منحنی کو چھوتی ہے۔ ارتعاش کی تعدد  $\frac{\omega}{2\pi}$  ہے جو قصری مستقل  $c$  کم کرنے سے بڑھتی ہے۔ قصری مستقل کی قیمت صفر کرنے سے مساوات 2.44 کی ہارمونی ارتعاش حاصل ہوتی ہے جس کی قدرتی تعدد  $\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}$  ہو گی۔

مثال 2.17: تقصیری حرکت کے تین صورتیں

ایک اسپرنگ جس کا مستقل  $k = 32 \text{ N kg}^{-1}$  ہے سے  $m = 2 \text{ kg}$  کا گیند لٹکایا گیا ہے۔ اس نظام میں باری باری  $c = 20 \text{ kg s}^{-1}$ ،  $c = 16 \text{ kg s}^{-1}$  اور  $c = 5 \text{ kg s}^{-1}$  تقصیری اثر شامل کیا جاتا ہے۔ ابتدائی معلومات  $y(0) = 4 \text{ cm}$  اور  $y'(0) = 0$  ہیں۔ گیند کی حرکت دریافت کریں۔

حل: قوت روک نظام میں توانائی کے ضیاع کو ظاہر کرتی ہے جس سے مسلسل گھٹتی ارتعاش (پہلی صورت) یا غیر ارتعاشی حرکت (دوسری اور تیسری صورت) پیدا ہوتی ہے۔

پہلی صورت:  $m = 2$ ،  $k = 32$  اور  $c = 20$  درج ذیل ابتدائی قیمت مسئلہ دیتی ہے

$$2y'' + 20y' + 32y = 0, \quad y(0) = 0.04 \text{ m}, \quad y'(0) = 0$$

جس کا امتیازی مساوات  $2\lambda^2 + 20\lambda + 32 = 0$  ہے۔ امتیازی مساوات  $2(\lambda + 8)(\lambda + 2) = 0$  کے جذر  $\lambda_1 = -2$  اور  $\lambda_2 = -8$  ہیں جن سے عمومی حل اور حل کا ایک درجی تفرق لکھتے ہیں۔

$$y = c_1 e^{-2t} + c_2 e^{-8t}, \quad y' = -2c_1 e^{-2t} - 8c_2 e^{-8t}$$

ان میں ابتدائی قیمتیں پر کرتے ہوئے  $c_1 + c_2 = 0.04$  اور  $-2c_1 - 8c_2 = 0$  ملتا ہے جنہیں حل کرنے سے  $c_1 = \frac{4}{75}$  اور  $c_2 = -\frac{1}{75}$  حاصل ہوتا ہے۔ اس طرح حرکت کی مساوات درج ذیل ہوگی۔

$$y = \frac{4}{75} e^{-2t} - \frac{1}{75} e^{-8t}$$

یہ مسلسل گھٹتی ارتعاش ہے جو آخر کار  $t \rightarrow \infty$  پر  $y \rightarrow 0$  ہوگی یعنی بہت دیر بعد گیگند ساکن ہوگا۔

دوسری صورت:  $c = 16$  کی صورت میں امتیازی مساوات  $2\lambda^2 + 16\lambda + 32 = 0$  یعنی  $2(\lambda + 4)^2 = 0$  ہوگا جس کا دوہرا جذر  $\lambda_1 = \lambda_2 = -4$  ہے۔ یوں حرکت کی عمومی مساوات درج ذیل ہوگی

$$y = (c_1 + c_2 x) e^{-4t}$$

جس میں ابتدائی معلومات پر کرتے ہوئے  $c_1 = 0.04$  اور  $c_2 = 0.16$  حاصل ہوتے ہیں جن سے مخصوص حل لکھتے ہیں۔

$$y = (0.04 + 0.16t) e^{-4t}$$

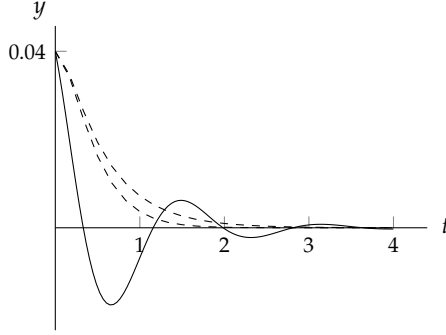
تیسری صورت: تقصیری مستقل  $c = 5 \text{ kg s}^{-1}$  لیتے ہوئے تفرقی مساوات  $2y'' + 5y' + 32y = 0$  ہوگا جس سے امتیازی مساوات  $2\lambda^2 + 5\lambda + 32 = 0$  حاصل ہوتی ہے۔ امتیازی مساوات کے جوڑی دار مخلوط جذر  $-1.25 \pm 3.8i$  ہیں جن سے عمومی مساوات اور عمومی مساوات کا تفرق لکھتے ہیں۔

$$y = e^{-1.25t} (A \cos 3.8t + B \sin 3.8t)$$

$$y' = -1.25e^{-1.25t} (A \cos 3.8t + B \sin 3.8t) + 3.8e^{-1.25t} (-A \sin 3.8t + B \cos 3.8t)$$

ابتدائی معلومات کو  $y$  کی مساوات میں پر کرنے سے  $A = 0.04$  حاصل ہوتا ہے جبکہ انہیں  $y'$  کی مساوات میں پر کرنے سے  $-1.25A + 3.8B = 0$  یعنی  $B = -0.013$  حاصل ہوتا ہے لہذا مخصوص حل درج ذیل ہوگا۔

$$y = e^{-1.25t} (0.04 \cos 3.8t - 0.013 \sin 3.8t)$$



شکل 2.12: مثال 2.17 کی آزاد حرکت کی تین صورتیں۔

آپ دیکھ سکتے ہیں کہ بلا تقصیری نظام کی قدرتی ارتعاش  $\omega_0 = \sqrt{\frac{32}{2}} = 4$  سے موجودہ تعدد  $\omega = 3.8$  کم ہے۔ شکل 2.12 میں اس مثال کی تینوں صورتوں کو دکھایا گیا ہے۔

اس حصے میں بیرونی قوتوں سے پاک اسپرنگ اور کمیت کے نظام کی آزاد حرکت<sup>53</sup> پر غور کیا گیا۔ ایسے نظام کو متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات ظاہر کرتی ہے۔ ہم اسی باب میں بیرونی جبری قوتوں کی موجودگی میں پائی جانے والی جبری حرکت<sup>54</sup> پر بھی غور کریں گے۔ ایسے نظام کو غیر متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات ظاہر کرتی ہے۔

## سوالات

سوال 2.58 تا سوال 2.68 بلا تقصیر، ہارمونی ارتعاش کے سوالات ہیں۔

سوال 2.58: ابتدائی قیمت مسئلہ  
بلا تقصیر ارتعاش کو مساوات 2.42 ظاہر کرتی ہے۔ ابتدائی فاصلہ  $y(0) = y_0$  اور ابتدائی رفتار  $y'(0) = v_0$  کی صورت میں مخصوص حل لکھیں۔



2.4. اسپرنگ سے جڑی کمیت کی آزادانه ارتعاش

جواب:  $y = y_0 \cos \omega_0 t + \frac{v_0}{\omega_0} \sin \omega_0 t$

سوال 2.59: تعدد  
ایک اسپرنگ کی لمبائی 75 cm ہے۔ اس سے 0.25 kg کا گیند لٹکانے سے اسپرنگ کی لمبائی 85 cm ہو جاتی ہے۔ اس نظام کی تعدد  $f_0$  اور دوری عرصہ  $T$  کیا ہوں گے؟

جوابات:  $f_0 = 1.58 \text{ Hz}$  ،  $T = 0.63 \text{ s}$

سوال 2.60: تعدد  
اسپرنگ اور کمیت کی نظام میں کمیت چارگنا کرنے سے تعدد پر کیا اثر پڑتا ہے۔ مستقل اسپرنگ کی قیمت چارگنا کرنے سے تعدد پر کیا اثر پڑتا ہے۔

جوابات: کمیت چارگنا کرنے سے تعدد آدھی ہوتی ہے۔ مستقل اسپرنگ چارگنا کرنے سے تعدد دگنی ہوتی ہے۔

سوال 2.61: ابتدائی رفتار  
اسپرنگ اور کمیت کے نظام میں ابتدائی رفتار صفر نہ ہونے کی صورت میں نظام کے تعدد اور رفتار پر کیا اثر ہوگا؟

جواب: نظام کی تعدد پر کوئی اثر نہیں ہوگا البتہ اس سے رفتار بڑھے گی۔

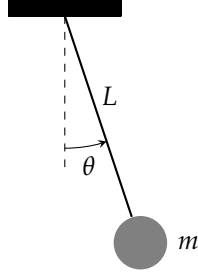
سوال 2.62: متوازی اسپرنگ  
چار کلو گرام کی گیند کو  $k_1 = 16 \text{ N m}^{-1}$  کی اسپرنگ سے لٹکایا جاتا ہے۔ نظام کی تعدد کیا ہوگی؟ اگر اسی گیند کو  $k_2 = 32 \text{ N m}^{-1}$  کی اسپرنگ سے لٹکایا جائے تب نظام کی تعدد کیا ہوگی؟ دونوں کی لمبائی برابر ہے۔ ان دونوں اسپرنگ کو متوازی جوڑا جاتا ہے۔ ایسی صورت میں نظام کی تعدد کیا ہوگی؟ شکل 2.13-الف کو دیکھیے۔

جوابات:  $0.32 \text{ Hz}$  ،  $0.45 \text{ Hz}$  ،  $0.55 \text{ Hz}$   $\frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{k_1+k_2}{m}}$

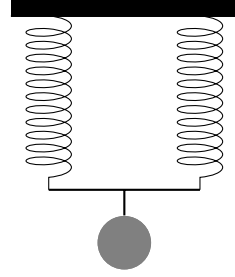
سوال 2.63: سلسلہ وار اسپرنگ  
گزشتہ سوال کے دونوں اسپرنگ کو سلسلہ وار جوڑا جاتا ہے۔ نظام کی تفرقی مساوات لکھتے ہوئے تعدد حاصل کریں۔

جوابات:  $f_0 = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{k_1 k_2}{(k_1+k_2)m}} = 0.26 \text{ Hz}$  ،  $my'' + \frac{k_1 k_2}{k_1+k_2} y = 0$

سوال 2.64: جھولا  
ایک ہلکے دھاگے سے  $m$  کمیت کا گیند لٹکایا شکل 2.13-ب میں دکھایا گیا ہے۔ اس نظام کی تفرقی مساوات حاصل



(ب) سوال 2.64 کا نظام۔



(الف) سوال 2.62 کا نظام۔

شکل 2.13: متوازی اسپرنگ اور جھولا کے سوالات۔

کریں۔ نہایت چھوٹے زاویے کی صورت میں  $\sin \theta \approx \theta$  لکھتے ہوئے مساوات کی سادہ صورت حاصل کریں جس کو حل کرتے ہوئے نظام کی تعدد حاصل کریں۔

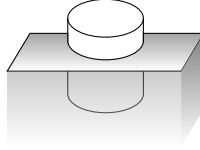
حل: گیند کا وزن  $mg$  ہے جو نیچے رخ قوت ہے۔ اس کا مماس  $mg \sin \theta$  ہے جو اسراع پیدا کرتا ہے۔  
 $f_0 = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{g}{L}}$  ،  $\theta = \cos \sqrt{\frac{g}{L}} t$  ،  $L\theta'' = g\theta$  ،  $L\theta'' = g \sin \theta$

سوال 2.65: اصول آرشمیدس  
 اصول آرشمیدس<sup>55</sup> کے تحت جب کسی جسم کو مائع میں ڈبوایا جائے تو اس پر قوت اچھال عمل کرتی ہے جس کی مقدار، جسم کے ڈبوئے گئے حجم کے برابر، مائع کے وزن جتنی ہوتی ہے۔

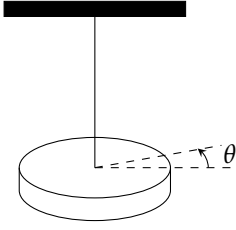
ایک بیلن کو سیدھا پانی میں کھڑا کرنے سے اس کا کچھ حصہ پانی میں ڈوب جاتا ہے۔ شکل 2.14 میں اس کو ساکن حالت میں دکھایا گیا ہے۔ بیلن کا رداس  $r = 20 \text{ cm}$  ہے۔ اگر بیلن کو نیچے دھکیل کر چھوڑا جائے تو یہ دو سیکنڈ کے دوری عرصے سے اوپر نیچے ارتعاشی حرکت کرتا ہے۔ بیلن کی کمیت  $M$  دریافت کریں۔ پانی کی کثافت  $\rho = 1000 \text{ kg/m}^3$  ہے۔

$$M = g\rho\pi r^2 \left(\frac{T}{2\pi}\right)^2 = 9.8 \times 1000\pi 0.2^2 \left(\frac{2}{2\pi}\right)^2 = 124.8 \text{ kg}$$

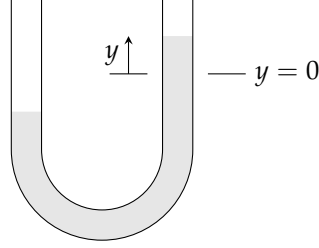
سوال 2.66: زنجیر کا میز سے پھسلنا  
 ایک پھسلنی میز پر زنجیر سیدھا پڑا ہوا ہے۔ ان کے مابین قوت رگڑ قابل نظر انداز ہے۔ اگر زنجیر کے ایک سر کو میز



شکل 2.14: آئرشید سی اصول؛ سوال 2.65



(ب) مروڑی ارتعاش۔



(الف) نالی میں پانی کا ارتعاش۔

شکل 2.15: سوال 2.67 اور سوال 2.68 کے اشکال۔

سے لٹکایا جائے تو پورا زنجیر پھسلتے پھسلتے نیچے گر پڑتا ہے۔ زنجیر کی کل لمبائی  $L$  اور کمیت  $m$  کلوگرام فی میٹر لیتے ہوئے اس مسئلے کا تفرقی مساوات لکھیں۔ اگر  $y(0) = 0$  اور  $y'(0) = v_0$  ہو تب مخصوص حل کیا ہو گا؟

$$\text{جوابات: } mL y'' = mgy, \quad y = \frac{v_0}{2} \sqrt{\frac{L}{g}} \left( e^{\sqrt{\frac{g}{L}} t} - e^{-\sqrt{\frac{g}{L}} t} \right)$$

سوال 2.67: نالی میں پانی کی ارتعاش

شکل 2.15-الف میں  $M = 9 \text{ kg}$  پانی زیر ثقلی قوت نالی میں ارتعاش کرتا ہے۔ نالی کا اندرونی رداس  $r = 1.5 \text{ cm}$  ہے۔ ارتعاش کا دوری عرصہ دریافت کریں۔

$$\text{جوابات: } T = 5.06 \text{ s}, \quad M y'' = -2\pi r^2 \rho g y$$

سوال 2.68: باریک غیر لچکدار تار سے  $I_0$  جمودی معیار اثر<sup>56</sup> کی مکی لٹکائی جاتی ہے جو مروڑی ارتعاش کرتی ہے۔ شکل 2.15-ب کو دیکھیے۔ اس نظام کو  $I_0 \theta'' + k\theta = 0$  تفرقی مساوات ظاہر کرتی ہے جہاں  $\theta$  کو

<sup>56</sup>moment of inertia

متوازن حال سے ناپا جاتا ہے۔  $k$  مروڑی مستقل (یا اسپرنگ مستقل) ہے جس کو  $\text{Nm rad}^{-1}$  نیوٹن میٹر فی ریڈیئن میں ناپا جاتا ہے۔ ابتدائی زاویہ  $\theta_0 = \frac{\pi}{4}$  ریڈیئن یعنی  $45^\circ$  اور ابتدائی رفتار صفر ہے۔ اس مساوات کو  $\frac{k}{I_0} = 9 \text{ s}^{-2}$  لیتے ہوئے حل کریں۔ تعدد کا کلیہ دریافت کریں۔ اس تجربے کو باریک تار کی مروڑی مستقل  $k$  حاصل کرنے کے لئے استعمال کیا جاسکتا ہے۔ نگی کا جمودی معیار اثر جانتے ہوئے اور قدرتی تعدد ناپ کر باریک تار کا مروڑی مستقل دریافت کیا جاسکتا ہے۔

$$\text{جواب: } f_0 = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{k}{I_0}}, \theta = \frac{\pi}{4} \cos 3t$$

سوالات 2.69 تا سوال 2.69 میں قسری حرکت پایا جاتا ہے۔

سوال 2.69: زیادہ تفصیر

زیادہ تفصیری صورت میں مساوات 2.47 حل دیتی ہے۔ ابتدائی معلومات  $y(0) = y_0$  اور  $y'(0) = v_0$  ہونے کی صورت میں  $c_1$  اور  $c_2$  دریافت کریں۔

$$\text{جوابات: } c_2 = \frac{1}{2} \left[ \left(1 - \frac{\alpha}{\beta}\right) y_0 - \frac{v_0}{\beta} \right], c_1 = \frac{1}{2} \left[ \left(1 + \frac{\alpha}{\beta}\right) y_0 + \frac{v_0}{\beta} \right]$$

سوال 2.70: زیادہ تفصیر

زیادہ تفصیری صورت میں ثابت کریں کہ  $y$  زیادہ سے زیادہ ایک مرتبہ  $y = 0$  سے گزر سکتا ہے۔

سوال 2.71: دھچکا روک

گاڑیوں میں دھچکا روک<sup>57</sup> نسب ہوتے ہیں جو گاڑی کی حرکت کو یقینی طور پر غیر ارتعاشی رکھتے ہیں۔ صفحہ 123 پر شکل 2.8 دھچکا روک کو ظاہر کرتی ہے۔ سوار کو دھچکوں سے پاک سواری اسپرنگ مہیا کرتا ہے جبکہ جاذب ان دھچکوں کی توانائی کو جذب کرتا ہے۔ گاڑی بمع سواری کی کمیت کو  $m$  ظاہر کرتی ہے۔

کمیت  $1300 \text{ kg}$  اور اسپرنگ مستقل  $80\,000 \text{ kg s}^{-2}$  ہونے کی صورت میں تفصیری مستقل کی وہ قیمت دریافت کریں جس پر یقین طور غیر ارتعاشی سواری حاصل ہوگی۔

$$\text{جواب: } c \geq 20\,396 \text{ kg s}^{-1}$$

سوال 2.72: تعدد

کم قسری صورت کی ارتعاش کا تعدد  $\omega$  مساوات 2.49 دیتا ہے۔ اس مساوات پر مسئلہ ثنائی کا اطلاق کرتے ہوئے پہلے دو اجزاء لیں اور مثال 2.17 کی کم قسری حرکت ( $c = 5 \text{ kg s}^{-1}$ ) کی تعدد ارتعاش حاصل کریں۔ موجودہ جواب اور مثال میں حاصل کردہ جوابات میں کتنے فی صد فرق پایا جاتا ہے۔

جوابت:  $\omega = \omega_0(1 - \frac{c^2}{8mk})$  ،  $\omega = 3.8046$  ، لہذا دونوں جوابات میں  $0.13\%$  فرق پایا جاتا ہے۔ (مثال 2.17 میں تعدد کی بالکل ٹھیک قیمت  $\omega = 3.79967$  ہے جسے مثال میں  $\omega = 3.8$  لکھا گیا ہے۔)

سوال 2.73: بلا تقصیر نظام کے قدرتی تعدد اور کم تقصیری نظام ( $5 \text{ kg s}^{-1}$ ) کے تعدد ارتعاش میں فرق مثال 2.17 کے لئے حاصل کریں۔

جواب:  $4.88\%$ ؛ آپ دیکھ سکتے ہیں کہ اگرچہ قوت روک تعدد ارتعاش پر فرق ڈالتا ہے لیکن یہ فرق بہت زیادہ نہیں ہوتا۔

سوال 2.74: کم قسری ارتعاش کی مثبت چوٹیاں یکساں وقفوں پر پائی جاتی ہیں۔ اس وقفے کو دریافت کریں۔

جواب: مساوات 2.51 کی مثبت چوٹیاں  $\omega t - \delta = 2n\pi$  پر پائی جاتی ہیں جہاں  $n = 0, 1, 2, \dots$  ہے۔ یوں دو چوٹیوں کے درمیان وقفہ  $\frac{2\pi}{\omega}$  یعنی  $T = \frac{1}{f}$  ہو گا۔

سوال 2.75: لوگار تھمی گھٹاؤ

کم قسری نظام میں دو قریبی چوٹیوں کی قیمتوں کی شرح ایک مستقل قیمت ہوتی ہے جس کے لوگار تھم کو لوگار تھمی گھٹاؤ<sup>58</sup> کہتے ہیں۔ لوگار تھمی گھٹاؤ  $\Delta$  حاصل کریں۔

جواب:  $\Delta = \alpha T = \frac{2\pi\alpha}{\omega}$

سوال 2.76: تقصیری مستقل

ایک کم تقصیری نظام میں  $m = 0.25 \text{ kg}$  ہے اور ارتعاش کا دوری عرصہ  $5 \text{ s}$  ہے۔ بیس چکروں میں چوٹی گھٹ کر  $\frac{1}{4}$  گنا رہ جاتی ہے۔ نظام کے تقصیری مستقل کا تخمینہ لگائیں۔

جواب:  $\alpha = 0.01386$

## 2.5 یولر کوشی مساوات

سادہ تفرقی مساوات<sup>59</sup>

$$(2.52) \quad x^2 y'' + axy' + by = 0$$

یولر کوشی مساوات<sup>60</sup> کہلاتا ہے جہاں  $a$  اور  $b$  مستقل ہیں۔ اس میں

$$y = x^m, \quad y' = mx^{m-1}, \quad y'' = m(m-1)x^{m-2}$$

پر کرنے سے

$$x^2 m(m-1)x^{m-2} + axmx^{m-1} + bx^m = 0$$

ملتا ہے جس کو مشترک جزو  $x^m$  سے تقسیم کرتے ہوئے ذیلی مساوات<sup>61</sup>  $m(m-1) + am + b = 0$  یعنی

$$(2.53) \quad m^2 + (a-1)m + b = 0$$

حاصل ہوتی ہے۔ یوں  $y = x^m$  مساوات 2.52 کا حل اس صورت ہو گا جب  $m$  مساوات 2.53 کا جذر ہو۔ مساوات 2.53 کے جذر

$$(2.54) \quad m_1 = \frac{1}{2}(1-a) + \sqrt{\frac{1}{4}(1-a)^2 - b}, \quad m_2 = \frac{1}{2}(1-a) - \sqrt{\frac{1}{4}(1-a)^2 - b}$$

ہیں۔

پہلی صورت: منفرد حقیقی جذر کی صورت میں دو منفرد حل

$$y_1 = x^{m_1}, \quad y_2 = x^{m_2}$$

ملتے ہیں۔ چونکہ ان حل کا حاصل تقسیم مستقل مقدار نہیں ہے لہذا یہ حل خطی طور پر غیر تابع ہیں۔ اس طرح یہ حل کی اساس ہیں اور انہیں استعمال کرتے ہوئے عمومی حل

$$(2.55) \quad y = c_1 x^{m_1} + c_2 x^{m_2}$$

<sup>59</sup> یون آرڈیولر (1707-1783) سوکر لینڈ کارہائی اور ماہر حساب تھا۔ آگسٹن لوئی کوشی (1789-1857) فرانسیسی ماہر حساب تھا جنہوں نے جدید تجربے کی بنیاد ڈالی۔<sup>60</sup> Euler-Cauchy equation  
<sup>61</sup> auxiliary equation

لکھا جاسکتا ہے جہاں  $c_1$  اور  $c_2$  اختیاری مستقل ہیں۔ یہ حل تمام  $x$  کے لئے درست ہے۔

مثال 2.18: پولرکوشی مساوات  $x^2 y'' + 0.5xy' - 1.5y = 0$  سے  $m^2 - 0.5m - 1.5 = 0$  ذیلی مساوات حاصل ہوتی ہے جس کے جذر  $m_1 = 1.5$  اور  $m_2 = -1$  ہیں۔ ان سے اساس  $y_1 = x^{\frac{3}{2}}$  ،  $y_2 = x^{-1}$  لکھی جاسکتی ہے۔ اساس سے عمومی حل لکھتے ہیں۔

$$y = c_1 x \sqrt{x} + \frac{c_2}{x}$$

دوسری صورت: حقیقی دوہرا جذر  $m_1 = m_2 = \frac{1}{2}(1-a)$  اس صورت پایا جاتا ہے جب  $b = \frac{1}{4}(1-a)^2$  ہو۔ ایسی صورت میں مساوات 2.52 درج ذیل شکل اختیار کر لیتا ہے

$$(2.56) \quad x^2 y'' + axy' + \frac{1}{4}(1-a)^2 y = 0 \quad \Rightarrow \quad y'' + \frac{a}{x}y' + \frac{(1-a)^2}{4x^2}y = 0$$

جس کا ایک حل  $y_1 = x^{\frac{1-a}{2}}$  ہے۔

دوسرا خطی طور غیر تابع حل تخفیف درجہ کی ترکیب سے حاصل کیا جاسکتا ہے۔ اس ترکیب پر حصہ 2.1 میں غور کیا گیا ہے۔ اس ترکیب کو استعمال کرتے ہوئے پہلا حل  $y_1$  اور دوسرا حل  $y_2 = uy_1$  لیتے ہیں۔ یوں  $y_2' = u'y_1 + uy_1'$  اور  $y_2'' = u''y_1 + 2u'y_1' + uy_1''$  ہوں گے جنہیں معیاری تفرقی مساوات 2.56 میں پر کرتے

$$(u''y_1 + 2u'y_1' + uy_1'') + \frac{1}{x}(u'y_1 + uy_1') + \frac{(1-a)^2}{4x^2}(uy_1) = 0$$

ہوئے  $u''$  ،  $u'$  اور  $u$  کے جزو ضرب اکٹھے کرتے ہیں۔

$$u''y_1 + u'(2y_1' + \frac{a}{x}y_1) + u[y_1'' + \frac{a}{x}y_1' + \frac{(1-a)^2}{4x^2}y_1] = 0$$

چونکہ  $y_1$  تفرقی مساوات کا حل ہے لہذا درج بالا مساوات میں دایاں قوسین صفر کے برابر ہو گا اور یوں

$$u''y_1 + u'(2y_1' + \frac{a}{x}y_1) = 0$$

حاصل ہوتا ہے جس کو  $y_1$  سے تقسیم کرتے ہیں۔

$$u'' + u' \left( 2\frac{y_1'}{y_1} + \frac{a}{x} \right) = 0$$

اب چونکہ  $y_1 = x^{\frac{1-a}{2}}$  ہے لہذا  $y_1' = \frac{1-a}{2}x^{\frac{1-a}{2}-1} = \frac{1-a}{2}\frac{y_1}{x}$  ہو گا جس کو درج بالا میں پر کرتے ہیں۔

$$u'' + u' \left[ 2 \left( \frac{1-a}{2x} \right) + \frac{a}{x} \right] = 0 \implies u'' + \frac{u'}{x} = 0$$

اس میں  $u' = v$  لیتے ہوئے  $v' + \frac{v}{x} = 0$  ملتا ہے جس کا حل  $v = \frac{1}{x}$  ہے۔ یوں  $v = u' = \frac{1}{x}$  لکھتے ہوئے تکمیل لے کر  $u = \ln x$  حاصل ہوتا ہے۔ اس طرح خطی طور غیر تابع دوسرا حل  $y_2 = uy_1 = y_1 \ln x$  ہو گا۔  $y_1$  اور  $y_2$  حل کی اساس ہیں جن سے عمومی حل لکھتے ہیں۔

$$(2.57) \quad y = (c_1 + c_2 \ln x)x^m \quad m = \frac{1-a}{2}$$

مثال 2.19: دوہرا جذر

یولر کوشی مساوات  $x^2y'' - 7xy' + 16y = 0$  کا ذیلی مساوات  $m^2 - 8m + 16 = 0$  ہے جس کا دوہرا جذر  $m_1 = m_2 = 4$  ہے۔ یوں تمام مثبت  $x$  کے لئے تفرقی مساوات کا عمومی حل درج ذیل ہو گا۔

$$y = (c_1 + c_2 \ln x)x^4$$

تیسری صورت: جوڑی دار مخلوط جذر کی صورت انجینئری نقطہ نظر سے زیادہ اہم نہیں ہے لہذا اس کی ایک عدد مثال ہی دیکھتے ہیں۔



مثال 2.20: یولر کوشی مساوات  $x^2 y'' + 0.8xy' + 9.01y = 0$  کی  $m^2 - 0.2m + 9.01 = 0$  ذیلی مساوات ہے جس کے جوڑی دار مخلوط جذر  $m_1 = 0.1 + 3i$  اور  $m_2 = 0.1 - 3i$  ہیں جہاں  $i = \sqrt{-1}$  ہے۔ یہاں ایک چال چلاتے ہیں جس کے ذریعہ خیالی عدد  $i$  سے چھٹکارا حاصل ہوگا کرتے ہیں یعنی ہم  $x = e^{\ln x}$  لکھتے ہیں۔ یوں

$$x^{m_1} = x^{0.1+3i} = x^{0.1} (e^{\ln x})^{3i} = x^{0.1} e^{(3 \ln x)i}$$

$$x^{m_2} = x^{0.1-3i} = x^{0.1} (e^{\ln x})^{-3i} = x^{0.1} e^{-(3 \ln x)i}$$

لکھے جاسکتے ہیں۔ اب صفحہ 104 پر یولر مساوات 2.27 استعمال کرتے ہیں۔

$$x^{m_1} = x^{0.1} e^{(3 \ln x)i} = x^{0.2} [\cos(3 \ln x) + i \sin(3 \ln x)]$$

$$x^{m_2} = x^{0.1} e^{-(3 \ln x)i} = x^{0.2} [\cos(3 \ln x) - i \sin(3 \ln x)]$$

اب دونوں کا مجموعہ لیتے ہوئے دو (2) سے تقسیم کرتے ہیں۔ اسی طرح پہلی سے دوسری مساوات منفی کرتے ہوئے  $-2i$  سے تقسیم کرتے ہیں۔ یوں درج ذیل حاصل ہوتے ہیں۔

$$x^{0.1} \cos(3 \ln x), \quad x^{0.1} \sin(3 \ln x)$$

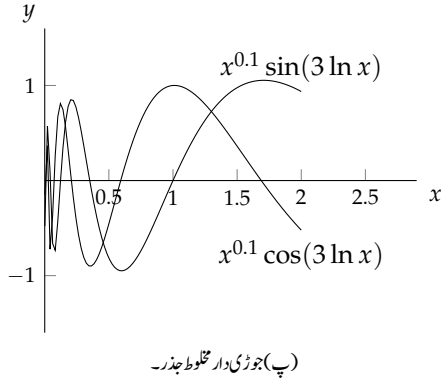
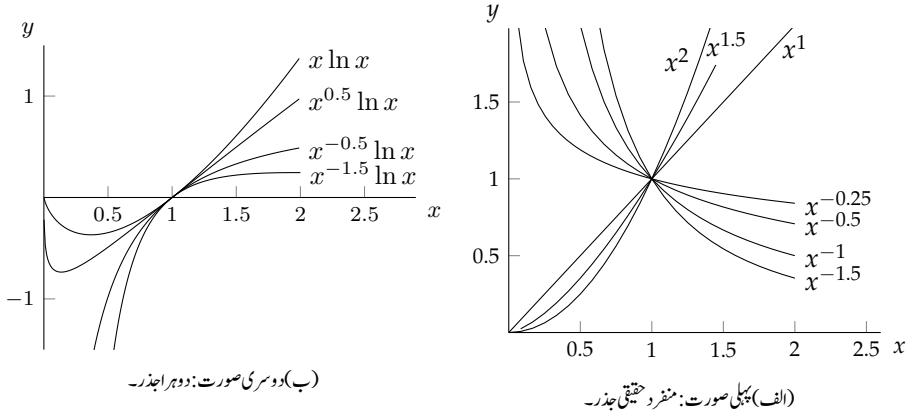
ان کا حاصل تقسیم  $\tan(3 \ln x)$  ہے جو مستقل مقدار نہیں ہے لہذا درج بالا دونوں خطی طور غیر تابع ہیں۔ اس طرح یہ حل کی اساس ہیں جن سے عمومی حل لکھتے ہیں۔

$$y = x^{0.1} [c_1 \cos(3 \ln x) + c_2 \sin(3 \ln x)]$$

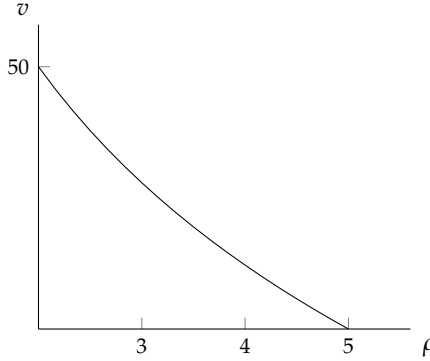
شکل 2.16 میں یولر کوشی سادہ تفرقی مساوات کی تینوں صورتوں کے حل دکھائے گئے ہیں۔

مثال 2.21: دو ہم محوری نلکیوں کے بیچ میں ساکن برقی میدان؛ سرحدی قیمت مسئلہ  
دو ہم محوری نلکیوں کے بیچ میں برقی دباؤ تفرقی مساوات  $\rho \frac{d^2 v}{d\rho^2} + \frac{dv}{d\rho} = 0$  دیتی ہے۔ نلکی کے رداس  $\rho_1 = 2 \text{ cm}$  اور  $\rho_2 = 5 \text{ cm}$  ہیں جبکہ ان پر برقی دباؤ  $v_1 = 50 \text{ V}$  اور  $v_2 = 0 \text{ V}$  ہے۔ درمیانی خطے کی

electric voltage<sup>62</sup>



شکل 2.16: پولرکوشنی سادہ تفرقی مساوات کے حل۔



شکل 2.17: مثال 2.21 کا حل۔

برقی دباؤ حاصل کریں۔

حل: یولر کوئی مساوات میں  $a = 1$  اور  $b = 0$  موجودہ تفرقی مساوات دیتا ہے۔ دیے مساوات میں  $v = \rho^m$  پر کرتے ہوئے ذیلی مساوات  $m^2 = 0$  حاصل ہوتی ہے جس کا دوہرا جذر  $m = 0$  ہے۔ یوں عمومی حل  $v = c_1 + c_2 \ln x$  ہو گا۔ دیے گئے سرحدی شرائط حل میں پر کرتے

$$50 = c_1 + c_2 \ln 0.02, \quad 0 = c_1 + c_2 \ln 0.05$$

ہوئے  $c_1 = -163.471$  اور  $c_2 = -54.568$  حاصل ہوتے ہیں لہذا مخصوص حل  $y = -163.471 - 54.568 \ln \rho$  ہو گا جسے شکل 2.17 میں دکھایا گیا ہے۔

مثال 2.22: یولر کوئی مساوات 2.52 میں  $x = e^t$  پر کرتے ہوئے اس کو مستقل عددی سروالے سادہ تفرقی مساوات میں تبدیل کریں۔

حل: ہم  $y(x)$  کو  $y[x(t)]$  یعنی  $y(t)$  تصور کرتے ہیں۔ یوں زنجیری تفرق سے

$$\frac{dy}{dx} = \frac{dy}{dt} \frac{dt}{dx}, \quad \frac{d^2 y}{dx^2} = \frac{d^2 y}{dt^2} \left( \frac{dt}{dx} \right)^2 + \frac{dy}{dt} \frac{d^2 t}{dx^2}$$

لکھا جاسکتا ہے۔ ان میں  $\frac{dt}{dx} = \frac{1}{x}$  اور  $\frac{d^2 t}{dx^2} = -\frac{1}{x^2}$  پر کرتے ہیں۔

$$\frac{dy}{dx} = \frac{1}{x} \frac{dy}{dt}, \quad \frac{d^2 y}{dx^2} = \frac{1}{x^2} \frac{d^2 y}{dt^2} - \frac{1}{x^2} \frac{dy}{dt}$$

انہیں مساوات 2.52 میں پر کرتے

$$x^2 \left( \frac{1}{x^2} \frac{d^2 y}{dt^2} - \frac{1}{x^2} \frac{dy}{dt} \right) + ax \left( \frac{1}{x} \frac{dy}{dt} \right) + by = 0$$

ہوئے مستقل عددی سر والا سادہ تفرقی مساوات حاصل ہوتا ہے جہاں  $y = \frac{dy}{dt}$  اور  $\ddot{y} = \frac{d^2 y}{dt^2}$  ہیں۔

$$(2.58) \quad \ddot{y} + (a-1)\dot{y} + by = 0$$

### سوالات

سوال 2.77 تا سوال 2.85 حل کریں۔

سوال 2.77:

$$x^2 y'' - 2xy' + 2y = 0$$

جواب:  $y = c_1 x + c_2 x^2$

سوال 2.78:

$$x^2 y'' - 6y = 0$$

جواب:  $y = c_1 x^3 + c_2 x^{-2}$

سوال 2.79:

$$x^2 y'' + 6xy' + 4y = 0$$

جواب:  $y = \frac{c_1}{x} + \frac{c_2}{x^4}$

سوال 2.80:

$$x^2 y'' - 5xy' + 9y = 0$$

جواب:  $y = (c_1 + c_2 \ln x)x^3$ 

سوال 2.81:

$$x^2 y'' + 11xy' + 25y = 0$$

جواب:  $y = (c_1 + c_2 \ln x)x^{-5}$ 

سوال 2.82:

$$10x^2 y'' + 11xy' - 3y = 0$$

جواب:  $y = c_1 \sqrt{x} + c_2 x^{-\frac{3}{5}}$ 

سوال 2.83:

$$x^2 y'' + 0.44xy' + 0.0748y = 0$$

جواب:  $y = c_1 x^{0.22} + c_2 x^{0.34}$ 

سوال 2.84:

$$x^2 y'' + 0.4xy' + 0.73y = 0$$

جواب:  $y = x^{0.3}[c_1 \cos(0.8 \ln x) + c_2 \sin(0.8 \ln x)]$ 

سوال 2.85:

$$x^2 y'' + 2xy' + 4.25y = 0$$

جواب:  $y = x^{-0.5}[c_1 \cos(2 \ln x) + c_2 \sin(2 \ln x)]$ 

سوال 2.86 تا سوال 2.91 ابتدائی قیمت مسئلے ہیں۔ انہیں حل کریں۔

سوال 2.86:

$$x^2 y'' - 0.4xy' + 0.45y = 0, \quad y(1) = 2, \quad y'(1) = -1$$

جواب:  $y = 7\sqrt{x} - 5x^{0.9}$

سوال 2.87:

$$x^2 y'' + 1.08xy' - 0.01713y = 0, \quad y(1) = -1, \quad y'(1) = 1$$

جواب:  $y = \frac{23}{18}x^{0.23} - \frac{41}{18}x^{-0.31}$

سوال 2.88:

$$35x^2 y'' + 57xy' + 3y = 0, \quad y(1) = 3, \quad y'(1) = -5$$

جواب:  $y = \frac{77}{4}x^{-\frac{3}{7}} - \frac{65}{4}x^{-\frac{1}{5}}$

سوال 2.89:

$$6x^2 y'' + 19xy' + 6y = 0, \quad y(1) = -3, \quad y'(1) = 1$$

جواب:  $y = \frac{6}{5}x^{-\frac{3}{2}} - \frac{21}{5}x^{-\frac{2}{3}}$

سوال 2.90:

$$25x^2 y'' - 15xy' + 16y = 0, \quad y(2) = 0, \quad y'(2) = 1$$

جواب:  $y = 2^{\frac{1}{5}} x^{\frac{4}{5}} (\ln x - \ln 2)$

سوال 2.91:

$$49x^2 y'' + 77xy' + 4y = 0, \quad y(2) = 3, \quad y'(2) = 0$$

جواب:  $y = x^{-\frac{2}{7}} (2.93 + 1.04 \ln x)$

## 2.6 حل کی وجودیت اور یکتائی؛ ورورنکی

اس حصے میں متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات،

$$(2.59) \quad y'' + p(x)y' + q(x)y = 0$$

جس کے عددی سر  $p(x)$  اور  $q(x)$  کوئی بھی استمراری تفاعل ہو سکتے ہیں، کے عمومی حل کی وجودیت<sup>63</sup> پر غور کیا جائے گا۔ ساتھ ہی ساتھ مساوات 2.59 اور ابتدائی معلومات

$$(2.60) \quad y(x_0) = K_0, \quad y'(x_0) = K_1$$

کے ابتدائی قیمت مسئلہ کی مخصوص حل کی یکتائی<sup>64</sup> پر بحث کی جائے گی۔

مسئلہ 2.2 کہتا ہے کہ اس ابتدائی قیمت مسئلے کا مخصوص حل پایا جاتا ہے جو یکتا ہو گا اور مساوات 2.59 کے عمومی حل

$$(2.61) \quad y = c_1 y_1 + c_2 y_2 \quad \text{اختیاری } c_1, c_2$$

میں تمام حل شامل ہیں۔ یوں استمراری عددی سروالے متجانس سادہ تفرقی مساوات کا کوئی نادر حل نہیں پایا جاتا۔ نادر حل اس حل کو کہتے ہیں جسے عمومی حل سے حاصل نہیں کیا جاسکتا ہے۔

ہمیں مستقل عددی سروالے سادہ تفرقی مساوات یا یولر کوشی سادہ تفرقی مساوات کے حل کی وجودیت اور یکتائی جاننے کی ضرورت پیش نہیں آئی چونکہ ان کے حل کے دوران ہی ایسی تمام معلومات سامنے آ جاتی ہیں۔

مسئلہ 2.2: مسئلہ وجودیت اور یکتائی برائے ابتدائی قیمت تفرقی مساوات

اگر  $p(x)$  اور  $q(x)$  کسی کھلے وقفے  $I$  پر استمراری ہوں اور  $x_0$  اس وقفے پر پایا جاتا ہو، تب مساوات 2.59 اور مساوات 2.60 پر مبنی ابتدائی قیمت مسئلے کا  $I$  پر یکتا مخصوص حل  $y(x)$  موجود ہے۔

وجودیت حل کی ثبوت کے لئے وہی بنیادی شرائط درکار ہیں جو صفحہ 76 پر مسئلہ 1.3 کے لئے درکار تھے۔ اس کتاب میں ان پر غور نہیں کیا جائے گا۔ اگرچہ یکتائی کا ثبوت عموماً آسان ہوتا ہے لیکن موجودہ مسئلہ 2.2 کے یکتائی حل کا ثبوت اتنا آسان نہیں ہے لہذا اس کو کتاب کے آخر میں بطور ضمیمہ شامل کیا گیا ہے۔

existence<sup>63</sup>  
uniqueness<sup>64</sup>

خطی طور غیر تابع حل

آپ کو حصہ 2.4 سے یاد ہو گا کہ کھلے وقفہ  $I$  پر عمومی حل اساس  $y_1$  ،  $y_2$  پر مشتمل ہوتا ہے جہاں  $y_1$  اور  $y_2$  کھلے وقفہ  $I$  پر خطی طور غیر تابع حل ہیں۔ وقفہ  $I$  پر معین  $y_1$  اور  $y_2$  ، وقفہ  $I$  پر، اس صورت خطی طور غیر تابع<sup>65</sup> کہلاتے ہیں جب پورے وقفہ پر

$$(2.62) \quad k_1 y_1 + k_2 y_2 = 0$$

سے مراد

$$(2.63) \quad k_1 = 0, \quad k_2 = 0$$

ہو۔  $k_1$  اور  $k_2$  میں سے کم از کم ایک کی قیمت صفر کے برابر نہ ہونے کی صورت میں مساوات 2.62 پر پورا اترتے ہوئے حل  $y_1$  اور  $y_2$  خطی طور تابع<sup>66</sup> کہلاتے ہیں۔ اگر  $k_1 \neq 0$  ہو تب ہم مساوات 2.62 کو  $k_1$  سے تقسیم کرتے ہوئے  $y_1 = -\frac{k_2}{k_1} y_2$  لکھ سکتے ہیں جو تناسبی رشتہ ہے۔ اسی طرح  $k_2 \neq 0$  کی صورت میں  $y_2 = -\frac{k_1}{k_2} y_1$  لکھا جاسکتا ہے جو تناسبی رشتے کو ظاہر کرتی ہے۔

$$(2.64) \quad \text{پورے } I \text{ پر} \quad (الف) \quad y_1 = k y_2, \quad (ب) \quad y_2 = l y_1$$

اس کے برعکس خطی طور غیر تابعیت کی صورت میں ہم مساوات 2.62 کو  $k_1$  (یا  $k_2$ ) سے تقسیم نہیں کر سکتے لہذا تناسبی رشتہ حاصل نہیں کیا جاسکتا۔ (درج بالا مساوات میں  $k = -\frac{k_2}{k_1}$  اور  $l = -\frac{k_1}{k_2}$  لکھے گئے ہیں۔  $k$  یا  $l$  (اور  $l$  صفر بھی ہو سکتے ہیں) خطی طور غیر تابع اور خطی طور تابع حل کو درج ذیل طرز پر بیان کیا جاسکتا ہے۔

مسئلہ 2.3: خطی طور تابع اور غیر تابع حل

کھلے وقفہ  $I$  پر استراری  $p(x)$  اور  $q(x)$  عددی سر والے سادہ تفرقی مساوات 2.62 کے  $I$  پر دو حل  $y_1$  اور  $y_2$  اس صورت خطی طور تابع ہوں گے جب ان کے ورونسکی<sup>67 68</sup>

$$(2.65) \quad W(y_1, y_2) = y_1 y_2' - y_2 y_1'$$

linearly independent<sup>65</sup>

linearly dependent<sup>66</sup>

Wronskian<sup>67</sup>

<sup>68</sup> یوسف ماریا ہون [1778-1853] جنہوں نے اپنا نام تبدیل کرتے ہوئے ورونسکی رکھا



کی قیمت کسی  $x_0$  پر صفر کے برابر ہو، جہاں  $x_0$  کھلے وقفے  $I$  پر پایا جاتا ہے۔ مزید اگر نقطہ  $x = x_0$  پر  $W = 0$  ہو تب پورے  $I$  پر  $W$  مکمل صفر<sup>69</sup> ہو گا۔ یوں اگر  $I$  پر کوئی ایسا  $x$  پایا جاتا ہو جس پر  $W$  صفر کے برابر نہ ہو تب  $y_1$  اور  $y_2$  خطی طور غیر تابع ہوں گے۔

ثبوت :

(الف)  $y_1$  اور  $y_2$  کو  $I$  پر خطی طور غیر تابع تصور کریں۔ یوں مساوات 2.64-الف یا ب میں سے ایک درست ہو گا۔ اگر مساوات 2.64-الف درست ہو تب

$$W(y_1, y_2) = y_1 y_2' - y_2 y_1' = k y_2 y_2' - y_2 k y_2' = 0$$

ہو گا۔ اسی طرح مساوات 2.64-ب کی صورت میں بھی  $W = 0$  ملتا ہے۔

(ب) اس کے الٹ چلتے ہوئے ہم ثابت کرتے ہیں کہ کسی  $x_0$  پر  $W(y_1, y_2) = 0$  سے مراد  $y_1$  اور  $y_2$  کا  $I$  پر خطی طور تابع ہونا ہے۔ درج ذیل مساوات پر غور کریں جہاں  $k_1$  اور  $k_2$  کو نا معلوم متغیرات تصور کریں۔

$$(2.66) \quad \begin{aligned} k_1 y_1(x_0) + k_2 y_2(x_0) &= 0 \\ k_1 y_1'(x_0) + k_2 y_2'(x_0) &= 0 \end{aligned}$$

$k_2$  حذف کرنے کی نیت سے پہلی مساوات کو  $y_2'(x_0)$  اور دوسری کو  $-y_2(x_0)$  سے ضرب دیتے ہوئے دونوں کا مجموعہ لیتے ہیں۔

$$(2.67) \quad k_1 y_1(x_0) y_2'(x_0) - k_1 y_1'(x_0) y_2(x_0) = k_1 W(y_1(x_0), y_2(x_0)) = 0$$

اسی طرح  $k_1$  حذف کرنے کے لئے پہلی مساوات کو  $-y_1'(x_0)$  اور دوسری کو  $y_1(x_0)$  سے ضرب دیتے ہوئے دونوں مساوات کا مجموعہ

$$(2.68) \quad k_2 y_1(x_0) y_2'(x_0) - k_2 y_2(x_0) y_1'(x_0) = k_2 W(y_1(x_0), y_2(x_0)) = 0$$

لیتے ہیں۔ اب اگر  $x_0$  پر  $W$  صفر نہ ہوتا تب ہم مساوات 2.67 اور مساوات 2.68 کو  $W$  سے تقسیم کرتے ہوئے  $k_1 = k_2 = 0$  حاصل کرتے البتہ  $x_0$  پر  $W(y_1(x_0), y_2(x_0)) = 0$  ہے لہذا ہم ان مساوات کو  $W$  سے تقسیم نہیں کر سکتے ہیں۔ یوں ہمزاد مساوات 2.66 کا حل  $k_1$  اور  $k_2$  پایا

<sup>69</sup> identically zero

جاتا ہے جہاں  $k_1$  اور  $k_2$  دونوں غیر صفر ہو سکتے ہیں۔ اب ان اعداد  $k_1$  اور  $k_2$  کو استعمال کرتے ہوئے تفاعل

$$(2.69) \quad y(x) = k_1 y_1(x) + k_2 y_2(x)$$

لیتے ہیں۔ چونکہ مساوات 2.59 متجانس خطی ہے لہذا مسئلہ 2.1 (مسئلہ خطی میل) کے تحت یہ تفاعل بھی مساوات 2.59 کا حل ہو گا۔ مساوات 2.66 سے ظاہر ہے کہ یہ تفاعل ابتدائی معلومات  $y(x_0) = 0$  اور  $y'(x_0) = 0$  پر پورا اترتا ہے۔ اب تصور کریں کہ مساوات 2.59 کا دوسرا حل جو انہیں ابتدائی معلومات پر پورا اترتا ہو  $y^*(x) = 0$  ہے۔ اب چونکہ مساوات 2.59 میں  $p(x)$  اور  $q(x)$  استمراری ہیں لہذا مسئلہ 2.2 کے تحت اس کا مخصوص حل کیٹا ہو گا۔ یوں  $y(x)$  اور  $y^*(x)$  مختلف نہیں ہو سکتے ہیں لہذا  $y^*(x) = y(x) = 0$  یعنی

$$(2.70) \quad k_1 y_1 + k_2 y_2 \equiv 0 \quad \text{پورے } I \text{ پر}$$

ہو گا۔ چونکہ  $k_1$  اور  $k_2$  میں کم از کم ایک صفر کے برابر نہیں ہے لہذا مساوات 2.70 کہتا ہے کہ  $I$  پر  $y_1$  اور  $y_2$  خطی طور تالیف ہیں۔

(پ) ہم مسئلے کا آخری نقطہ ثابت کرتے ہیں۔ اگر کھلے وقفے  $I$  پر نقطہ  $x_0$  پر  $W(x_0) = 0$  ہو تب ثبوت (ب) کے تحت  $I$  پر  $y_1$  اور  $y_2$  خطی طور تالیف ہیں لہذا ثبوت (الف) کے تحت  $W \equiv 0$  ہو گا۔ یوں خطی طور تالیف کی صورت میں ایسا نہیں ہو سکتا ہے کہ  $W(x_1) \neq 0$  ہو جہاں  $x_1$  کھلے وقفہ  $I$  پر پایا جاتا ہے۔ اگر ایسا ممکن ہو تب اس سے مراد خطی طور غیر تابعیت ہو گی جیسا کہ دعویٰ کیا گیا ہے۔

حساب کی نقطہ نظر سے مساوات 2.65 سے درج ذیل زیادہ آسان مساوات ہے۔

$$(2.71) \quad W(y_1, y_2) = \begin{cases} \left(\frac{y_2}{y_1}\right)' y_1^2 & (y_1 \neq 0) \\ -\left(\frac{y_1}{y_2}\right)' y_2^2 & (y_2 \neq 0) \end{cases}$$

آپ دیکھ سکتے ہیں کہ ورونسکی کو قالب کی مقطع کے طرز پر لکھا جاسکتا ہے جس کو ورونسکی مقطع<sup>70</sup> یا حل  $y_1$  اور  $y_2$  کی ورونسکی کہتے ہیں۔

$$(2.72) \quad W(y_1, y_2) = \begin{vmatrix} y_1 & y_2 \\ y_1' & y_2' \end{vmatrix} = y_1 y_2' - y_2 y_1'$$

مثال 2.23: مسئلہ 2.3 کا اطلاق

تفرقی مساوات  $y'' + \omega^2 y = 0$  کے حل  $y_1 = \cos \omega x$  اور  $y_2 = \sin \omega x$  ہیں۔ ان کی ورنسکی

$$W(\cos \omega x, \sin \omega x) = \begin{vmatrix} \cos \omega x & \sin \omega x \\ -\omega \sin \omega x & \omega \cos \omega x \end{vmatrix} = \omega \cos^2 \omega x + \omega \sin^2 \omega x = \omega$$

ہے۔ مسئلہ 2.3 کے تحت یہ حل صرف اس صورت میں خطی طور غیر تابع ہوں گے جب  $\omega \neq 0$  ہو۔ یہی دونوں حل کے حاصل تقسیم  $\frac{y_2}{y_1} = \tan \omega x$  سے بھی اخذ کیا جاسکتا ہے جہاں  $\omega = 0$  سے  $y_2 = 0$  ملتا ہے جو خطی طور تابع صورت ظاہر کرتی ہے۔

مثال 2.24: دوہرا جذر کی صورت میں مسئلہ 2.3 کا اطلاق

تفرقی مساوات  $y'' - 6y' + 9y = 0$  کا (ثابت کریں کہ) عمومی حل  $y = (c_1 + c_2 x)e^{3x}$  ہے جس کا ورنسکی صفر کے برابر نہیں ہے لہذا  $e^{3x}$  اور  $xe^{3x}$  تمام  $x$  پر خطی طور غیر تابع ہیں۔

$$W(e^{3x}, xe^{3x}) = \begin{vmatrix} e^{3x} & xe^{3x} \\ 3e^{3x} & e^{3x} + 3xe^{3x} \end{vmatrix} = e^{6x} + 3xe^{6x} - 3xe^{6x} = e^{6x} \neq 0$$

مساوات 2.59 کے عمومی حل میں تمام حل کی شمولیت

اس حصے کو مساوات 2.59 کے عمومی حل کی وجوہیت سے شروع کرتے ہیں۔

مسئلہ 2.4: وجودیت عمومی حل  
کھلے وقفہ  $I$  پر استمراری  $p(x)$  اور  $q(x)$  کی صورت میں مساوات 2.59 کا عمومی حل  $I$  پر موجود ہے۔

ثبوت: مسئلہ 2.2 کے تحت  $I$  پر مساوات 2.59 کا، ابتدائی معلومات

$$y_1(x_0) = 1, \quad y_1'(x_0) = 0$$

پر پورا اترتا ہوا حل  $y_1(x)$  موجود ہے۔ اسی طرح ابتدائی معلومات

$$y_2(x_0) = 0, \quad y_2'(x_0) = 1$$

پر پورا اترتا ہوا حل  $y_2(x)$  بھی موجود ہے۔ نقطہ  $x_0$  پر ان کا ورنسکی

$$W(y_1(x_0), y_2(x_0)) = y_1(x_0)y_2'(x_0) - y_2(x_0)y_1'(x_0) = 1$$

ہے۔ مسئلہ 2.3 کے تحت  $I$  پر  $y_1$  اور  $y_2$  خطی طور پر غیر تابع ہیں لہذا یہ مساوات 2.59 کے حل کی اساس ہیں۔ اس طرح ثابت ہوا کہ  $I$  پر مساوات 2.59 کا عمومی حل  $y = c_1y_1 + c_2y_2$  ہے جہاں  $c_1$  اور  $c_2$  اختیاری مستقل ہیں۔

آئیں اب ثابت کریں کہ عمومی حل اتنا عمومی ہے جتنا کوئی حل عمومی ہو سکتا ہے۔

مسئلہ 2.5: عمومی حل میں تمام حل شامل ہیں  
کھلا وقفہ  $I$  پر استمراری  $p(x)$  اور  $q(x)$  کی صورت میں  $I$  پر مساوات 2.59 کے ہر حل  $y = Y(x)$  کو

$$(2.73) \quad Y(x) = C_1y_1 + C_2y_2$$

لکھا جاسکتا ہے، جہاں  $y_1$  اور  $y_2$  کھلے وقفہ  $I$  پر مساوات 2.59 کی کوئی بھی اساس اور  $C_1$ ،  $C_2$  مناسب مستقل ہیں۔

یوں مساوات 2.59 کا کوئی نادر حل موجود نہیں ہے۔ (نادر حل سے مراد ایسا حل ہے جس کو عمومی حل سے حاصل نہیں کیا جاسکتا ہے۔)

ثبوت: تصور کریں کہ  $I$  پر مساوات 2.59 کا  $y = Y(x)$  کوئی حل ہے۔ اب مسئلہ 2.4 کے تحت  $I$  پر تفرقی مساوات 2.59 کا عمومی حل

$$(2.74) \quad y(x) = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x)$$

موجود ہے۔ ہم  $c_1$  اور  $c_2$  کی وہ قیمتیں دریافت کرنا چاہتے ہیں جن سے  $I$  پر  $y(x) = Y(x)$  حاصل ہوتا ہو۔ ہم  $I$  پر کوئی بھی  $x_0$  چنتے ہوئے پہلے ثابت کرتے ہیں کہ  $c_1$  اور  $c_2$  کی ایسی قیمتیں دریافت کی جاسکتی ہیں کہ  $x_0$  پر  $y(x_0) = Y(x_0)$  اور  $y'(x_0) = Y'(x_0)$  ہوں۔ اس کو مساوات 2.74 کے استعمال سے

$$(2.75) \quad c_1 y_1(x_0) + c_2 y_2(x_0) = Y(x_0)$$

$$(2.76) \quad c_1 y_1'(x_0) + c_2 y_2'(x_0) = Y'(x_0)$$

لکھ سکتے ہیں۔ ان ہمزاد مساوات سے  $c_1$  اور  $c_2$  معلوم کرتے ہیں۔ مساوات 2.75 کو  $y_2'(x_0)$  اور مساوات 2.76 کو  $-y_2(x_0)$  سے ضرب دیتے ہوئے مجموعہ لینے سے  $c_1$  حاصل کیا جاسکتا ہے۔ ایسا کرنے سے مساوات 2.77 ملتی ہے۔ اسی طرح  $c_2$  حاصل کرنے کی خاطر پہلی مساوات کو  $-y_1'(x_0)$  اور دوسری کو  $y_1(x_0)$  سے ضرب دیتے ہوئے مجموعہ لیتے ہوئے مساوات 2.78 حاصل ہوتی ہے۔ ان مساوات میں  $y_1$ ،  $y_1'$ ،  $y_2$ ،  $y_2'$ ،  $Y$  اور  $Y'$  کی قیمتیں نقطہ  $x_0$  پر لی گئی ہیں۔

$$(2.77) \quad c_1 y_1 y_2' - c_1 y_2 y_1' = c_1 W(y_1, y_2) = Y y_2' - y_2 Y$$

$$(2.78) \quad c_2 y_1 y_2' - c_2 y_2 y_1' = c_2 W(y_1, y_2) = y_1 Y - Y y_1'$$

اب چونکہ  $y_1$  اور  $y_2$  حل کی اساس ہیں لہذا ورنسکی کی قیمت صفر کے برابر نہیں ہے لہذا ان مساوات سے  $c_1$  اور  $c_2$  حاصل کیے جاسکتے ہیں

$$c_1 = \frac{Y y_2' - y_2 Y}{W} = C_1, \quad c_2 = \frac{y_1 Y - Y y_1'}{W} = C_2$$

جہاں ان منفرد قیمتوں کو  $C_1$  اور  $C_2$  لکھا گیا ہے۔ انہیں مساوات 2.74 میں پر کرتے ہوئے مخصوص حل

$$y^*(x) = C_1 y_1(x) + C_2 y_2(x)$$

حاصل ہوتا ہے۔ اب چونکہ  $C_1$  اور  $C_2$  مساوات 2.75 اور مساوات 2.76 کے حل ہیں لہذا ہم ان مساوات سے دیکھتے ہیں کہ

$$y^*(x_0) = Y(x_0), \quad y^{*'}(x_0) = Y'(x_0)$$

مسئلہ 2.2 میں جس یکسانی کا ذکر کیا گیا ہے اس کے تحت  $y^*$  اور  $Y$  تمام  $I$  پر ہر جگہ برابر ہوں گے۔

## سوالات

سوال 2.92: مساوات 2.71 سے مساوات 2.65 حاصل کریں۔

سوال 2.93 تا سوال 2.99 کی ورنسکی حاصل کریں۔ حاصل تقسیم سے ثابت کریں کہ یہ خطی طور غیر تابع ہیں اور مسئلہ 2.3 سے بھی اس بات کی تصدیق کریں

سوال 2.93:  $e^{2x}, e^{-1.2x}$   
جوابات:  $c \neq e^{3.2x} = \frac{e^{2x}}{e^{-1.2x}}$  ،  $W = -3.2e^{0.8x} \neq 0$

سوال 2.94:  $e^{2.4x}, e^{1.1x}$   
جوابات:  $c \neq e^{1.3x} = \frac{y_1}{y_2}$  ،  $W = -1.3e^{3.5x} \neq 0$

سوال 2.95:  $x, \frac{1}{x}$   
جوابات:  $c \neq x^2 = \frac{y_1}{y_2}$  ،  $W = -2x^{-2} \neq 0$

سوال 2.96:  $x, x^3$   
جوابات:  $c \neq x^{-2} = \frac{y_1}{y_2}$  ،  $W = 2x^3 \neq 0$

سوال 2.97:  $e^{-0.2x} \sin 3x, e^{-0.2x} \cos 3x$   
جوابات:  $c \neq \tan 3x = \frac{y_1}{y_2}$  ،  $W = 3e^{-0.4x} \neq 0$

سوال 2.98:  $e^{-ax} \sinh kx, e^{-ax} \cosh kx$   
جوابات:  $c \neq \tanh kx = \frac{y_1}{y_2}$  ،  $W = -ke^{-2ax} \neq 0$

سوال 2.99:  $x^a \sin(k \ln x), x^a \cos(k \ln x)$   
جوابات:  $c \neq \tan(k \ln x) = \frac{y_1}{y_2}$  ،  $W = -kx^{2a-1} \neq 0$

سوال 2.100 تا سوال 2.106 میں تفرقی مساوات کے حل دیے گئے ہیں۔ تفرقی مساوات حاصل کریں۔ ورنسکی کی مدد سے ثابت کریں کہ دیے گئے حل خطی طور غیر تابع ہیں اور ابتدائی قیمت مسئلے کا مخصوص حل حاصل کریں۔

سوال 2.100:  $\sin 3x, \cos 3x, y(0) = 2, y'(0) = -3$   
جوابات:  $W = -3 \neq 0$  ،  $y'' + 9y = 0$  ،  $y = 2 \cos 3x - \sin 3x$

سوال 2.101:  $x^3, x^{-4}, y(1) = -1, y'(1) = 2$   
 جوابات:  $y = -\frac{2x^3}{7} - \frac{5x^{-4}}{7}, W = -\frac{7}{x^2} \neq 0, x^2 y'' + 2xy' - 12y = 0$

سوال 2.102:  $e^{-1.2x} \sin 0.8x, e^{-1.2x} \cos 0.8x, y(0) = 5, y'(0) = 7$   
 جوابات:  $W = -0.8e^{-2.4x} \neq 0, y'' + 2.4y' + 2.08y = 0$   
 $y = e^{-\frac{6}{5}x} (\frac{65}{4} \sin \frac{4x}{5} + 5 \cos \frac{4x}{5})$

سوال 2.103:  $x^3, x^3 \ln x, y(1) = 2, y'(1) = 8$   
 جوابات:  $y = 2x^3(1 + \ln x), W = x^5 \neq 0, x^2 y'' - 5xy' + 9y = 0$

سوال 2.104:  $1, e^{3x}, y(0) = 1.5, y'(0) = -2.5$   
 جوابات:  $y = \frac{8}{3}e^{3x} - \frac{2}{3}, W = 3e^{3x} \neq 0, y'' - 3y' = 0$

سوال 2.105:  $e^{-kx} \sin \pi x, e^{-kx} \cos \pi x, y(0) = 1, y'(0) = -k - \pi$   
 جوابات:  $W = -\pi e^{-2kx} \neq 0, y'' + 2ky' + (k^2 + \pi^2)y = 0$   
 $y = e^{-kx}(\sin \pi x - \cos \pi x)$

سوال 2.106:  $\sinh 1.8x, \cosh 1.8x, y(0) = 14.2, y'(0) = 16.38$   
 جوابات:  $W = -1.8 \neq 0, y'' - 3.24y = 0$   
 $y = 9.1 \sinh 1.8x + 14.2 \cosh 1.8x$

سوال 2.107: تفرقی مساوات  $y'' - y = 0$  کا عمومی حل قوت نمائی تفاعل اور بذلولی<sup>71</sup> تفاعل کی صورت میں لکھیں۔ دونوں صورتوں کے مستقل کا تعلق کیا ہے؟

جوابات:  $c_b = c_1 + c_2, c_a = c_1 - c_2, y = c_a \sinh x + c_b \cosh x, y = c_1 e^x + c_2 e^{-x}$

## 2.7 غیر متجانس سادہ تفرقی مساوات

اس باب میں اب تک متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات پر غور کیا گیا۔ یہاں سے باب کے اختتام تک غیر متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات پر غور کیا جائے گا۔ درج ذیل غیر متجانس خطی تفرقی مساوات پر غور کرتے ہیں جہاں  $r \neq 0$  ہے۔

$$(2.79) \quad y'' + p(x)y' + q(x)y = r(x)$$

ہم دیکھیں گے کہ مساوات 2.79 کا عمومی حل، مطابقتی متجانس مساوات

$$(2.80) \quad y'' + p(x)y' + q(x)y = 0$$

کے عمومی حل اور مساوات 2.80 کے ایک مخصوص حل کا مجموعہ ہو گا۔ مساوات 2.79 کے عمومی حل اور مخصوص حل کی تعریف درج ذیل ہے۔

تعریف: عمومی حل اور مخصوص حل  
کھلے وقفہ  $I$  پر غیر متجانس مساوات 2.79 کا عمومی حل

$$(2.81) \quad y(x) = y_h(x) + y_p(x)$$

ہو گا جہاں  $I$  پر  $y_h = c_1y_1 + c_2y_2$  متجانس مساوات 2.80 کا عمومی حل ہے اور  $I$  پر  $y_p$  مساوات 2.79 کا کوئی بھی حل ہے جس میں مستقل نہیں پایا جاتا۔

مساوات 2.79 کا مخصوص حل، مساوات 2.81 کے  $c_1$  اور  $c_2$  میں خصوصی قیمتیں پر کرتے ہوئے حاصل کیا جاتا ہے۔

اب ہمیں حل کی ان تعریف کا جواز پیش کرنا ہو گا اور ساتھ ہی ساتھ مساوات 2.79 کا حل  $y_p$  حاصل کرنا ہو گا۔ پس ہم پہلے ثابت کرتے ہیں کہ مساوات 2.81 کا عمومی حل مساوات 2.79 پر پورا اترتا ہے اور یہ کہ مساوات 2.79 اور مساوات 2.80 کے حل کا آپس میں سادہ تعلق ہے۔

مسئلہ 2.6: مساوات 2.79 اور مساوات 2.80 کے حل کا آپس میں تعلق



(الف) کھلے وقفہ  $I$  پر مساوات 2.79 کے حل  $y$  اور اسی وقفے پر مساوات 2.80 کے حل  $\tilde{y}$  کا مجموعہ  $I$  پر مساوات 2.79 کا حل ہے۔ بالخصوص مساوات 2.81 کھلے وقفہ  $I$  پر مساوات 2.79 کا حل ہو گا۔

(ب) کھلے وقفہ  $I$  پر مساوات 2.79 کے دو حل کا فرق  $I$  پر مساوات 2.80 کا حل ہے۔

ثبوت :

(الف) مساوات 2.79 کے بائیں ہاتھ کو  $L[y]$  سے ظاہر کرتے ہیں۔ یوں  $I$  پر مساوات 2.79 کے کسی بھی حل  $y$  اور مساوات 2.80 کے کسی بھی حل  $\tilde{y}$  کے لئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$L[y + \tilde{y}] = L[y] + L[\tilde{y}] = r + 0 = r$$

(ب) کھلے وقفہ  $I$  پر مساوات 2.79 کے کسی بھی حل  $y$  اور  $y^*$  کے لئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$L[y - y^*] = L[y] - L[y^*] = r - r = 0$$

ہم جانتے ہیں کہ متجانس مساوات 2.80 کے عمومی حل میں تمام حل شامل ہوتے ہیں۔ اب ہم ثابت کرتے ہیں کہ غیر متجانس مساوات 2.79 کے عمومی حل میں اس کے تمام حل شامل ہیں۔

مسئلہ 2.7: غیر متجانس سادہ تفرقی مساوات کے عمومی حل میں تمام حل شامل ہیں  
کھلے وقفہ  $I$  پر استمراری  $p(x)$ ،  $q(x)$  اور  $r(x)$  کی صورت میں  $I$  پر مساوات 2.79 کا ہر حل، مساوات 2.81 میں دیے گئے عمومی حل کے اختیاری مستقل  $c_1$  اور  $c_2$  میں موزوں قیمتیں پر کرنے سے حاصل کیا جاتا ہے۔

ثبوت : تصور کریں کہ کھلے وقفہ  $I$  پر  $y^*$ ، مساوات 2.79 کا کوئی حل ہے جبکہ  $x_0$  اس وقفے پر کوئی  $x$  ہے۔ اسی طرح مساوات 2.81 کھلے وقفہ پر مساوات 2.79 کا کوئی عمومی حل ہے۔ یہ حل موجود ہے۔ یقیناً

2.4 مسئلہ  $y_h = c_1 y_1 + c_2 y_2$  کے تحت موجود ہے جبکہ  $y_p$  کی وجوہیت حصہ 2.10 میں دکھائی جائے گی۔ اب مسئلہ 2.6-ب کے تحت  $Y = y^* - y_p$  کھلے وقفے پر مساوات 2.80 کا حل ہے۔ نقطہ  $x_0$  پر

$$Y(x_0) = y^*(x_0) - y_p(x_0), \quad Y'(x_0) = y^{*'}(x_0) - y_p'(x_0)$$

لکھا جاسکتا ہے۔ کھلے وقفے I پر، مسئلہ 2.2 کے مطابق، کسی بھی ابتدائی معلومات کی طرح، ان معلومات پر پورا اترتا ہوا، مساوات 2.80 کا مخصوص حل موجود ہے جسے  $y_h$  میں  $c_1$  اور  $c_2$  میں موزوں قیمتیں پر کرنے سے حاصل کیا جاسکتا ہے۔ اس حقیقت کو مد نظر رکھتے ہوئے  $y^* = Y + y_p$  سے مسئلہ کا دعویٰ ثابت ہوتا ہے۔

نامعلوم عددی سر کی ترکیب

آپ نے دیکھا کہ مساوات 2.79 یا اس پر مبنی ابتدائی قیمت مسئلے کا حل حاصل کرنے کی خاطر مساوات 2.80 کو حل کرنا ہو گا اور مساوات 2.79 کا کوئی بھی حل  $y_p$  تلاش کرنا ہو گا۔ اس طرح عمومی حل 2.81 حاصل ہو گا۔

مساوات 2.79 کا حل  $y_p$  حاصل کرنے کی ایک ترکیب کو نامعلوم عددی سر کی ترکیب<sup>72</sup> کہتے ہیں۔ یہ ترکیب نہایت آسان ہے۔ اس ترکیب سے ارتعاشی نظام عمدگی سے حل ہوتے ہیں لہذا اسے انجینئری شعبے میں مقبولیت حاصل ہے۔ اس باب کے آخری حصے میں عمومی ترکیب پر غور کیا جائے گا جو نسبتاً مشکل ترکیب ہے۔

نامعلوم عددی سر کی ترکیب ان خطی سادہ تفرقی مساوات

$$(2.82) \quad y'' + ay' + by = r(x)$$

کے حل کے لئے موزوں ہے جس کے عددی سر  $a$  اور  $b$  مستقل مقدار ہوں اور  $r(x)$  قوت نمائی تفاعل ہو یا  $x$  کی طاقت ہو یا سائن نما تفاعل ہو اور یا ان تفاعل کا مجموعہ یا حاصل ضرب ہو۔ ایسی تفاعل کی تفرقات بھی یہی تفاعل ہوتی ہیں۔ مثلاً  $x^3$  کے تفرقات  $3x^2$ ،  $6x$  اور  $6$  ہیں جو از خود  $x$  کی طاقت ہیں۔ اسی طرح  $\sin \omega x$  کا ایک درجی تفرق  $\omega \cos \omega x$  جبکہ دو درجی تفرق  $-\omega^2 \sin \omega x$  ہے۔ یہ دونوں تفرقات از خود سائن نما تفاعل ہیں۔

جدول 2.2: نامعلوم عددی سر کی ترکیب

$y_p(x)$ کے ارکان	$r(x)$ کے ارکان
$Ce^{\gamma x}$	$ke^{\gamma x}$
$k_n x^n + k_{n-1} x^{n-1} + \dots + k_1 x + k_0$	$kx^n \quad (n = 0, 1, \dots)$
$K \cos \omega x + M \sin \omega x$	$k \cos \omega x$
$K \cos \omega x + M \sin \omega x$	$k \sin \omega x$
$e^{\alpha x} (K \cos \omega x + M \sin \omega x)$	$ke^{\alpha x} \cos \omega x$
$e^{\alpha x} (K \cos \omega x + M \sin \omega x)$	$ke^{\alpha x} \sin \omega x$

اس ترکیب میں  $y_p$  کو  $r(x)$  اور اس کے تمام تفرقات کے مجموعے کی صورت میں لکھا جاتا ہے۔ مجموعہ لکھتے ہوئے ہر رکن کو نامعلوم مستقل سے ضرب دیا جاتا ہے۔  $y_p$  اور اس کے تفرقات کو مساوات 2.82 میں پر کرتے ہوئے دونوں اطراف کے یکساں اجزاء کے عددی سر برابر لکھتے ہوئے نامعلوم مستقل دریافت کئے جاتے ہیں۔ تفاعل  $r(x)$  سے  $y_p$  جدول 2.2 کے تحت لکھی جاتی ہے۔ تفاعل  $r(x)$  سے  $y_p$  درج ذیل قواعد کے تحت لکھی جاتی ہے۔

بنیادی قاعدہ: اگر مساوات 2.82 کا  $r(x)$  جدول 2.2 کے دائیں قطار میں دیا گیا ہو تب اس تفاعل کے صف سے  $y_p(x)$  حاصل کریں۔ حاصل  $y_p$  اور اس کے تفرقات کو مساوات 2.2 میں پر کرتے ہوئے نامعلوم عددی سر کی قیمت دریافت کریں۔

تریمی قاعدہ: اگر  $y_p$  کا کوئی رکن تفاعل مساوات 2.82 کے مطابقتی متجانس مساوات کا حل ہو تب اس رکن کو  $x$  سے ضرب دے کر  $y_p$  میں شامل کریں۔ (اگر یہ حل مطابقتی متجانس مساوات کے امتیازی مساوات کے دوہرے جذر سے حاصل کیا گیا ہو تب اس رکن کو  $x^2$  سے ضرب دیں۔)

مجموعے کا قاعدہ: اگر  $r(x)$  جدول 2.2 کے دوسرے قالب کے اجزاء کا مجموعہ ہو تب  $y_p(x)$  کو جدول کے تیسرے قالب سے ان اجزاء کے مطابقتی تفاعل کے مجموعے کی صورت میں لکھا جائے گا۔

$r(x)$  صرف ایک رکن پر مشتمل ہونے کی صورت میں بنیادی قاعدہ استعمال ہو گا۔ تریمی قاعدہ استعمال کرنے سے پہلے متجانس مساوات حل کرنا ہو گا۔ اگر  $r = r_1$  کی صورت میں مساوات 2.82 کا حل  $y_{p1}$  ہو اور  $r = r_2$  کی صورت میں اس کا حل  $y_{p2}$  ہو تب  $r = r_1 + r_2$  کی صورت میں اس کا حل  $y_{p1} + y_{p2}$  ہو گا۔ یہ حقیقت مجموعے کا قاعدہ دیتی ہے۔

نامعلوم عددی سر کی ترکیب خود اصلاحی ہے۔ یوں  $y_p$  چنتے ہوئے کم اجزاء لینے سے تضاد پیدا ہو گا اور عددی سر حاصل کرنا ممکن نہ ہو گا۔ زیادہ اجزاء لینے سے زائد ارکان کے عددی سر صفر کے برابر حاصل ہوں گے۔

آئیں مثال 2.25 تا مثال 2.27 کی مدد سے اس ترکیب کو مزید سمجھیں۔

مثال 2.25: بنیادی قاعدے کا اطلاق  
درج ذیل ابتدائی قیمت مسئلے کا حل تلاش کریں۔

$$y'' + 9y = 0.2x^2, \quad y(0) = 1, \quad y'(0) = -6$$

حل: پہلا قدم: متجانس مساوات کا حل: متجانس مساوات  $y'' + 9y = 0$  کا حل  $y_h$  درج ذیل ہے۔

$$y_h = A \cos 3x + B \sin 3x$$

دوسرا قدم: غیر متجانس مساوات کا حل: اگر ہم  $y_p = Kx^2$  چننے تب  $y'_p = 2Kx$  اور  $y'' = 2K$  ہو گے جنہیں دیے تفرقی مساوات میں پر کرتے ہوئے  $2K + 9Kx^2 = 0.2x^2$  ملتا ہے۔ یہ مساوات صرف اور صرف اس صورت تمام  $x$  کے لئے درست ہو سکتی ہے کہ دونوں جانب  $x^2$  کے عددی سر برابر ہوں۔ اسی طرح  $x^1$  یا  $x^0$  کے عددی سر بھی دونوں اطراف برابر ہونا ضروری ہے۔ اس کے دونوں اطراف یکساں طاقت کے اجزاء کے عددی سر برابر پر کرتے ہوئے  $2K = 0$  اور  $9K = 0.2$  لکھا جائے گا جس سے  $K = 0$  اور  $K = \frac{0.2}{9}$  حاصل ہوتا ہے جو تضاد کی صورت حال ہے۔ یوں اس  $y_p$  کو رد کیا جاتا ہے۔

آئیں اب دیے گئے قواعد کے تحت جدول 2.2 سے  $y_p$  لکھیں۔ جدول کی دوسری صف کے تحت درج ذیل لکھا جائے گا

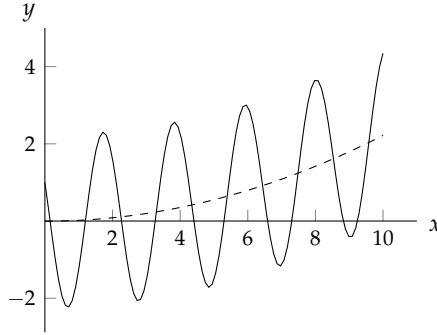
$$y_p = K_2x^2 + K_1x + K_0$$

جس کو دیے گئے تفرقی مساوات میں پر کرتے ہیں۔

$$(2K_2) + 9(K_2x^2 + K_1x + K_0) = 0.2x^2 \implies 9K_2x^2 + 9K_1x + 2K_2 + 9K_0 = 0.2x^2$$

اس مساوات کے دونوں اطراف یکساں طاقت کے اجزاء کے عددی سر برابر پر کرتے ہیں۔ یوں بائیں جانب  $x^2$  کا عددی سر  $9K_2$  ہے جبکہ دائیں جانب یہ  $0.2$  کے برابر ہے۔ انہیں آپس میں برابر پر کیا جاتا ہے۔ اسی طرح بائیں جانب  $x^1$  کا عددی سر  $9K_1$  ہے جبکہ دائیں جانب ایسا کوئی رکن نہیں پایا جاتا لہذا دائیں جانب  $x^1$  کا عددی سر صفر کے برابر ہے۔ اسی طرح  $x^0$  کا عددی سر بائیں جانب  $2K_2 + 9K_0$  اور دائیں جانب صفر ہے۔

$$9K_2 = 0.2, \quad 9K_1 = 0, \quad 2K_2 + 9K_0 = 0$$



شکل 2.18: مثال 2.25 کا مخصوص حل۔

ان تین ہمزاو مساوات کو آپس میں حل کرتے ہوئے  $K_2 = \frac{1}{45}$  ،  $K_1 = 0$  اور  $K_0 = -\frac{2}{405}$  حاصل ہوتے ہیں لہذا  $y_p = \frac{x^2}{45} - \frac{2}{405}$  حاصل ہوتا ہے۔ اس طرح تفرقی مساوات کا عمومی حل

$$y = y_h + y_p = A \cos 3x + B \sin 3x + \frac{x^2}{45} - \frac{2}{405}$$

ہو گا۔

تیسرا قدم: مخصوص حل: ابتدائی معلومات  $x = 0$  پر  $y(0) = 1$  کو عمومی حل میں پر کرتے ہوئے  $1 = A - \frac{2}{405}$  لکھا جائے گا جس سے  $A = \frac{407}{405}$  حاصل ہوتا ہے۔ اسی طرح  $y'(0) = -5$  کو استعمال کرتے ہوئے  $3B = -6$  لکھا جائے گا جس سے  $B = -2$  حاصل ہوتا ہے۔ یوں مخصوص حل درج ذیل ہو گا۔

$$y = \frac{407}{405} \cos 3x - 2 \sin 3x + \frac{x^2}{45} - \frac{2}{405}$$

مخصوص حل کو شکل 2.18 میں دکھایا گیا ہے جہاں نقطہ دار لکیر  $y_p$  کو ظاہر کرتی ہے۔ مخصوص حل  $y_p$  کے دونوں اطراف ارتعاش کر رہی ہے۔

مثال 2.26: ترمیمی قاعدے کا اطلاق  
درج ذیل ابتدائی قیمت مسئلہ حل کریں۔

$$y'' + 2.4y' + 1.44y = -5e^{-1.2x}, \quad y(0) = 1, \quad y'(0) = 0$$

حل: پہلا قدم: متجانس مساوات کا حل: متجانس مساوات کا امتیازی مساوات  $\lambda^2 + 2.4\lambda + 1.44 = 0$  یعنی  $(\lambda + 1.2)^2 = 0$  ہے جس کا دوہرا جذر  $\lambda = -1.2$  ہے جس سے  $y_h = (c_1 + c_2x)e^{-1.2x}$  حاصل ہوتا ہے۔

دوسرا قدم: غیر متجانس مساوات کا حل: تفرقی مساوات کے دائیں ہاتھ تفاعل  $e^{-1.2x}$  سے عام طور جدول 2.2 کو دیکھ کر  $y_p = Ce^{-1.2x}$  لکھا جاتا البتہ ہم دیکھتے ہیں کہ یہ تفاعل متجانس مساوات کے امتیازی مساوات کے دوہرے جذر سے حاصل حل ہے۔ یوں ترمیمی قاعدے کے تحت منتخب تفاعل کو  $x^2$  سے ضرب دینا ہو گا۔ یوں درج ذیل چننا جائے گا

$$y_p = Cx^2e^{-1.2x}$$

جس کے تفرقات  $y_p' = (2x - 1.2x^2)Ce^{-1.2x}$  اور  $y_p'' = (1.44x^2 - 4.8x + 2)Ce^{-1.2x}$  ہیں۔ ان تمام کو غیر متجانس مساوات میں پر کرتے ہیں جہاں دونوں اطراف  $e^{-1.2x}$  کو حذف کیا گیا ہے۔

$$(1.44x^2 - 4.8x + 2)C + 2.4(2x - 1.2x^2)C + 1.44Cx^2 = -5$$

دونوں اطراف  $x^2$ ،  $x^1$  اور  $x^0$  کے عددی سر برابر لکھے ہوئے  $0 = 0$ ،  $0 = 0$  اور  $2C = -5$  لکھا جاتا ہے جس سے  $C = -2.5$  حاصل ہوتا ہے۔ یوں  $y_p = -2.5x^2e^{-1.2x}$  حاصل ہوتا ہے لہذا عمومی حل درج ذیل ہو گا۔

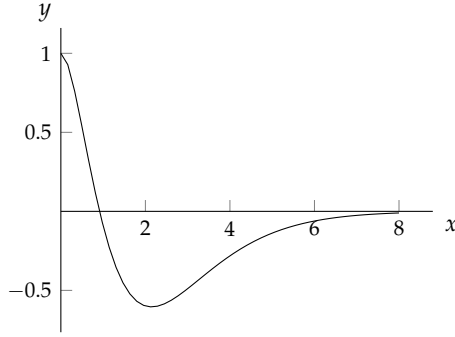
$$y = y_h + y_p = (c_1 + c_2x)e^{-1.2x} - 2.5x^2e^{-1.2x}$$

تیسرا قدم: مخصوص حل: ابتدائی معلومات  $y(0) = 1$ ،  $x = 0$  کو عمومی حل میں پر کرتے ہوئے  $c_1 = 1$  حاصل ہوتا ہے۔  $y$  کے تفرق

$$y' = [3x^2 - (1.2c_2 + 5)x + c_2 - 1.2c_1]e^{-1.2x}$$

میں  $y'(0) = 0$  پر کرتے ہوئے  $0 = 2c_2 - 1.2c_1$  یعنی  $c_2 = 1.2$  ملتا ہے۔ یوں مخصوص حل درج ذیل لکھا جائے گا۔

$$y = (1 + 1.2x - 2.5x^2)e^{-1.2x}$$



شکل 2.19: مثال 2.26 کا مخصوص حل۔

مخصوص حل کو شکل 2.19 میں دکھایا گیا ہے۔

مثال 2.27: مجموعے کا قاعدہ  
درج ذیل ابتدائی قیمت مسئلے کو حل کریں۔

$$y'' + 3y' + 2y = 0.2 \cos x + 0.1x - 0.4, \quad y(0) = -2.1, \quad y'(0) = 3.2$$

حل: پہلا قدم: متجانس مساوات کا حل: متجانس مساوات  $y'' + 3y' + 2y = 0$  کا امتیازی مساوات  $\lambda^2 + 3\lambda + 2 = 0$  یعنی  $(\lambda + 2)(\lambda + 1) = 0$  کے جذر  $\lambda_1 = -1$  اور  $\lambda_2 = -2$  ہیں جن سے  $y_h = c_1 e^{-x} + c_2 e^{-2x}$  حاصل ہوتا ہے۔

دوسرا قدم: غیر متجانس مساوات کا حل: غیر متجانس مساوات کے دائیں ہاتھ تفاعل کے تحت جدول 2.2 سے لکھتے ہیں جہاں  $y_p = y_{p1} + y_{p2}$

$$y_{p1} = K \cos x + M \sin x, \quad y_{p2} = K_1 x + K_0$$

کے برابر ہیں۔ یوں  $y_p = K \cos x + M \sin x + K_1 x + K_0$  اور اس کے تفرقات

$$y'_p = -K \sin x + M \cos x + K_1, \quad y''_p = -K \cos x - M \sin x$$

کو غیر متجانس مساوات میں پر کرتے ہیں۔

$$(-K \cos x - M \sin x) + 3(-K \sin x + M \cos x + K_1) + 2(K \cos x + M \sin x + K_1 x + K_0) = 0.2 \cos x + 0.1x - 0.4$$

دونوں اطراف  $\cos x$ ،  $\sin x$ ،  $x^1$  اور  $x^0$  کے عددی سر برابر لکھتے

$$-K + 3M + 2K = 0.2, \quad -M - 3K + 2M = 0, \quad 2K_1 = 0.1, \quad 3K_1 + 2K_0 = -0.4$$

ہوئے حل کرنے سے  $K_0 = -\frac{11}{40}$ ،  $K_1 = \frac{1}{20}$ ،  $M = \frac{3}{50}$  اور  $K = \frac{1}{50}$  ملتے ہیں لہذا

$$y_p = \frac{1}{50} \cos x + \frac{3}{50} \sin x + \frac{x}{20} - \frac{11}{40}$$

لکھا جائے گا جس کو استعمال کرتے ہوئے عمومی حل

$$y = y_h + y_p = c_1 e^{-x} + c_2 e^{-2x} + \frac{1}{50} \cos x + \frac{3}{50} \sin x + \frac{x}{20} - \frac{11}{40}$$

حاصل ہوتا ہے۔

تیسرا قدم: مخصوص حل:  $y$  اور  $y'$  میں ابتدائی معلومات پر کرتے ہوئے درج ذیل ہمزاد مساوات ملتے ہیں

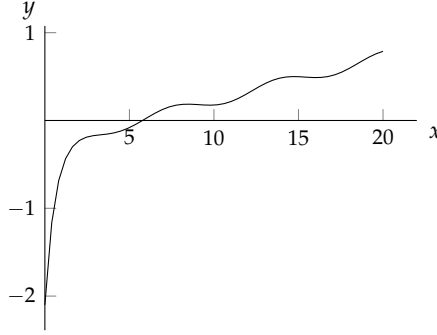
$$c_1 + c_2 + \frac{1}{50} - \frac{11}{40} = -2.1, \quad -c_1 - 2c_2 + \frac{3}{50} + \frac{1}{20} = 3.2$$

جنہیں حل کرتے ہوئے  $c_1 = -\frac{3}{5}$  اور  $c_2 = -\frac{249}{200}$  ملتے ہیں۔ یوں مخصوص حل درج ذیل ہو گا۔

$$y = -\frac{3}{5} e^{-x} - \frac{249}{200} e^{-2x} + \frac{1}{50} \cos x + \frac{3}{50} \sin x + \frac{x}{20} - \frac{11}{40}$$

مخصوص حل کو شکل 2.20 میں دکھایا گیا ہے۔





شکل 2.20: مثال 2.27 کا مخصوص حل۔

استحکام

کسی بھی انجینئری نظام کا مستحکم ہونا نہایت اہم ہوتا ہے۔ مساوات 2.82 کے مطابق متجانس مساوات کے امتیازی مساوات کے دونوں جذر منفی یا دونوں جذر کے حقیقی حصے منفی ہونے کی صورت میں نظام اور تفرقی مساوات کو مستحکم<sup>73</sup> کہتے ہیں۔ ایسی صورت میں  $t \rightarrow \infty$  پر  $y_h \rightarrow 0$  ہو گا لہذا عارضی حل  $y = y_h + y_p$  آخر کار برقرار حل  $y_p$  کے قریب قریب ہو گا۔ ایسا نہ ہونے کی صورت میں نظام غیر مستحکم<sup>74</sup> کہلاتا ہے۔ چونکہ مثال 2.25 میں امتیازی مساوات کے جذر کے حقیقی حصے منفی مقدار نہیں ہیں لہذا یہ غیر مستحکم نظام کو ظاہر کرتا ہے۔

اگلے دو حصوں میں ان مساوات کا استعمال ہو گا۔

سوالات

سوال 2.108 تا سوال 2.117 میں دیے غیر متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات کے حقیقی عمومی حل دریافت کریں۔

سوال 2.108:  $y'' - y' - 6y = e^{-1.5x}$   
 جواب:  $y = c_1 e^{3x} + c_2 e^{-2x} - \frac{4}{9} e^{-1.5x}$

<sup>73</sup> stable  
<sup>74</sup> unstable

سوال 2.109:  $y'' + 5y' + 6y = e^{-3x}$   
 جواب:  $y = c_1 e^{-2x} + c_2 e^{-3x} - (1+x)e^{-3x}$

سوال 2.110:  $4y'' + 12y' + 9y = 4e^{-1.5x}$   
 جواب:  $y = (c_1 + c_2 x)e^{-1.5x} + \frac{x^2}{2}e^{-1.5x}$

سوال 2.111:  $4y'' + 2y' + 3y = 4 \cos 3x$   
 جواب:  $y = c_1 e^{-0.5x} + c_2 e^{-1.5x} + \frac{32}{555} \sin 3x - \frac{44}{555} \cos 3x$

سوال 2.112:  $y'' + 4y = \sin 2x$   
 جواب:  $y = c_1 \sin 2x + c_2 \cos 2x - 0.5x \cos 2x$

سوال 2.113:  $9y'' + 4y = e^{-2x} \sin \frac{2x}{3}$   
 جواب:  $y = c_1 \cos \frac{2x}{3} + c_2 \sin \frac{2x}{3} + \frac{e^{-2x}}{156} (2 \cos \frac{2x}{3} + 3 \sin \frac{2x}{3})$

سوال 2.114:  $y'' + 3y' + 2y = x^2$   
 جواب:  $y = c_1 e^{-x} + c_2 e^{-2x} + \frac{2x^2 - 6x + 7}{4}$

سوال 2.115:  $y'' + 9y = 3 \sin x + \sin 3x$   
 جواب:  $y = c_1 \cos 3x + c_2 \sin 3x + \frac{3}{8} \sin x - \frac{x}{6} \cos 3x$

سوال 2.116:  $y'' + 8y' + 15y = 0.5x$   
 جواب:  $y = c_1 e^{-3x} + c_2 e^{-5x} + \frac{15x-8}{450}$

سوال 2.117:  $y'' + 2y' + y = x \cos x$   
 جواب:  $y = (c_1 + c_2 x)e^{-x} + 0.5 \cos x + 0.5(x-1) \sin x$

سوال 2.118 تا سوال 2.130 غیر متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات پر مبنی ابتدائی قیمت مسلوں کے مخصوص حل حاصل کریں۔

سوال 2.118:  $y'' + 5y' + 6y = 0.2e^{-1.5x}$ ,  $y(0) = 1.2$ ,  $y'(0) = -0.5$   
 جواب:  $y = -\frac{4}{15}e^{-1.5x} + \frac{27}{10}e^{-2x} - \frac{53}{30}e^{-3x}$

سوال 2.119:  $y'' + 2.7y' + 1.8y = 3.4e^{-1.2x}$ ,  $y(0) = -2$ ,  $y'(0) = -3$   
 جواب:  $y = (\frac{102x-340}{9})e^{-1.2x} - 20e^{-1.2x} + \frac{302}{9}e^{-1.5x}$

سوال 2.120:  $y'' + 6y' + 9y = 1.1e^{-2x}$ ,  $y(0) = 1$ ,  $y'(0) = -1$   
 جواب:  $y = 1.1e^{-2x} + (0.9x - 0.1)e^{-3x}$

سوال 2.121:  $y'' + 8y' + 16y = 0.7e^{-4x}$ ,  $y(0) = 2$ ,  $y'(0) = -2$   
 جواب:  $y = \frac{7}{20}x^2e^{-4x} + (6x + 2)e^{-4x}$

سوال 2.122:  $4y'' + 8y' + 3y = 24x^2$ ,  $y(0) = -2$ ,  $y'(0) = -2$   
 جواب:  $y = -101e^{-0.5x} + \frac{59}{9}e^{-1.5x} + \frac{72x^2 - 384x + 832}{9}$

سوال 2.123:  $4y'' + 8y' + 3y = 2.4e^{-0.5x} + 8x^2$ ,  $y(0) = 3$ ,  $y'(0) = -2$   
 جواب:  $y = (\frac{3x}{5} - \frac{301}{10})e^{-0.5x} + \frac{617}{270}e^{-1.5x} + \frac{8x^2}{3} - \frac{128x}{9} + \frac{832}{27}$

سوال 2.124:  $6y'' + 29y' + 35y = 6 \cos x$ ,  $y(0) = 0.5$ ,  $y'(0) = -0.2$   
 جواب:  $y = \frac{3}{29} \cos x + \frac{3}{29} \sin x + \frac{1197}{290}e^{-\frac{7}{3}x} - \frac{541}{145}e^{-\frac{5}{2}x}$

سوال 2.125:  $y'' + 9y = \cos 3x$ ,  $y(0) = 0.2$ ,  $y'(0) = 0.3$   
 جواب:  $y = \frac{1}{5} \cos 3x + (\frac{x}{6} + \frac{1}{10}) \sin 3x$

سوال 2.126:  $8y'' - 6y' + y = 6 \sinh x$ ,  $y(0) = 0.2$ ,  $y'(0) = 0.1$   
 جواب:  $y = e^x - \frac{19}{5}e^{0.5x} + \frac{16}{5}e^{0.25x} - \frac{1}{5}e^{-x}$

سوال 2.127:  $x^2y'' - 3xy' + 3y = 3 \ln x - 4$ ,  $y(1) = 0$ ,  $y'(1) = 1$ ,  $y_p = \ln x$   
 جواب:  $y = \frac{1}{3} \ln x + \frac{4}{9} + \frac{5x^3}{9} - x$

سوال 2.128:  $y'' + 2y' + 10y = 17 \sin x - 37 \sin 3x$ ,  $y(0) = 6.6$ ,  $y'(0) = -2.2$   
 جواب:  $y = e^{-x} \cos 3x - \sin 3x + 6 \cos 3x + \frac{9}{5} \sin x - \frac{2}{5} \cos x$

سوال 2.129:  $8y'' - 6y' + y = 6 \sinh x$ ,  $y(0) = 0.2$ ,  $y'(0) = 0.05$   
 جواب:  $y = e^x - 4e^{0.5x} + \frac{17}{5}e^{0.25x} - \frac{1}{5}e^{-x}$

سوال 2.130:  $y'' + 4y' + 4y = e^{-2x} \sin 2x$ ,  $y(0) = 1$ ,  $y'(0) = -1.5$   
 جواب:  $y = (1 + x - 0.25 \sin 2x)e^{-2x}$

## 2.8 جبری ارتعاش۔ گمک

ہم اسپرنگ اور کمیت کے نظام پر حصہ 2.4 میں غور کر چکے ہیں جہاں اس نظام کو متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات

$$my'' + cy' + ky = 0 \quad (2.83)$$

سے ظاہر کیا گیا جہاں، ساکن حالت میں گیند کے مقام سے، حرکت کی صورت میں گیند کا فاصلہ  $y(t)$  سے ظاہر کیا جاتا ہے۔

حصہ 2.4 میں نظام پر کوئی بیرونی قوت لاگو نہیں کیا گیا۔ نظام کی حرکت صرف اور صرف نظام کی اندرونی قوتوں کی بنا تھی۔ قوت جمود  $my''$ ، قوت بحالی  $ky$  اور قوت روک  $cy'$  نظام کی اندرونی قوتیں تھیں۔

آگے بڑھتے ہوئے اس نظام میں بیرونی قوت  $r(t)$  کا اضافہ کرتے ہیں۔ شکل 2.21 میں ایسا نظام دکھایا گیا ہے۔ بیرونی قوت  $r(t)$  انتصابی سمت میں عمل کرتا ہے۔ اس نظام کی نمونہ کشی درج ذیل تفرقی مساوات کرتی ہے۔

$$my'' + cy' + ky = r(t) \quad (2.84)$$

میکانی طور پر اس مساوات کا مطلب ہے کہ ہر لمحہ  $t$  پر اندرونی قوتوں کا مجموعہ بیرونی قوت  $r(t)$  کے برابر ہے۔ اس نظام میں گیند کی حرکت کو جبری حرکت<sup>75</sup> کہتے ہیں جبکہ بیرونی قوت کو جبری قوت<sup>76</sup> یا داخلی قوت<sup>77</sup> کہتے ہیں۔ گیند کی حرکت کو نظام کا رد عمل<sup>78</sup> یا نظام کا ماحصل<sup>79</sup> بھی کہا جاتا ہے۔

ہمیں دوری<sup>80</sup> بیرونی قوتوں میں زیادہ دلچسپی ہے لہذا ہم

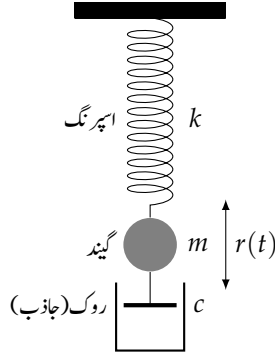
$$r(t) = F_0 \cos \omega t \quad (F_0 > 0, \omega > 0)$$

طرز کے قوتوں پر توجہ دیں گے۔ یوں غیر متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات

$$my'' + cy' + ky = F_0 \cos \omega t \quad (2.85)$$

حاصل ہوتی ہے جس کے حل سے بنیادی اہمیت کے حقائق حاصل ہوں گے جن سے گمک<sup>81</sup> کی نمونہ کشی ممکن ہو گی۔

forced motion<sup>75</sup>  
forcing function<sup>76</sup>  
input force<sup>77</sup>  
response<sup>78</sup>  
output<sup>79</sup>  
periodic<sup>80</sup>  
resonance<sup>81</sup>



شکل 2.21: اسپرنگ اور کیت کے نظام کی جبری ارتعاش۔

غیر متجانس مساوات کا حل

ہم نے حصہ 2.7 میں دیکھا کہ غیر متجانس مساوات 2.85 کا عمومی حل متجانس مساوات 2.83 کے عمومی حل  $y_h$  اور مساوات 2.85 کے کوئی بھی حل  $y_p$  کا مجموعہ ہے۔ ہم  $y_p$  کو حصہ 2.7 کے نامعلوم عدد سر کی ترکیب سے حاصل کرتے ہیں۔ یوں

$$(2.86) \quad y_p(t) = a \cos \omega t + b \sin \omega t$$

اور اس کے تفرقات

$$y_p'(t) = -\omega a \sin \omega t + \omega b \cos \omega t, \quad y_p''(t) = -\omega^2 a \cos \omega t - \omega^2 b \sin \omega t$$

کو مساوات 2.85 میں پر کرتے ہوئے

$$m(-\omega^2 a \cos \omega t - \omega^2 b \sin \omega t) + c(-\omega a \sin \omega t + \omega b \cos \omega t) + k(a \cos \omega t + b \sin \omega t) = F_0 \cos \omega t$$

دونوں اطراف کے  $\cos \omega t$  کے عددی سر برابر لکھتے ہوئے اور دونوں اطراف  $\sin \omega t$  کے عددی سر برابر لکھتے ہوئے ہمزا مساوات

$$(k - m\omega^2)a + c\omega b = F_0, \quad -c\omega a + (k - m\omega^2)b = 0$$

حاصل ہوتے ہیں۔ ان ہمزا مساوات کو  $a$  اور  $b$  کے لئے حل کرتے ہیں۔  $b$  حذف کرنے کی خاطر بائیں مساوات کو  $k - m\omega^2$  سے ضرب دیتے ہوئے اور دائیں مساوات کو  $-c\omega$  سے ضرب دیتے ہوئے دونوں کا مجموعہ لیتے ہیں۔

$$(k - m\omega^2)^2 a + c^2 \omega^2 a = F_0(k - m\omega^2)$$

اسی طرح  $a$  حذف کرنے کی خاطر بائیں مساوات کو  $c\omega$  سے ضرب دیتے ہوئے اور دائیں مساوات کو  $k - m\omega^2$  سے ضرب دیتے ہوئے دونوں کا مجموعہ لیتے ہیں۔

$$c^2\omega^2b + (k - m\omega^2)^2b = F_0c\omega$$

ان مساوات میں جزو  $c^2\omega^2 + (k - m\omega^2)^2$  صفر کے برابر نہیں ہے لہذا دونوں مساوات کو اس جزو سے تقسیم کیا جاسکتا ہے۔ ایسا ہی کرتے ہوئے  $a$  اور  $b$  حاصل کرتے ہیں۔

$$a = F_0 \frac{(k - m\omega^2)}{(k - m\omega^2)^2 + c^2\omega^2}, \quad b = F_0 \frac{c\omega}{(k - m\omega^2)^2 + c^2\omega^2}$$

اگر حصہ 2.4 کی طرح  $\sqrt{\frac{k}{m}} = \omega_0$  لکھا جائے تب  $k = m\omega_0^2$  ہو گا اور

$$(2.87) \quad a = F_0 \frac{m(\omega_0^2 - \omega^2)}{m^2(\omega_0^2 - \omega^2)^2 + c^2\omega^2}, \quad b = F_0 \frac{c\omega}{m^2(\omega_0^2 - \omega^2)^2 + c^2\omega^2}$$

ہوں گے۔

اس طرح غیر متجانس سادہ تفرقی مساوات 2.85 کا عمومی حل

$$(2.88) \quad y(t) = y_h(t) + y_p(t)$$

حاصل ہوتا ہے جہاں  $y_h(t)$  متجانس مساوات 2.83 کا عمومی حل ہے اور  $y_p(t)$  مساوات 2.86 میں دیا گیا ہے جس میں  $a$  اور  $b$  کی قیمتیں مساوات 2.87 سے پر کی گئی ہیں۔

آئیں اب اس میکانی نظام کی دو بالکل مختلف صورتوں پر غور کریں۔ پہلی صورت  $c = 0$  غیر قسری ہے جبکہ دوسری صورت  $c > 0$  تقصیری ہے۔

پہلی صورت: بلا تقصیر جبری ارتعاش۔ گمک

اگر نظام میں قوت روک اتنا کم ہو کہ دورانیہ غور کے دوران اس کا اثر قابل نظر انداز ہو تب  $c = 0$  لیا جاسکتا ہے۔ یوں مساوات 2.87 سے  $a = \frac{F_0}{m(\omega_0^2 - \omega^2)}$  اور  $b = 0$  حاصل ہوتے ہیں لہذا مساوات 2.86

$$(2.89) \quad y_p(t) = \frac{F_0}{m(\omega_0^2 - \omega^2)} \cos \omega t = \frac{F_0}{k[1 + \left(\frac{\omega}{\omega_0}\right)^2]} \cos \omega t$$

لکھا جائے گا جہاں  $\omega_0^2 = \frac{k}{m}$  کا استعمال کیا گیا ہے۔ یہاں ضروری ہے کہ  $\omega \neq \omega_0$  فرض کیا جائے جس کا مطلب ہے کہ جبری قوت کی تعدد  $f = \frac{\omega}{2\pi}$  بلا تقصیر نظام کی قدرتی تعدد  $f_0 = \frac{\omega_0}{2\pi}$  سے مختلف فرض کی گئی ہے۔ (بلا تقصیر نظام کی قدرتی تعدد کے لئے مساوات 2.42 دیکھیں۔) یوں مساوات 2.89 اور مساوات 2.44 کی مدد سے بلا تقصیر نظام کی عمومی حل لکھتے ہیں۔

$$(2.90) \quad y(t) = C \cos(\omega_0 t - \delta) + \frac{F_0}{m(\omega_0^2 - \omega^2)} \cos \omega t$$

ہم دیکھتے ہیں کہ نظام کا رد عمل دو مختلف تعدد کے ہارمونی ارتعاش کا مجموعہ ہے۔

گمک

مساوات 2.89 کا حیظ

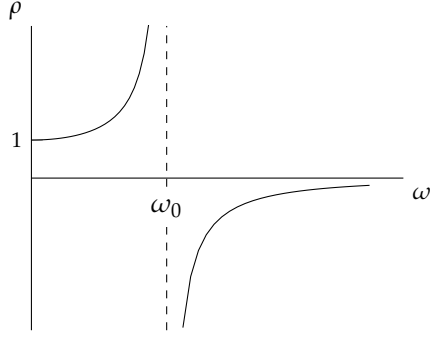
$$(2.91) \quad a = \frac{F_0}{k} \rho, \quad \rho = \frac{1}{1 - \left(\frac{\omega}{\omega_0}\right)^2}$$

$\omega$  اور  $\omega_0$  پر منحصر ہے۔  $\omega \rightarrow \omega_0$  کرنے سے  $\rho \rightarrow \infty$  اور  $a \rightarrow \infty$  ہو گا۔ داخلی جبری قوت کی تعدد کو نظام کی قدرتی تعدد کے برابر ( $\omega = \omega_0$ ) کرنے سے انتہائی زیادہ حیظ کی پیدا ارتعاش کو گمک<sup>82</sup> کہتے ہیں۔  $\rho$  کو گمکی جزو<sup>83</sup> کہتے ہیں جسے شکل 2.22 میں دکھایا گیا ہے۔ مساوات 2.91 سے  $\frac{\rho}{k} = \frac{a_0}{F_0}$  لکھا جا سکتا ہے جو مخصوص حل  $y_p$  اور داخلی جبری قوت کے حیظوں کا تناسب ہے۔ ہم جلد دیکھیں گے کہ ارتعاشی نظام میں گمک اہم کردار ادا کرتی ہے۔ گمک کی صورت میں غیر متجانس مساوات 2.85 درج ذیل صورت اختیار کرتی ہے

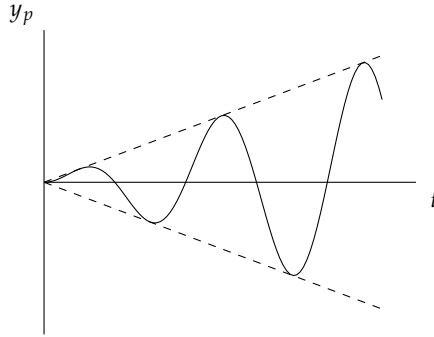
$$(2.92) \quad y'' + \omega_0^2 y = \frac{F_0}{m} \cos \omega t$$

جس کا حل مساوات 2.89 نہیں دیتی۔ مساوات 2.92 کا مخصوص حل  $y_p$ ، صفحہ 155 پر دیے گئے تریبی قاعدہ کے تحت

$$y_p(t) = t(a \cos \omega_0 t + b \sin \omega_0 t)$$



شکل 2.22: گمکی جزو  $\rho(\omega)$



شکل 2.23: گمک کی صورت میں مخصوص حل۔

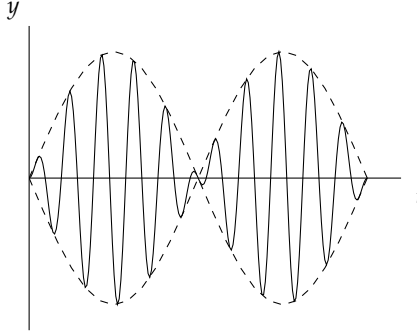
ہو گا جس کو مساوات 2.92 میں پر کرتے ہوئے  $a = 0$  اور  $b = \frac{F_0}{2m\omega_0}$  ملتے ہیں لہذا مخصوص حل

$$(2.93) \quad y_p(t) = \frac{F_0}{2m\omega_0} t \sin \omega_0 t$$

ہو گا جسے شکل 2.23 میں دکھایا گیا ہے۔ ہم دیکھتے ہیں کہ جزو  $t$  کی وجہ سے ارتعاش کا چیلہ مسلسل بڑھتا ہے۔ عملاً اس کا مطلب ہے کہ کم قسری نظام زیادہ جھولے گا۔ نہایت کم تقصیر کی صورت میں نظام جھولنے سے تباہ ہو سکتا ہے۔

تھاپ





شکل 2.24: قریبی سر تھا پ پیدا کرتے ہیں۔

$\omega$  اور  $\omega_0$  قریب قریب ہونے کی صورت میں ایک دلچسپ صورت پیدا ہوتی ہے۔ اسے سمجھنے کی خاطر مساوات 2.90 میں  $C = \frac{F_0}{m(\omega_0^2 - \omega^2)}$  اور  $\delta = 0$  لکھتے ہیں۔

$$(2.94) \quad y(t) = \frac{F_0}{m(\omega_0^2 - \omega^2)} (\cos \omega_0 t + \cos \omega t) \quad (\omega \neq \omega_0)$$

اس کو ترتیب دیتے ہوئے

$$(2.95) \quad y(t) = \frac{2F_0}{m(\omega_0^2 - \omega^2)} \sin \left( \frac{\omega_0 + \omega}{2} t \right) \sin \left( \frac{\omega_0 - \omega}{2} t \right)$$

دکھا جاسکتا ہے۔ چونکہ  $\omega_0$  اور  $\omega$  نہایت قریب ہیں لہذا  $\frac{\omega_0 - \omega}{2}$  چھوٹی مقدار ہوگی اور یوں دائیں سائن تفاعل کا دوری عرصہ زیادہ ہوگا۔ اس کے برعکس  $\frac{\omega_0 + \omega}{2}$  بڑی مقدار ہوگی لہذا بائیں سائن تفاعل کا دوری عرصہ کم ہوگا۔ شکل 2.24 میں اس مساوات کو دکھایا گیا ہے جہاں نقطہ دار لکیر دائیں سائن تفاعل کو ظاہر کرتی ہے۔ اس شکل کے تفاعل کی آواز میں بلند تعدد کے ساتھ ساتھ کم تعدد بھی سنائی دیتی ہے جنہیں تھا پ<sup>84</sup> کہتے ہیں۔ موسیقار تھا پ پر دھیان دیتے ہوئے موسیقی آلے کی تعدد درست کرتا ہے۔

دوسری صورت: قصری جبری ارتعاش

اسپرنگ اور کمیت کے نظام میں قوت روک قابل نظر انداز نہ ہونے کی صورت میں  $c > 0$  ہوگا اور (جیسا ہم حصہ 2.4 میں دیکھ چکے ہیں) متجانس مساوات 2.83 کا حل  $y_h$  وقت گزرتے گھٹے گا حتیٰ کہ  $t \rightarrow \infty$  پر

<sup>84</sup>beats

$y_h \rightarrow 0$  ہو گا۔ عملاً کافی دیر بعد  $y_h$  صفر کے برابر ہو گا لہذا مساوات 2.85 کا عارضی حل<sup>85</sup> مساوات 2.88 یعنی  $y = y_h + y_p$  آخر کار برقرار حال حل<sup>86</sup>  $y_p$  کے برابر ہو گا۔ اس سے درج ذیل مسئلہ ثابت ہوتا ہے۔

مسئلہ 2.8: برقرار حال حل  
سائن نما جبری قوت کی موجودگی میں قسری ارتعاشی نظام کافی دیر کے بعد عملاً ہارمونی ارتعاش کرے گا جس کی تعدد داخلی تعدد کے برابر ہو گی۔

### 2.8.1 برقرار حال حل کا حیطہ۔ عملی گمک

بلا تقصیر نظام میں  $\omega \rightarrow \omega_0$  کرنے سے  $y_p$  کا حیطہ لامتناہی ہو گا۔ قسری نظام میں ایسا نہیں ہوتا اور  $y_p$  کا حیطہ محدود رہتا ہے۔ ہاں کسی مخصوص  $\omega$  پر حیطہ زیادہ سے زیادہ ہو سکتا ہے جس کا دارومدار  $c$  کی قیمت پر ہو گا۔ ایسی صورت کو عملی گمک کہہ سکتے ہیں۔ عملی گمک اس لئے اہم ہے کہ اگر  $c$  کی قیمت زیادہ نہ ہو تب عین ممکن ہے کہ داخلی جبری قوت نظام میں نقصان دہ یا تباہ کن حیطے کی ارتعاش پیدا کر سکے۔ جس زمانے میں انسان کو گمک کی سمجھ نہ تھی اس زمانے میں اس کو ایسے نقصان اٹھانے پڑتے تھے۔ مشین، جہاز، گاڑی، پل اور بلند عمارتیں وہ میکانیکی نظام ہیں جن میں ارتعاش پایا جاتا ہے۔ زلزلہ یا آندھی بطور جبری قوت بلند عمارت میں تباہ کن گمک پیدا کرتے ہوئے اسے طبعی کا ڈھیر بنا سکتی ہے۔ بعض اوقات گمک سے پاک نظام کی تخلیق ناممکن ہوتی ہے۔

$y_p$  کا حیطہ بالمتقابل  $\omega$  پر غور کی خاطر مساوات 2.86 کو درج ذیل صورت میں لکھتے ہیں

$$(2.96) \quad y_p(t) = C^* \cos(\omega t - \eta)$$

جہاں

$$(2.97) \quad C^*(\omega) = \frac{F_0}{\sqrt{m^2(\omega_0^2 - \omega^2)^2 + c^2\omega^2}}$$

$$\eta(\omega) = \tan^{-1} \frac{b}{a} = \tan^{-1} \frac{c\omega}{m(\omega_0^2 - \omega^2)}$$

<sup>85</sup> transient solution  
<sup>86</sup> steady state solution

ہیں۔ انہیں شکل 2.25 میں  $c$  کی مختلف قیمتوں کے لئے دکھایا گیا ہے۔  $C^*$  رد عمل  $y_p$  کا حیضہ<sup>87</sup> اور  $\eta$  اس کا زاویائی فاصلہ<sup>88</sup> ہے۔ داخلی جبری تفاعل اور  $y_p$  میں زاویائی فرق  $\eta$  کے برابر ہو گا۔ مثبت  $\eta$  کی صورت میں مساوات 2.96 کے تحت داخلی قوت سے  $y_p$  پیچھے<sup>89</sup> ہے۔

حیطے کی زیادہ سے زیادہ قیمت دریافت کرنے کی خاطر  $C^*$  کے تفرق کو صفر کے برابر  $(\frac{dC^*}{d\omega} = 0)$  پر کرتے ہیں۔

$$\frac{dC^*}{d\omega} = -\frac{F_0[2m^2(\omega_0^2 - \omega^2)(-2\omega) + 2c^2\omega]}{2[m^2(\omega_0^2 - \omega^2)^2 + c^2\omega^2]^{\frac{3}{2}}} = 0$$

کسر کا شمار کنندہ صفر ہونے کی صورت میں درج بالا صفر کے برابر ہو گا جس سے

$$(2.98) \quad c^2 = 2m^2(\omega_0^2 - \omega^2) \quad (\omega_0^2 = \frac{k}{m})$$

یعنی

$$(2.99) \quad 2m^2\omega^2 = 2m^2\omega_0^2 - c^2 = 2mk - c^2$$

حاصل ہوتا ہے۔ اس مساوات سے  $c^2 > 2mk$  کی صورت میں خیالی تعدد  $\omega = \mp i\sqrt{\frac{c^2 - 2mk}{2m^2}}$  حاصل ہوتا ہے۔ خیالی تعدد حساب کے نقطہ نظر سے درست جواب ہے لیکن عملی دنیا میں تعدد کی قیمت صرف حقیقی قیمت ممکن ہے۔ ایسی صورت میں  $\omega$  کی قیمت بڑھانے سے  $C^*$  کی قیمت گھٹتی ہے۔ اس کے برعکس  $c^2 < 2mk$  کی صورت میں مساوات 2.99 سے حقیقی تعدد بلندتر  $\omega$

$$(2.100) \quad \omega_{\text{بلندتر}}^2 = \omega_0^2 - \frac{c^2}{2m^2}$$

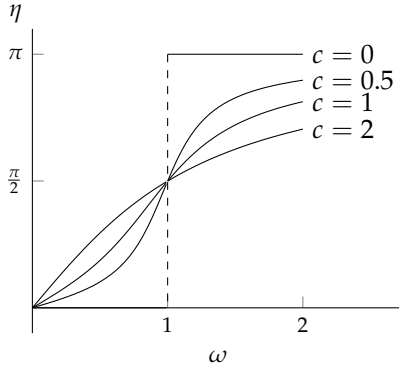
حاصل ہوتی ہے۔ مساوات 2.100 سے ظاہر ہے کہ  $c$  کی قیمت کم کرنے سے بلندتر  $\omega$  کی قیمت  $\omega_0$  بڑھتی ہے حتیٰ کہ  $c \rightarrow 0$  کی صورت میں  $\omega_{\text{بلندتر}} \rightarrow 0$  حاصل ہوتا ہے۔

بلندتر  $\omega$  کو مساوات 2.97 میں پر کرنے سے  $(\omega_{\text{بلندتر}}) C^*$  حاصل کرتے ہیں۔

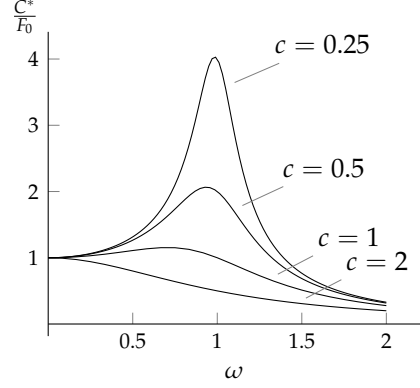
$$(2.101) \quad C^*(\omega_{\text{بلندتر}}) = \frac{F_0}{\sqrt{m^2(\omega_0^2 - \omega_0^2 - \frac{c^2}{2m^2})^2 + c^2(\omega_0^2 - \frac{c^2}{2m^2})}} = \frac{2mF_0}{c\sqrt{4m^2\omega_0^2 - c^2}}$$

آپ دیکھ سکتے ہیں کہ  $c \rightarrow 0$  کرنے سے  $C^* \rightarrow \infty$  حاصل ہو گا یعنی بلا تقصیر صورت میں لا متناہی حیضہ پایا جائے گا۔

amplitude<sup>87</sup>  
phase angle<sup>88</sup>  
lagging<sup>89</sup>



(ب)  $\omega_0 = 1, m = 1, k = 1$  رکھے ہوئے  
مختلف  $c$  کے لئے  $\eta$  بالقابل  $\omega$



(الف)  $\omega_0 = 1, m = 1, k = 1$  رکھے ہوئے  
مختلف  $c$  کے لئے  $\frac{C^*}{F_0}$  بالقابل  $\omega$

شکل 2.25: مساوات 2.97 کا محیط اور زاویائی فاصلہ۔

### سوالات

سوال 2.131 تا سوال 2.134 اسپرنگ اور کمیت کے نظام کی تفرقی مساوات ہیں۔ ان کے برقرار حال حل دریافت کریں۔

سوال 2.131:  $y'' + 7y' + 10y = 4 \cos 3t$   
جواب:  $y = \frac{2}{221} \cos 3t + \frac{42}{221} \sin 3t$

سوال 2.132:  $y'' + 4y' + 3y = 2 \sin 6t$   
جواب:  $y = \frac{16}{555} \cos 6t - \frac{22}{555} \sin 6t$

سوال 2.133:  $10y'' + 11y' + 3y = 20 + 15 \cos 3t - 5 \sin 2t$   
جواب:  $y = 6.67 + 0.057 \sin 3t - 0.151 \cos 3t + 0.0998 \sin 2t + 0.059 \cos 2t$

سوال 2.134:  $2y'' + 3y' + y = 0.8 + \sin 2t$   
جواب:  $y = 0.8 - 0.08 \sin 2t - 0.07 \cos 2t$

سوال 2.135 تا سوال 2.143 کے عارضی حل دریافت کریں۔

سوال 2.135:  $6y'' + 7y' + 2y = 3 \sin(3.5t)$   
 جواب:  $y = Ae^{-\frac{1}{2}t} = k - 2e^{-\frac{2}{3}t} - 0.037 \sin(3.5t) - 0.013 \cos(3.5t)$

سوال 2.136:  $y'' + 2y' + 2y = 2 \sin 2t$   
 جواب:  $y = e^{-t}(A \cos t + B \sin 2t) - 0.4 \cos 2t - 0.2 \sin 2t$

سوال 2.137:  $y'' + 9y = 4 \cos 3t$   
 جواب:  $y = A \cos 3t + B \sin 3t + \frac{2}{3}t \sin 3t + \frac{2}{9} \cos 3t$

سوال 2.138:  $y'' + 3y = \cos \sqrt{3}t - \sin \sqrt{3}t$   
 جواب:  $y = A \cos \sqrt{3}t + B \sin \sqrt{3}t + \frac{t}{2\sqrt{3}}(\cos \sqrt{3}t + \sin \sqrt{3}t) + \frac{1}{6} \cos \sqrt{3}t$

سوال 2.139:  $y'' + 2y' + 5y = 3 \cos 2t + 2 \sin 2t$   
 جواب:  $y = e^{-t}(A \cos 2t + B \sin 2t) - \frac{10}{17} \cos 2t + \frac{11}{17} \sin 2t$

سوال 2.140:  $y'' + y = 5 \sin \omega t \quad (\omega^2 \neq 1)$   
 جواب:  $y = A \cos \omega t + B \sin \omega t - \frac{5}{\omega^2 - 1} \sin \omega t$

سوال 2.141:  $y'' + 4y = 3 \cos 2t$   
 جواب:  $y = A \cos 2t + B \sin 2t + \frac{3}{4}t \sin 2t + \frac{3}{8} \cos 2t$

سوال 2.142:  $y'' + 4y = e^{-2t} \cos 2t$   
 جواب:  $y = A \cos 2t + B \sin 2t + \frac{e^{-2t}}{20}(\cos 2t - 2 \sin 2t)$

سوال 2.143:  $y'' + 4y' + 5y = 2 \cos t + 3 \sin t$   
 جواب:  $y = e^{-2t}(A \cos t + B \sin t) - \frac{1}{8} \cos t + \frac{5}{8} \sin t$

سوال 2.144 تا سوال 2.149 ابتدائی قیمت مسئلے ہیں۔ انہیں حل کریں۔

سوال 2.144:  $y'' + 4y = 5 \cos t, \quad y(0) = 1, y'(0) = -1$   
 جواب:  $y = \frac{5}{3} \cos t - \frac{1}{2} \sin 2t - \frac{2}{3} \cos 2t$

سوال 2.145:  $y'' + 9y = \sin t + \frac{1}{2} \sin 2t + \frac{1}{4} \sin 4t, \quad y(0) = 0, \quad y'(0) = \frac{1}{5}$   
 جواب:  $y = \frac{1}{8} \sin t + \frac{1}{10} \sin 2t + \frac{1}{168} \sin 3t - \frac{1}{28} \sin 4t$

سوال 2.146:  $y'' + 4y' + 8y = 4 \cos(0.5t)$ ,  $y(0) = 4$ ,  $y'(0) = -2$   
 جواب:  $y = 0.125 \sin(0.5t) + 0.484 \cos(0.5t) + e^{-2t} [3.516 \cos 2t + 2.485 \sin 2t]$

سوال 2.147:  $y'' + 4y' + 5y = e^{-\frac{t}{2}} \cos \frac{t}{2}$ ,  $y(0) = 0$ ,  $y'(0) = 1$   
 جواب:  $y = \frac{e^{-2t}}{15} (8 \sin t - 4 \cos t) + \frac{e^{-0.5t}}{15} [4 \cos(0.5t) + 2 \sin(0.5t)]$

سوال 2.148:  $y'' + 36y = \cos \pi t - \sin \pi t$ ,  $y(0) = 0$ ,  $y'(0) = 1$   
 جواب:  $y = \frac{1}{\pi^2 - 36} (\sin \pi t - \cos \pi t + \cos 6t + \frac{\pi^2 - \pi - 36}{6} \sin 6t)$

سوال 2.149:  $y'' + 36y = \cos(5.9t)$ ,  $y(0) = 1$ ,  $y'(0) = 0$  تھاپ  
 جواب:  $y = \frac{19}{119} \cos 6t + \frac{100}{119} \cos(5.9t)$

سوال 2.150: خود کار بندوق  
 خود کار بندوق<sup>90</sup> کے چلنے سے گولی پر نہایت کم دورانیے کے لئے قوت عمل کرتا ہے اور اتنا ہی قوت بندوق کی نالی پر الٹ سمت میں عمل کرتا ہے۔ نالی کا جھکا اسپرنگ برداشت کرتا ہے۔ اس قوت کو تفاعل  $1 - \frac{t^2}{\pi^2}$  سے ظاہر کرتے ہوئے درج ذیل تفرقی مساوات حل کریں جس میں  $y(0) = 0$  اور  $y'(0) = 0$  ہوں گے۔ لمحہ  $t = \pi$  پر  $y$  اور  $y'$  دونوں استمراری ہیں۔

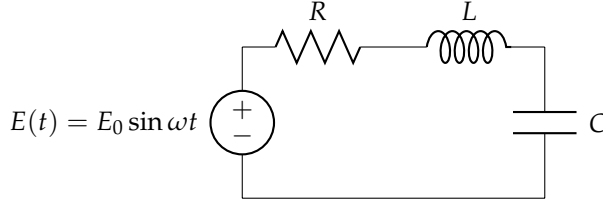
$$y'' + y = \begin{cases} 1 - \frac{t^2}{\pi^2} & 0 \leq t \leq \pi \\ 0 & t < 0, t > \pi \end{cases}$$

جواب:  $y = (1 + \frac{2}{\pi^2})(1 - \cos t) - \frac{t^2}{\pi^2}$

## 2.9 برقی ادوار کی نمونہ کشی

شکل 2.26 میں مزاحمت  $R$ ، امالہ  $L$  اور برقی گنجر<sup>91</sup>  $C$  کو منبع دباؤ کے ساتھ سلسلہ وار جوڑا گیا ہے۔ اس دور کو سلسلہ وار  $RLC$  دور کہتے ہیں۔ ہم صفحہ 57 پر مثال 1.20 میں مزاحمت اور امالہ کا سلسلہ وار  $RL$  دور دیکھ چکے ہیں جہاں مزاحمت پر دباؤ  $v_R = IR$  اور امالہ پر دباؤ  $v_L = L \frac{dI}{dt}$  کے مجموعے کو کرخوف کے قانون برائے

automatic gun<sup>90</sup>  
 capacitor<sup>91</sup>



شکل 2.26: مزاحمت، امالہ اور برقی گیر سلسلہ وار منبع دباؤ کے ساتھ جڑے ہیں۔

دباؤ کے تحت درآئیدہ دباؤ  $E$  کے برابر پر کیا گیا۔ موجودہ  $RLC$  میں  $v_R$  اور  $v_L$  کے ساتھ برقی گیر کا دباؤ  $v_C$  بھی جمع کیا جائے گا۔ برقی گیر پر دباؤ  $v_C$  اور اس میں ذخیرہ بار<sup>92</sup>  $Q$  کا تعلق  $Q = Cv_C$  ہے۔ برقی گیر کی اکائی فیڈ<sup>93</sup>  $F$  جبکہ بار کی اکائی کولمب<sup>94</sup>  $C$  ہے۔ برقی بار اور برقی رو کا تعلق  $Q = \int I dt$  استعمال کرتے ہوئے برقی گیر کے رو اور دباؤ کا تعلق

$$(2.102) \quad v_C = \frac{1}{C} \int I(t) dt$$

حاصل ہوتا ہے۔

یوں کر خوف مساوات دباؤ

$$(2.103) \quad LI' + RI + \frac{1}{C} \int I dt = E_0 \sin \omega t dt$$

ہوگی جو مکمل و تفرقی مساوات ہے جس کا تفرق لیتے ہوئے مکمل سے پاک تفرقی مساوات

$$(2.104) \quad LI'' + RI' + \frac{I}{C} = E'(t) = \omega E_0 \cos \omega t$$

حاصل ہوتی ہے۔ یہ مستقل عددی سروالی غیر متجانس دو درجی سادہ تفرقی مساوات ہے جس کا حل  $I(t)$  دے گا۔ مساوات 2.103 میں مکمل  $Q$  کے برابر ہے جبکہ  $I = \frac{dQ}{dt}$  لکھا جاسکتا ہے جن سے درج ذیل مساوات حاصل ہوتی ہے جس کا حل  $Q(t)$  دے گا۔

$$(2.105) \quad LQ'' + RQ' + \frac{Q}{C} = E(t) = E_0 \sin \omega t$$

charge<sup>92</sup>  
Farad<sup>93</sup>  
Coulomb<sup>94</sup>

سلسلہ وار دور میں رو کا حصول

غیر متجانس تفرقی مساوات 2.104 کا حل  $I = I_h + I_p$  ہو گا جہاں  $I_h$  مطابقتی متجانس مساوات کا عمومی حل اور  $I_p$  غیر متجانس مساوات کا مخصوص حل ہے۔ ہم  $I_p$  کو نا معلوم عددی سر کی ترکیب سے حاصل کرتے ہیں۔ یوں مساوات 2.104 میں

$$\begin{aligned} I_p &= a \cos \omega t + b \sin \omega t \\ I_p' &= -\omega a \sin \omega t + \omega b \cos \omega t \\ I_p'' &= -\omega^2 a \cos \omega t - \omega^2 b \sin \omega t \end{aligned} \quad (2.106)$$

پر کرتے ہوئے دونوں اطراف  $\cos \omega t$  کے عددی سر برابر پر کرتے ہیں اور اسی طرح دونوں اطراف  $\sin \omega t$  کے عددی سر برابر پر کرتے ہیں۔

$$\begin{aligned} \left(-\omega^2 L + \frac{1}{C}\right) a + \omega R b &= \omega E_0 \\ -\omega R a + \left(-\omega^2 L + \frac{1}{C}\right) b &= 0 \end{aligned}$$

ان مساوات کو  $\omega$  سے تقسیم کرتے ہوئے

$$S = \omega L - \frac{1}{\omega C} \quad (2.107)$$

لکھتے ہیں جہاں  $S$  کو متعاملیت<sup>95</sup> کہتے ہیں۔ یوں درج ذیل ہمزاد مساوات ملتے ہیں۔

$$\begin{aligned} -Sa + Rb &= E_0 \\ -Ra - Sb &= 0 \end{aligned}$$

$b$  حذف کرنے کی خاطر پہلی مساوات کو  $S$  اور دوسری کو  $R$  سے ضرب دیتے ہوئے ان کا مجموعہ لیتے ہیں۔  
 $a$  حذف کرنے کی خاطر پہلی مساوات کو  $R$  اور دوسری کو  $-S$  سے ضرب دیتے ہوئے ان کا مجموعہ لیتے ہیں۔

$$-(S^2 + R^2)a = E_0 S, \quad (R^2 + S^2)b = E_0 R \quad (2.108)$$

ان سے درج ذیل عددی سر حاصل ہوتے ہیں

$$a = -\frac{E_0 S}{S^2 + R^2}, \quad b = \frac{E_0 R}{S^2 + R^2} \quad (2.109)$$



جنہیں استعمال کرتے ہوئے  $I_p$  لکھتے ہیں۔

$$(2.110) \quad I_p(t) = -\frac{E_0 S}{S^2 + R^2} \cos \omega t + \frac{E_0 R}{S^2 + R^2} \sin \omega t$$

اس کو

$$(2.111) \quad I_p(t) = I_0 \sin(\omega t - \theta)$$

بھی لکھا جاسکتا ہے جہاں

$$(2.112) \quad I_0 = \sqrt{a^2 + b^2} = \frac{E_0}{\sqrt{S^2 + R^2}}, \quad \tan \theta = -\frac{a}{b} = \frac{S}{R}$$

ہیں۔  $I_0$  کو رو کا حیظہ اور  $\theta$  کو رو کا زاویہ کہتے ہیں۔ داخلی دباؤ سے رو  $\theta$  زاویے کے فاصلے پر ہے۔ درج بالا مساوات میں  $\frac{E_0}{I_0} = \sqrt{S^2 + R^2}$  لکھا جاسکتا ہے جو قانون اوہم سے مشابہت رکھتا ہے لہذا  $\sqrt{S^2 + R^2}$  کو برقی رکاوٹ<sup>96</sup> کہا جاتا ہے۔

مساوات 2.104 کے مطابقتی متجانس مساوات کی امتیازی مساوات

$$\lambda^2 + \frac{R}{L}\lambda + \frac{1}{LC} = 0$$

کے جذر

$$\lambda = -\frac{R}{2L} \mp \sqrt{\frac{R^2}{4L^2} - \frac{1}{LC}}$$

ہیں جن میں  $\alpha = \frac{R}{2L}$  اور  $\beta = \sqrt{\frac{R^2}{4L^2} - \frac{1}{LC}}$  لکھتے ہوئے

$$\lambda_1 = -\alpha + \beta, \quad \lambda_2 = -\alpha - \beta$$

لکھا جاسکتا ہے۔ یوں  $I_h$  درج ذیل ہو گا۔

$$I_h(t) = c_1 e^{\lambda_1 t} + c_2 e^{\lambda_2 t}$$

کسی بھی حقیقی دور میں  $R$  کبھی بھی صفر کے برابر نہیں ہوتا۔ یوں  $R > 0$  اور  $\alpha > 0$  ہوں گے۔ اس طرح  $t \rightarrow \infty$  پر  $I_h \rightarrow 0$  ہو گا لہذا RLC دور کا عمومی حل آخر کار  $I_p$  کے برابر ہو گا جو داخلی دباؤ کے تعدد  $\omega$  پر ہارمونی ارتعاش کرتی رو کو ظاہر کرتی ہے۔

<sup>96</sup> impedance

مثال 2.28: سلسلہ وار RLC دور میں سو اوہم کی مزاحمت  $R = 100 \Omega$ ، آدھا ہینری امالہ  $L = 0.5 \text{ H}$ ، بیس ملی فیراڈ برقی گیر  $C = 20 \text{ mF}$  اور داخلی دباؤ  $E(t) = 310 \sin(2\pi 50t)$  وولٹ ہیں۔ لمحہ  $t = 0$  پر رو اور برقی گیر میں ذخیرہ بار صفر کے برابر ہیں۔ دور میں رو  $I(t)$  حاصل کریں۔

حل: مساوات 2.104 میں دی گئی معلومات پر کرتے ہوئے

$$0.5I'' + 100I' + 50I = (100\pi)(310) \cos(100\pi t)$$

ملتا ہے جس سے متجانس مساوات  $0.5I'' + 100I' + 50I = 0$  لکھ کر امتیازی مساوات حاصل کرتے ہیں۔

$$0.5\lambda^2 + 100\lambda + 50 = 0$$

امتیازی مساوات کے جذر  $\lambda_1 = -199.5$  اور  $\lambda_2 = -0.5$  ہیں لہذا

$$I_h(t) = c_1 e^{-199.5t} + c_2 e^{-0.5t}$$

ہو گا۔ آپ دیکھ سکتے ہیں کہ  $I_h$  بہت جلد صفر کے برابر ہو گا۔

دور کی تعاملیت  $S = 100\pi \cdot 0.5 - \frac{1}{100\pi \cdot 0.02} = 156.92$  لیتے ہوئے

$$I_p(t) = a \cos(100\pi t) + b \sin(100\pi t)$$

کے مستقل حاصل کرتے ہیں۔

$$a = -\frac{310 \times 156.92}{156.92^2 + 100^2} = -1.4049, \quad b = \frac{310 \times 100}{156.92^2 + 100^2} = 0.8953$$

یوں

(2.113)

$$I_p(t) = -1.4049 \cos(100\pi t) + 0.8953 \sin(100\pi t) = 1.422 \sin(100\pi t - 1.003)$$

ہو گا لہذا عمومی حل

$$I(t) = I_h + I_p = c_1 e^{-199.5t} + c_2 e^{-0.5t} + 1.422 \sin(100\pi t - 1.003)$$

ہو گا۔ ابتدائی معلومات کو استعمال کرتے ہوئے  $c_1$  اور  $c_2$  دریافت کرتے ہیں۔ عمومی حل میں  $t = 0$  پر  $I(0) = 0$  پر کرنے سے

$$(2.114) \quad c_1 + c_2 - 1.4049 = 0, \implies c_1 = 1.4049 - c_2$$

ملتا ہے۔ مساوات 2.103 میں مکمل کی قیمت بار کے برابر ہے یعنی  $\int I dt = Q$  لہذا  $t = 0$  پر ابتدائی معلومات  $I(0) = 0$  اور  $Q(0) = 0$  استعمال کرتے ہوئے مساوات 2.103 سے

$$LI'(0) + RI(0) = E_0 \sin 0 \implies I' = 0$$

حاصل ہوتا ہے۔ عمومی حل کے تفرق میں  $I'(0) = 0$  پر کرنے سے

$$I'(0) = -199.5c_1 - 0.5c_2 + 0.8953(2\pi 50) = 0$$

حاصل ہوتا ہے جس کو مساوات 2.114 کی مدد سے حل کرتے ہوئے  $c_1 = 1.4099$  اور  $c_2 = -0.00497$  ملتے ہیں۔ یوں مخصوص حل یعنی دور میں رو درج ذیل ہو گی۔

$$I(t) = 1.4099e^{-199.5t} - 0.00497e^{-0.5t} + 1.422 \sin(100\pi t - 1.003)$$

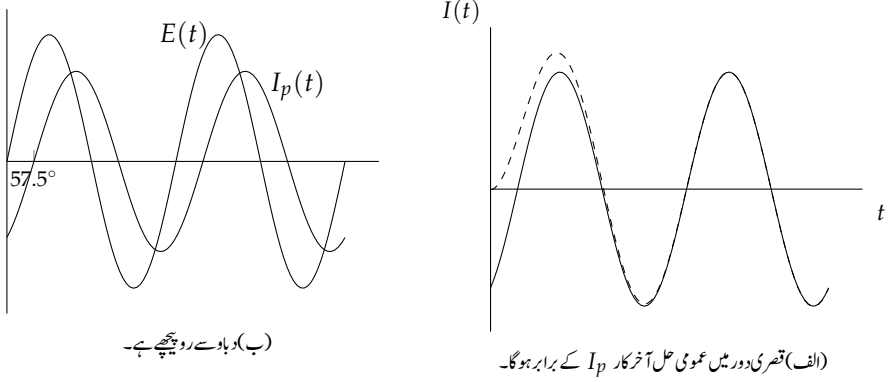
شکل 2.27-الف میں  $I(t)$  کو نقطہ دار لکیر جبکہ  $I_p$  کو ٹھوس لکیر سے ظاہر کیا گیا ہے۔ چونکہ  $I_h$  بہت جلد صفر کے برابر ہو جاتا ہے لہذا  $I$  اور  $I_p$  میں صرف شروع میں فرق پایا جاتا ہے۔ شکل-ب میں  $E(t)$  اور  $I_p(t)$  کو دکھایا گیا ہے۔ ان دونوں میں زاویائی فاصلہ  $1.003$  ریڈیئن یعنی  $57.5^\circ$  ہے جو شکل میں صاف واضح ہے۔ ہم کہتے ہیں کہ دباو سے رو  $57.5^\circ$  پیچھے<sup>97</sup> ہے۔ آپ یہاں خود تسلی کر سکتے ہیں کہ  $\omega L > \frac{1}{\omega C}$  کی صورت میں داخلی دباو سے رو پیچھے ہو گی جبکہ  $\omega L < \frac{1}{\omega C}$  کی صورت میں داخلی دباو سے رو آگے ہو گی۔  $\omega L = \frac{1}{\omega C}$  کی صورت میں داخلی دباو اور رو ہم زاویہ<sup>98</sup> ہوں گے یعنی ان میں زاویائی فاصلہ نہیں پایا جاتا۔

برقی اور میکانیکی مقدار کی مماثلت

دو بالکل مختلف نظام کی ایک ہی تفرقی مساوات ہو سکتی ہے۔ اسپرنگ اور کمیت کی تفرقی مساوات 2.85 اور سلسلہ وار RLC کی مساوات 2.104 کو یہاں موازنے کے لئے دوبارہ پیش کرتے ہیں۔

$$my'' + cy' + ky = F_0 \cos \omega t, \quad LI'' + RI' + \frac{I}{C} = E'(t) = \omega E_0 \cos \omega t$$

lagging<sup>97</sup>  
in-phase<sup>98</sup>



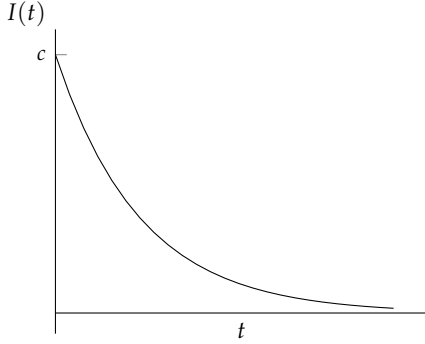
شکل 2.27: مثال 2.28 کی رو کے خطوط۔

جدول 2.3: میکانی اور برقی نظام میں یکساں عناصر۔

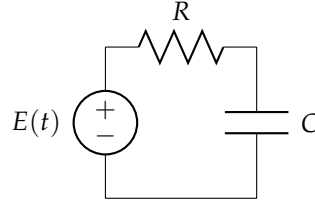
برقی نظام	میکانی نظام
امالہ $L$	کمیت $m$
مزاحمت $R$	قسری مستقل $c$
برق گیر کا بالکس $\frac{1}{C}$	اسپرنگ مستقل $k$
داخلی دباؤ کا تفرق $\omega E_0 \cos \omega t$	جبری قوت $F_0 \cos \omega t$
برقی رو $I(t)$	ہٹاو $y(t)$

آپ دیکھ سکتے ہیں کہ میکانی نظام میں کمیت اور برقی نظام میں امالہ تفرقی مساوات میں یکساں کردار ادا کرتے ہیں۔ کمیت کی جمود کی طرح امالہ برقی دور کی رو میں تبدیلی کو روکنے کی کوشش کرتی ہے۔ اسی طرح  $c$  اور  $R$  تفرقی مساوات میں یکساں کردار ادا کرتے ہیں اور نظام میں توانائی کی ضیاع کا باعث بنتے ہیں۔ اسپرنگ کا مستقل  $k$  اور برق گیر کا بالکس متناسب  $\frac{1}{C}$  یکساں کردار ادا کرتے ہیں۔ میکانی جبری قوت  $F_0 \cos \omega t$  اور برقی داخلی دباؤ کا تفرق  $\omega E_0 \cos \omega t$  یکساں کردار ادا کرتے ہیں۔ میکانی اور برقی نظام کی یکسانیت کو جدول 2.3 میں پیش کیا گیا ہے۔

میکانی اور برقی نظام میں یکسانیت صحیح معنوں میں صرف مقداری نوعیت کی ہے۔ یوں ہم میکانی نظام کے مطابق ایسا برقی دور تخلیق دے سکتے ہیں جس میں رو بالمقابل وقت میکانی نظام میں ہٹاو بالمقابل وقت کے بالکل برابر ہوگی۔ یہ ایک انتہائی اہم نتیجہ ہے کیونکہ میکانی نظام مثلاً پل یا بلند عمارت کا برقی نمونہ انتہائی آسانی اور سستے دام بناتے ہوئے اس کی کارکردگی پر تفصیلاً غور کیا جاسکتا ہے۔ مزید، برقی متغیرات مثلاً رو یا دباؤ انتہائی آسانی سے ٹھیک ٹھیک ناپے جاسکتے ہیں جبکہ میکانی متغیرات اتنے آسانی سے اور ٹھیک ٹھیک ناپنا اتنا آسان ثابت نہیں ہوتا۔



سلسلہ وار RC کی رو با متقابل وقت۔



(الف) سلسلہ وار RC دور۔

شکل 2.28: سلسلہ وار RC دور اور اس کی رو۔

میکانی متغیرات کو برقی متغیرات میں تبدیل کرنے والے کئی مبدل<sup>99</sup> اسی مشابہت پر کام کرتے ہیں۔

### سوالات

سوال 2.151 تا سوال 2.157 خصوصی سلسلہ وار RLC ادوار ہیں۔

سوال 2.151: سلسلہ وار RC دور شکل 2.28-الف میں دکھایا گیا ہے جہاں داخلی دباؤ مستقل مقدار  $E(t) = E_0$  ہے۔ دور کی نمونہ کشی کرتے ہوئے برقی رو دریافت کریں۔

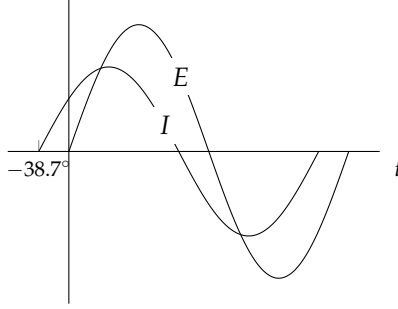
جوابت:  $RI' + \frac{I}{C} = 0$ ، رو  $I = ce^{-\frac{t}{RC}}$  کو شکل 2.28-ب میں دکھایا گیا ہے۔

سوال 2.152: شکل 2.28-الف کو سائن نما برقی دباؤ  $E(t) = E_0 \sin \omega t$  کے لئے حل کریں۔

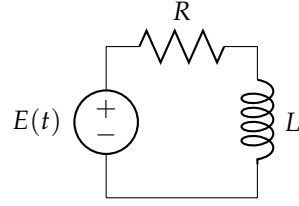
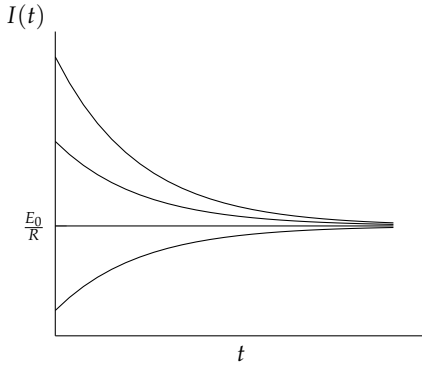
جواب:  $RI' + \frac{I}{C} = \omega E_0 \cos \omega t$ ،  $I = ce^{-\frac{t}{RC}} + \frac{\omega CE_0}{1 + \omega^2 R^2 C^2} (\cos \omega t + \omega RC \sin \omega t)$

سوال 2.153: شکل 2.28-الف میں  $R = 50 \Omega$ ،  $C = 0.25 \text{ mF}$  اور  $E(t) = 20 \sin 100t$  لیتے ہوئے برقرار حال رو دریافت کریں۔ دباؤ کو حوالہ لیتے ہوئے برقرار حل رو کا زاویہ کتنا ہے؟  $E(t)$  اور  $I(t)$

کے خط اکٹھے کھینچیں۔



شکل 2.29: RC دور میں دباؤ سے برقرار رو آگے رہتی ہے۔



(الف) سلسلہ وار RL دور۔

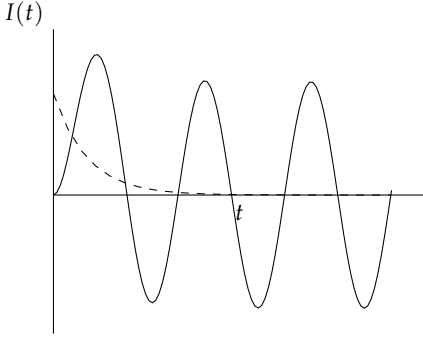
سلسلہ وار RL کی رو بالمتقابل وقت۔ داخلی دباؤ مستقل مقدار ہے۔

شکل 2.30: سلسلہ وار RL دور اور اس کی رو۔

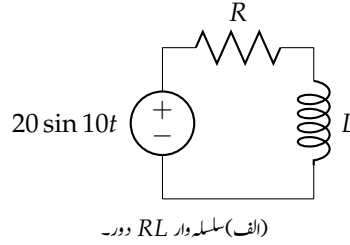
جواب:  $I_p = \frac{2}{\sqrt{41}} \sin(100t + 0.6747)$ ؛ دباؤ سے رو  $38.7^\circ$  زاویہ آگے ہے۔ RC دور میں داخلی دباؤ سے رو  $0^\circ$  تا  $90^\circ$  آگے ہی رہتی ہے۔ شکل 2.29 میں دباؤ اور رو کو دکھایا گیا ہے جہاں ان کے حیطے ٹھیک تناسب سے نہیں دکھائے گئے ہیں۔

سوال 2.154: سلسلہ وار RL دور شکل 2.30-الف میں دکھایا گیا ہے۔ داخلی دباؤ مستقل مقدار  $E(t) = E_0$  ہے۔ دور کی نمونہ کشی کرتے ہوئے برقی رو دریافت کریں۔

جوابات:  $LI' + RI = E_0$ ،  $I = ce^{-\frac{R}{L}t} + \frac{E_0}{R}$  کو شکل 2.30-ب میں c کی مختلف قیمتوں کے لئے دکھایا گیا ہے۔

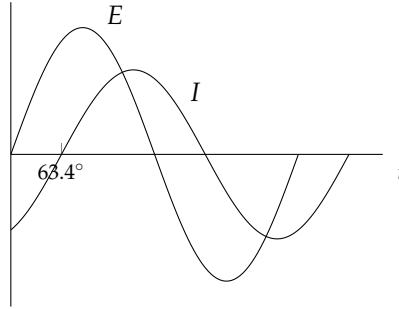


سلسلہ وار  $RL$  کی رو با متقابل وقت۔ داخلی دباؤ مستقل مقدار ہے۔



(الف) سلسلہ وار  $RL$  دور۔

شکل 2.31: سوال 2.155 کا دور۔



شکل 2.32:  $RL$  دور میں دباؤ سے برقرار رو پیچھے رہتی ہے۔

سوال 2.155: شکل 2.31-الف میں  $R = 5 \Omega$  اور  $L = 1 \text{ H}$  لیں۔ ابتدائی لمحہ  $t = 0$  پر  $I(0) = 0$  لیتے ہوئے  $I(t)$  حاصل کریں۔ رو کا خط کھینچیں۔

جواب:  $LI' + RI = E_0 \sin \omega t$  ،  $I = \frac{8}{5}e^{-5t} + \frac{4}{5} \sin 10t - \frac{8}{5} \cos 10t$

سوال 2.156: شکل 2.31-الف میں  $R = 10 \Omega$  اور  $L = 2 \text{ H}$  لیں۔ برقرار حل رو دریافت کریں۔ دباؤ کے حوالے سے رو کا زاویہ کتنا ہے۔ داخلی دباؤ اور برقرار رو کے خط کھینچیں۔

جواب:  $I = \frac{2}{\sqrt{5}} \sin(10t - 1.107)$  ؛ داخلی دباؤ سے رو  $63.4^\circ$  زاویہ پیچھے ہے۔  $RL$  دور میں داخلی دباؤ سے رو  $0^\circ$  تا  $90^\circ$  پیچھے ہی رہتی ہے۔ شکل 2.32 میں دونوں خطوط دکھائے گئے ہیں۔

سوال 2.157: سلسلہ وار LC دور میں  $L = 2\text{ H}$  اور  $C = 0.02\text{ F}$  ہیں۔  $R = 0$  ہونے کی ناطے LC دور بلا تقصیر ہو گا۔ یوں LC نظام بلا تقصیر اسپرنگ اور کمیت کی نظام کی طرح ہے۔ اس دور کا داخلی دباؤ  $E(t) = \sin 5t$  ہے۔ ابتدائی لمحہ  $t = 0$  پر رد اور برق گیر میں ذخیرہ بار دونوں صفر کے برابر ہیں۔ رو کی عمومی مساوات حاصل کریں۔

جواب:  $I(t) = \cos 5t - \cos 100t$

سوال 2.158 تا سوال 2.165 شکل 2.26 کے سلسلہ وار RLC دور پر مبنی ہیں۔ ان کی برقرار حال رو دریافت کریں۔

سوال 2.158:  $R = 6\ \Omega$ ,  $L = 0.4\text{ H}$ ,  $C = 0.1\text{ F}$ ,  $E = 100 \sin 2t\text{ V}$   
جواب:  $I = 13.65 \sin(2t + 0.611)\text{ A}$

سوال 2.159:  $R = 6\ \Omega$ ,  $L = 0.4\text{ H}$ ,  $C = 0.1\text{ F}$ ,  $E = 100\text{ V}$   
جواب:  $I = 0\text{ A}$

سوال 2.160:  $R = 6\ \Omega$ ,  $L = 0.4\text{ H}$ ,  $C = 0.1\text{ F}$ ,  $E = 100 \sin 5t\text{ V}$   
جواب:  $I = \frac{50}{3} \sin 5t\text{ A}$

سوال 2.161:  $R = 6\ \Omega$ ,  $L = 0.4\text{ H}$ ,  $C = 0.1\text{ F}$ ,  $E = 100 \sin 7t\text{ V}$   
جواب:  $I = 16.25 \sin(7t - 0.225)\text{ A}$

سوال 2.162:  $R = 2\ \Omega$ ,  $L = 0.8\text{ H}$ ,  $C = 1.2\text{ F}$ ,  $E = 50 \cos 10t\text{ V}$   
جواب:  $I = 5.9 \sin 10t + 1.5 \cos 10t\text{ A}$

سوال 2.163:  $R = 1\ \Omega$ ,  $L = 0.5\text{ H}$ ,  $C = 1.5\text{ F}$ ,  $E = 10 \cos t\text{ V}$   
جواب:  $I = -1.6 \sin t + 9.7 \cos t\text{ A}$

سوال 2.164:  $R = 0.1\ \Omega$ ,  $L = 0.2\text{ H}$ ,  $C = 0.01\text{ F}$ ,  $E = 20 \sin 10t + 10 \sin 100t\text{ V}$   
جواب:  $I = 0.003 \sin 100t - 0.526 \cos 100t + 0.031 \sin 10t + 2.5 \cos 10t\text{ A}$

سوال 2.165: اسپرنگ اور کمیت کے نظام میں کم قسری، فاصل قسری اور زیادہ قسری صورت پائے گئے۔ سلسلہ وار RLC دور میں کم قسری، فاصل قسری اور زیادہ قسری صورت کے شرائط معلوم کریں۔



2.10. مقدار معلوم بدلنے کے طریقے سے غیر متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات کا حل

جوابات: کم قسری صورت  $R^2 < \frac{4L}{C}$  دیتی ہے، جبکہ فاصل قسری صورت میں  $R^2 = \frac{4L}{C}$  اور زیادہ قسری صورت میں  $R^2 > \frac{4L}{C}$  ہو گا۔

سوال 2.166 تا سوال 2.168 ابتدائی قیمت مسئلے ہیں جن میں ابتدائی رو اور برق گیر میں ذخیرہ ابتدائی بار صفر ہیں۔ ان کی مخصوص حل حاصل کریں۔

سوال 2.166:  $R = 0.1 \Omega, L = 0.22 H, C = 0.1 F, E = 36 \sin 15t V$   
 جواب:  $I = 0.52 \sin 15t - 13.65 \cos 15t + e^{-\frac{5}{22}t} (-0.69 \sin 6.74t + 13.65 \cos 6.74t) A$

سوال 2.167:  $R = 2 \Omega, L = 0.1 H, C = 0.1 F, E = 10 \sin 100t V$   
 جواب:  $I = 0.196 \sin 100t - 0.97 \cos 100t + e^{-10t} (0.97 - 9.9t) A$

سوال 2.168:  $R = 4 \Omega, L = 0.4 H, C = 0.2 F, E = 5 \sin 25t V$   
 جواب:  $I = 0.179 \sin 25t - 0.437 \cos 25t - 0.103e^{-1.46t} + 0.541e^{-8.54t} A$

2.10 مقدار معلوم بدلنے کے طریقے سے غیر متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات کا حل

پہلے باب میں صفحہ 62 پر مثال 1.23 میں ہم نے مقدار معلوم بدلنے کے طریقے<sup>100</sup> سے تفرقی مساوات کا حل نکالا۔ اس ترکیب<sup>101</sup> سے غیر متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات

$$(2.115) \quad y'' + p(x)y' + q(x)y = r(x)$$

کا حل حاصل کرتے ہیں جہاں کھلے وقفے  $I$  پر  $p(x)$ ،  $q(x)$  اور  $r(x)$  استمراری تفاعل ہیں۔ اس مساوات کو معیاری صورت میں لکھنا ضروری ہے جہاں  $y''$  کا عددی سر اکائی (1) کے برابر ہے۔ حصہ 2.6 میں ہم نے دیکھا کہ مساوات 2.115 کے مطابقتی متجانس مساوات کے عمومی حل  $y_h$  اور مساوات 2.115 کے کسی بھی مخصوص حل  $y_p$  کا مجموعہ اس غیر متجانس مساوات کا عمومی حل دیتا ہے۔ سادہ  $r(x)$  کی صورت میں نا معلوم

<sup>100</sup>variation of parameter

<sup>101</sup>یہ ترکیب یوسف لونی لکچر سے منسوب ہے۔

عددی سرکی ترکیب استعمال کرتے ہوئے  $y_p$  حاصل کی جاسکتی ہے۔ اس ترکیب پر حصہ 2.7 میں غور کیا گیا جبکہ حصہ 2.8 اور حصہ 2.9 میں اس کا استعمال کیا گیا۔

نا معلوم عددی سرکی ترکیب ان  $r(x)$  کے لئے قابل استعمال ہے جن کے تفرق، اصل تفاعل کی صورت رکھتے ہوں مثلاً سائن نما تفاعل، قوت نمائی تفاعل اور  $x^n$  تفاعل۔ اس کے برعکس مقدار معلوم بدلنے کا طریقہ زیادہ مشکل تفاعل کے لئے کارآمد ہے۔ اس ترکیب کے تحت مساوات 2.115 کا مخصوص حل

$$(2.116) \quad y_p(t) = -y_1 \int \frac{y_2 r}{W} dx + y_2 \int \frac{y_1 r}{W} dx$$

ہے جہاں  $y_1$  اور  $y_2$ ، مطابقتی متجانس مساوات

$$(2.117) \quad y'' + p(x)y' + q(x)y = 0$$

کے حل کی اساس ہیں اور  $W$  ان کی ورونسکی [حصہ 2.6 دیکھیں] ہے۔

$$(2.118) \quad W = y_1 y_2' - y_2 y_1'$$

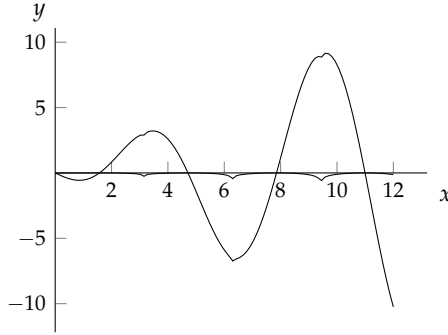
مساوات 2.115 میں متغیر عددی سرکی صورت میں مساوات 2.116 کے نکلات عموماً مشکلات پیش کرتے ہیں لہذا جہاں ممکن ہو وہاں نا معلوم عددی سرکی ترکیب استعمال کریں۔ مساوات 2.116 کے حصول سے پہلے ایک مثال دیکھتے ہیں جہاں نا معلوم عددی سرکی ترکیب قابل استعمال نہیں ہے لہذا موجودہ ترکیب ہی استعمال کی جائے گی۔

مثال 2.29: درج ذیل غیر متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات کا عمومی حل دریافت کریں۔

$$y'' + y = \operatorname{cosec} x$$

حل: کسی بھی کھلے وقفے پر متجانس سادہ تفرقی مساوات کی اساس  $y_1 = \cos x$  اور  $y_2 = \sin x$  ہیں جن سے ورونسکی لکھتے ہیں۔

$$W = \cos^2 x - \sin x(\sin x) = 1$$



شکل 2.33: مثال 2.29 کے خطوط۔

مساوات 2.116 سے  $y_p$  حاصل کرتے ہیں

$$(2.119) \quad \begin{aligned} y_p(t) &= -\cos x \int \sin x \operatorname{cosec} x \, dx + \sin x \int \cos x \operatorname{cosec} x \, dx \\ &= -x \cos x + \sin x \ln|\sin x| \end{aligned}$$

جہاں مکمل کے مستقل صفر چنے گئے ہیں۔

شکل 2.33 میں  $y_p$  اور اس کا دوسرا جزو دکھائے گئے ہیں۔  $y_p$  کا دوسرا جزو اتنا کم ہے کہ حقیقتاً پہلا جزو  $-x \cos x$  ہی  $y_p$  کی قیمت تعین کرتا ہے۔ غیر متجانس تفرقی مساوات کا عمومی حل  $y_h = c_1 y_1 + c_2 y_2$  اور  $y_p$  کا مجموعہ ہو گا۔

$$(2.120) \quad y = y_h + y_p = (c_1 - x) \cos x + (c_2 + \ln|\sin x|) \sin x$$

مساوات 2.119 میں مکمل لیتے ہوئے مکمل کے مستقل  $a$  اور  $b$  بھی شامل کرتے ہوئے

$$\begin{aligned} y_p(t) &= -\cos x \int \sin x \operatorname{cosec} x \, dx + \sin x \int \cos x \operatorname{cosec} x \, dx \\ &= -\cos x(x + a) + \sin x(\ln|\sin x| + b) \end{aligned}$$

ملتا ہے۔ مساوات 2.120 کے ساتھ موازنہ کرنے سے معلوم ہوتا ہے کہ یہ از خود عمومی حل ہے۔

غیر متجانس تفرقی مساوات 2.115 کا عمومی حل مساوات 2.116 میں مکملات کے مستقل شامل کرتے ہوئے حاصل کیا جاسکتا ہے۔

مقدار معلوم بدلنے کے طریقے کا حصول

اس ترکیب میں متجانس تفرقی مساوات کے حل

$$y_h(x) = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x)$$

میں مستقل (یعنی مقدار معلوم)  $c_1$  اور  $c_2$  کی جگہ نامعلوم تفاعل  $u(x)$  اور  $v(x)$  پر کئے جاتے ہیں۔ اسی لئے اس کو مقدار معلوم بدلنے کا طریقہ کہتے ہیں۔  $u(x)$  اور  $v(x)$  کی ایسی قیمتیں چننی جاتی ہیں کہ

$$(2.121) \quad y_p(x) = u(x)y_1(x) + v(x)y_2(x)$$

غیر متجانس تفرقی مساوات 2.115 کا مخصوص حل ہو۔ حصہ 2.6 میں مسئلہ 2.4 کے تحت کھلے وقفہ  $I$  پر استمراری  $p$  اور  $q$  کی صورت میں اس وقفے پر  $y_h$  موجود ہو گا۔ جبری تفاعل  $r$  کے استمراری ہونے کی ضرورت جلد پیش آئے گی۔

مساوات 2.121 اور اس کے تفرق کو مساوات 2.115 میں پر کرتے ہوئے  $u$  اور  $v$  دریافت کرتے ہیں۔ مساوات 2.121 کا تفرق لکھتے ہیں۔

$$y'_p = u'y_1 + uy'_1 + v'y_2 + vy'_2$$

ہم ایسی  $u$  اور  $v$  دریافت کر سکتے ہیں کہ  $y_p$  غیر متجانس تفرق مساوات پر پورا اترتا ہو جبکہ  $u$  اور  $v$  درج ذیل مساوات پر پورا اترتے ہوں۔

$$(2.122) \quad u'y_1 + v'y_2 = 0$$

یوں  $y'_p$  نسبتاً آسان صورت اختیار کرتی ہے

$$(2.123) \quad y'_p = uy'_1 + vy'_2$$

جس کا تفرق لیتے ہوئے  $y''_p$  کی مساوات ملتی ہے۔

$$(2.124) \quad y''_p = u'y'_1 + uy''_1 + v'y'_2 + vy''_2$$

مساوات 2.121، مساوات 2.123 اور مساوات 2.124 کو مساوات 2.115 میں پر کرتے ہوئے

$$(u'y'_1 + uy''_1 + v'y'_2 + vy''_2) + p(uy'_1 + vy'_2) + q(uy_1 + vy_2) = r$$

2.10. مقدار معلوم بدلنے کے طریقے سے غیر متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات کا حل

$u$ ، اور  $v$  کے عددی سر اکٹھے کرتے ہیں۔

$$u(y_1'' + py_1' + qy_1) + v(y_2'' + py_2' + qy_2) + u'y_1' + v'y_2' = r$$

چونکہ  $y_1$  اور  $y_2$  متجانس مساوات 2.117 کے حل ہیں لہذا دونوں قوسین صفر کے برابر ہیں اور درج بالا مساوات نسبتاً سادہ صورت اختیار کر لیتی ہے۔

$$(2.125) \quad u'y_1' + v'y_2' = r$$

یہاں مساوات 2.122 کو دوبارہ پیش کرتے ہیں۔

$$(2.126) \quad u'y_1 + v'y_2 = 0$$

مساوات 2.125 اور مساوات 2.126 دو ہمزاد مساوات ہیں جنہیں حل کرتے ہوئے  $u$  اور  $v$  حاصل کرتے ہیں۔  $v'$  حذف کرنے کی خاطر پہلی مساوات کو  $-y_2$  سے اور دوسری مساوات کو  $y_2'$  سے ضرب دیتے ہوئے ان کا مجموعہ لیتے ہیں

$$u'(y_1y_2' - y_2y_1') = -y_2r \quad \Rightarrow \quad u'W = -y_2r$$

جہاں  $W$  مساوات 2.118 ہے۔ اسی طرح  $u'$  حذف کرنے کی خاطر پہلی مساوات کو  $y_1$  اور دوسری کو  $-y_1'$  سے ضرب دیتے ہوئے ان کا مجموعہ لیتے ہیں۔

$$v'(y_1y_2' - y_2y_1') = y_1r \quad \Rightarrow \quad v'W = y_1r$$

چونکہ  $y_1$  اور  $y_2$  حل کی اساس ہیں لہذا حصہ 2.6 میں مسئلہ 2.3 کے تحت  $W \neq 0$  ہوگا۔ اس طرح درج بالا مساوات کو  $W$  سے تقسیم کیا جاسکتا ہے جس سے

$$u' = -\frac{y_2r}{W}, \quad v' = \frac{y_1r}{W}$$

ملتے ہیں۔ مکمل لیتے ہوئے  $u$  اور  $v$  حاصل ہوتے ہیں۔

$$u = -\int \frac{y_2r}{W} dx, \quad v = \int \frac{y_1r}{W} dx$$

چونکہ کھلے وقفہ  $I$  پر  $r$  استمراری تفاعل ہے لہذا درج بالا نکلات موجود ہیں۔ حاصل  $u$  اور  $v$  کو مساوات 2.121 میں پر کرتے ہوئے مساوات 2.116 حاصل ہوتا ہے۔

$$y_p(x) = -y_1 \int \frac{y_2r}{W} dx + y_2 \int \frac{y_1r}{W} dx$$

## سوالات

مساوات 2.169 تا مساوات 2.169 کو مقدار معلوم بدلنے کے طریقے یا نامعلوم عددی سرکی ترکیب سے حل کریں۔

سوال 2.169:  $y'' + 4y = \sec 2x$   
 جواب:  $y_p = A \cos 2x + B \sin 2x + \frac{1}{2}x \sin 2x + \frac{1}{4} \cos 2x \ln |\cos 2x|$

سوال 2.170:  $y'' + 4y = \operatorname{cosec} 2x$   
 جواب:  $y_p = A \cos 2x + B \sin 2x - \frac{1}{2}x \cos 2x + \frac{1}{4} \sin 2x \ln |\sin 2x|$

سوال 2.171:  $x^2 y'' - 2xy' + 2y = x^3 \cos x$   
 جواب:  $y_p = c_1 x^2 + c_2 x - x \cos x$

سوال 2.172:  $y'' - 2y' + 2y = e^x \operatorname{cosec} x$   
 جواب:  $y_p = e^x (A \cos x + B \sin x) - x e^x \cos x + e^x \sin x \ln |\sin x|$

سوال 2.173:  $y'' + 4y = \sin 2x + \cos 2x$   
 جواب:  $y_p = A \cos 2x + B \sin 2x + \frac{1}{4}x \sin 2x + \frac{1}{8}(1 - 2x) \cos 2x$

سوال 2.174:  $y'' + 6y' + 9y = \frac{e^{-3x}}{x^2}$   
 جواب:  $y_p = (ax + b)e^{-3x} - e^{-3x}(1 + \ln x)$

سوال 2.175:  $y'' + 2y' + y = \frac{e^{-x}}{x}$   
 جواب:  $y_p = (ax + b)e^{-x} - x e^{-x}(1 - \ln x)$

سوال 2.176:  $y'' + 2y' + y = \frac{e^{-x}}{x^2}$   
 جواب:  $y_p = (ax + b)e^{-x} - e^{-x}(1 + \ln x)$

سوال 2.177:  $y'' + 2y' + y = \frac{e^{-x}}{x^3}$   
 جواب:  $y_p = (ax + b)e^{-x} + \frac{e^{-x}}{2x}$

سوال 2.178:  $y'' + 4y = \sinh 2x$   
 جواب:  $y_p = A \cos 2x + B \sin 2x + \frac{1}{8} \sinh 2x$

سوال 2.179:  $y'' - 2y' + y = 28x^{\frac{1}{3}}e^x$   
 جواب:  $y_p = (ax + b)e^x + 9x^{\frac{7}{3}}e^x$

2.10. مقدار معلوم ہونے کے طریقے سے غیر متجانس خطی مادہ تفریق مساوات کا حل

سوال 2.180:  $y'' + 2y' + y = e^{-x} \operatorname{cosec}^3 x$   
 جواب:  $y_p = \frac{1}{2} e^{-x} \operatorname{cosec} x [(A + B \sin 2x) + (1 - A) \cos 2x]$

سوال 2.181:  $x^2 y'' + 6xy' + 6y = x$   
 جواب:  $y_p = \frac{x}{12} + c_1 x^{-2} + c_2 x^{-3}$

سوال 2.182:  $x^2 y'' + 7xy' + 9y = 25x^2$   
 جواب:  $y_p = x^2 + c_1 x^{-3} + c_2 x^{-2} \ln|x|$





## باب 3

# بلند درجی خطی سادہ تفرقی مساوات

دو درجی خطی سادہ تفرقی مساوات کو حل کرنے کے طریقے بلند درجی خطی سادہ تفرقی مساوات کے لئے بھی قابل استعمال ہیں۔ ہم دیکھیں گے کہ بلند درجی صورت میں مساوات زیادہ پیچیدہ ہوں گے، امتیازی مساوات کے جذر بھی تعداد میں زیادہ اور حصول میں نسبتاً مشکل ہوں گے اور ورنہ کسی زیادہ اہم کردار ادا کرے گا۔

### 3.1 متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات

$n$  درجی سادہ تفرقی مساوات سے مراد ایسی مساوات ہے جس میں نا معلوم متغیرہ  $y(x)$  کا  $y^n = \frac{d^n y}{dx^n}$  سب سے بلند درجی تفرق ہو۔ ایسی سادہ تفرقی مساوات کو

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

لکھا جاسکتا ہے جس میں  $y$  اور کم درجی تفرق موجود یا غیر موجود ہو سکتے ہیں۔ ایسی مساوات کو خطی کہتے ہیں اگر اس کو

$$(3.1) \quad y^{(n)} + p_{n-1}(x)y^{(n-1)} + \dots + p_1(x)y' + p_0(x)y = r(x)$$

لکھنا ممکن ہو۔ صفحہ 82 پر دو درجی خطی سادہ تفرقی مساوات کی بات کی گئی۔ موجودہ مساوات میں  $n = 2$  ،  
 $p_1 = p$  اور  $p_0 = q$  پر کرنے سے دو درجی مساوات حاصل ہوگی۔ عددی سر  $p_0(x)$  تا  $p_n(x)$  اور جبری  
تفاعل  $r(x)$  غیر تابع متغیرہ  $x$  کے کوئی بھی تفاعل ہو سکتے ہیں جبکہ  $y(x)$  نامعلوم متغیرہ ہے۔ خطی مساوات  
کو معیاری صورت میں لکھا گیا ہے جہاں  $y^{(n)}$  کا عددی سر اکائی 1 ہے۔ تفرقی مساوات میں  $p_n(x)y^{(n)}$   
موجود ہونے کی صورت میں پوری مساوات کو  $p_n(x)$  سے تقسیم کرتے ہوئے معیاری صورت حاصل کریں۔ جو  
تفرقی مساوات درج بالا صورت میں لکھنا ممکن نہ ہو غیر خطی کہلاتی ہے۔

کسی کھلے وقفے  $I$  پر  $r(x)$  مکمل صفر  $r \equiv 0$  ہونے کی صورت میں مساوات 3.1 سے متجانس مساوات  
(3.2)  $y^{(n)} + p_{n-1}(x)y^{(n-1)} + \dots + p_1(x)y' + p_0(x)y = 0$

حاصل ہوتی ہے۔ کھلے وقفے پر  $r(x)$  کے مکمل صفر ہونے سے مراد یہ ہے کہ اس وقفے پر ہر  $x$  کے لئے  $r(x)$   
کی قیمت صفر کے برابر ہے۔ دو درجی تفرقی مساوات کی طرح اگر  $r(x)$  مکمل صفر نہ ہو تب مساوات غیر متجانس  
کہلائے گی۔

کھلے وقفہ  $I$  پر  $n$  درجی خطی یا غیر خطی سادہ تفرقی مساوات کے حل  $y = h(x)$  سے مراد ایسا تفاعل ہے  
جو  $I$  پر معین ہو، کھلے وقفے پر اس کا  $n$  درجی تفرق موجود ہو اور تفرقی مساوات میں  $y$  اور اس کے تفرقات  
کی جگہ  $h$  اور اس کے تفرقات پر کرنے سے مساوات کے دونوں اطراف بالکل یکساں حاصل ہوں۔

متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات: خطی میل اور عمومی حل

خطی میل یا اصول خطیت جس کا ذکر صفحہ 84 مسئلہ 2.1 میں کیا گیا بلند درجی خطی متجانس سادہ تفرقی مساوات کے  
لئے بھی درست ہے۔

مسئلہ 3.1: بنیادی مسئلہ برائے متجانس خطی سادہ بلند درجی تفرقی مساوات  
کھلے وقفہ  $I$  پر متجانس خطی بلند درجی تفرقی مساوات 3.2 کے حل کا خطی میل بھی  $I$  پر اس مساوات کا حل ہو  
گا۔ بالخصوص ان حل کو مستقل مقدار سے ضرب دینے سے بھی مساوات کے حل حاصل ہوتے ہیں۔ (یہ اصول غیر  
خطی اور غیر متجانس مساوات پر لاگو نہیں ہوتا۔)

اس کا ثبوت گزشتہ باب میں دئے گئے ثبوت کی طرح ہے جس کو یہاں پیش نہیں کیا جائے گا۔

ہماری بقایا گفتگو ہو بہو دو درجی تفرقی مساوات کی طرح ہوگی لہذا یہاں بلند درجی خطی متجانس مساوات کی عمومی حل کی بات کرتے ہیں۔ ایسا کرنے کی خاطر  $n$  عدد تفاعل کی خطی طور غیر تابع ہونے کی تصور کو وسعت دیتے ہیں۔

تعریف: عمومی حل، اساس اور مخصوص حل  
کھلے وقفے  $I$  پر مساوات 3.2 کا عمومی حل

$$(3.3) \quad y(x) = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x) + \cdots + c_n y_n(x)$$

ہے جہاں  $y_1(x)$  تا  $y_n(x)$  حل کی اساس اور  $c_1$  تا  $c_2$  اختیاری مستقل ہیں۔ یوں  $y_1$  تا  $y_n$  کھلے وقفے پر خطی طور غیر تابع ہیں۔

عمومی حل کے مستقل کی قیمتیں مقرر کرنے سے مخصوص حل حاصل ہوگا۔

تعریف: خطی طور تابع تفاعل اور خطی طور غیر تابع تفاعل  
تصور کریں کہ کھلے وقفے  $I$  پر  $n$  عدد تفاعل  $y_1(x)$  تا  $y_n(x)$  معین ہیں۔

وقفہ  $I$  پر معین  $y_1$  تا  $y_n$ ، اس وقفے پر اس صورت خطی طور غیر تابع<sup>1</sup> کہلاتے ہیں جب پورے وقفے پر

$$(3.4) \quad k_1 y_1(x) + k_2 y_2(x) + \cdots + k_n y_n(x) = 0$$

سے مراد

$$k_1 = k_2 = \cdots = k_n = 0$$

ہو۔  $k_1$  تا  $k_n$  میں کم از کم ایک کی قیمت صفر نہ ہونے کی صورت میں مساوات 3.4 پر پورا اترتے ہوئے حل  $y_1$  تا  $y_n$  خطی طور تابع<sup>2</sup> کہلاتے ہیں۔

<sup>1</sup> linearly independent  
<sup>2</sup> linearly dependent

$y_1$  تا  $y_n$  میں (کم از کم ایک) تفاعل کو اس صورت بقایا تفاعل کے خطی میل کے طرز پر لکھا جا سکتا ہے جب اس وقفے پر  $y_1$  تا  $y_n$  خطی طور تابع ہوں۔ یوں اگر  $k_1 \neq 0$  ہو تب ہم مساوات 3.4 کو  $k_1$  سے تقسیم کرتے ہوئے

$$y_1 = -\frac{1}{k_1}(k_2y_2 + k_3y_3 + \cdots + k_ny_n)$$

لکھ سکتے ہیں جو تناسبی رشتہ ہے۔ یہ مساوات کہتی ہے کہ  $y_1$  کو بقایا تفاعل کے خطی میل کی صورت میں لکھا جا سکتا ہے۔ اسی کو خطی طور تابع کہتے ہیں۔ آپ دیکھ سکتے ہیں کہ  $n = 2$  کی صورت میں ہمیں حصہ 2.6 میں بیان کئے گئے تصورات ملتے ہیں۔

مثال 3.1: خطی طور تابع

ثابت کریں کہ تفاعل  $y_1 = 2 \sin x$  ،  $y_2 = 1.5x^2$  ،  $y_3 = 5 \cos x + \sin x$  اور  $y_4 = 4 \cos x$  کسی بھی کھلے وقفے پر خطی طور تابع ہیں۔

حل: ہم  $y_3 = \frac{1}{2}y_1 + 0y_2 + \frac{5}{4}y_4$  لکھ سکتے ہیں لہذا  $y_1$  تا  $y_4$  خطی طور تابع تفاعل ہیں۔

مثال 3.2: خطی طور غیر تابع

ثابت کریں کہ  $y_1 = x$  ،  $y_2 = x^3$  اور  $y = x^4$  کسی بھی کھلے وقفے پر خطی طور غیر تابع ہیں۔

حل: ہم مساوات  $k_1y_1 + k_2y_2 + k_3y_3 = 0$  میں مختلف  $x$  کی قیمتیں پر کرتے ہوئے  $k_1$  تا  $k_3$  دریافت کرتے ہیں۔ کھلے وقفے پر نقطہ  $x = 1$  ،  $x = -1$  اور  $x = 2$  چختے ہوئے درج ذیل ہمزاد مساوات ملتے ہیں۔

$$\begin{aligned} k_1 + k_2 + k_3 &= 0 \\ -k_1 - k_2 + k_3 &= 0 \\ 2k_1 + 8k_2 + 16k_3 &= 0 \end{aligned}$$

ان ہمزاد مساوات کو حل کرتے ہوئے  $k_1 = 0$  ،  $k_2 = 0$  اور  $k_3 = 0$  ملتا ہے جو خطی طور غیر تابع ہونے کا ثبوت ہے۔

مثال 3.3: اساس۔ عمومی حل  $y^{(3)} - y' = 0$  کا عمومی حل تلاش کریں۔  $y^{(3)}$  سے مراد  $\frac{d^3 y}{dx^3}$  ہے۔

حل: حصہ 2.2 کی طرح ہم اس متجانس مساوات کا حل  $y = e^{\lambda x}$  تصور کرتے ہوئے امتیازی مساوات

$$\lambda^3 - \lambda = 0$$

حاصل کرتے ہیں۔ اس کو  $\lambda(\lambda^2 - 1) = 0$  لکھتے ہوئے  $\lambda = 0$  اور  $\lambda = \pm 1$  ملتے ہیں جن سے اساس  $y_1 = c$  ،  $y_2 = e^x$  اور  $y_3 = e^{-x}$  ملتا ہے۔ جیسا مثال 3.5 میں ثابت کیا جائے گا، یہ اساس کسی بھی کھلے وقفے پر خطی طور غیر تابع ہیں لہذا کسی بھی کھلے وقفے پر عمومی حل

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

ہو گا۔

ابتدائی قیمت مسئلہ۔ وجودیت اور یکتائی

مساوات 3.2 پر مبنی ابتدائی قیمت مسئلہ مساوات 3.2 اور درج ذیل  $n$  ابتدائی شرائط پر مشتمل ہو گا

$$(3.5) \quad y(x_0) = K_0, y'(x_0) = K_1, \dots, y^{(n-1)}(x_0) = K_{n-1}$$

جہاں  $x_0$  کھلے وقفے  $I$  پر ایک نقطہ اور  $K_0$  تا  $K_{n-1}$  اس نقطے پر دیے گئے مقدار ہیں۔

صفحہ 143 پر مسئلہ 2.2 کو وسعت دیتے ہیں جس سے درج ذیل ملتا ہے۔

مسئلہ 3.2: مسئلہ وجودیت اور یکتائی برائے ابتدائی قیمت بلند درجی تفرقی مساوات کھلے وقفہ  $I$  پر مساوات 3.2 کے عددی سر  $p_0$  تا  $p_{n-1}$  استمراری ہونے کی صورت میں اگر  $x_0$  کھلے وقفہ پر پایا جاتا ہو تب مساوات 3.2 اور مساوات 3.5 پر مبنی ابتدائی قیمت مسئلے کا  $I$  پر یکتا حل  $y(x)$  موجود ہے۔

حل کی موجودگی کا ثبوت اس کتاب میں نہیں دیا جائے گا۔ کتاب کے آخر میں ضمیمہ امیں حل کی یکتائی کے ثبوت میں معمولی رد بدل سے یکتائی ثابت کی جاسکتی ہے۔

مثال 3.4: تین درجی پولر کوئی مساوات کا ابتدائی قیمت مسئلہ درج ذیل ابتدائی قیمت مسئلے کو حل کریں۔

$$x^3 y''' - 5x^2 y'' + 12xy' - 12y = 0, \quad y(1) = 1, \quad y'(1) = -1, \quad y''(1) = 0$$

حل: ہم تفرقی مساوات میں آزمائشی تفاعل  $y = x^m$  پر کرتے ہوئے امتیازی مساوات

$$m^3 - 8m^2 + 19m - 12 = 0$$

حاصل کرتے ہیں جس کے جذر  $m = 1$ ،  $m = 3$  اور  $m = 4$  ہیں۔ جذر کو مختلف طریقوں سے حاصل کیا جاتا ہے البتہ یہاں جذر حاصل کرنے پر بحث نہیں کی جائے گی۔ یوں حل کی اساس  $y_1 = x$ ،  $y_2 = x^3$  اور  $y_3 = x^4$  ہیں جنہیں مثال 3.2 میں خطی طور غیر تابع ثابت کیا گیا۔ اس طرح عمومی حل

$$y = c_1 x + c_2 x^3 + c_3 x^4$$

ہو گا۔ دپے گئے تفرقی مساوات کو  $x^3$  سے تقسیم کرتے ہوئے  $y'''$  کا عددی سر اکائی حاصل کرتے ہوئے تفرقی مساوات کی معیاری صورت حاصل ہوتی ہے۔ معیاری صورت میں مساوات کے دیگر عددی سر  $x = 0$  پر غیر استمراری ہیں۔ اس کے باوجود درج بالا عمومی حل تمام  $x$  بشمول  $x = 0$  کے لئے درست ہے۔

عمومی حل اور اس کے تفرقات  $y' = c_1 + 3c_2 x^2 + 4c_3 x^3$  اور  $y'' = 6c_2 x + 12c_3 x^2$  میں ابتدائی معلومات پر کرتے ہوئے درج ذیل ہمزا مساوات ملتے ہیں

$$c_1 + c_2 + c_3 = 1$$

$$c_1 + 3c_2 + 4c_3 = -1$$

$$6c_2 + 12c_3 = 0$$

جن کا حل  $c_1 = 3$  ،  $c_2 = -4$  اور  $c_3 = 2$  ہے۔ اس طرح مخصوص حل درج ذیل ہو گا۔

$$y = 3x - 4x^3 + 2x^4$$

خطی طور غیر تابع حل۔ ورونسکی

عمومی حل کے حصول کے لئے ضروری ہے کہ حل خطی طور غیر تابع ہوں۔ اگرچہ عموماً حل کو دیکھ کر ہی اندازہ ہو جاتا ہے کہ وہ خطی طور غیر تابع ہیں یا نہیں ہیں، البتہ ایسا معلوم کرنے کا منظم طریقہ زیادہ بہتر ہو گا۔ صفحہ 144 پر مسئلہ 2.3 دو درجی  $n = 2$  مساوات کے علاوہ بلند درجی مساوات کے لئے بھی درست ہے۔ بلند درجی مساوات کی صورت میں ورونسکی درج ذیل ہو گی۔

$$(3.6) \quad W(y_1, \dots, y_n) = \begin{vmatrix} y_1 & y_2 & \cdots & y_n \\ y_1' & y_2' & \cdots & y_n' \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ y_1^{(n-1)} & y_2^{(n-1)} & \cdots & y_n^{(n-1)} \end{vmatrix}$$

ورونسکی تفرقی مساوات کے حل  $y_1$  تا  $y_n$  پر مبنی ہے جو از خود  $x$  پر مبنی ہیں۔ ورونسکی غیر صفر ہونے کی صورت میں  $y_1$  تا  $y_n$  خطی طور غیر تابع ہوں گے۔

مسئلہ 3.3: خطی طور تابع اور غیر تابع حل

کھلے وقفہ  $I$  پر استمراری  $p_0(x)$  تا  $p_{n-1}(x)$  عددی سروالے سادہ تفرقی مساوات 3.2 کے  $I$  پر حل  $y_1$  تا  $y_n$  اس صورت خطی طور تابع ہوں گے جب ان کے ورونسکی<sup>3</sup> کی قیمت کسی  $x_0$  پر صفر کے برابر ہو، جہاں  $x_0$  کھلے وقفے  $I$  پر پایا جاتا ہے۔ مزید اگر نقطہ  $x = x_0$  پر  $W = 0$  ہو تب پورے  $I$  پر  $W$  مکمل صفر<sup>4</sup> ہو گا۔ یوں اگر  $I$  پر کوئی ایسا  $x$  پایا جاتا ہو جس پر  $W$  صفر کے برابر نہ ہو تب  $I$  پر  $y_1$  تا  $y_n$  خطی طور غیر تابع ہوں گے اور یہ حل کی اساس ہوں گے۔

<sup>3</sup>Wronskian  
<sup>4</sup>identically zero

ثبوت :

(الف) تصور کریں کہ کھلے وقفہ  $I$  پر  $y_1$  تا  $y_n$  مساوات 3.2 کے حل ہیں۔ یوں خطی طور غیر تابع کی تعریف سے

$$(3.7) \quad k_1 y_1 + k_2 y_2 + \cdots + k_n y_n = 0$$

لکھا جاسکتا ہے۔  $I$  پر اس مساوات کی  $n-1$  تفرقات لیتے ہیں۔

$$(3.8) \quad \begin{aligned} k_1 y_1' + \cdots + k_n y_n' &= 0 \\ k_1 y_1'' + \cdots + k_n y_n'' &= 0 \\ &\vdots \\ k_1 y_1^{(n-1)} + \cdots + k_n y_n^{(n-1)} &= 0 \end{aligned}$$

مساوات 3.7 اور مساوات 3.8  $n$  عدد خطی متجانس ہمزاد الجبرائی مساوات کا نظام ہے جس کا غیر صفر حل  $k_1$  تا  $k_n$  ہے لہذا  $I$  پر تمام  $x$  کے لئے، اس نظام کی عددی سر قالب کا مقطع<sup>6</sup>، مسئلہ کریمر<sup>7</sup> (مسئلہ 8.15) کے تحت، صفر کے برابر ہوگی۔ اب قالب کا مقطع ہی ورنسکی ہے لہذا  $I$  پر تمام  $x$  کے لئے  $W$  صفر کے برابر ہے۔

(ب) مسئلہ کریمر کو استعمال کرتے ہوئے ہم یوں بھی کہہ سکتے ہیں کہ  $W = 0$  کی صورت میں مساوات 3.7 اور مساوات 3.8 خطی متجانس ہمزاد الجبرائی مساوات کے نظام کا  $x = x_0$  پر غیر صفر حل  $k_1^*$  تا  $k_n^*$  پایا جاتا ہے جس کو استعمال کرتے ہوئے،  $I$  پر مساوات 3.2 کا عمومی حل  $y^* = k_1^* y_1 + \cdots + k_n^* y_n$  لکھا جاسکتا ہے۔ مساوات 3.7 اور مساوات 3.8 کے تحت  $y^*$  ابتدائی شرائط  $y^*(x_0) = 0$  تا  $y^{*(n-1)}(x_0) = 0$  پر پورا اترتا ہے۔ انہیں ابتدائی شرائط پر حل  $y \equiv 0$  بھی پورا اترتا ہے اور یوں مسئلہ 3.2 کے تحت، چونکہ مساوات 3.7 کے عددی سر  $I$  پر استمراری ہیں، لہذا  $y^* = y$  ہوگا۔ اس طرح  $y^* = k_1^* y_1 + \cdots + k_n^* y_n \equiv 0$  پر  $I$  پر ہوگا جس کا مطلب ہے کہ  $I$  پر  $y_1$  تا  $y_n$  خطی طور تابع ہیں۔

(پ) اگر  $W$  کی قیمت  $x_0$  پر صفر ہو جہاں  $x_0$  کھلے وقفہ  $I$  پر پایا جاتا ہو، تب ثبوت (ب) کے تحت خطی طور تابع ہونا ثابت ہوتا ہے اور یوں ثبوت (الف) کے تحت  $W \equiv 0$  ہوگا۔ اس طرح اگر  $I$  پر نقطہ  $x_1$  پر  $W$  صفر نہ ہو تب  $y_1$  تا  $y_n$  کھلے وقفہ  $I$  پر خطی طور غیر تابع ہوں گے۔

non trivial solution<sup>5</sup>  
determinant<sup>6</sup>  
Cramer's theorem<sup>7</sup>



مثال 3.5: اساس۔ ورنسکی

ثابت کریں کہ مثال 3.3 میں حاصل کردہ حل  $y_1 = c$ ،  $y_2 = e^x$  اور  $y_3 = e^{-x}$  خطی طور پر غیر تابع ہیں۔

حل: مساوات 3.6 کے طرز پر ورنسکی لکھ کر

$$W = \begin{vmatrix} c & e^x & e^{-x} \\ 0 & e^x & -e^{-x} \\ 0 & e^x & e^x \end{vmatrix} = ce^xe^{-x} \begin{vmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & -1 \\ 0 & 1 & 1 \end{vmatrix} = c \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} = 2c$$

حل کیا گیا ہے جہاں پہلی قطار سے  $c$ ، دوسری قطار سے  $e^x$  اور تیسری قطار سے  $e^{-x}$  باہر نکال کر قالب کی سادہ صورت حاصل کی گئی اور اس کے بعد پہلی قطار سے قالب کو پھیلا کر اس کا مقطع حاصل کی گئی ہے۔ چونکہ  $x$  کی کسی بھی قیمت کے لئے  $W \neq 0$  ہے لہذا کسی بھی کھلے وقفے پر  $y_1$  تا  $y_3$  خطی طور پر غیر تابع ہیں۔

مساوات 3.2 کے عمومی حل میں تمام حل شامل ہیں

پہلے عمومی حل کی وجودیت پر بات کرتے ہیں۔ صفحہ 148 پر دیا گیا مسئلہ 2.4 بلند درجی تفرقی مساوات کے لئے بھی کارآمد ہے۔

مسئلہ 3.4: وجودیت عمومی حل

کھلے وقفہ  $I$  پر استمراری  $p_0(x)$  اور  $p_{n-1}(x)$  کی صورت میں مساوات 3.2 کا عمومی حل  $I$  پر موجود ہے۔

ثبوت: ہم  $I$  پر کوئی نقطہ  $x_0$  لیتے ہیں۔ مسئلہ 3.2 کے تحت مساوات 3.2 کے  $n$  عدد حل  $y_1$  تا  $y_n$  پائے جاتے ہیں جو مساوات 3.5 میں دیے گئے ابتدائی شرائط پر پورا اترتے ہیں۔ ہم ابتدائی شرائط یوں چنتے ہیں کہ  $K_{j-1} = 1$  ہوں جبکہ بقایا  $K$  صفر کے برابر ہوں۔ اس طرح  $x_0$  پر حل کی وروئسی کی قیمت اکائی (1) ہو گی۔ مثلاً  $n = 3$  کی صورت میں  $y_1(x_0) = 1$ ،  $y_2'(x_0) = 1$  اور  $y_3''(x_0) = 1$  ہوں گے جبکہ بقایا تمام ابتدائی قیمتیں صفر کے برابر ہوں گی۔ اس طرح وروئسی

$$W(y_1(x_0), y_2(x_0), y_3(x_0)) = \begin{vmatrix} y_1(x_0) & y_2(x_0) & y_3(x_0) \\ y_1'(x_0) & y_2'(x_0) & y_3'(x_0) \\ y_1''(x_0) & y_2''(x_0) & y_3''(x_0) \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} = 1$$

اکائی ہو گی۔ یوں کسی بھی  $n$  کے لئے حل  $y_1$  تا  $y_n$  مسئلہ 3.3 کے تحت  $I$  پر خطی طور غیر تابع ہوں گے۔ یہ حل اساس ہیں لہذا  $I$  پر مساوات 3.2 کا عمومی حل  $y = c_1y_1 + c_2y_2 + \dots + c_ny_n$  ہو گا۔

اب ہم اس قابل ہیں کہ ثابت کریں کہ مساوات 3.2 کے عمومی حل میں مساوات 3.2 کے تمام حل شامل ہیں۔ مساوات 3.2 کے عمومی حل کے اختیاری مستقل میں موزوں قیمتیں پر کرتے ہوئے مساوات 3.2 کا کوئی بھی حل حاصل کیا جاسکتا ہے۔ یوں  $n$  درجی خطی متجانس سادہ تفرقی مساوات کا کوئی نادر حل نہیں پایا جاتا ہے۔ نادر حل سے مراد ایسا حل ہے جس کو عمومی حل سے حاصل نہیں کیا جاسکتا ہے۔

مسئلہ 3.5: عمومی حل میں تمام حل شامل ہیں

کھلے وقفے  $I$  پر استمراری  $p_0(x)$  تا  $p_{n-1}(x)$  کی صورت میں  $I$  پر مساوات 3.2 کے ہر حل  $y = Y(x)$  کو

$$(3.9) \quad Y(x) = C_1y_1(x) + C_2y_2(x) + \dots + C_nY_n(x)$$

لکھا جس سکتا ہے جہاں  $y_1$  تا  $y_n$  کھلے وقفے  $I$  پر مساوات 3.2 کے حل کی اساس ہیں جبکہ  $C_1$  تا  $C_n$  موزوں مستقل ہیں۔

ثبوت: فرض کریں کہ  $I$  پر مساوات 3.2 کا عمومی حل  $y = c_1y_1 + \dots + c_ny_n$  ہے جبکہ  $Y$  مساوات 3.2 کا کوئی بھی حل ہے۔ ہم ثابت کرتے ہیں کہ  $I$  پر کسی بھی نقطہ  $x_0$  پر ایسے  $c_1$  تا  $c_n$  دریافت کیے جا

سکتے ہیں کہ  $x_0$  پر  $y$  اور اس کے پہلے  $n-1$  درجی تفرقات اسی نقطے پر  $Y$  اور اس کے پہلے  $n-1$  درجہ تفرقات کے برابر ہوں۔ اس طرح  $x_0$  پر

$$\begin{aligned} c_1 y_1 + \dots + c_n y_n &= Y \\ c_1 y_1' + \dots + c_n y_n' &= Y' \\ &\vdots \\ c_1 y_1^{(n-1)} + \dots + c_n y_n^{(n-1)} &= Y^{(n-1)} \end{aligned}$$

ہوگا جو الجبرائی مساوات کا خطی نظام ہے، جس کے نامعلوم متغیرات  $c_1$  تا  $c_n$  جبکہ اس کا عددی سر قالب،  $x_0$  پر حل  $y_1$  تا  $y_n$  کا، وروئسکی ہے۔ چونکہ  $y_1$  تا  $y_n$  اساس ہیں لہذا مسئلہ 3.3 کے تحت اس کی وروئسکی غیر صفر ہے۔ یوں باب-7 میں دیے گئے قاعدہ کرمیر<sup>8</sup> کے تحت مساوات 3.10 کا یکتا حل  $c_1 = C_1$  تا  $c_n = C_n$  پایا جاتا ہے۔ عمومی حل میں اختیاری مستقل کی جگہ ان قیمتوں کو پر کرتے ہوئے  $I$  پر مخصوص حل

$$y^*(x) = C_1 y_1(x) + C_2 y_2(x) + \dots + C_n y_n(x)$$

ملتا ہے۔ مساوات 3.10 کے تحت  $x_0$  پر  $y^*$  اور اس کے پہلے  $n-1$  تفرقات،  $x_0$  پر  $Y$  اور اس کے پہلے  $n-1$  تفرقات کے برابر ہیں یعنی  $x_0$  پر  $y^*$  اور  $Y$  یکساں ابتدائی شرائط پر پورا اترتے ہیں۔ یوں مسئلہ 3.2 کے تحت  $I$  پر  $y^* \equiv Y$  ہوگا جو درکار ثبوت ہے۔

متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات پر ہماری بحث یہاں اختتام پذیر ہوتی ہے۔ حزب توقع  $n = 2$  کے لئے یہ بحث ہو بہو حصہ 2.6 کی طرز اختیار کر لیتی ہے۔

### سوالات

سوال 3.1 تا سوال 3.6 میں دیے گئے حل کو تفرقی مساوات میں پر کرتے ہوئے ثابت کریں کہ یہ تفرقی مساوات کے حل ہیں۔ وروئسکی استعمال کرتے ہوئے، ثابت کریں کہ کسی بھی کھلے وقفے پر، دیے حل خطی طور غیر تابع ہیں لہذا یہ حل کی اساس ہیں۔ سوال 3.1:  $y''' = 0$ ,  $1, x, x^2$ : جواب:  $W = 2$

سوال 3.2:  $y''' - 2y'' - y' + 2y = 0$ ,  $e^x, e^{-x}, e^{2x}$   
جواب:  $W = -6e^{2x}$

سوال 3.3:  $y^{(4)} + 2y'' + y = 0$ ,  $\cos x, \sin x, x \cos x, x \sin x$   
جواب:  $W = 4$

سوال 3.4:  $y^{(4)} + 12y^{(3)} + 54y^{(2)} + 108y^{(1)} + 81y = 0$ ,  $e^{-3x}, xe^{-3x}, x^2e^{-3x}, x^3e^{-3x}$   
جواب:  $W = 12e^{-12x}$

سوال 3.5:  $y''' + 4y'' + 13y' = 0$ ,  $1, e^{-2x} \cos 3x, e^{-2x} \sin 3x$   
جواب:  $W = 39e^{-4x}$

سوال 3.6:  $x^2y'' - 3xy' + 3y = 0$ ,  $1, x^2, x^4$   
میں کھلا وقفہ  $x > 0$  ہے۔ ثابت کریں کہ دیے گئے حل درست اور اساس ہیں۔

جواب:  $W = 16x^3$  صرف  $x = 0$  پر صفر کے برابر ہے لیکن یہ نقطہ کھلے وقفے میں شامل نہیں ہے لہذا کھلے وقفے پر  $W \neq 0$  ہے۔

سوال 3.7 تا سوال 3.10: کیا دیے گئے تفاعل کھلے وقفہ  $-\infty < x < \infty$  پر خطی طور غیر تابع ہیں؟

سوال 3.7:  $\sin x, \cos x, 1$   
جواب:  $W = -1$  ہے لہذا یہ خطی طور غیر تابع ہیں۔

سوال 3.8:  $e^{-x}, xe^{-x}, x^2e^{-x}$   
جواب:  $W = 2e^{-3x}$  ہے لہذا یہ تفاعل خطی طور غیر تابع ہیں۔

سوال 3.9:  $\sinh x, \cosh x, e^x$   
جواب:  $W = 0$  ہے لہذا یہ تفاعل خطی طور تابع ہیں۔

سوال 3.10:  $\sin x, \cos x, e^x$   
جواب:  $W = -2e^x$  ہے لہذا تفاعل خطی طور غیر تابع ہیں۔

## 3.2 مستقل عددی سروالے متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات

ہم حصہ 2.2 کے طرز پر چلتے ہوئے، مستقل عددی سروالے متجانس خطی  $n$  درجی سادہ تفرقی مساوات

$$(3.11) \quad y^{(n)} + a_{n-1}y^{(n-1)} + \dots + a_1y' + a_0y = 0$$

کا حل حاصل کرتے ہیں جہاں  $y^{(n)} = \frac{d^n}{dx^n}$  اور  $a_0$  تا  $a_{n-1}$  مستقل مقدار ہیں۔ حصہ 2.2 کی طرح ہم اس مساوات میں  $y = e^\lambda$  پر کرتے ہوئے اس کی امتیازی مساوات

$$(3.12) \quad \lambda^n + a_{n-1}\lambda^{n-1} + \dots + a_1\lambda + a_0 = 0$$

حاصل کرتے ہیں۔ اگر  $\lambda$  مساوات 3.12 کا جذر ہو تب  $y = e^\lambda$  مساوات 3.11 کا حل ہوگا۔ مساوات 3.12 کے جذر کو اعدادی طریقوں<sup>9</sup> سے حاصل کیا جاسکتا ہے۔ بلند درجی ( $n > 2$ ) تفرقی مساوات کے حل میں زیادہ ممکنات پائے جاتے ہیں۔ انہیں چند مثالوں کی مدد سے دیکھیں۔

منفرد جذر

اگر مساوات 3.12 کے  $n$  جذر  $\lambda_1$  تا  $\lambda_n$  منفرد اور حقیقی ہوں تب حل

$$(3.13) \quad y_1 = e^{\lambda_1 x}, \dots, y_n = e^{\lambda_n x}$$

کسی بھی  $x$  کے لئے حل کی اساس ہوں گے جن سے مساوات 3.11 کا عمومی حل

$$(3.14) \quad y = c_1 e^{\lambda_1 x} + \dots + c_n e^{\lambda_n x}$$

حاصل ہوتا ہے۔ ہم درج ذیل مثال کے بعد دیکھیں گے کہ مساوات 3.13 میں دیے گئے حل خطی طور غیر تابع ہیں۔

مثال 3.6: تفرقی مساوات  $y''' + 2y'' - y' - 2y = 0$  کا حل تلاش کریں۔

حل: اس کا امتیازی مساوات  $\lambda^3 + 2\lambda^2 - \lambda - 2 = 0$  ہے جس کے جذر  $-1$ ،  $1$  اور  $-2$  ہیں۔ اگر آپ کسی طرح امتیازی مساوات کا ایک جذر حاصل کر لیں تو بقیہ دو جذر با آسانی حاصل کئے جاسکتے ہیں۔ یوں اگر  $\lambda = -1$  دریافت کر لیا جائے تو امتیازی مساوات کو  $\lambda + 1$  سے تقسیم کرتے ہوئے  $\lambda^2 + \lambda - 2 = 0$  حاصل کر کے اس کے جذر  $1$  اور  $-2$  نسبتاً آسانی سے حاصل کئے جاسکتے ہیں۔ یوں دیے گئے تفرقی مساوات کا عمومی حل  $y = c_1 e^x + c_2 e^{-x} + c_3 e^{-2x}$  ہو گا۔

مساوات 3.13 میں دیے گئے حل خطی طور غیر تابع ہیں

ہم مساوات 3.13 میں دیے گئے حل کی وروئسی لکھ کر، قالب کی پہلی قطار سے  $e^{\lambda_1 x}$ ، دوسری قطار سے  $e^{\lambda_2 x}$  اور اسی طرح چلتے ہوئے  $n$  قطار سے  $e^{\lambda_n x}$  باہر نکالتے ہوئے کل  $E = e^{(\lambda_1 + \dots + \lambda_n)x}$  باہر نکال کر نسبتاً آسان قالب حاصل کرتے ہیں۔

(3.15)

$$W = \begin{vmatrix} e^{\lambda_1 x} & e^{\lambda_2 x} & \dots & e^{\lambda_n x} \\ \lambda_1 e^{\lambda_1 x} & \lambda_2 e^{\lambda_2 x} & \dots & \lambda_n e^{\lambda_n x} \\ \lambda_1^2 e^{\lambda_1 x} & \lambda_2^2 e^{\lambda_2 x} & \dots & \lambda_n^2 e^{\lambda_n x} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \lambda_1^{n-1} e^{\lambda_1 x} & \lambda_2^{n-1} e^{\lambda_2 x} & \dots & \lambda_n^{n-1} e^{\lambda_n x} \end{vmatrix} = E \begin{vmatrix} 1 & 1 & \dots & 1 \\ \lambda_1 & \lambda_2 & \dots & \lambda_n \\ \lambda_1^2 & \lambda_2^2 & \dots & \lambda_n^2 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \lambda_1^{n-1} & \lambda_2^{n-1} & \dots & \lambda_n^{n-1} \end{vmatrix}$$

اب قوت نمائی تفاعل  $E$  کسی بھی صورت صفر کے برابر نہیں ہو سکتا لہذا  $W = 0$  صرف اس صورت ہو گا جب دائیں قالب کا مقطع صفر کے برابر ہو۔ دائیں قالب کے مقطع کو کوشی مقطع<sup>10</sup> کہتے ہیں جس کی قیمت

$$(3.16) \quad (-1)^{\frac{n(n-1)}{2}} V$$

کے برابر ثابت کی جاسکتی ہے۔ تمام  $V$  تمام  $(\lambda_j - \lambda_k)$  کا حاصل ضرب ہے جہاں  $j < k (\leq n)$  ہے مثلاً  $n = 3$  کی صورت میں  $V = (\lambda_1 - \lambda_2)(\lambda_1 - \lambda_3)(\lambda_2 - \lambda_3)$  ہو گا۔ آپ دیکھ سکتے ہیں کہ کوئی بھی دو جذر یکساں ہونے کی صورت میں  $V = 0$  اور یوں  $W = 0$  ہو گا۔ اس سے ثابت ہوتا ہے کہ وروئسی

صرف اس صورت میں صفر کے برابر نہیں ہوگا جب مساوات 3.12 کے تمام جذر ایک دونوں سے مختلف ہوں۔ اس سے درج ذیل مسئلہ حاصل ہوتا ہے۔

مسئلہ 3.6: اساس  
مساوات 3.11 کے حل  $e^{\lambda_1 x}$  تا  $e^{\lambda_n x}$ ، جہاں  $\lambda$  حقیقی یا مخلوط ہو سکتا ہے، صرف اس صورت کھلے وقفے پر مساوات 3.11 کے حل کی اساس ہو سکتے ہیں جب مساوات 3.12 کے تمام  $n$  جذر منفرد (یعنی ایک دونوں سے مختلف) ہوں۔

حقیقت میں مسئلہ 3.6، مساوات 3.15 اور مساوات 3.16 سے حاصل عمومی نتیجہ (مسئلہ 3.7) کی ایک مخصوص صورت ہے۔

مسئلہ 3.7: خطی طور غیر تابعیت  
مساوات 3.11 کے  $e^{\lambda x}$  طرز کے حل، جن کی تعداد کچھ بھی ہو سکتی ہے،  $I$  پر اس صورت خطی طور غیر تابع ہوں گے جب ان حل کے  $\lambda$  منفرد ہوں۔

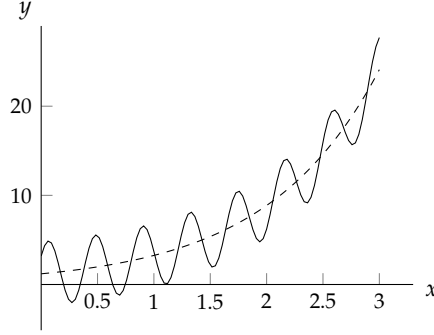
سادہ مخلوط جذر

چونکہ مساوات 3.11 کے عددی سر حقیقی مقدار ہیں لہذا مخلوط جذر صرف اور صرف جوڑی دار مخلوط ممکن ہیں۔ یوں اگر مساوات 3.12 کا ایک ایک سادہ جذر  $\lambda = \gamma + i\omega$  ہو تب  $\bar{\lambda} = \gamma - i\omega$  بھی اس کا جذر ہوگا اور یوں تفرقی مساوات کے دو عدد خطی طور غیر تابع حل [حصہ 2.2 دیکھیں] درج ذیل ہوں گے۔

$$y_1 = e^{\gamma x} \cos \omega x, \quad y_2 = e^{\gamma x} \sin \omega x$$

مثال 3.7: سادہ مخلوط جذر۔ ابتدائی قیمت مسئلہ  
درج ذیل ابتدائی قیمت مسئلہ حل کریں۔

$$y''' - y'' + 225y' - 225y = 0, \quad y(0) = 3.2, \quad y'(0) = 46.2, \quad y''(0) = -448.8$$



شکل 3.1: مثال 3.7 کا مخصوص حل۔

حل: امتیازی مساوات  $\lambda^3 - \lambda^2 + 225\lambda - 225 = 0$  کا ایک جذر  $\lambda_1 = 1$  ہے۔ امتیازی مساوات کو  $\lambda - 1$  سے تقسیم کرتے ہوئے بقایا جذر  $\lambda_2 = 15i$  اور  $\lambda_3 = -15i$  حاصل ہوتے ہیں۔ ان سے عمومی حل اور عمومی حل کے تفرقات لکھتے ہیں۔

$$\begin{aligned} y &= ce^x + A \cos 15x + B \sin 15x \\ y' &= ce^x - 15A \sin 15x + 15B \cos 15x \\ y'' &= ce^x - 225A \cos 15x - 225B \sin 15x \end{aligned}$$

ان مساوات میں  $x = 0$  اور ابتدائی معلومات پر کرتے ہوئے

$$3.2 = c + A, \quad 46.2 = c + 15B, \quad -448.8 = c - 225A$$

ہمزاد مساوات ملتے ہیں۔ پہلی مساوات کو تیسری مساوات سے منفی کرنے سے  $-452 = -226A$  یعنی  $A = 2$  حاصل ہوتا ہے جسے پہلی مساوات میں پر کرتے ہوئے  $c = 1.2$  ملتا ہے۔ دوسری مساوات میں  $c = 1.2$  پر کرتے ہوئے  $B = 3$  ملتا ہے۔ اس طرح مخصوص حل

$$y = 1.2e^x + 2 \cos 15x + 3 \sin 15x$$

حاصل ہوتا ہے جسے شکل 3.1 میں دکھایا گیا ہے۔ مخصوص حل نقطہ دار لکیر سے دکھائے گئے  $y = 1.2e^x$  کے گرد ارتعاش کرتا ہے۔



متعدد حقیقی جذر

امتیازی مساوات کا دوہرا منفرد جذر  $\lambda_1 = \lambda_2$  ہونے کی صورت میں، صفحہ 107 پر جدول 2.1 کے تحت، تفرقی مساوات کے خطی طور غیر تابع حل  $y = y_1$  اور  $y_2 = xy_1$  ہوں گے۔

اسی حقیقت کے تحت اگر امتیازی مساوات کا  $m$  گنا جذر  $\lambda$  پایا جائے تب تفرقی مساوات کے  $m$  عدد خطی طور غیر تابع حل

$$(3.17) \quad e^{\lambda x}, xe^{\lambda x}, x^2e^{\lambda x}, \dots, x^{m-1}e^{\lambda x}$$

ہوں گے۔ ایک مثال دیکھنے کے بعد درج بالا حل کو ثابت کرتے ہیں۔

مثال 3.8: حقیقی دہرا اور سہ گنا جذر  
درج ذیل تفرقی مساوات کو حل کریں۔

$$y^{(5)} - 8y^{(4)} + 25y''' - 38y'' + 28y' - 8y = 0$$

حل: امتیازی مساوات  $\lambda^5 - 8\lambda^4 + 25\lambda^3 - 38\lambda^2 + 28\lambda - 8 = 0$  کے جذر  $\lambda_1 = \lambda_2 = 1$  اور  $\lambda_3 = \lambda_4 = \lambda_5 = 2$  ہیں۔ یوں تفرقی مساوات کا عمومی حل

$$y = (c_1 + c_2x)e^x + (c_3 + c_4x + c_5x^2)e^{2x}$$

ہو گا۔

آئیں اب مساوات 3.17 کو ثابت کریں۔ مساوات 3.11 کے بائیں ہاتھ کو

$$L[y] = y^{(n)} + a_{n-1}y^{(n-1)} + \dots + a_0y$$

لکھ کر اس میں  $y = e^{\lambda x}$  پر کرتے ہوئے تفرق لیتے ہیں۔

$$L[e^{\lambda x}] = (\lambda^n + a_{n-1}\lambda^{n-1} + \dots + a_0)e^{\lambda x}$$

اب تصور کریں کہ امتیازی مساوات کا  $m$  گنا جذر  $\lambda_1$  پایا جاتا ہے (جہاں  $m < n$  ہے) جبکہ بقیہ  $\lambda_1$  سے مختلف، جذر  $\lambda_{m+1}$  تا  $\lambda_n$  ہیں۔ یوں کثیر رکنی کو اجزائے ضربی کی صورت میں لکھا جاسکتا ہے

(3.18)

$$L[e^{\lambda x}] = (\lambda - \lambda_1)^m (\lambda - \lambda_{m+1}) (\lambda - \lambda_{m+2}) \cdots (\lambda - \lambda_n) e^{\lambda x} = (\lambda - \lambda_1)^m h(\lambda) e^{\lambda x}$$

جہاں  $m = n$  کی صورت میں  $h(\lambda) = 1$  ہو گا۔ دونوں ہاتھ  $\lambda$  تفرق لیتے ہیں۔

$$(3.19) \quad \frac{\partial}{\partial \lambda} L[e^{\lambda x}] = m(\lambda - \lambda_1)^{m-1} h(\lambda) e^{\lambda x} + (\lambda - \lambda_1)^m \frac{\partial}{\partial \lambda} [h(\lambda) e^{\lambda x}]$$

اب چونکہ  $x$  تفرق اور  $\lambda$  تفرق غیر تابع اور حاصل تفرق استمراری ہیں لہذا بائیں ہاتھ ان کی ترتیب بدلی جاسکتی ہے۔

$$(3.20) \quad \frac{\partial}{\partial \lambda} L[e^{\lambda x}] = L \left[ \frac{\partial}{\partial \lambda} e^{\lambda x} \right] = L[x e^{\lambda x}]$$

چونکہ  $\lambda_1$  جذر  $m$  گنا ہے، جہاں  $m \geq 2$  ہے، لہذا  $\lambda = \lambda_1$  پر مساوات 3.19 کے دائیں ہاتھ کی قیمت جزو  $(\lambda - \lambda_1)$  کی بنا صفر ہوگی۔ اس طرح مساوات 3.19 اور مساوات 3.20 کو ملا کر  $L[x e^{\lambda x}] = 0$  حاصل ہوتا ہے لہذا ثابت ہوا کہ  $x e^{\lambda x}$  مساوات 3.11 کا حل ہے۔

اسی ترتیب کو دہراتے ہوئے مساوات 3.18 کا دو درجی تفرق لیتے ہوئے  $L[x^2 e^{\lambda x}] = 0$  لکھا جاسکتا ہے جس سے ثابت ہوتا ہے کہ  $x^2 e^{\lambda x}$  بھی مساوات 3.11 کا حل ہے۔ اس ترکیب کو بار بار دہراتے ہوئے آخر کار  $m-1$  درجی تفرق لیتے ہیں۔

(3.21)

$$\begin{aligned} \frac{\partial^{m-1}}{\partial \lambda^{m-1}} L[e^{\lambda x}] &= L[x^{m-1} e^{\lambda x}] = m(m-1)(m-2) \cdots (3)(2)(\lambda - \lambda_1)^1 h(\lambda) e^{\lambda x} \\ &\quad + (\lambda - \lambda_1)^m \frac{\partial^{m-1}}{\partial \lambda^{m-1}} [h(\lambda) e^{\lambda x}] \end{aligned}$$

مساوات کا دایاں ہاتھ  $\lambda - \lambda_1$  کی بنا  $\lambda = \lambda_1$  پر صفر کے برابر ہے لہذا اس سے  $L[x^{m-1} e^{\lambda x}] = 0$  حاصل ہوتا ہے جس سے ثابت ہوتا ہے کہ  $x^{m-1} e^{\lambda x}$  بھی مساوات 3.11 کا حل ہے۔

مساوات 3.18 کا  $m$  درجی تفرق لینے کے لئے مساوات 3.21 کا تفرق لے سکتے ہیں جس سے

$$\begin{aligned} \frac{\partial^m}{\partial \lambda^m} L[e^{\lambda x}] &= L[x^m e^{\lambda x}] = m(m-1)(m-2) \cdots (3)(2)(1) h(\lambda) e^{\lambda x} \\ &\quad + (\lambda - \lambda_1)^m \frac{\partial^m}{\partial \lambda^m} [h(\lambda) e^{\lambda x}] \end{aligned}$$

ملتا ہے۔ مساوات کے دائیں ہاتھ پہلے جزو میں  $\lambda - \lambda_1$  کا جزو نہیں پایا جاتا لہذا  $\lambda = \lambda_1$  پر اس کی قیمت صفر کے برابر نہیں ہوگی۔ یوں  $L[x^m e^{\lambda x}] \neq 0$  ہو گا لہذا  $x^m e^{\lambda x}$  تفرقی مساوات 3.11 کا حل نہیں ہوگا۔ یوں مساوات 3.17 ثابت ہوتی ہے۔

آئیں اب ثابت کریں کہ مساوات 3.17 میں دیے گئے حل خطی طور غیر تابع ہیں۔ مخصوص  $m$  کے لئے ان حل کا وروئسکی غیر صفر حاصل ہوتا ہے جس سے حل کی خطی طور غیر تابع ہونا ثابت ہوتا ہے۔ کسی بھی  $m$  کی صورت میں وروئسکی کی  $m$  عدد قالب سے  $e^{\lambda x}$  باہر نکالتے ہوئے کل  $e^{m\lambda x}$  باہر نکالا جائے گا۔ بقایا قالب میں مختلف صف آپس میں جمع اور منفی کرتے ہوئے قالب کا مقطع  $1, x, x^2, \dots, x^{m-1}$  کی وروئسکی کے برابر ثابت کیا جا سکتا ہے جو غیر صفر مقدار ہے۔ یہ تفاعل تفرقی مساوات  $y^{(m)} = 0$  کے حل ہیں لہذا مسئلہ 3.3 کے تحت یہ حل خطی طور غیر تابع ثابت ہوتے ہیں۔

متعدد مخلوط جذر

مخلوط جذر کی جوڑیاں پائی جاتی ہیں۔ یوں دوہرے مخلوط جذر کی صورت میں  $\lambda = \gamma + i\omega$  اور  $\bar{\lambda} = \gamma - i\omega$  دو مرتبہ پائے جائیں گے جن سے

$$e^{\gamma x + i\omega x}, \quad x e^{\gamma x + i\omega x}, \quad e^{\gamma x - i\omega x}, \quad x e^{\gamma x - i\omega x}$$

حل لکھے جاسکتے ہیں۔ ان سے حقیقی حل لکھتے ہیں۔

$$(3.22) \quad e^{\gamma x} \cos \omega x, \quad e^{\gamma x} \sin \omega x, \quad x e^{\gamma x} \cos \omega x, \quad x e^{\gamma x} \sin \omega x$$

بائیں جانب کے دو عدد حل  $e^{\gamma x + i\omega x}$  اور  $e^{\gamma x - i\omega x}$  جبکہ بقایا دو حل  $x e^{\gamma x + i\omega x}$  اور  $x e^{\gamma x - i\omega x}$  سے حاصل کیے گئے ہیں۔ ان سے عمومی حل لکھتے ہیں۔

$$(3.23) \quad y = e^{\gamma x} [(A_1 + A_2 x) \cos \omega x + (B_1 + B_2 x) \sin \omega x]$$

مخلوط سہ گنا جذر (جو حقیقی مسائل میں شاذ و نادر پایا جاتا ہے) کی صورت میں درج ذیل حقیقی حل حاصل ہوں گے۔

$$e^{\gamma x} \cos \omega x, \quad e^{\gamma x} \sin \omega x, \quad x e^{\gamma x} \cos \omega x, \quad x e^{\gamma x} \sin \omega x, \quad x^2 e^{\gamma x} \cos \omega x, \quad x^2 e^{\gamma x} \sin \omega x$$

اسی طرح آپ زیادہ تعداد میں پائے جانے والے مخلوط جذر سے بھی حل لکھ سکتے ہیں۔

## سوالات

سوال 3.11 تا سوال 3.17 کے عمومی حل لکھیں۔

سوال 3.11:  $y''' + 4y' = 0$   
جواب:  $y = c_1 + c_2 \cos 2x + c_3 \sin 2x$

سوال 3.12:  $y^{(4)} + 8y'' + 16y = 0$   
جواب:  $y = c_1 \cos 2x + c_2 \sin 2x + c_3 \cos 2x + c_4 x \sin 2x$

سوال 3.13:  $y^{(4)} - y = 0$   
جواب:  $y = c_1 e^x + c_2 e^{-x} + c_3 \cos x + c_4 \sin x$

سوال 3.14:  $y^{(4)} + 9y'' = 0$   
جواب:  $y = c_1 + c_2 x + c_3 \cos 3x + c_4 \sin 3x$

سوال 3.15:  $y^{(5)} + y''' = 0$   
جواب:  $y = c_1 + c_2 x + c_3 x^2 + c_4 \cos x + c_5 \sin x$

سوال 3.16:  $y^{(5)} - y^{(4)} - 6y''' + 14y'' - 11y' + 3y = 0$   
جواب:  $y = c_0 e^{-3x} + c_1 e^x + c_2 x e^x + c_3 x^2 e^x + c_4 x^3 e^x$

سوال 3.17:  $y^{(5)} - 2y^{(4)} - y' + 2y = 0$   
جواب:  $y = c_1 e^x + c_2 e^{-x} + c_3 e^{2x} + c_4 \cos x + c_5 \sin x$

سوال 3.18 تا سوال 3.23 ابتدائی قیمت مسئلوں کے حل دریافت کریں۔ جذر حاصل کرنے کی خاطر کمپیوٹر استعمال کیا جاسکتا ہے۔

سوال 3.18:  $y''' - 2.7y'' - 4.6y' + 9.6y = 0, \quad y(0) = 1.5, y'(0) = 2, y''(0) = -3$   
جواب:  $y = 2.521e^{1.5x} - 0.286e^{-2x} - 0.735e^{3.2x}$

سوال 3.19:

$$y''' + 10.06y'' - 94.82y' - 670.8766y = 0,$$

$$y(0) = -1.2, y'(0) = 5.2, y''(0) = -2.8$$

3.2. مستقل عددی سروالے متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات

جواب:  $y = 0.229e^{-13.4x} - 1.447e^{-5.6x} + 0.018e^{8.94x}$

سوال 3.20:  $y''' + 5y'' + 49y' + 245y = 0, \quad y(0) = 10, y'(0) = -5, y''(0) = 1$   
جواب:  $y = 6.635e^{-5x} + 3.365 \cos 7x + 4.025 \sin 7x$

سوال 3.21:  $y''' + 8y'' + 21y' + 18y = 0, \quad y(0) = 2, y'(0) = 1, y''(0) = -0.5$   
جواب:  $y = 23.5e^{-2x} - 21.5e^{-3x} - 16.5xe^{-3x}$

سوال 3.22:

$y^{(4)} + 8y'' + 16y = 0$   
 $y(0) = 1, y'(0) = 0.5, y''(0) = -0.5, y'''(0) = -1$   
جواب:  $y = \cos 2x + 0.3125 \sin 2x - 0.125x \cos 2x + 0.875x \sin 2x$

سوال 3.23:

$y^{(5)} - 4y^{(4)} + 8y''' - 8y'' + 4y' = 0$   
 $y(0) = 1, y'(0) = 0.5, y''(0) = -0.5, y'''(0) = -1, y^{(4)}(0) = 2$   
جواب:  $y = 0.5 + 0.5e^x \cos x + 0.75e^x \sin x - 0.75xe^x \cos x - 0.25xe^x \sin x$

سوال 3.24: تخفیف درجہ  
آپ تخفیف درجہ کے ذریعہ مثال 2.6 میں دو درجی مساوات سے کم درجی تفرقی مساوات حاصل کر چکے ہیں۔ مستقل عددی سروالے خطی متجانس سادہ تفرقی مساوات کا ایک حل  $\lambda_1$  جانتے ہوئے کم درجی مساوات کیسے حاصل کی جا سکتی ہے؟

جوابات: امتیازی مساوات کو  $\lambda - \lambda_1$  سے تقسیم کرتے ہوئے کم درجی تفرقی مساوات کی امتیازی مساوات حاصل کی جا سکتی ہے جس سے کم درجی مساوات لکھی جا سکتی ہے۔

سوال 3.25: تخفیف درجہ  
متغیر عددی سروالے خطی متجانس مساوات

$y''' + p_2(x)y'' + p_1(x)y' + p_0(x)y = 0$

کا ایک حل  $y_1$  جانتے ہوئے دوسرے حل کو  $y_2(x) = u(x)y_1(x)$  لکھ کر، جہاں  $u(x) = \int z(x) dx$  ہے، درج بالا میں پر کرتے ہوئے کم درجی مساوات

$$y_1 z'' + (3y_1' + p_2 y_1) z' + (3y_1'' + 2p_2 y_1' + p_1 y_1) z = 0$$

حاصل کریں ہے۔

سوال 3.26: تخفیف درجہ  
تفرقی مساوات

$$x^3 y''' - 3x^2 y'' + (6x - x^3) y' - (6 - x^2) y = 0$$

کا ایک حل  $y_1 = x$  ہے۔ تخفیف درجہ سے دو درجی مساوات حاصل کریں۔

$$z'' - z = 0 \text{ جواب:}$$

### 3.3 غیر متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات

آئیں اب معیاری صورت میں لکھی گئی،  $n$  درجی غیر متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات

$$(3.24) \quad y^{(n)} + p_{n-1}(x)y^{(n-1)} + \cdots + p_1(x)y' + p_0(x)y = r(x)$$

پر غور کریں جہاں  $y^{(n)} = \frac{d^n y}{dx^n}$  اور  $r(x) \not\equiv 0$  ہیں۔ کھلے وقفہ  $I$  پر مساوات 3.24 کا عمومی حل

$$(3.25) \quad y(x) = y_h(x) + y_p(x)$$

ہوگا جہاں  $y_h(x) = c_1 y_1(x) + c_2 y_2(x) + \cdots + c_n y_n(x)$  مطابقتی متجانس خطی تفرقی مساوات

$$(3.26) \quad y^{(n)} + p_{n-1}(x)y^{(n-1)} + \cdots + p_1(x)y' + p_0(x)y = 0$$

کا  $I$  پر عمومی حل ہے۔  $y_p(x)$  مساوات 3.24 کا  $I$  پر ایسا کوئی بھی حل ہے جس میں اختیاری مستقل نہ پایا جاتا ہو۔ کھلے وقفہ  $I$  پر مساوات 3.24 کے استمراری عددی سر اور استمراری  $r(x)$  کی صورت میں  $I$  پر

مساوات 3.24 کا عمومی حل موجود ہے جس میں مساوات 3.24 کے تمام حل موجود ہیں۔ یوں مساوات 3.24 کا کوئی نادر حل نہیں پایا جاتا ہے۔

مساوات 3.24 پر مبنی ابتدائی قیمت مسئلہ مساوات 3.24 اور درج ذیل  $n-1$  ابتدائی شرائط پر مبنی ہو گا جہاں  $x_0$  کھلے وقفے  $x_0$  پر پایا جاتا ہے۔ تفرقی مساوات کے عددی سر اور  $r$  کھلے وقفے پر استمراری ہونے کی صورت میں اس ابتدائی قیمت مسئلے کا حل یکتا ہو گا۔ حل کے یکتائی کو حصہ 2.7 میں دو درجی تفرقی مساوات کے یکتا حل کے ثبوت کے نمونے پر ثابت کیا جاسکتا ہے۔

$$(3.27) \quad y(x_0) = K_0, \quad y'(x_0) = K_1, \dots, y^{(n-1)}(x_0) = K_{n-1}$$

نامعلوم عددی سر کی ترکیب

غیر متجانس تفرقی مساوات 3.24 کے عمومی حل کے لئے مساوات 3.24 کا مخصوص حل درکار ہو گا۔ مستقل عددی سر والی تفرقی مساوات،

$$(3.28) \quad y^{(n)} + a_{n-1}y^{(n-1)} + \dots + a_1y' + a_0y = r(x)$$

جہاں  $a_0$  تا  $a_{n-1}$  مستقل مقدار اور  $r(x)$ ، حصہ 2.7 کی طرح، خاص نوعیت کا تفاعل ہو، کا مخصوص حل حصہ 2.7 کی طرح، بذریعہ نامعلوم عددی سر کی ترکیب حاصل کیا جاسکتا ہے۔ مخصوص حل  $y_p$  کو جبری تفاعل  $r$  سے درج ذیل قواعد کے تحت لکھا جاتا ہے۔

بنیادی قاعدہ: یہ قاعدہ حصہ 2.7 میں دیے قاعدے کی طرح ہے۔

تریمی قاعدہ: اگر  $r$  کو دیکھ کر چنے گئے  $y_p$  کا کوئی رکن مساوات 3.28 کے مطابقتی متجانس مساوات کا حل  $y_k$  ہو تب اس رکن کی جگہ  $x^k y_k$  کو  $y_p$  میں شامل کریں، جہاں  $k$  ایسا کم سے کم قیمت کا مثبت عدد ہے کہ تفاعل  $x^k y_k$  مطابقتی متجانس مساوات کا حل نہ ہو۔

مجموعے کا قاعدہ: یہ قاعدہ حصہ 2.7 میں دیے قاعدے کی طرح ہے۔

موجودہ ترکیب میں  $k = 1$  یا  $k = 2$  سے حصہ 2.7 کی ترکیب حاصل ہوتی ہے۔ انہیں مثال کی مدد سے موجودہ ترکیب کا ترمیمی قاعدہ استعمال کرنا سیکھیں۔

مثال 3.9: ابتدائی قیمت مسئلہ۔ ترمیمی قاعدہ۔ درج ذیل ابتدائی قیمت مسئلہ حل کریں۔

$$y''' - 3y'' + 3y' - y = e^x, \quad y(0) = 8, \quad y'(0) = -2, \quad y''(0) = -5$$

حل: پہلا قدم: مطابقتی متجانس مساوات کا امتیازی مساوات  $\lambda^3 - 3\lambda^2 + 3\lambda - 1 = 0$  ہے جس کو  $(\lambda - 1)^3 = 0$  لکھا جاسکتا ہے جس سے سہ گنا جذر  $\lambda = 1$  ملتا ہے۔ یوں متجانس مساوات کو عمومی حل

$$y_h = c_1 e^x + c_2 x e^x + c_3 x^2 e^x$$

لکھا جاسکتا ہے۔

دوسرا قدم: اب اگر ہم دیے گئے غیر متجانس مساوات کے جبری تفاعل کو دیکھ کر  $y_p = C e^x$  چنتے ہوئے  $y_p$  اور اس کے تفرقات کو دیے گئے مساوات میں پر کریں تو  $C - 3C + 3C - C = 1$  ملتا ہے جس سے  $C$  کی قیمت حاصل نہیں کی جاسکتی ہے۔ اس کا مطلب ہے کہ چنا گیا  $y_p$  دیے گئے تفرقی مساوات پر پورا نہیں اترتا لہذا اس  $y_p$  کو رد کرنا ہوگا۔ آپ  $y_p = C x e^x$  یا  $y_p = C x^2 e^x$  چن کر دیکھ سکتے ہیں کہ یہ تفاعل بھی دیے گئے تفرقی مساوات پر پورا نہیں اترتے۔ یوں ہم اوپر دیے گئے ترمیمی قاعدے کے تحت  $y_p = C x^3 e^x$  چنتے ہیں جس کے تفرقات درج ذیل ہیں۔

$$y' = C e^x (x^3 + 3x^2)$$

$$y'' = C e^x (x^3 + 6x^2 + 6x)$$

$$y''' = C e^x (x^3 + 9x^2 + 18x + 6)$$

$y_p$  اور اس کے تفرقات کو دیے گئے تفرقی مساوات میں پر کرتے

$$C e^x (x^3 + 9x^2 + 18x + 6) - 3 C e^x (x^3 + 6x^2 + 6x) + 3 C e^x (x^3 + 3x^2) - C x^3 e^x = e^x$$



ہوئے  $C = \frac{1}{6}$  ملتا ہے۔ یوں دیے گئے غیر متجانس تفرقی مساوات کا مخصوص حل  $y_p = \frac{1}{6}x^3e^x$  ہے لہذا اس کا عمومی حل درج ذیل ہو گا۔

$$y = y_h + y_p = c_1e^x + c_2xe^x + c_3x^2e^x + \frac{1}{6}x^3e^x$$

تیسرا قدم: مخصوص حل حاصل کرنے کی خاطر عمومی حل کے مستقل حاصل کرنے ہوں گے۔ عمومی حل میں پہلی ابتدائی معلومات  $y(0) = 8$  پر کرتے ہوئے  $c_1 = 8$  ملتا ہے۔ اس قیمت کو  $y$  میں پر کرتے ہوئے  $y'$  لے کر دوسری ابتدائی معلومات  $y'(0) = -2$  سے  $c_2$  حاصل ہوتی ہے۔ اسی طرح  $y'''$  لیتے ہوئے اس میں  $y'''(0) = -5$  پر کرتے ہوئے  $c_3$  کی قیمت حاصل ہوتی ہے۔

$$y = (c_1 + c_2x + c_3x^2 + \frac{1}{6}x^3)e^x, \quad y(0) = 8, \quad y'(0) = 8 = c_1$$

$$y' = (c_1 + c_2 + c_2x + c_3x^2 + 2c_3x + \frac{x^3}{6} + \frac{x^2}{2})e^x, \quad y'(0) = -2, \quad c_2 = -10$$

$$y'' = (c_1 + 2c_2 + 2c_3 + c_2x + 4c_3x + c_3x^2 + \frac{x^3}{6} + \frac{5}{6}x^2 + x)e^x, \quad y''(0) = -5, \quad c_3 = \frac{7}{2}$$

ان قیمتوں کو استعمال کرتے ہوئے مخصوص حل لکھتے ہیں۔

$$y = \left(8 - 10x + \frac{7}{2}x^2 + \frac{x^3}{6}\right)e^x$$

### 3.4 مقدار معلوم بدلنے کے طریقے سے غیر متجانس خطی سادہ تفرقی مساوات کا حل

مقدار معلوم بدلنے کا طریقہ (حصہ 2.10 دیکھیں) بلند درجی تفرقی مساوات کے لئے بھی قابل استعمال ہے۔ یوں معیاری صورت میں لکھے گئے خطی غیر متجانس سادہ تفرقی مساوات 3.24، جس کے عددی سر اور  $r(x)$  کھلے وقفہ  $I$  پر استمراری ہوں، کا  $I$  پر مخصوص حل  $y_p$  درج ذیل ہو گا۔

$$\begin{aligned} y_p(x) &= \sum_{k=1}^n y_k(x) \int \frac{W_k(x)}{W(x)} r(x) dx \\ (3.29) \quad &= y_1(x) \int \frac{W_1(x)}{W(x)} r(x) dx + \cdots + y_n(x) \int \frac{W_n(x)}{W(x)} r(x) dx \end{aligned}$$

مساوات 3.29 میں  $y_1$  تا  $y_n$  مطابقتی متجانس مساوات 3.26 کے حل کی اساس ہیں جبکہ ورنسکی  $W$  کے  $k$  قطار میں  $[0 \ 0 \ \dots \ 0 \ 1]^T$  پر کرتے ہوئے  $W_k$  حاصل کی جاتی ہے۔ یوں  $n = 2$  کی صورت میں  $W$ ،  $W_1$  اور  $W_2$  درج ذیل ہوں گے۔

$$W = \begin{vmatrix} y_1 & y_2 \\ y_1' & y_2' \end{vmatrix}, \quad W_1 = \begin{vmatrix} 0 & y_2 \\ 1 & y_2' \end{vmatrix} = -y_2, \quad W_2 = \begin{vmatrix} y_1 & 0 \\ y_1' & 1 \end{vmatrix} = y_1$$

مساوات 3.29 کو صفحہ 186 پر دیے گئے مساوات 2.116 کی ثبوت کی طرز پر ثابت کیا جاسکتا ہے۔

مثال 3.10: مقدار معلوم کی تبدیلی۔ یولر کوشی غیر متجانس مساوات درج ذیل غیر متجانس یولر کوشی مساوات کو حل کریں۔

$$x^3 y''' - 3x^2 y'' + 6xy' - 6y = x^4 \ln x, \quad (x > 0)$$

حل: پہلا قدم: مطابقتی متجانس مساوات میں  $y = x^m$  اور اس کے تفرقات پر کرتے ہوئے

$$[m(m-1)(m-1) - 3m(m-1) + 6m - 6]x^m = 0$$

ملتا ہے جس کو  $x^m$  سے تقسیم کرتے ہوئے جذر 1، 2 اور 3 حاصل ہوتے ہیں۔ ان جذر سے اساس

$$y_1 = x, \quad y_2 = x^2, \quad y_3 = x^3$$

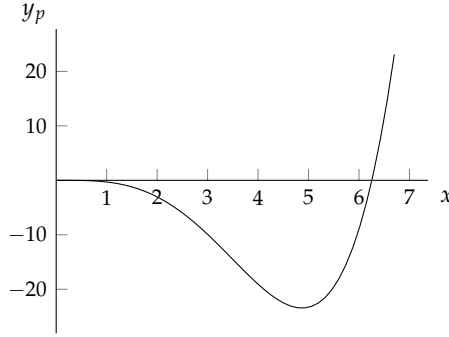
لکھتے ہیں۔ یوں متجانس یولر کوشی مساوات کا عمومی حل درج ذیل ہو گا۔

$$y = c_1 x + c_2 x^2 + c_3 x^3$$

دوسرا قدم: مساوات 3.29 میں درکار قالب کا مقطع حاصل کرتے ہیں۔

$$W = \begin{vmatrix} x & x^2 & x^3 \\ 1 & 2x & 3x^2 \\ 0 & 2 & 6x \end{vmatrix} = 2x^3, \quad W_1 = \begin{vmatrix} 0 & x^2 & x^3 \\ 0 & 2x & 3x^2 \\ 1 & 2 & 6x \end{vmatrix} = x^4$$

$$W_2 = \begin{vmatrix} x & 0 & x^3 \\ 1 & 0 & 3x^2 \\ 0 & 1 & 6x \end{vmatrix} = -2x^3, \quad W_3 = \begin{vmatrix} x & x^2 & 0 \\ 1 & 2x & 0 \\ 0 & 2 & 1 \end{vmatrix} = x^2$$

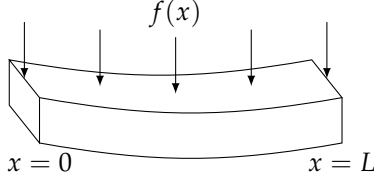
شکل 3.2: مثال 3.10 کا  $y_p$ 

تیسرا قدم: مساوات 3.29 کے مکمل میں  $r(x)$  بھی درکار ہے جو دیے گئے پولر کوشی مساوات کو معیاری صورت میں لکھنے سے ملتا ہے۔ دیے گئے مساوات کو  $y'''$  کے عددی سر  $x^3$  سے تقسیم کرتے ہوئے تفرقی مساوات کی معیاری صورت حاصل ہوتی ہے جس سے  $r = x \ln x$  ملتا ہے۔ مساوات 3.29 میں  $\frac{W_1}{W} = \frac{x}{2}$  ،  $\frac{W_2}{W} = -1$  اور  $\frac{W_3}{W} = \frac{1}{2x}$  ہیں لہذا

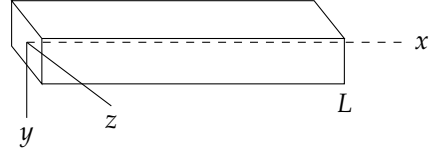
$$\begin{aligned} y_p &= x \int \frac{x}{2} x \ln x \, dx - x^2 \int x \ln x \, dx + x^3 \int \frac{1}{2x} x \ln x \, dx \\ &= \frac{x}{2} \left( \frac{x^3}{3} \ln x - \frac{x^3}{9} \right) - x^2 \left( \frac{x^2}{2} \ln x - \frac{x^2}{4} \right) + \frac{x^3}{2} (x \ln x - x) \\ &= \frac{1}{6} x^4 \left( \ln x - \frac{11}{6} \right) \end{aligned}$$

ہو گا۔ یوں عمومی حل درج ذیل ہو گا۔  $y_p$  کو شکل 3.2 میں دکھایا گیا ہے۔

$$y = y_h + y_p = c_1 x + c_2 x^2 + c_3 x^3 + \frac{1}{6} x^4 \left( \ln x - \frac{11}{6} \right)$$



(ب) بوجھ شہتیر کو چھکا دیتی ہے۔



(الف) مستطیل رقبہ عمودی تراش کا شہتیر جس کی لمبائی L ہے۔

شکل 3.3: مثال 3.11 کا شہتیر۔

عملی استعمال۔ لچکدار شہتیر

دو درجی تفرقی مساوات کا عملی انجینئری میں بہت زیادہ استعمال پایا جاتا ہے البتہ بلند درجی تفرقی مساوات عملی انجینئری کے بہت کم مسائل میں کام آتے ہیں۔ انجینئری کا ایک انتہائی اہم مسئلہ لچکدار شہتیر کا جھکاؤ ہے جس کی نمونہ کشی چہارم درجی تفرقی مساوات کرتی ہے۔ کسی بھی عمارت یا پل میں شہتیر کلیدی کردار ادا کرتے ہیں جو لکڑی یا لوہے کے ہو سکتے ہیں۔

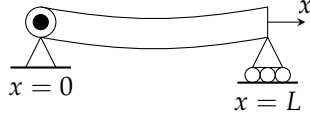
مثال 3.11: شکل 3.3-الف میں، یکساں لچک کے مادے سے بنا ہوا، مستطیل رقبہ عمودی تراش کا شہتیر دکھایا گیا ہے جس کی لمبائی L ہے۔ شہتیر کی اپنی وزن سے شہتیر کے جھکاؤ کو رد کیا جاسکتا ہے۔ شکل-ب میں شہتیر کے x محور پر عمودی بیرونی بوجھ f(x) ڈالا گیا ہے جس کی وجہ سے شہتیر میں جھکاؤ پیدا ہوا ہے۔ بیرونی بوجھ اور شہتیر کی جھکاؤ کا تعلق، علم لچک کے تحت، درج ذیل ہے جہاں E ینگ کا مقیاس لچک<sup>11</sup> کہلاتا ہے جبکہ I مستطیل کا z محور پر جمودی معیار اثر<sup>12</sup> ہے۔ شہتیر کی فی اکائی لمبائی پر بیرونی قوت کو بوجھ f(x) لکھا گیا ہے۔

$$(3.30) \quad EIy^{(4)} = f(x)$$

شہتیر کو عموماً شکل 3.4 میں دکھائے گئے تین طریقوں سے نصب کیا جاتا ہے جو درج ذیل سرحدی شرائط کو جنم دیتے ہیں۔

$$(الف) \quad \text{سادہ سہارا} \quad y(0) = y(L) = y''(0) = y''(L) = 0$$

Young's modulus of elasticity<sup>11</sup>  
moment of inertia<sup>12</sup>



(الف) سادہ سہارا دیا گیا ہے۔



(ب) دونوں اطراف سے جکڑا ہوا۔



(پ) ایک طرف سے جکڑا گیا ہے۔

شکل 3.4: شہتیر جکڑنے کے عمومی طریقے۔

(ب) دونوں اطراف جکڑے گئے ہیں  $y(0) = y(L) = y'(0) = y'(L) = 0$

(پ) ایک طرف جکڑا گیا ہے  $y(0) = y'(0) = y''(L) = y'''(L) = 0$

سرحدی شرط  $y = 0$  سے مراد صفر ہٹاؤ ہے،  $y' = 0$  سے مراد افقی مماس ہے،  $y'' = 0$  سے مراد صفر خمناؤ کا معیار اثر<sup>13</sup> ہے جبکہ  $y''' = 0$  سے مراد صفر جزوی قوت<sup>14</sup> ہے۔

آئیں سادہ سہارے والی شہتیر کے مسئلے کو حل کریں جسے شکل 3.4-الف میں دکھایا گیا ہے۔ یکساں بیرونی بوجھ کی صورت میں  $f(x) = f_0$  ہو گا اور مساوات 3.30 درج ذیل صورت اختیار کرے گی

$$(3.31) \quad y^{(4)} = k, \quad k = \frac{f_0}{EI}$$

جس کو مکمل کے ذریعہ حل کرتے ہیں۔ دو مرتبہ مکمل لیتے ہیں۔

$$y'' = \frac{k}{2}x^2 + c_1x + c_2$$

<sup>13</sup> bending moment  
<sup>14</sup> shearing force

$y''(0) = 0$  پر کرتے ہوئے  $c_2 = 0$  حاصل ہوتا ہے جس کے بعد  $y''(L) = 0$  پر کرنے سے ملتا ہے۔ یوں

$$y'' = \frac{k}{2}x^2 - \frac{kL}{2}x$$

ہو گا جس کا دو مرتبہ تکمیل لینے سے درج ذیل حاصل ہوتا ہے۔

$$y = \frac{k}{2} \left( \frac{1}{12}x^4 - \frac{L}{6}x^3 + c_3x + c_4 \right)$$

$y(0) = 0$  پر کرنے سے  $c_4 = 0$  ملتا ہے جس کے بعد  $y(L) = 0$  پر کرتے ہوئے  $c_3$  حاصل کرتے ہیں۔

$$y(L) = \frac{kL}{2} \left( \frac{L^3}{12} - \frac{L^3}{6} + c_3 \right) = 0, \quad c_3 = \frac{L^3}{12}$$

یوں  $k = \frac{f_0}{EI}$  لکھتے ہوئے شہتیر کی لچک بالمقابل لمبائی درج ذیل ہو گی۔

$$y(x) = \frac{f_0}{24EI} (x^4 - 2Lx^3 + L^3x)$$

ہم توقع رکھتے ہیں کہ شہتیر کے درمیان سے دونوں اطراف یکساں جھکاؤ پایا جائے گا یعنی  $y(x) = y(L - x)$  ہو گا۔ زیادہ سے زیادہ جھکاؤ  $y\left(\frac{L}{2}\right) = \frac{5f_0L^4}{16 \times 24EI}$  ہے جو  $x = \frac{L}{2}$  پر پایا جاتا ہے۔ یاد رہے کہ شکل 3.3 میں مثبت  $y$  نیچے کی طرف کو ہے۔

### سوالات

سوال 3.27 تا سوال 3.34 کو حل کریں۔

سوال 3.27:  $y^{(4)} + 3y''' - 4y = 0$   
جواب:  $y = c_1e^x + c_2e^{-x} + c_3 \cos 2x + c_4 \sin 2x$

3.4. متدرج معلوم ہونے کے طریقے غیر متجانس خطی سادہ تفریق مساوات کا حل

سوال 3.28:  $y''' + 16y'' + 13y' = 0$   
جواب:  $y = c_1 + c_2 e^{-3x} \cos 2x + c_3 e^{-3x} \sin 2x$

سوال 3.29:  $y''' + 3y'' - y' - 3y = 5e^{2x}$   
جواب:  $y = c_1 e^x + c_2 e^{-x} + c_3 e^{-3x} + \frac{1}{3} e^{2x}$

سوال 3.30:  $y^{(4)} + 8y'' - 9y = \cosh 2x$   
جواب:  $y = c_1 e^x + c_2 e^{-x} + c_3 \cos 3x + c_4 \sin 3x + \frac{5}{39} \cosh 2x$

سوال 3.31:  $x^2 y''' + 3x y'' - 2y' = 0$   
جواب:  $y = c_1 + c_2 x^{\sqrt{3}} + c_3 x^{-\sqrt{3}}$

سوال 3.32:  $y''' + 2.25y'' + 1.6875y' + 0.421875y = 0$   
جواب:  $y = c_1 e^{-0.75x} + c_2 x e^{-0.75x} + c_3 x^2 e^{-0.75x}$

سوال 3.33:  $y''' - y' = \frac{3}{40} \sinh \frac{x}{2}$   
جواب:  $y = c_1 + c_2 e^x + c_3 e^{-x} - 2 \cosh \frac{x}{2}$

سوال 3.34:  $y''' + 9y'' + 27y' + 27 = 2x^2$   
جواب:  $y = c_1 e^{-3x} + c_2 x e^{-3x} + c_3 x^2 e^{-3x} + \frac{2}{27} x^2 - \frac{4}{27} x + \frac{8}{81}$

سوال 3.35 تا سوال 3.39 ابتدائی قیمت مسئلے ہیں۔ انہیں حل کریں۔

سوال 3.35:

$y^{(4)} - 10y'' + 9y = 4e^{-2x}$   
 $y(0) = 1, \quad y'(0) = -1, \quad y''(0) = -0.5, \quad y'''(0) = 0.2$   
جواب:  $y = -\frac{2}{15} e^{-2x} + \frac{1}{1440} (127e^x + 1383e^{-x} - 119e^{3x} - 271e^{-3x})$

سوال 3.36:

$y^{(4)} + y'' - 2y = 0.5 \sin 2x$   
 $y(0) = 2, \quad y'(0) = -1, \quad y''(0) = -1, \quad y'''(0) = 2$   
جواب:  $y = 0.05 \sin 2x + 3 \cos x - 0.358 \sin x - \cos \sqrt{2}x - 0.424 \sin \sqrt{2}x$

سوال 3.37: مطابقتی متجانس مساوات کا حل  $y_h$  حاصل کرتے ہوئے  $W$  ،  $W_1$  ،  $W_2$  اور  $W_3$  کے مقطع حاصل کریں۔ انہیں استعمال کرتے ہوئے غیر متجانس مساوات حل کریں۔ (یاد رہے تفرقی مساوات کو معیاری صورت میں لکھتے ہوئے  $r = x$  حاصل ہو گا)

$$x^3 y''' - 5x^2 y'' + 12xy' - 12y = x^4, \quad y(1) = 1, y'(1) = -1, y''(1) = 2$$

جوابات:  $W_3 = 2x^3$  ،  $W_2 = -3x^4$  ،  $W_1 = x^6$  ،  $W = 6x^5$  ،  $y_h = c_1 x + c_2 x^3 + c_3 x^4$   
 $y = \frac{59}{18}x - \frac{9}{2}x^3 + \frac{8}{3}x^4 + \frac{x^4}{3} \ln x - \frac{4}{9}x^4$

سوال 3.38: مطابقتی متجانس مساوات کا حل  $y_h$  حاصل کرتے ہوئے  $W$  ،  $W_1$  ،  $W_2$  اور  $W_3$  کے مقطع حاصل کریں۔ انہیں استعمال کرتے ہوئے غیر متجانس مساوات حل کریں۔

$$x^3 y''' + 5x^2 y'' + 2xy' - 2y = x^2, \quad y(1) = 2, y'(1) = 1, y''(1) = -1$$

جوابات:  $W_3 = 2x^{-1}$  ،  $W_2 = x^{-4}$  ،  $W_1 = -3x^{-2}$  ،  $W = 6x^{-5}$  ،  $y_h = c_1 x^{-1} + c_2 x + c_3 x^{-2}$   
 $y = \frac{5}{3x} + x - \frac{3}{4x^2} + \frac{x^2}{12}$  ،  $W_3 = 2x^{-1}$

سوال 3.39:

$$y''' + 9y'' + 27y' + 27y = 27x^2, \quad y(0) = 2, y'(0) = -1, y''(0) = -1$$

جواب:  $y = \frac{2}{3}e^{-3x} + 3xe^{-3x} + \frac{9}{2}x^2e^{-3x} + x^2 - 2x + \frac{4}{3}$



## باب 4

# نظام تفرقی مساوات

گزشتہ باب میں آپ نے بلند درجی سادہ تفرقی مساوات کو حل کرنا سیکھا۔ اس باب میں سادہ تفرقی مساوات حل کرنے کا نیا طریقہ دکھایا جائے گا جس میں  $n$  درجی سادہ تفرقی مساوات سے  $n$  عدد درجہ اول سادہ تفرقی مساوات کا نظام حاصل کیا جائے گا۔ اس نظام کو حل کرنا بھی سکھایا جائے گا۔ تفرقی مساوات کے نظام کو قالب اور سمتیہ کی صورت میں لکھنا زیادہ مفید ثابت ہوتا ہے لہذا حصہ 4.1 میں قالب اور سمتیہ کے بنیادی حقائق پر غور کیا جائے گا۔

اسی باب میں تفرقی مساوات کے نظام کو حل کرنے کی بجائے تمام مساوات کی مجموعی طرز عمل پر غور کیا جائے گا جس سے نظام کے حل کی استحکام<sup>1</sup> کے بارے میں معلومات حاصل ہوتی ہے۔ انجینئری میں مستحکم نظام اہمیت رکھتے ہیں۔ مستحکم نظام میں کسی لمحے پر معمولی تبدیلی، مستقبل کے لمحات پر معمولی تبدیلی ہی پیدا کرتی ہے۔ اس ترکیب سے مساوات کا اصل حل دریافت نہیں ہوتا لہذا اس کو کیفی ترکیب<sup>2</sup> کہتے ہیں۔ جس ترکیب سے نظام کا اصل حل حاصل ہوتا ہو اس کو مقداری ترکیب<sup>3</sup> کہتے ہیں۔

---

stability<sup>1</sup>  
qualitative method<sup>2</sup>  
quantitative method<sup>3</sup>

## 4.1 قالب اور سمتیہ کے بنیادی حقائق

تفرقی مساوات کے نظام پر غور کے دوران قالب اور سمتیات استعمال کئے جائیں گے۔

دو عدد خطی سادہ تفرقی مساوات کے نظام

$$(4.1) \quad \begin{aligned} y_1' &= a_{11}y_1 + a_{12}y_2 & y_1' &= 2y_1 - 7y_2 \\ y_2' &= a_{21}y_1 + a_{22}y_2 & y_2' &= 5y_1 + y_2 \end{aligned} \quad \text{یا}$$

میں دو عدد نا معلوم تفاعل  $y_1(t)$  اور  $y_2(t)$  پائے جاتے ہیں۔ ان مساوات میں دائیں جانب اضافی تفاعل  $g_1(t)$  اور  $g_2(t)$  بھی موجود ہو سکتے ہیں۔ اسی طرح  $n$  عدد درجہ اول سادہ تفرقی مساوات پر مبنی نظام

$$(4.2) \quad \begin{aligned} y_1' &= a_{11}y_1 + a_{12}y_2 + \cdots + a_{1n}y_n \\ y_2' &= a_{21}y_1 + a_{22}y_2 + \cdots + a_{2n}y_n \\ &\vdots \\ y_n' &= a_{n1}y_1 + a_{n2}y_2 + \cdots + a_{nn}y_n \end{aligned}$$

میں  $y_1(t)$  تا  $y_n(t)$  نا معلوم تفاعل پائے جائیں گے۔ درج بالا ہر مساوات میں دائیں جانب اضافی تفاعل بھی پائے جاسکتے ہیں۔

تکنیکی اصطلاحات

قالب

نظام 4.1 کے عددی سر (جو مستقل یا متغیرات ممکن ہیں) کو  $2 \times 2$  قالب  $A^4$  کی صورت میں لکھا جاسکتا ہے۔

$$(4.3) \quad A = [a_{jk}] = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} \quad \text{یا} \quad A = [a_{jk}] = \begin{bmatrix} 3 & 2 \\ -1 & \frac{2}{3} \end{bmatrix}$$

اسی طرح نظام 4.2 کے عددی سر کو  $n \times n$  قالب کی صورت میں لکھا جاسکتا ہے۔

$$(4.4) \quad A = [a_{jk}] = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix}$$

قالب میں درج  $a_{11}$ ،  $a_{12}$ ،  $a_{21}$  وغیرہ کو ارکان<sup>5</sup> کہتے ہیں۔ افقی لکیروں کو صف<sup>6</sup> جبکہ عمودی لکیروں کو قطار<sup>7</sup> کہتے ہیں۔ قالب 4.3 میں پہلا صف  $[a_{11} \ a_{12}]$  یا  $[2 \ 3]$  جبکہ دوسرا صف  $[a_{21} \ a_{22}]$  یا  $[-1 \ \frac{2}{3}]$  ہے۔ اسی طرح پہلا قطار درج ذیل ہے۔

$$\begin{bmatrix} a_{11} \\ a_{21} \end{bmatrix} \quad \text{یا} \quad \begin{bmatrix} 3 \\ -1 \end{bmatrix}$$

ارکان کی علامتی اظہار میں دو گنا زیر نوشت کا پہلا عدد صف کو ظاہر کرتا ہے جبکہ دوسرا عدد قطار کو ظاہر کرتا ہے۔ یوں  $a_{21}$  دوسری صف اور پہلی قطار کا رکن ہے۔ قالب 4.3 کا مرکزی وتر<sup>8</sup>  $a_{11}$  اور  $a_{22}$  پر مبنی ہے جبکہ قالب 4.4 کا مرکزی وتر  $a_{11}$ ،  $a_{22}$ ،  $\dots$ ،  $a_{nn}$  پر مبنی ہے۔ ہمیں یہاں صرف مربع قالب<sup>9</sup> درکار ہوں گے۔ مربع قالب سے مراد ایسی قالب ہے جس میں صفوں کی تعداد قطاروں کی تعداد کے برابر ہو۔ قالب 4.3 اور قالب 4.4 مربع قالب ہیں۔

سمتیہ۔ ایک قطار اور  $n$  ارکان کا سمتیہ قطار<sup>10</sup> درج ذیل ہے۔

$$x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$$

اسی طرح ایک صف اور  $n$  ارکان کا سمتیہ صف<sup>11</sup> درج ذیل ہے۔

$$v = [v_1 \ v_2 \ v_3 \ \cdots \ v_n]$$

entry<sup>5</sup>  
row<sup>6</sup>  
column<sup>7</sup>  
main diagonal<sup>8</sup>  
square matrix<sup>9</sup>  
column vector<sup>10</sup>  
row vector<sup>11</sup>

قالب اور سمتیات کا حساب

برابری مساوات

دو عدد  $n \times n$  قالب صرف اور صرف اس صورت برابر ہوں گے جب ان کے تمام مطابقتی<sup>12</sup> ارکان برابر ہوں۔ ظاہر ہے کہ دو قالب کی برابری کے لئے لازم ہے کہ ان میں صفوں کی تعداد یکساں ہو اور ان میں قطاروں کی تعداد یکساں ہو۔ یوں  $n = 2$  کی صورت میں

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} \quad \text{اور} \quad B = \begin{bmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \end{bmatrix}$$

صرف اور صرف اس صورت برابر  $(A = B)$  ہوں گے جب

$$\begin{aligned} a_{11} &= b_{11}, & a_{12} &= b_{12} \\ a_{21} &= b_{21}, & a_{22} &= b_{22} \end{aligned}$$

ہوں۔ دو عدد سمتیہ صف (یا دو عدد سمتیہ قطار) صرف اور صرف اس صورت برابر ہوں گے جب دونوں میں ارکان کی تعداد  $n$  برابر ہو اور ان کے تمام مطابقتی ارکان برابر ہوں۔ یوں

$$v = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} \quad \text{اور} \quad x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

کی صورت میں  $v = x$  صرف اور صرف تب ہو گا جب

$$v_1 = x_1 \quad \text{اور} \quad v_2 = x_2$$

ہوں۔

مجموعہ

مجموعہ حاصل کرنے کی خاطر دونوں قالب کے مطابقتی ارکان کا مجموعہ لیا جاتا ہے۔ دونوں قالب یکساں  $m \times n$  ہونا لازم ہے۔ اسی طرح دونوں سمتیہ صف (یا دونوں سمتیہ قطار) میں برابر ارکان ہونا لازم ہے۔ یوں  $2 \times 2$  قالب کا مجموعہ درج ذیل ہو گا۔

$$(4.5) \quad A + B = \begin{bmatrix} a_{11} + b_{11} & a_{12} + b_{12} \\ a_{21} + b_{21} & a_{22} + b_{22} \end{bmatrix}, \quad v + x = \begin{bmatrix} v_1 + x_1 \\ v_2 + x_2 \end{bmatrix}$$

corresponding<sup>12</sup>

غیر سمتی ضرب

<sup>13</sup> غیر سمتی ضرب یعنی مستقل  $c$  سے قالب کا ضرب حاصل کرنے کی خاطر قالب کے تمام ارکان کو  $c$  سے ضرب دیا جاتا ہے۔ مثلاً

$$A = \begin{bmatrix} 2 & -3 \\ 5 & 1 \end{bmatrix}, \quad -4A = \begin{bmatrix} -8 & 12 \\ -20 & -4 \end{bmatrix}$$

اور

$$v = \begin{bmatrix} 9 \\ -4 \end{bmatrix}, \quad 3v = \begin{bmatrix} 27 \\ -12 \end{bmatrix}$$

قالب ضرب قالب

دو عدد  $n \times n$  قالب  $A = [a_{jk}]$  اور  $B = [b_{jk}]$  کا حاصل ضرب  $C = AB$ ، (اسی ترتیب میں)  $C = [c_{jk}]$  قالب  $n \times n$  ہو گا جس کے ارکان

$$(4.6) \quad c_{jk} = \sum_{m=1}^n a_{jm} b_{mk} \quad j = 1, \dots, n, \quad k = 1, \dots, n$$

ہوں گے یعنی  $A$  قالب کے  $j$  صف کے ہر رکن کو  $B$  قالب کے  $j$  قطار کے مطابقتی رکن کے ساتھ ضرب دیتے ہوئے  $n$  حاصل ضرب کا مجموعہ لیں۔ ہم کہتے ہیں کہ قالب کے ضرب سے مراد صف ضرب قطار ہے۔ مثلاً

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 \\ -3 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 7 & 1 \\ 2 & -4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \cdot 7 + 1 \cdot 2 & 2 \cdot 1 + 1 \cdot (-4) \\ (-3) \cdot 7 + 0 \cdot 2 & (-3) \cdot 1 + 0 \cdot (-4) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 16 & -2 \\ -21 & -3 \end{bmatrix}$$

یہاں دھیان رہے کہ ضرب قالب غیر مستبدل<sup>14</sup> ہے لہذا عموماً  $AB \neq BA$  ہو گا۔ یوں دو قالب کو آپس میں ضرب دیتے ہوئے قالبوں کی ترتیب تبدیل نہیں کی جاسکتی۔ اس حقیقت کی وضاحت کی خاطر درج بالا مثال میں قالبوں کی ترتیب بدلتے ہوئے ان کو آپس میں ضرب دیتے ہیں۔

$$\begin{bmatrix} 7 & 1 \\ 2 & -4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ -3 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 7 \cdot 2 + 1 \cdot (-3) & 7 \cdot 1 + 1 \cdot 0 \\ 2 \cdot 2 + (-4) \cdot (-3) & 2 \cdot 1 + (-4) \cdot 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 11 & 7 \\ 16 & 2 \end{bmatrix}$$

scalar product<sup>13</sup>  
non commutative<sup>14</sup>

$n \times n$  قالب  $A$  کو  $n$  ارکان کی سمتیہ قطار  $x$  سے ضرب بھی اسی قاعدے کے تحت حاصل کی جاتی ہے۔ یوں  $v = Ax$  کے  $n$  عدد ارکان درج ذیل ہوں گے۔

$$(4.7) \quad v_j = \sum_{m=1}^n a_{jm}x_m \quad j = 1, \dots, n$$

یوں

$$\begin{bmatrix} 7 & -3 \\ 1 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 7x_1 - 3x_2 \\ x_1 + 4x_2 \end{bmatrix}$$

ہو گا۔

سادہ تفرقی مساوات کے نظام کا اظہار بذریعہ سمتیات

تفرق

قالب یا سمتیہ کا تفرق، تمام ارکان کا تفرق حاصل کرنے سے حاصل ہوتا ہے۔

$$y(t) = \begin{bmatrix} y_1(t) \\ y_2(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5t^3 \\ 6 \cos 2t \end{bmatrix}, \quad y'(t) = \begin{bmatrix} y'_1(t) \\ y'_2(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 15t^2 \\ -12 \sin 2t \end{bmatrix}$$

قالب کی تفرق اور ضرب کو استعمال کرتے ہوئے مساوات 4.1 کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$(4.8) \quad y' = \begin{bmatrix} y'_1 \\ y'_2 \end{bmatrix} = Ax = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} \quad \text{یا} \quad \begin{bmatrix} y'_1 \\ y'_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & -7 \\ 5 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix}$$

اسی طرح مساوات 4.2 کو درج ذیل  $y = Ax$  صورت میں لکھا جاسکتا ہے۔

$$(4.9) \quad \begin{bmatrix} y'_1 \\ y'_2 \\ \vdots \\ y'_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ & \vdots & & \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{bmatrix}$$

مزید اعمال اور اصطلاحات

تبدیل محل

تبدیلی محل<sup>15</sup> کے عمل سے قالب کے قطاروں کو صفوں کی جگہ لکھا جاتا ہے۔ یوں  $2 \times 2$  قالب  $A$  سے تبدیلی محل<sup>16</sup> کے ذریعہ تبدیلی محل قالب<sup>17</sup>  $A^T$  حاصل ہو گا۔

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & -11 \\ 4 & 3 \end{bmatrix}, \quad A^T = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{21} \\ a_{12} & a_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 4 \\ -11 & 3 \end{bmatrix}$$

سمتیہ صف  $x$  کا تبدیلی محل سمتیہ  $x^T$  سمتیہ قطار ہو گا۔ اسی طرح سمتیہ قطار  $v$  کا تبدیلی محل سمتیہ  $v^T$  سمتیہ صف ہو گا۔

$$x = \begin{bmatrix} x_1 & x_2 \end{bmatrix} \quad x^T = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}, \quad v = \begin{bmatrix} v_1 \\ v_2 \end{bmatrix} \quad v^T = \begin{bmatrix} v_1 & v_2 \end{bmatrix}$$

قالب کا معکوس

ایسا  $n \times n$  قالب جس کے مرکزی وتر کے تمام ارکان اکائی (1) اور بقیہ ارکان صفر ہوں کو اکائی قالب<sup>18</sup>  $I$  کہتے ہیں۔

$$(4.10) \quad I = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & & & & \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & 1 \end{bmatrix}$$

<sup>15</sup> transposition

<sup>16</sup> transposition

<sup>17</sup> transpose matrix

<sup>18</sup> unit matrix

ایسا  $B$  قالب، جس کا  $A$  قالب کے ساتھ حاصل ضرب اکائی قالب ہو  $BA = AB = I$ ، قالب  $A$  کا معکوس قالب<sup>19</sup> کہلاتا ہے جسے  $A^{-1}$  لکھا جاتا ہے جبکہ ایسی صورت میں  $A$  غیر نادر قالب<sup>20</sup> کہلاتا ہے۔ یہاں  $A$  اور  $B$  دونوں  $n \times n$  قالب ہیں۔

$$(4.11) \quad A^{-1}A = AA^{-1} = I$$

قالب  $A$  کا معکوس تب پایا جاتا ہے جب  $A$  کا مقطع غیر صفر  $|A| \neq 0$  ہو۔ اگر  $A$  کا معکوس نہ پایا جاتا ہو تب  $A$  نادر<sup>21</sup> قالب کہلاتا ہے۔ مربع  $2 \times 2$  قالب کا معکوس

$$(4.12) \quad A^{-1} = \frac{1}{|A|} \begin{bmatrix} a_{22} & -a_{12} \\ -a_{21} & a_{11} \end{bmatrix}$$

ہے جہاں  $A$  کا مقطع  $|A|$  درج ذیل ہے۔

$$(4.13) \quad |A| = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{vmatrix} = a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}$$

خطی طور تابعیت

$r$  عدد سمتیات  $v^{(1)}$  تا  $v^{(r)}$  جہاں ہر سمتیہ  $n$  ارکان پر مشتمل ہو، اس صورت خطی طور غیر تابع سلسلہ<sup>22</sup> یا خطی طور غیر تابع کہلاتے ہیں جب

$$(4.14) \quad c_1 v^{(1)} + \dots + c_r v^{(r)} = 0$$

سے مراد  $c_1$  تا  $c_r$  کی قیمتیں صفر ہو۔ درج بالا مساوات میں  $0$  صفر سمتیہ<sup>23</sup> ہے جس کے تمام  $n$  ارکان صفر کے برابر ہیں۔ اگر مساوات 4.14 میں  $c_1$  تا  $c_r$  کوئی ایک یا ایک سے زائد مستقل غیر صفر ہوں تب  $v^{(1)}$  تا  $v^{(r)}$  خطی طور تابع سلسلہ<sup>24</sup> یا خطی طور تابع کہلائیں گے چونکہ ایسی صورت میں کم از کم ایک سمتیہ کو

<sup>19</sup> inverse matrix

<sup>20</sup> non singular matrix

<sup>21</sup> singular

<sup>22</sup> linearly independent set

<sup>23</sup> zero vector

<sup>24</sup> linearly dependent vector



بقایا سمتیات کی مدد سے لکھا جاسکتا ہے، مثلاً  $c_1 \neq 0$  کی صورت میں مساوات 4.14 کو  $c_1$  سے تقسیم کرتے ہوئے

$$v^{(1)} = -\frac{1}{c_1} [c_2 v^{(2)} + \dots + c_r v^{(r)}]$$

لکھا جاسکتا ہے۔

### امتیازی اقدار اور امتیازی سمتیات

امتیازی اقدار<sup>25</sup> اور امتیازی سمتیات<sup>26</sup> انتہائی اہم ہیں جو کوانٹم میکانیات<sup>27</sup> میں کلیدی کردار ادا کرتے ہیں۔ مساوات

$$(4.15) \quad Ax = \lambda x$$

میں  $A = [a_{jk}]$  معلوم  $n \times n$  قالب ہے جبکہ  $\lambda$  نامعلوم مستقل (جو حقیقی یا مخلوط مقدار ہو سکتا ہے) اور  $x$  نامعلوم سمتیہ ہے جنہیں حاصل کرنا درکار ہے۔ کسی بھی  $\lambda$  کے لئے مساوات 4.15 کا ایک حل  $x = 0$  ممکن ہے۔ ایسی غیر سبھی<sup>28</sup>  $\lambda$  جو  $x \neq 0$  کی صورت میں مساوات 4.15 پر پورا اترتی ہو،  $A$  کی امتیازی قدر<sup>29</sup> کہلاتی ہے جبکہ، اس  $\lambda$  کی مطابقتی،  $x$  کو  $A$  کی امتیازی سمتیہ<sup>30</sup> کہتے ہیں۔

ہم مساوات 4.15 کو  $Ax - \lambda x = 0$  یا

$$(4.16) \quad (A - \lambda I)x = 0$$

لکھ سکتے ہیں جو  $n$  عدد خطی الجبرائی مساوات کو ظاہر کرتی ہے جس کے نامعلوم متغیرات  $x_1$  تا  $x_n$ ، سمتیہ  $x$  کے ارکان ہیں۔ اس مساوات کے غیر صفر حل  $x \neq 0$  کے لئے ضروری ہے کہ  $A - I$  کے عددی سر قالب کا مقطع صفر ہو۔ اس کا ثبوت خطی الجبرا میں بطور بنیادی حقیقت پیش کیا جاتا ہے [مسئلہ 8.15]۔ اس باب میں ہمیں  $n = 2$  سے دلچسپی ہے لہذا مساوات 4.16 کو

$$(4.17) \quad \begin{bmatrix} a_{11} - \lambda & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} - \lambda \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Eigenvalues, characteristic values<sup>25</sup>

Eigenvectors<sup>26</sup>

quantum mechanics<sup>27</sup>

scalar<sup>28</sup>

Eigenvalue<sup>29</sup>

Eigenvector<sup>30</sup>

لکھتے ہیں جو درج ذیل مساوات کو ظاہر کرتی ہے۔

$$(4.18) \quad \begin{aligned} (a_{11} - \lambda)x_1 + a_{12}x_2 &= 0 \\ a_{21}x_1 + (a_{22} - \lambda)x_2 &= 0 \end{aligned}$$

اب نادر قالب کا مقطع صفر ہوتا ہے لہذا  $A - \lambda I$  اس صورت نادر قالب ہو گا جب اس قالب کا مقطع (جسے  $A$  کی امتیازی مقطع<sup>31</sup> کہتے ہیں) صفر ہو۔

$$(4.19) \quad \begin{aligned} |A - \lambda I| &= \begin{vmatrix} a_{11} - \lambda & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} - \lambda \end{vmatrix} \\ &= (a_{11} - \lambda)(a_{22} - \lambda) - a_{12}a_{21} \\ &= \lambda^2 - (a_{11} + a_{22})\lambda + a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21} = 0 \end{aligned}$$

اس دو درجی مساوات کو  $A$  کی امتیازی مساوات<sup>32</sup> کہتے ہیں۔ اس کے حل  $\lambda_1$  اور  $\lambda_2$ ، قالب  $A$  کے امتیازی قدر یا امتیازی اقدار ہیں۔ پہلے امتیازی قدر حاصل کریں۔ اس کے بعد  $\lambda_1$  کو مساوات 4.18 میں پر کرتے ہوئے،  $\lambda_1$  کی مطابقتی،  $A$  کی امتیازی سمتیہ  $x^{(1)}$  دریافت کریں۔ اسی طرح  $\lambda_2$  کو مساوات 4.18 میں پر کرتے ہوئے،  $\lambda_2$  کی مطابقتی،  $A$  کی امتیازی سمتیہ  $x^{(2)}$  دریافت کریں۔ یاد رہے کہ اگر  $x$  قالب  $A$  کا امتیازی سمتیہ ہو تب  $kx$  بھی  $A$  کا امتیازی سمتیہ ہو گا جہاں  $k \neq 0$  ہے۔

مثال 4.1: درج ذیل قالب کے امتیازی اقدار اور امتیازی سمتیات دریافت کریں۔

$$A = \begin{bmatrix} -3 & 3 \\ -0.8 & 0.4 \end{bmatrix}$$

حل: امتیازی مساوات

$$\begin{vmatrix} -3 - \lambda & 3 \\ -0.8 & 0.4 - \lambda \end{vmatrix} = \lambda^2 + 2.6\lambda + 1.2 = 0$$

characteristic determinant<sup>31</sup>  
characteristic equation<sup>32</sup>

سے  $A$  کے امتیازی قدر  $\lambda_1 = -0.6$  اور  $\lambda_2 = -2$  ملتے ہیں۔ امتیازی قدر  $\lambda = \lambda_1 = -0.6$  کو مساوات 4.18 میں پر کرتے ہیں۔

$$\begin{aligned} (-3 + 0.6)x_1 + 3x_2 &= 0 \\ -0.8x_1 + (0.4 + 0.6)x_2 &= 0 \end{aligned}$$

پہلی مساوات کو  $x_2 = 0.8x_1$  لکھا جاسکتا ہے۔ دوسری مساوات کو بھی  $x_2 = 0.8x_1$  لکھا جاسکتا ہے۔ یوں اگر  $x_1 = 1$  چنا جائے تو  $x_2 = 0.8$  ہو گا لہذا،  $\lambda_1 = -0.6$  کی مطابقتی،  $A$  کا امتیازی سمتیہ

$$x^{(1)} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0.8 \end{bmatrix}$$

ہو گا۔ اسی طرح  $\lambda = \lambda_2 = -2$  کو مساوات 4.18 میں پر کرتے ہیں۔

$$\begin{aligned} (-3 + 2)x_1 + 3x_2 &= 0 \\ -0.8x_1 + (0.4 + 2)x_2 &= 0 \end{aligned}$$

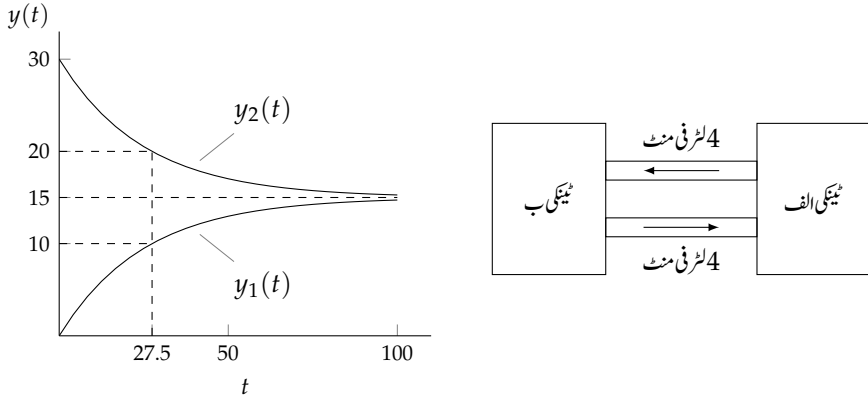
ان دونوں مساوات کو  $x_1 = 3x_2$  لکھا جاسکتا ہے۔ یوں اگر  $x_2 = 1$  چنا جائے تو  $x_1 = 3$  حاصل ہو گا لہذا،  $\lambda_2 = -2$  کی مطابقتی،  $A$  کا امتیازی سمتیہ

$$x^{(2)} = \begin{bmatrix} 3 \\ 1 \end{bmatrix}$$

ہو گا۔ جیسا پہلے ذکر کیا گیا، امتیازی سمتیات کو کسی بھی غیر صفر عدد سے ضرب دیا جاسکتا ہے۔

## 4.2 سادہ تفرقی مساوات کے نظام بطور انجینئری مسائل کے نمونے

اس حصے میں ہم تفرقی مساوات کے نظام کی عملاً اہمیت دیکھیں گے۔ ہم پہلے دیکھتے ہیں کہ ایسے نظام مختلف عملی مسائل میں کیسے کردار ادا کرتے ہیں۔ اس کے بعد ہم دیکھیں گے کہ بلند درجی تفرقی مساوات کو کیسے تفرقی مساوات کے نظام میں تبدیل کیا جاسکتا ہے۔



شکل 4.1: ٹینکیوں کا نظام۔

#### مثال 4.2: دو ٹینکیوں کا نظام

ایک ٹینکی کو استعمال کرتے ہوئے مرکب بنانے کے عمل پر صفحہ 27 مثال 1.10 میں غور کیا گیا جہاں مسئلے کو ایک عدد تفرقی مساوات سے ظاہر کیا گیا۔ اس مثال کو ایک مرتبہ دیکھ لیں چونکہ وہی معلومات یہاں بھی استعمال کی جائیں گی۔

شکل 4.1 میں دو ٹینکیاں دکھائی گئی ہیں جن میں یک برابر دو سو (200) لٹر پانی موجود ہے۔ ٹینکی الف میں خالص پانی ہے جبکہ ٹینکی ب کی پانی میں تیس (30) کلو گرام کا نمک ملا یا گیا ہے۔ ٹینکیوں میں پانی کو مسلسل ہلایا جاتا ہے تاکہ ان میں ہر جگہ محلول یکساں رہے۔ ٹینکیوں میں پانی کو چار (4) لٹر فی منٹ گھمانے سے ٹینکی الف میں نمک کی مقدار  $y_1(t)$  اور ٹینکی ب میں نمک کی مقدار  $y_2(t)$  وقت کے ساتھ تبدیل ہوتی ہے۔ کتنی دیر کے بعد ٹینکی الف میں نمک کی مقدار، ٹینکی ب میں نمک کی مقدار کا نصف ہو گا؟

حل: پہلا قدم: نظام کی نمونہ کشی کرتے ہیں۔ ایک ٹینکی کی طرح، ٹینکی الف میں نمک کی مقدار  $y_1(t)$  میں تبدیلی کی شرح  $y_1'(t)$  نمک کی درآمدی اور برآمدی شرح میں فرق کے برابر ہو گی۔ یہی کچھ  $y_2'(t)$  کے لئے

4.2. سادہ تفرقی مساوات کے نظام بطور انجینئری مسائل کے نمونے

بھی کہا جاسکتا ہے لہذا

$$\begin{aligned} y_1' &= 4 \frac{y_2}{200} - 4 \frac{y_1}{200} \\ y_2' &= 4 \frac{y_1}{200} - 4 \frac{y_2}{200} \end{aligned}$$

یعنی

$$\begin{aligned} y_1' &= -0.02y_1 + 0.02y_2 \\ y_2' &= 0.02y_1 - 0.02y_2 \end{aligned}$$

ہوگا۔ اس نظام کو

$$(4.20) \quad \mathbf{y}' = \mathbf{A}\mathbf{y}$$

لکھا جاسکتا ہے جہاں

$$\mathbf{y} = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} \quad \text{اور} \quad \mathbf{A} = \begin{bmatrix} -0.02 & 0.02 \\ 0.02 & -0.02 \end{bmatrix}$$

ہیں۔

دوسرا قدم: عمومی حل حاصل کرتے ہیں۔ ایک عدد تفرقی مساوات کی طرح یہاں بھی حل کو قوت نمائی تفاعل

$$(4.21) \quad \mathbf{y} = \mathbf{x}e^{\lambda t}$$

فرض کرتے ہیں۔ مساوات 4.20 میں اس فرضی تفاعل اور اس کے تفرق کو پر کرتے ہیں۔

$$\mathbf{y}' = \lambda \mathbf{x}e^{\lambda t} = \mathbf{A}\mathbf{x}e^{\lambda t}$$

دونوں اطراف کو  $e^{\lambda t}$  سے تقسیم کرتے ہوئے دونوں اطراف کو بدل کر لکھتے ہیں۔

$$\mathbf{A}\mathbf{x} = \lambda \mathbf{x}$$

ہمیں اس مساوات کے غیر صفر اہم حل درکار ہیں لہذا ہمیں  $\mathbf{A}$  کے امتیازی اقدار اور امتیازی سمتیات حاصل کرنے ہوں گے۔ امتیازی اقدار امتیازی مساوات

$$|\mathbf{A} - \lambda \mathbf{I}| = \begin{vmatrix} -0.02 - \lambda & 0.02 \\ 0.02 & -0.02 - \lambda \end{vmatrix} = (-0.02 - \lambda) - 0.02^2 = \lambda(\lambda + 0.04) = 0$$

کے حل  $\lambda_1 = 0$  اور  $\lambda_2 = -0.04$  ہوں گے۔ (یہاں دھیان رہے کہ ہمیں غیر صفر امتیازی سمتیت درکار ہیں۔ امتیازی اقدار صفر ہو سکتے ہیں۔) امتیازی سمتیت مساوات 4.18 کے پہلے یا دوسرے مساوات سے حاصل ہوں گے۔ مساوات 4.18 کی پہلے مساوات کو استعمال کرتے ہوئے  $\lambda_1 = 0$  اور  $\lambda_2 = -0.04$  کے لئے

$$-0.02x_1 + 0.02x_2 = 0, \quad (-0.02 + 0.04)x_1 + 0.02x_2 = 0$$

لکھے جائیں گے جن سے  $x_1 = -x_2$  اور  $x_1 = x_2$  ملتے ہیں۔ ہم  $x_1 = x_2 = 1$  اور  $x_1 = -x_2 = 1$  چنتے ہوئے  $\lambda_1 = 0$  اور  $\lambda_2 = -0.04$  کے مطابقتی امتیازی سمتیت

$$x^{(1)} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} \quad \text{اور} \quad x^{(2)} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$$

حاصل کرتے ہیں۔ مساوات 4.21 اور مسئلہ خطی میل (جو خطی متجانس تفرقی مساوات کے نظام پر بھی لاگو ہوتا ہے) کی مدد سے حل لکھتے ہیں۔

$$(4.22) \quad y = c_1 x^{(1)} e^{\lambda_1 t} + c_2 x^{(2)} e^{\lambda_2 t} = c_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} + c_2 \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} e^{-0.04t}$$

تیسرا قدم: ابتدائی معلومات  $y_1(0) = 0$  (یعنی ٹینکی الف میں ابتدائی طور پر کوئی نمک نہیں پایا جاتا) اور  $y_2(0) = 30$  (یعنی ٹینکی ب میں ابتدائی طور پر تیس کلو گرام نمک پایا جاتا ہے) ہیں۔ مساوات 4.22 میں  $t = 0$  اور ابتدائی معلومات پر کرتے ہیں۔

$$y(0) = c_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} + c_2 \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 30 \end{bmatrix}$$

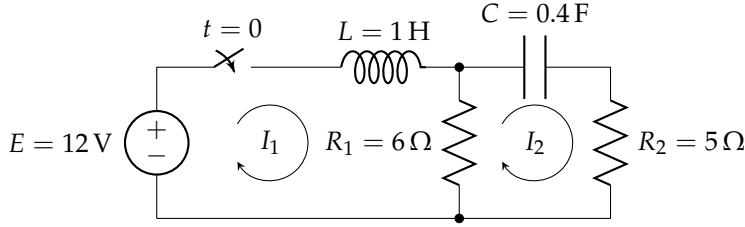
درج بالا مساوات کی جزوی صورت  $c_1 + c_2 = 0$  اور  $c_1 - c_2 = 30$  ہے جس کا حل  $c_1 = 15$  اور  $c_2 = -15$  ہے۔ یوں ابتدائی معلومات پر پورا اترتا ہوا حل

$$y = 15 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} - 15 \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} e^{-0.04t}$$

یعنی

$$y_1(t) = 15 - 15e^{-0.04t}$$

$$y_2(t) = 15 + 15e^{-0.04t}$$



شکل 4.2: مثال 4.3 کا برقی جال۔

ہو گا۔ اس حل کو شکل 4.1 میں دکھایا گیا ہے۔

چوتھا قدم: ٹینکی الف میں اس وقت ٹینکی ب کا آدھا نمک ہو گا جب اس میں  $\frac{30}{3} = 10$  کلو گرام نمک ہو۔ یوں درج ذیل حاصل ہوتا ہے۔

$$y_1(t) = 15 - 15e^{-0.04t} = 10, \quad t = -\frac{1}{0.04} \ln \frac{1}{3} = 27.5 \text{ min}$$

مثال 4.3: برقی جال

شکل 4.2 میں لمحہ  $t = 0$  پر سوئچ چالو ہوتا ہے۔ برقی رو  $I_1(t)$  اور  $I_2(t)$  دریافت کریں۔ ابتدائی رو اور ابتدائی برقی گیر میں ذخیرہ بار صفر ہیں۔

حل: پہلا قدم نظام کی نمونہ کشی ہے۔ امالہ میں رو  $I_1$  ہے لہذا اس پر برقی دباؤ  $v_L = L \frac{dI_1}{dt}$  ہو گا۔ برقی گیر میں رو  $I_2$  ہے لہذا اس پر دباؤ  $v_C = \frac{1}{C} \int I_2 dt$  ہو گا۔ مزاحمت  $R_2$  پر دباؤ  $v_{R2} = I_2 R_2$  ہو گا جبکہ مزاحمت  $R_1$  میں کل رو  $I_1 - I_2$  ہے لہذا اس پر دباؤ  $v_{R1} = (I_1 - I_2) R_1$  ہو گا۔ کرخوف قانون دباؤ کے تحت کسی بھی بند دائرے میں کل دباؤ کا اضافہ اس دائرے میں کل دباؤ کے گھٹاؤ کے برابر ہو گا۔ یوں بائیں دائرے کے لئے

$$E = L \frac{dI_1}{dt} + (I_1 - I_2) R_1$$

لکھا جاسکتا ہے جس میں  $E = 12$  ،  $L = 1$  اور  $R_1 = 6$  پر کرتے ہوئے

$$(4.23) \quad I_1' = -6I_1 + 6I_2 + 12$$

ملتا ہے۔ اسی طرح دائیں دائرے کے لئے

$$0 = \frac{1}{C} \int I_2 dt + I_2 R_2 + (I_2 - I_1) R_1$$

لکھا جاسکتا ہے جس میں  $C = 0.4$  اور  $R_2 = 5$  پر کرتے ہوئے تفرق لینے سے

$$I_2 + 4.4I_2' - 2.4I_1' = 0$$

ملتا ہے۔ اس میں مساوات 4.23 سے  $I_1'$  کی قیمت پر کرتے ہوئے

$$I_2 + 4.4I_2' - 2.4(-6I_1 + 6I_2 + 12) = 0$$

یعنی

$$(4.24) \quad I_2' = -\frac{36}{11}I_1 + \frac{67}{22}I_2 + \frac{72}{11}$$

حاصل ہوتا ہے۔ مساوات 4.23 اور مساوات 4.24 کو

$$(4.25) \quad J' = AJ + g$$

لکھا جاسکتا ہے جہاں

$$J = \begin{bmatrix} I_1 \\ I_2 \end{bmatrix}, \quad A = \begin{bmatrix} -6 & 6 \\ -\frac{36}{11} & \frac{67}{22} \end{bmatrix}, \quad g = \begin{bmatrix} 12 \\ \frac{72}{11} \end{bmatrix}$$

ہیں۔  $I_1'$  اور  $I_2'$  کے سمتیہ قطار کو  $J$  اس لئے لکھا گیا ہے کہ اس باب میں  $I$  اکائی قالب کے لئے استعمال کیا گیا ہے۔

دوسرا قدم نظام کا حل تلاش کرنا ہے۔  $g$  کی موجودگی غیر متجانس سادہ تفرقی نظام کو ظاہر کرتی ہے لہذا ہم ایک عدد تفرقی مساوات کی طرح پہلے متجانس مطابقتی نظام  $J' = AJ$  کا حل حاصل کرتے ہیں۔ ہم  $J = xe^{\lambda t}$  کو حل تصور کرتے ہوئے متجانس نظام میں پر کرتے ہوئے درج ذیل حاصل کرتے ہیں۔

$$J' = \lambda xe^{\lambda t} = A xe^{\lambda t} \implies Ax = \lambda x$$



غیر صفر اہم حل کے حصول کے لئے  $A$  کے امتیازی اقدار اور امتیازی سمتیات درکار ہوں گے۔ امتیازی اقدار امتیازی مساوات

$$|A - \lambda I| = \begin{vmatrix} -6 - \lambda & 6 \\ -\frac{36}{11} & \frac{67}{22} - \lambda \end{vmatrix} = \lambda^2 + \frac{65}{22}\lambda - \frac{15}{11} = 0$$

سے  $\lambda_1 = -2.38209$  اور  $\lambda_2 = -0.57245$  حاصل ہوتے ہیں۔ ان امتیازی اقدار کی مطابقتی امتیازی سمتیات مساوات 4.18 سے حاصل ہوں گے۔ مساوات 4.18 کے پہلے مساوات میں  $\lambda_1$  پر کرتے ہوئے

$$(-6 + 2.38209)x_1 + 6x_2 = 0, \quad \Rightarrow \quad x_1 = 1.658416x_2$$

ملتا ہے۔ یوں  $x_2 = 1$  چنتے ہوئے  $x_1 = 1.658416$  ملتا ہے جس سے  $x^{(1)} = \begin{bmatrix} 1.658416 \\ 1 \end{bmatrix}$  حاصل ہوتا ہے۔ اسی طرح مساوات 4.18 کے پہلے مساوات میں  $\lambda_2$  پر کرتے ہوئے

$$(-6 + 0.57245)x_1 + 6x_2 = 0, \quad \Rightarrow \quad x_1 = 1.105471x_2$$

ملتا ہے۔ یوں  $x_2 = 1$  چنتے ہوئے  $x_1 = 1.105471$  ملتا ہے جس سے  $x^{(2)} = \begin{bmatrix} 1.105471 \\ 1 \end{bmatrix}$  حاصل ہوتا ہے۔ یوں متجانس نظام کا عمومی حل درج ذیل ہو گا۔

$$(4.26) \quad J = c_1 x^{(1)} e^{\lambda_1 t} + c_2 x^{(2)} e^{\lambda_2 t}$$

مساوات 4.25 کے غیر متجانس نظام کا جبری تفاعل  $g$  مستقل مقدار ہے لہذا اس نظام کا مخصوص حل مستقل سمتیہ قطار  $J_p = a$  فرض کرتے ہیں جس کے ارکان  $a_1$  اور  $a_2$  ہیں۔ یوں  $J' = 0$  ہو گا۔ مساوات 4.25 میں فرض کردہ مخصوص حل پر کرتے ہوئے  $Aa + g = 0$  ملتا ہے جو درج ذیل مساوات کو ظاہر کرتی ہے۔

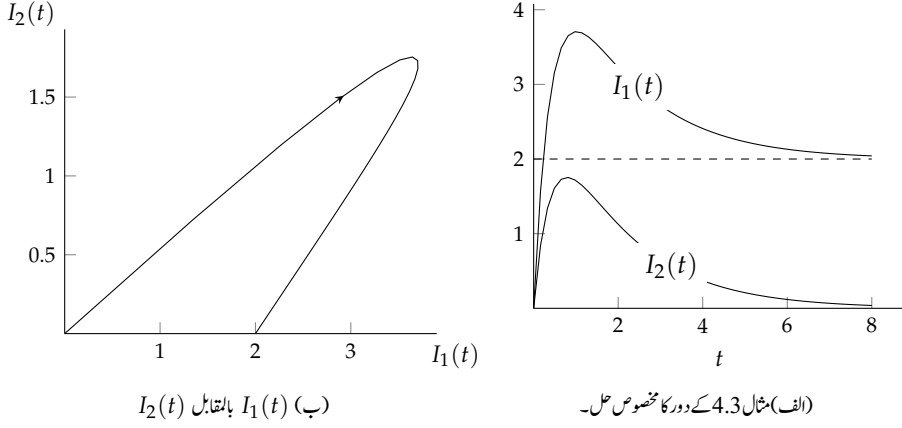
$$\begin{aligned} -6a_1 + 6a_2 + 12 &= 0 \\ -\frac{36}{11}a_1 + \frac{67}{22}a_2 + \frac{72}{11} &= 0 \end{aligned}$$

ان ہمزاد مساوات کو حل کرنے سے  $a_1 = 2$  اور  $a_2 = 0$  ملتا ہے لہذا  $a = \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \end{bmatrix}$  ہو گا۔ یوں عمومی حل

$$J = J_h + J_p = c_1 x^{(1)} e^{\lambda_1 t} + c_2 x^{(2)} e^{\lambda_2 t} + a$$

ہو گا جو درج ذیل مساوات کو ظاہر کرتی ہے۔

$$\begin{aligned} I_1 &= 1.658416c_1 e^{-2.38209t} + 1.105471c_2 e^{-0.57245t} + 2 \\ I_2 &= c_1 e^{-2.38209t} + c_2 e^{-0.57245t} \end{aligned}$$



شکل 4.3: مثال 4.3 کے منحنی۔

ابتدائی معلومات کے تحت  $I_1(0) = 0$  اور  $I_2(0) = 0$  ہے۔ انہیں درج بالا مساوات میں پر کرتے ہوئے

$$1.658416c_1 + 1.105471c_2 + 2 = 0$$

$$c_1 + c_2 = 0$$

ماتا ہے جنہیں حل کرتے ہوئے  $c_1 = -3.61699$  اور  $c_2 = 3.61699$  حاصل ہوتا ہے۔ یوں مخصوص حل

$$\mathbf{J} = -3.617x^{(1)}e^{-2.38t} + 3.617x^{(2)}e^{-0.57t} + \mathbf{a}$$

یعنی

$$I_1 = -5.998e^{-2.38t} + 3.998e^{-0.57t} + 2$$

$$I_2 = -3.617e^{-2.38t} + 3.617e^{-0.57t}$$

ہو گا جسے شکل 4.3-الف میں دکھایا گیا ہے۔

شکل 4.3-ب میں  $I_1(t)$  بالقابل  $I_2(t)$  کو  $I_1I_2$  سطح پر دکھایا گیا ہے جس میں  $t$  مقدار معلوم ہے۔ مقدار معلوم کے بڑھنے کی سمت کو منحنی پر تیر کے نشان سے دکھایا گیا ہے۔ سطح  $I_1I_2$  کو نظام کی سطح مرحلہ<sup>33</sup> کہتے ہیں جبکہ شکل 4.3-ب کی منحنی کو خط حرکت<sup>34</sup> کہتے ہیں۔ ہم دیکھیں گے کہ سطح مرحلہ اشکال، سادہ شکل

phase plane<sup>33</sup>  
trajectory<sup>34</sup>

4.3-الف طرز کے اشکال سے زیادہ اہم ثابت ہوتے ہیں۔ یہ خطوط کی نسل کے بارے میں بہتر کیفی معلومات فراہم کرتے ہیں۔

صفحہ 27 مثال 1.10 میں ایک عدد ٹینکی کی مثال پر غور کیا گیا جس کی نمونہ کشی ایک عدد سادہ تفرقی مساوات سے کی گئی۔ مثال 4.2 میں دو ٹینکیوں پر مبنی نظام کی نمونہ کشی دو عدد تفرقی مساوات سے کی گئی۔ اسی طرح مثال 4.3 میں دو عدد نامعلوم رو کی بنا دو عدد سادہ تفرقی مساوات حاصل ہوئے۔ آپ دیکھ سکتے ہیں کہ زیادہ بڑے نظام کی نمونہ کشی زیادہ تعداد کی تفرقی مساوات سے کی جائے گی۔

$n$  درجی سادہ تفرقی مساوات سے تفرقی مساوات کے نظام کا حصول

درج ذیل مسئلہ میں ثابت کیا جاتا ہے کہ  $n$  درجی سادہ تفرقی مساوات 4.27 سے تفرقی مساوات کا نظام حاصل کیا جاسکتا ہے۔

مسئلہ 4.1: تفرقی مساوات کا مبادلہ  
سادہ  $n$  درجی تفرقی مساوات

$$(4.27) \quad y^{(n)} = F(t, y, y', \dots, y^{(n-1)})$$

میں

$$(4.28) \quad y_1 = y, \quad y_2 = y', \quad y_3 = y'', \dots, y_n = y^{(n-1)}$$

لے کر اس کو  $n$  عدد سادہ ایک درجی تفرقی مساوات کے نظام

$$(4.29) \quad \begin{aligned} y_1' &= y_2 \\ y_2' &= y_3 \\ &\vdots \\ y_{n-1}' &= y_n \\ y_n' &= F(t, y_1, y_2, \dots, y_n) \end{aligned}$$

میں تبدیل کیا جاسکتا ہے۔

ثبوت : مساوات 4.28 کے تفرق سے نظام کے پہلے  $n - 1$  عدد تفرقی مساوات حاصل ہوتے ہیں۔ مساوات 4.28 سے  $y'_n = y^{(n)}$  بھی حاصل ہوتا ہے لہذا مساوات 4.27 سے مساوات 4.29 کی آخری مساوات بھی حاصل ہوتی ہے۔

مثال 4.4: ہم اسپرنگ اور کمیت کی آزادانہ ارتعاش کے مسئلے پر غور کر چکے ہیں جس کی تفرقی مساوات صفحہ 122 پر مساوات 2.45

$$(4.30) \quad my'' + cy' + ky = 0 \quad \implies \quad y'' = -\frac{k}{m}y - \frac{c}{m}y'$$

دیتی ہے جس کے لئے مساوات 4.29 کا نظام

$$\begin{aligned} y'_1 &= y_2 \\ y'_2 &= -\frac{k}{m}y_1 - \frac{c}{m}y_2 \end{aligned}$$

متجانس اور خطی ہے۔ قالب کا استعمال کرتے ہوئے  $y = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix}$  لکھتے ہوئے اس نظام کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$(4.31) \quad y' = Ay = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -\frac{k}{m} & -\frac{c}{m} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix}$$

جس سے امتیازی مساوات لکھتے ہیں۔

$$|A - \lambda I| = \begin{vmatrix} -\lambda & 1 \\ -\frac{k}{m} & -\frac{c}{m} - \lambda \end{vmatrix} = \lambda^2 + \frac{c}{m}\lambda + \frac{k}{m} = 0$$

اب مثلاً  $m = 1$  ،  $c = 1.4$  اور  $k = 0.24$  ہوں تب

$$\lambda^2 + 1.4\lambda + 0.24 = (\lambda + 0.2)(\lambda + 1.2) = 0$$

ہو گا جس سے امتیازی اقدار  $\lambda_1 = -0.2$  اور  $\lambda_2 = -1.2$  حاصل ہوتے ہیں۔ امتیازی سمتیات  $A - \lambda I = 0$  کی پہلی مساوات  $-\lambda x_1 + x_2$  سے حاصل کرتے ہیں۔ امتیازی قدر  $\lambda_1 = -0.2$  پر کرتے ہوئے  $0.2x_1 + x_2 = 0$  سے  $x_2 = -0.2x_1$  ملتا ہے لہذا  $x_1 = 1$  چنتے ہوئے  $x_2 = -0.2$  ہو گا۔ اسی طرح  $\lambda_2 = -1.2$  پر کرتے ہوئے  $1.2x_1 + x_2 = 0$  سے  $x_2 = -1.2x_1$  ملتا ہے لہذا  $x_1 = 1$  چنتے ہوئے  $x_2 = -1.2$  ہو گا۔ یوں درج ذیل امتیازی سمتیات حاصل ہوتی ہیں

$$x^{(1)} = \begin{bmatrix} 1 \\ -0.2 \end{bmatrix}, \quad x^{(2)} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1.2 \end{bmatrix}$$

جنہیں استعمال کرتے ہوئے

$$y = c_1 \begin{bmatrix} 1 \\ -0.2 \end{bmatrix} e^{-0.2t} + c_2 \begin{bmatrix} 1 \\ -1.2 \end{bmatrix} e^{-1.2t}$$

سمتیہ حل لکھا جائے گا۔ اس نظام کی پہلی مساوات

$$y = y_1 = c_1 e^{-0.2t} + c_2 e^{-1.2t}$$

درکار حل ہے جبکہ نظام کی دوسری مساوات حل کی تفرق ہے۔

$$y_2 = y_1' = y' = -0.2c_1 e^{-0.2t} - 1.2c_2 e^{-1.2t}$$

## سوالات

سوال 4.1 تا سوال 4.5 میں دیے گئے قالب کے امتیازی اقدار اور امتیازی سمتیات حاصل کریں۔

سوال 4.1: الیکٹران کی ایک خاصیت چکر<sup>35</sup> کہلاتی ہے جس کی مقدار  $-\frac{\hbar}{2}$  یا  $\frac{\hbar}{2}$  ہو سکتی ہے جہاں  $\hbar = \frac{h}{2\pi}$  ہے اور  $h = 6.626 \times 10^{-34} \text{ m}^2\text{kg/s}$  مستقل پلانک<sup>36</sup> ہے۔ چکر سمتیہ مقدار ہے۔ مقناطیسی میدان

<sup>35</sup> spin  
<sup>36</sup> Plank's constant

میں الیکٹران کا چکر یا ہمہ میدان (مقتناطیسی میدان کی سمت میں) رہتا ہے اور یا مخالف میدان (میدان کی الٹ سمت میں) رہتا ہے۔ ہمہ میدان صورت میں الیکٹران کو اوپر چکر<sup>37</sup> الیکٹران کہتے ہیں جبکہ میدان مخالف چکر کی صورت میں الیکٹران کو نیچے چکر<sup>38</sup> الیکٹران کہتے ہیں۔  $z$  سمت میں مقتناطیسی میدان میں موجود الیکٹران کی خاصیت  $S_z$  قالب چکر<sup>39</sup> سے معلوم کی جاسکتی ہے۔  $z$  میدان میں اوپر چکر الیکٹران کو امتیازی سمتیہ  $\chi_+^z$  اور نیچے چکر الیکٹران کو امتیازی سمتیہ  $\chi_-^z$  سے ظاہر کیا جاتا ہے۔ درج ذیل  $S_z$  قالب کے امتیازی اقدار (یعنی الیکٹران کا چکر) حاصل کرتے ہوئے امتیازی سمتیات دریافت کریں۔

$$S_z = \begin{bmatrix} \frac{\hbar}{2} & 0 \\ 0 & -\frac{\hbar}{2} \end{bmatrix}$$

$$\chi_+^z = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \chi_-^z = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \lambda_+ = \frac{\hbar}{2}, \lambda_- = -\frac{\hbar}{2} \text{ جوابات:}$$

سوال 4.2: مقتناطیسی میدان میں الیکٹران کی زاویائی حرکت کے معیار اثر کا مربع  $S^2$  قالب سے ظاہر کیا جاتا ہے۔ اس قالب کی امتیازی قدر زاویائی حرکت کے معیار اثر کا مربع ہو گا۔ قالب کی امتیازی قدر اور امتیازی سمتیات دریافت کریں۔

$$S^2 = \begin{bmatrix} \frac{3\hbar}{4} & 0 \\ 0 & \frac{3\hbar}{4} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}, \lambda_1 = \lambda_2 = \frac{3\hbar^2}{4} \text{ جوابات:}$$

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \text{ سوال 4.3:}$$

$$x^{(1)} = x^{(2)} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \lambda_1 = \lambda_2 = 1 \text{ جوابات:}$$

$$A = \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \text{ سوال 4.4:}$$

$$x^{(2)} = \begin{bmatrix} 1 \\ \frac{1}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2}i \end{bmatrix}, x^{(1)} = \begin{bmatrix} 1 \\ \frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2}i \end{bmatrix}, \lambda_2 = \frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2}i, \lambda_1 = \frac{1}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2}i \text{ جوابات:}$$

spin up<sup>37</sup>  
spin down<sup>38</sup>  
spin matrix<sup>39</sup>

4.2. سادہ تفرقی مساوات کے نظام بطور انجینئری مسائل کے نمونے

سوال 4.5:  $A = \begin{bmatrix} 0.2 & 0.6 \\ -0.4 & 1.2 \end{bmatrix}$

جوابات:  $\lambda_1 = \frac{3}{5}$  ،  $\lambda_2 = \frac{4}{5}$  ،  $x^{(1)} = \begin{bmatrix} 1 \\ \frac{2}{3} \end{bmatrix}$  ،  $x^{(2)} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$

سوال 4.6 اور سوال 4.7 ٹینکیوں کے سوالات ہیں۔

سوال 4.6: اگر مثال 4.2 میں ٹینکی الف میں ابتدائی طور پر چار سو (400) لٹر پانی موجود ہو تب جوابات کیا ہوں گے؟

جوابات:  $A = \begin{bmatrix} -0.01 & 0.02 \\ 0.01 & -0.02 \end{bmatrix}$  ،  $\lambda_1 = -0.03$  ،  $\lambda_2 = 0$  ،  $x^{(1)} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$

$x^{(2)} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0.5 \end{bmatrix}$  ،  $c_1 = -20$  ،  $c_2 = 20$  ،  $23.1 \text{ min}$

سوال 4.7: مثال 4.2 میں ٹینکی الف کے ساتھ دو سو (200) لٹر کی ٹینکی پ دو نالیوں کے ذریعہ جوڑی جاتی ہے۔ ان کے مابین بھی چار لٹری منٹ کی شرح سے پانی کا تبادلہ ہوتا ہے۔ ٹینکی پ میں ابتدائی طور پر دو سو لٹر کا خالص پانی پایا جاتا ہے۔ اس نظام کے تفرقی مساوات لکھ کر  $A$  حاصل کریں۔ نظام کے امتیازی اقدار اور امتیازی سمتیات دریافت کرتے ہوئے مخصوص حل دریافت کریں۔

جوابات:  $A = \begin{bmatrix} -0.04 & 0.02 & 0.02 \\ 0.02 & -0.02 & 0 \\ 0.02 & 0 & -0.02 \end{bmatrix}$  ،  $\lambda_1 = -0.06$  ،  $\lambda_2 = -0.02$  ،  $\lambda_3 = 0$

$x^{(1)} = \begin{bmatrix} 1 \\ -0.5 \\ -0.5 \end{bmatrix}$  ،  $x^{(2)} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix}$  ،  $x^{(3)} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$

$y = -10x^{(1)}e^{-0.06t} + 15x^{(-0.02t)} + 10x^{(3)}$

سوال 4.8 تا سوال 4.10 برقی جال پر مبنی ہیں۔

سوال 4.8: اگر مثال 4.3 میں ابتدائی برقی رو  $I_1(0) = 0$  اور  $I_2 = 2A$  ہوں تب حل کیا ہوگا؟

جواب:  $I_2 = 9.62e^{-0.57t} - 7.62e^{-2.38t}$  ،  $I_1 = 10.63e^{-0.57t} - 12.63e^{-2.38t} + 2$

سوال 4.9: اگر مثال 4.3 میں  $L = 0.5 \text{ H}$  کر دیا جائے تب مخصوص حل کیا ہوگا؟

جواب:  $I_2 = 2.83e^{-0.529t} - 2.83e^{-5.153t}$  ،  $I_1 = 2.96e^{-0.529t} - 4.96e^{-5.153t} + 2$

سوال 4.10: اگر مثال 4.3 میں  $L = 2 \text{ H}$  کر دیا جائے تب مخصوص حل کیا ہوگا؟

جواب:  $I_2 = 14.77e^{-\frac{35}{44}t} \sin(0.22t)$  ،  $I_1 = 2 + e^{-\frac{35}{44}t} [19.9 \cos(0.22t) - 2 \sin(0.22t)]$

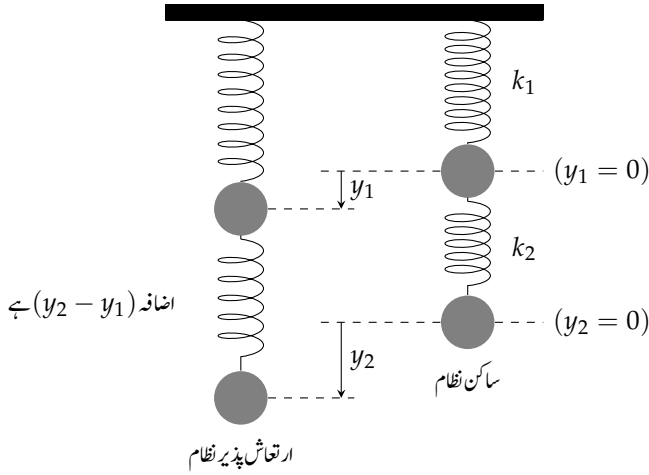
سوال 4.11 تا سوال 4.11 میں تفرقی مساوات کو نظام میں تبدیل کرتے ہوئے  $A$  قالب حاصل کریں۔ اس قالب کے امتیازی اقدار اور امتیازی سمتیات دریافت کریں۔ مساوات کا عمومی حل حاصل کریں۔ تفرقی مساوات کو جوں کا توں بھی حل کریں۔

سوال 4.11:  $y'' + 5y' + 6y = 0$  جوابات:  $\mathbf{x}^{(2)} = \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \end{bmatrix}$  ،  $\mathbf{x}^{(1)} = \begin{bmatrix} 1 \\ -3 \end{bmatrix}$  ،  $\lambda_2 = -2$  ،  $\lambda_1 = -3$  ،  $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -6 & -5 \end{bmatrix}$  ،  
 $\mathbf{y} = c_1 \begin{bmatrix} 1 \\ -3 \end{bmatrix} e^{-3t} + c_2 \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \end{bmatrix} e^{-2t}$  ،

سوال 4.12:  $12y'' - y' - 6y = 0$  جوابات:  $\mathbf{x}^{(2)} = \begin{bmatrix} 1 \\ \frac{3}{4} \end{bmatrix}$  ،  $\mathbf{x}^{(1)} = \begin{bmatrix} 1 \\ -\frac{2}{3} \end{bmatrix}$  ،  $\lambda_2 = \frac{3}{4}$  ،  $\lambda_1 = -\frac{2}{3}$  ،  $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{12} \end{bmatrix}$  ،  
 $\mathbf{y} = c_1 \begin{bmatrix} 1 \\ -\frac{2}{3} \end{bmatrix} e^{-\frac{2}{3}t} + c_2 \begin{bmatrix} 1 \\ \frac{3}{4} \end{bmatrix} e^{\frac{3}{4}t}$

سوال 4.13:  $y''' - y' = 0$  جوابات:  $\mathbf{x}^{(1)} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$  ،  $\lambda_3 = 0$  ،  $\lambda_2 = 1$  ،  $\lambda_1 = -1$  ،  $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$  ،  
 $\mathbf{y} = c_1 \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} e^{-t} + c_2 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} e^t + c_3 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$  ،  $\mathbf{x}^{(3)} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$  ،  $\mathbf{x}^{(2)} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$





شکل 4.4: دو اسپرنگ اور دو کمیت کا نظام۔

سوال 4.14:  $y'' + 9y' + 14y = 0$

جوابات:  $\lambda_2 = -7$  ،  $\lambda_1 = -2$  ،  $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -14 & -9 \end{bmatrix}$  ،  $x^{(1)} = \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \end{bmatrix}$

$y = c_1 \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \end{bmatrix} e^{-2t} + c_2 \begin{bmatrix} 1 \\ -7 \end{bmatrix} e^{-7t}$  ،  $x^{(2)} = \begin{bmatrix} 1 \\ -7 \end{bmatrix}$

سوال 4.15: دو اسپرنگ اور دو کمیت کا نظام شکل 4.4 میں دکھایا گیا ہے جس میں  $k_1 = 3$  ،  $m_1 = m_2 = 1$  اور  $k_2 = 4$  ہیں۔ اس نظام کے تفرقی مساوات لکھیں۔  $y = x e^{\omega t}$  تصور کرتے ہوئے، جہاں  $\omega^2 = \lambda$  ہے، ان کا حل دریافت کریں۔

جوابات:  $y_1 = A \cos(1.109t) + B \sin(1.109t) + C \cos(3.126t) + D \sin(3.126t)$   
 $y_2 = A^* \cos(1.109t) + B^* \sin(1.109t) + C^* \cos(3.126t) + D^* \sin(3.126t)$

## 4.3 نظریہ نظام سادہ تفرقی مساوات اور ورنسکی

گزشتہ حصے کے ایک درجی تفرقی مساوات کے نظام، درج ذیل عمومی نظام کی مخصوص صورت ہے۔

$$\begin{aligned}
 y_1 &= f_1(t, y_1, \dots, y_n) \\
 y_2 &= f_2(t, y_1, \dots, y_n) \\
 &\vdots \\
 y_n &= f_n(t, y_1, \dots, y_n)
 \end{aligned}
 \quad \Rightarrow \quad \mathbf{y}' = \mathbf{f}(t, \mathbf{y})
 \quad (4.32)$$

نظام کو سمتیہ کی صورت میں سمتیہ قطار  $\mathbf{y} = [y_1, y_2, \dots, y_n]^T$  اور سمتیہ قطار  $\mathbf{f} = [f_1, f_2, \dots, f_n]^T$  (یہاں  $T$  سے مراد تبدیلی محل ہے جسے استعمال کرتے ہوئے سمتیہ قطار کو افقی لکھ کر جگہ بچائی گئی ہے) کی استعمال سے لکھا گیا ہے۔ درج بالا نظام عملی استعمال کے تقریباً تمام صورتوں کو ظاہر کرتی ہے۔ یوں  $n = 1$  کی صورت میں یہ  $y'_1 = f_1(t, y_1)$  یعنی  $y' = f(t, y)$  کو ظاہر کرے گی جسے ہم باب 1 سے جانتے ہیں۔

کسی کھلے وقفہ  $a < t < b$  پر مساوات 4.32 کا حل، وقفہ  $a < t < b$  پر قابل تفرق،  $n$  عدد تفاعل کا سلسلہ

$$y_1 = h_1(t), \quad y_2 = h_2(t), \quad \dots, \quad y_n = h_n(t)$$

ہو گا جو پورے وقفے پر مساوات 4.32 پر پورا اترتا ہو۔ حل سمتیہ<sup>40</sup> کو قطار سمتیہ  $\mathbf{h} = [h_1(t), \dots, h_n(t)]^T$  کی صورت میں لکھا جاسکتا ہے۔

$$\mathbf{y} = \mathbf{h}(t)$$

اس نظام پر مبنی ابتدائی قیمت مسئلہ مساوات 4.32 اور  $n$  عدد ابتدائی شرائط

$$y_1(t_0) = K_1, \quad y_2(t_0) = K_2, \quad \dots, \quad y_n(t_0) = K_n \quad (4.33)$$

پر مبنی ہو گا۔ ان ابتدائی شرائط کو سمتیہ کی صورت میں  $\mathbf{y}(t_0) = \mathbf{K}$  لکھا جاسکتا ہے جہاں  $t_0$  دیے گئے وقفے پر پایا جاتا ہے اور سمتیہ قطار  $\mathbf{K} = [K_1, \dots, K_n]^T$  کے ارکان دیے گئے مستقل مقدار ہیں۔ مساوات 4.32 اور مساوات 4.33 کے ابتدائی قیمت مسئلے کے حل کی وجودیت اور یکتائی کے لئے معقول شرائط درج ذیل مسئلہ بیان کرتی ہے جو حصہ 1.7 میں دیے گئے مسئلے کو وسعت دیتی ہے۔ اس مسئلے کا ثبوت اس کتاب میں پیش نہیں کیا جائے گا۔

<sup>40</sup>solution vector

مسئلہ 4.2: مسئلہ وجودیت اور یکتائی  
تصور کریں کہ  $t y_1 y_2 \dots y_n$  میدان عمل<sup>41</sup> پر تفاعل  $f_1$  تا  $f_n$  اور ان کے تفرق  $\frac{\partial f_1}{\partial y_1}$  تا  $\frac{\partial f_1}{\partial y_n}$  تا  $\frac{\partial f_n}{\partial y_1}$  تا  $\frac{\partial f_n}{\partial y_n}$  استمراری ہیں اور اس میدان عمل پر نقطہ  $(t_0, K_1, \dots, K_n)$  پایا جاتا ہو تب کچھ وقفہ  $t_0 - \alpha < t < t_0 + \alpha$  پر مساوات 4.32 کا ایسا حل موجود ہے جو مساوات 4.33 کے ابتدائی شرائط پر پورا اترتا ہو اور یہ حل یکتا ہے۔

## 4.3.1 خطی نظام

سادہ تفرقی مساوات کے خطی ہونے کی تصور کو وسعت دیتے ہوئے ہم مساوات 4.32 کو اس صورت خطی نظام<sup>42</sup> کہیں گے جب اس کو

$$\begin{aligned} y'_1 &= a_{11}(t)y_1 + \dots + a_{1n}(t)y_n + g_1(t) \\ y'_2 &= a_{21}(t)y_1 + \dots + a_{2n}(t)y_n + g_2(t) \\ &\vdots \\ y'_n &= a_{n1}(t)y_1 + \dots + a_{nn}(t)y_n + g_n(t) \end{aligned} \quad \Rightarrow \quad \mathbf{y}' = \mathbf{A}\mathbf{y} + \mathbf{g}$$

لکھنا ممکن ہو جہاں

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{bmatrix}, \quad \mathbf{y} = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{bmatrix}, \quad \mathbf{g} = \begin{bmatrix} g_1 \\ g_2 \\ \vdots \\ g_n \end{bmatrix}$$

ہیں۔ آپ دیکھ سکتے ہیں کہ نظام 4.34 میں  $y'_1$  تا  $y'_n$  کا  $y_1$  تا  $y_n$  کے ساتھ خطی تعلق ہے۔ اگر  $g = 0$  ہو تب نظام 4.34

$$(4.35) \quad \mathbf{y}' = \mathbf{A}\mathbf{y}$$

صورت اختیار کرتا ہے جو متجانس نظام ہے جبکہ  $g \neq 0$  کی صورت میں نظام 4.34 کو غیر متجانس کہلاتا ہے۔ یوں مثال 4.2 اور مثال 4.4 متجانس نظام ہیں جبکہ مثال 4.3 غیر متجانس نظام ہے۔

<sup>41</sup> domain  
<sup>42</sup> linear system

خطی نظام میں  $\frac{\partial f_1}{\partial y_1} = a_{11}(t)$  تا  $\frac{\partial f_n}{\partial y_n} = a_{nn}(t)$  ہیں لہذا مسئلہ 4.2 سے درج ذیل حاصل ہوتا ہے۔

مسئلہ 4.3: خطی نظام کا مسئلہ وجودیت اور یکتائی

تصور کریں کہ کھلے وقفہ  $\alpha < t < \beta$  جس پر نقطہ  $t_0$  پایا جاتا ہو، پر نظام 4.34 کے تمام  $a_{jk}$  اور  $g_j$  استمراری ہیں۔ ایسی صورت میں نظام 4.34 کا ایسا حل  $y$  موجود ہے جو ابتدائی شرائط مساوات 4.33 پر پورا اترتا ہے اور یہ حل یکتا ہے۔

ایک عدد متجانس سادہ تفرقی مساوات کی طرح مسئلہ خطی میل متجانس نظام کے لئے بھی قابل استعمال ہے۔

مسئلہ 4.4: مسئلہ خطی میل

اگر  $y^{(1)}$  اور  $y^{(2)}$  کسی کھلے وقفے پر متجانس خطی نظام 4.35 کے حل ہوں تب ان کا کوئی بھی خطی میل  $y = c_1 y^{(1)} + c_2 y^{(2)}$  بھی اس نظام کا حل ہو گا۔

ثبوت: خطی میل کا تفرق لیتے ہوئے مساوات 4.35 کا استعمال کرتے ہیں۔

$$\begin{aligned} y' &= [c_1 y^{(1)} + c_2 y^{(2)}]' \\ &= c_1 y^{(1)'} + c_2 y^{(2)'} \\ &= c_1 A y^{(1)} + c_2 A y^{(2)} \\ &= A(c_1 y^{(1)} + c_2 y^{(2)}) = A y \end{aligned}$$

خطی سادہ تفرقی مساوات کے نظام کا نظریہ، ایک عدد خطی سادہ تفرقی مساوات کے نظریے سے بہت مشابہت رکھتا ہے جس پر حصہ 2.6 اور حصہ 2.7 میں غور کیا گیا ہے۔ یہ دیکھنے کی خاطر ہم بالکل بنیادی تصورات اور حقائق پر غور کرتے ہیں۔

اساس، عمومی حل اور ورنسکی

متجانس نظام 4.35 کا کھلے وقفہ  $J$  پر حل کی اساس یعنی بنیادی نظام<sup>43</sup> سے مراد  $n$  عدد،  $J$  پر خطی طور غیر تابع حل،  $y^{(1)}$  تا  $y^{(n)}$  کا سلسلہ ہے۔ (یہاں کھلے وقفے کو  $J$  کہا گیا ہے چونکہ  $I$  اکائی قالب کو ظاہر کرنے کے لئے استعمال کیا گیا ہے۔) ان حل کے خطی میل

$$(4.36) \quad y = c_1 y^{(1)} + \dots + c_n y^{(n)}$$

کو  $J$  پر مساوات 4.35 کا عمومی حل کہا جاتا ہے جہاں  $c_1$  تا  $c_n$  اختیاری مستقل ہیں۔ یہ ثابت کیا جاسکتا ہے کہ اگر مساوات 4.35 میں تمام  $a_{jk}$  کھلے وقفے پر استمراری ہوں تب اس وقفے پر مساوات 4.35 کے حل کی اساس موجود ہے لہذا اس کا عمومی حل موجود ہے جس میں، کھلے وقفے پر، تمام حل شامل ہیں۔

ہم کھلے وقفے پر  $n$  عدد حل کو  $n \times n$  قالب کی قطاروں کی صورت میں لکھ سکتے ہیں۔

$$(4.37) \quad Y = [y^{(1)} \quad \dots \quad y^{(n)}]$$

$Y$  کے مقطع کو  $y^{(1)}$  تا  $y^{(n)}$  کا ورنسکی کہتے ہیں۔

$$(4.38) \quad W(y^{(1)}, \dots, y^{(n)}) = \begin{vmatrix} y_1^{(1)} & y_1^{(2)} & \dots & y_1^{(n)} \\ y_2^{(1)} & y_2^{(2)} & \dots & y_2^{(n)} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ y_n^{(1)} & y_n^{(2)} & \dots & y_n^{(n)} \end{vmatrix}$$

درج بالا ورنسکی میں قطار  $y^{(1)}$  تا  $y^{(n)}$  حل کی اساس ہیں جنہیں اجزاء کی صورت میں لکھا گیا ہے۔ یہ حل صرف اور صرف اس صورت حل کی اساس ہوں گے جب ان کا ورنسکی کھلے وقفہ  $J$  پر کسی بھی نقطہ  $t_1$  پر صفر کے برابر نہ ہو۔ کھلے وقفے پر  $W$  یا تو کہیں بھی صفر کے برابر نہیں ہو گا اور یا یہ کھلے وقفے پر مکمل صفر کے برابر ہو گا۔ (یہ بالکل مسئلہ 2.3 اور مسئلہ 3.3 کی طرح ہے۔)

اگر مساوات 4.36 میں دیے حل اساس یعنی بنیادی نظام ہوں تب قالب 4.37 بنیادی قالب<sup>44</sup> کہلاتا ہے۔ سمتیہ قطار  $c = [c_1 \ c_2 \ \dots \ c_n]^T$  کی مدد سے مساوات 4.36 کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$(4.39) \quad y = Yc$$

fundamental system<sup>43</sup>  
fundamental matrix<sup>44</sup>

آئیں مساوات 4.38 کا حصہ 2.6 کے ساتھ تعلق جوڑیں۔ فرض کریں کہ متجانس دو درجی سادہ تفرقی مساوات کے حل  $y$  اور  $z$  ہیں۔ یوں ورونسکی

$$W(y, z) = \begin{vmatrix} y & z \\ y' & z' \end{vmatrix}$$

ہو گا۔ اس سادہ دو درجی مساوات کو تفرقی مساوات کی نظام کی صورت میں لکھنے کی خاطر، حصہ 4.1 کے تحت،  $y = y_1$  ،  $y' = y'_1 = y_2$  ،  $z = z_1$  اور  $z' = z'_1 = z_2$  لکھنا ہو گا۔ ایسا کرتے ہوئے ورونسکی درج ذیل صورت اختیار کرتا ہے

$$W(y_1, z_1) = \begin{vmatrix} y_1 & z_1 \\ y_2 & z_2 \end{vmatrix}$$

جو، علامتوں میں فرق کے علاوہ، ہو بہو مساوات 4.38 ہے۔

#### 4.4 مستقل عددی سروالے نظام۔ سطح مرحلہ کی ترکیب

فرض کریں کہ متجانس خطی نظام

$$(4.40) \quad y' = Ay$$

کے عددی سر مستقل مقدار ہیں لہذا  $n \times n$  قالب  $A = [a_{jk}]$  کے ارکان  $t$  پر منحصر نہیں ہوں گے۔ ہم مساوات 4.40 کو حل کرنا چاہتے ہیں۔ اب ہم جانتے ہیں کہ ایک عدد سادہ تفرقی مساوات  $y' = ky$  کا حل  $y = Ce^{kt}$  ہے لہذا ہم مساوات 4.40 کا حل

$$(4.41) \quad y = xe^{\lambda t}$$

تصور کرتے ہیں۔ تصوراتی حل اور اس کے تفرق  $y' = \lambda xe^{\lambda t}$  کو مساوات 4.40 میں پر کرتے ہوئے ہمیں  $y' = \lambda xe^{\lambda t} = Axe^{\lambda t}$  ملتا ہے جس کو  $e^{\lambda t}$  سے تقسیم کرتے ہوئے امتیازی قدر مسئلہ

$$(4.42) \quad Ax = \lambda x$$

حاصل ہوتا ہے۔ یوں مساوات 4.40 کے غیر صفر اہم حل مساوات 4.41 کی صورت رکھتے ہیں جہاں  $\lambda$  قالب  $A$  کے امتیازی قدر اور  $x$  اس کے مطابق امتیازی سمتیات ہیں۔

ہم فرض کرتے ہیں کہ  $A$  کا  $n$  عدد خطی طور غیر تابع امتیازی سمتیات کا سلسلہ پایا جاتا ہے۔ عموماً مسائل میں ایسا ہی ہوتا ہے بالخصوص اگر  $A$  تشاکل<sup>45</sup> ہو  $(a_{kj} = a_{jk})$  یا منحرف تشاکل<sup>46</sup>  $(a_{kj} = -a_{jk})$  ہو اور یا اگر اس کے  $n$  عدد منفرد امتیازی اقدار پائے جاتے ہوں۔

ان خطی طور غیر تابع امتیازی سمتیات کے سلسلے کو  $x^{(1)}$  تا  $x^{(n)}$  لکھتے ہیں جو امتیازی اقدار  $\lambda_1$  تا  $\lambda_n$  کے مطابق سمتیات ہیں (جو منفرد ہو سکتے ہیں یا ان میں سے چند یا تمام یکساں ہو سکتے ہیں)۔ یوں مساوات 4.41 طرز کے مطابق حل درج ذیل ہوں گے۔

$$(4.43) \quad y^{(1)} = x^{(1)} e^{\lambda_1 t}, \dots, y^{(n)} = x^{(n)} e^{\lambda_n t}$$

مساوات 4.38 کی مدد سے ان کی وروئسی  $W(y^{(1)}), \dots, y^{(n)}$  لکھتے ہیں۔

$$W(y^{(1)}, \dots, y^{(n)}) = \begin{vmatrix} x_1^{(1)} e^{\lambda_1 t} & x_1^{(2)} e^{\lambda_2 t} & \dots & x_1^{(n)} e^{\lambda_n t} \\ x_2^{(1)} e^{\lambda_1 t} & x_2^{(2)} e^{\lambda_2 t} & \dots & x_2^{(n)} e^{\lambda_n t} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ x_n^{(1)} e^{\lambda_1 t} & x_n^{(2)} e^{\lambda_2 t} & \dots & x_n^{(n)} e^{\lambda_n t} \end{vmatrix}$$

(4.44)

$$= e^{\lambda_1 t + \dots + \lambda_n t} \begin{vmatrix} x_1^{(1)} & x_1^{(2)} & \dots & x_1^{(n)} \\ x_2^{(1)} & x_2^{(2)} & \dots & x_2^{(n)} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ x_n^{(1)} & x_n^{(2)} & \dots & x_n^{(n)} \end{vmatrix}$$

اب نا قوت نمائی تفاعل کبھی بھی صفر نہیں ہوتا اور درج بالا مساوات میں آخری مقطع کے قطار، خطی طور غیر تابع امتیازی سمتیات ہیں، لہذا یہ مقطع بھی غیر صفر ہے۔ اس سے درج ذیل مسئلہ ثابت ہوتا ہے۔

مسئلہ 4.5: عمومی حل

اگر مساوات 4.40 میں دیے نظام کے مستقل قیمت قالب  $A$  کے  $n$  عدد منفرد امتیازی سمتیات کا سلسلہ پایا جاتا ہو تب مساوات 4.43 میں دیے گئے حل  $y^{(1)}$  تا  $y^{(n)}$  مساوات 4.40 کے حل کی اساس ہوں گے جن سے درج ذیل عمومی حل حاصل ہوتا ہے۔

$$(4.45) \quad y = c_1 x^{(1)} e^{\lambda_1 t} + \dots + c_n x^{(n)} e^{\lambda_n t}$$

<sup>45</sup>symmetric  
<sup>46</sup>skew-symmetric

تفاکُل یا منحرف تشاکُل  $A$  کی صورت میں اور یا اگر  $A$  کے  $n$  عدد منفرد امتیازی سمتیات پائے جاتے ہوں تب  $A$  کے منفرد امتیازی سمتیات کا سلسلہ پایا جائے گا اور درج بالا مسئلے کا فرض کردہ شرط پورا ہوگا۔

سطح مرحلہ پر حل منحنی کا اظہار

ہم اب دو عدد مستقل عددی سروالے متجانس سادہ تفرقی مساوات کے نظام کی صورت میں مساوات 4.40 پر غور کرتے ہیں۔

$$(4.46) \quad y' = Ay \quad \Rightarrow \quad \begin{aligned} y_1' &= a_{11}y_1 + a_{12}y_2 \\ y_2' &= a_{21}y_1 + a_{22}y_2 \end{aligned}$$

ہم عموماً مساوات 4.46 کے دونوں حل بالمقابل  $t$  کو علیحدہ علیحدہ (شکل 4.3-الف کی طرح) کھینچتے ہیں۔ ہم انہیں حل

$$(4.47) \quad y(t) = \begin{bmatrix} y_1(t) \\ y_2(t) \end{bmatrix}$$

کو ایک ہی خط کی صورت میں (شکل 4.3-ب کی طرح) سطح مرحلہ پر بھی کھینچ سکتے ہیں۔ ایسا کرتے ہوئے  $t$  کو بطور مقدار معلوم تصور کیا جاتا ہے لہذا ایسے خط کو منحنی مقدار معلوم<sup>47</sup> بھی کہتے ہیں۔ ایسے منحنی کو مساوات 4.46 کا خط حرکت کہا جاتا ہے جبکہ  $y - 1y_2$  سطح کو سطح مرحلہ کہتے ہیں۔ سطح مرحلہ کو مساوات 4.46 کے خطوط حرکت سے بھرنے سے مساوات 4.46 کا پیکر مرحلہ<sup>48</sup> حاصل ہوتا ہے۔

کمپیوٹر کے استعمال نے سطح مرحلہ پر حل کے خط حرکت کو اہمیت بخشی ہے۔ پیکر مرحلہ تمام حل کی خفی تجزیہ میں کار آمد ثابت ہوتا ہے۔ آئیں پیکر مرحلہ کی ایک مثال دیکھیں۔



مثال 4.5: سطح مرحلہ پر خط حرکت  
درج ذیل نظام کے حل کی منحنی کھینچیں۔

$$(4.48) \quad y' = Ay = \begin{bmatrix} -2 & 1 \\ 1 & -2 \end{bmatrix} y \implies \begin{aligned} y_1' &= -2y_1 + y_2 \\ y_2' &= y_1 - 2y_2 \end{aligned}$$

حل:  $y = xe^{\lambda t}$  اور  $y' = \lambda xe^{\lambda t}$  پر کر کے قوت نمائی تفاعل سے تقسیم کرتے ہوئے  $Ax = \lambda x$  ملتا ہے۔ امتیازی مساوات

$$\begin{vmatrix} -2 - \lambda & 1 \\ 1 & -2 - \lambda \end{vmatrix} = \lambda^2 + 4\lambda + 3 = (\lambda + 1)(\lambda + 3) = 0$$

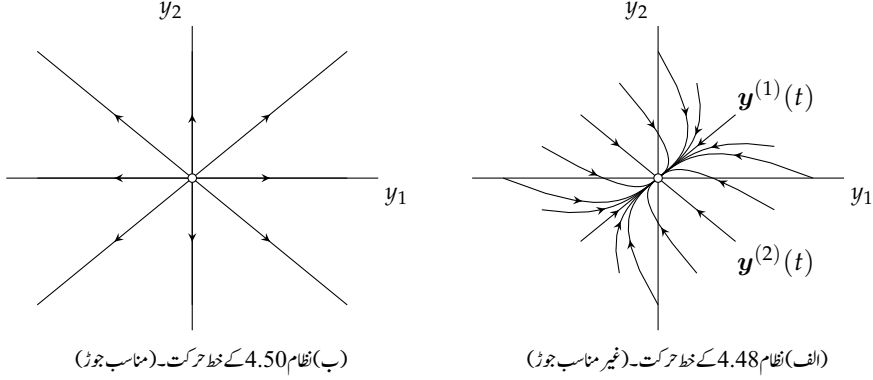
ہے۔ یوں امتیازی اقدار  $\lambda_1 = -1$  اور  $\lambda_2 = -3$  حاصل ہوتے ہیں۔ امتیازی سمتیات  $(A - \lambda I)x = 0$  کے پہلے صف  $(-2 - \lambda)x_1 + x_2 = 0$  سے حاصل کرتے ہیں جس میں  $\lambda = \lambda_1 = -1$  پر کرتے ہوئے  $x_2 = x_1$  ملتا ہے۔ یوں  $x_1$  چنتے ہوئے  $x_2 = 1$  حاصل ہوگا جس سے امتیازی سمتیہ  $x^{(1)} = [1 \ 1]^T$  چنتے حاصل ہوتا ہے۔ اسی طرح  $\lambda = \lambda_2 = -3$  پر کرتے ہوئے  $x_2 = -x_1$  ملتا ہے لہذا  $x_1 = 1$  چنتے ہوئے  $x_2 = -1$  حاصل ہوگا اور یوں  $x^{(2)} = [1 \ -1]^T$  ہوگا۔ ان سے عمومی حل لکھتے ہیں جس کے مختلف خط حرکت (یعنی پیکر حرکت) شکل 4.5-الف میں دکھائے گئے ہیں۔

$$y = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} = c_1 y^{(1)} + c_2 y^{(2)} = c_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} e^{-t} + c_2 \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} e^{-3t}$$

نظام کا نقطہ فاصل

ایسا معلوم ہوتا ہے کہ نظام 4.46 کے تمام خط حرکت نقطہ  $y = 0$  سے گزرتے ہیں۔ انہیں دیکھیں کہ ایسا کیوں ہے۔ علم الاحصاء سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$(4.49) \quad \frac{dy_2}{dy_1} = \frac{y_2' dt}{y_1' dt} = \frac{y_2'}{y_1'} = \frac{a_{21}y_1 + a_{22}y_2}{a_{11}y_1 + a_{12}y_2}$$



شکل 4.5: غیر مناسب جوڑ اور مناسب جوڑ۔

یوں ماسوائے نقطہ  $P_0 : (0, 0)$  کے، ہر نقطہ  $P : (y_1, y_2)$  کے ساتھ خط حرکت کا مماس  $\frac{dy_2}{dy_1}$  منسلک کیا جاسکتا ہے۔ نقطہ  $P_0$  پر مساوات 4.49 کا دایاں ہاتھ ناقابل معلوم قیمت  $\frac{0}{0}$  ہو گا۔ ایسا نقطہ  $P_0$  جس پر  $\frac{dy_2}{dy_1}$  کی قیمت ناقابل معلوم ہو کو نظام 4.46 کا نقطہ فاصل <sup>49</sup> کہتے ہیں۔

نقطہ فاصل کے پانچ اقسام

نقطہ فاصل کے قریب، خط حرکت کی جیومیٹریائی صورت کو دیکھ کر نقطہ فاصل کی پانچ اقسام بیان کیے جاسکتے ہیں جنہیں غیر مناسب جوڑ<sup>50</sup>، مناسب جوڑ<sup>51</sup>، نقطہ زین<sup>52</sup>، وسط<sup>53</sup> اور نقطہ مرغولہ<sup>54</sup> کہتے ہیں۔ ان کی وضاحت درج ذیل پانچ مثالوں میں کی گئی ہے جہاں ان کی تعریف بھی پیش کی گئی ہیں۔

مثال 4.6: غیر مناسب جوڑ

ایسا نقطہ فاصل  $P_0$  جس پر، دو خط حرکت کے علاوہ، تمام خط حرکت کی مماس کی ایک جیسی تحدیدی سمت پائی جاتی

- critical point<sup>49</sup>
- improper node<sup>50</sup>
- proper node<sup>51</sup>
- saddle point<sup>52</sup>
- center<sup>53</sup>
- spiral point<sup>54</sup>

ہو غیر مناسب جوڑ کہلاتا ہے۔ دو مختلف خط حرکت کا بھی نقطہ  $P_0$  پر تحدیدی سمت پایا جاتا ہے البتہ یہ تحدیدی سمت مختلف ہو گا۔

نظام 4.48 کا 0 پر غیر مناسب جوڑ پایا جاتا ہے۔ چونکہ  $e^{-t}$  کی نسبت سے  $e^{-3t}$  زیادہ تیزی سے گھٹتی ہے لہذا غیر مناسب جوڑ پر مشترکہ تحدیدی سمت،  $x^{(1)} = [1 \ 1]^T$  کی سمت ہے۔ دو غیر معمولی خط حرکت کی سمت  $x^{(2)} = [1 \ -1]^T$  اور  $-x^{(2)} = [-1 \ 1]^T$  کی سمتیں ہیں۔

مثال 4.7: مناسب جوڑ

ایسا نقطہ فاصل  $P_0$  جس پر ہر خط حرکت کی تحدیدی سمت پائی جاتی ہو مناسب جوڑ کہلاتا ہے۔ مناسب جوڑ پر ایسا خط حرکت ضرور ہو گا جس کی تحدیدی سمت  $d$  ہو جہاں  $d$  کوئی بھی سمت ہو سکتی ہے۔

نظام

$$(4.50) \quad y' = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} y \quad \Rightarrow \quad \begin{aligned} y'_1 &= y_1 \\ y'_2 &= y_2 \end{aligned}$$

کا مناسب جوڑ مبداء پر پایا جاتا ہے۔ اس میں فرضی حل  $y = xe^{\lambda t}$  اور اس کا تفرق  $y' = \lambda xe^{\lambda t}$  پر کر کے  $e^{\lambda t}$  سے تقسیم کرتے ہوئے  $Ax = \lambda x$  یعنی  $(A - \lambda I)x = 0$  حاصل ہوتا ہے۔ اس کی امتیازی قدر،  $x \neq 0$  کی صورت میں، امتیازی مساوات  $(1 - \lambda)^2 = 0$  سے  $\lambda = 1$  حاصل ہوتی ہے۔ مساوات  $(A - \lambda I)x = 0$  کے اجزاء  $(1 - \lambda)x_1 = 0$  اور  $(1 - \lambda)x_2 = 0$  میں حاصل امتیازی قدر پر کرتے ہوئے ہم دیکھتے ہیں کہ  $x \neq 0$  کے علاوہ امتیازی سمتیہ  $x$  کی کوئی بھی قیمت چننی جاسکتی ہے۔ یوں  $[0 \ 1]^T$  اور  $[1 \ 0]^T$  چننے ہوئے عمومی حل لکھتے ہیں۔

$$y = c_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} e^t + c_2 \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} e^t \quad \Rightarrow \quad \begin{aligned} y_1 &= c_1 e^t \\ y_2 &= c_2 e^t \end{aligned} \quad \Rightarrow \quad c_1 y_2 = c_2 y_1$$

شکل 4.5-ب میں سطح حرکت پر پیکر مرحلہ اور مناسب جوڑ دکھائے گئے ہیں۔

مثال 4.8: نقطہ زین

ایسا نقطہ فاصل  $P_0$  جس پر دو عدد آمدی اور دو عدد رخصتی خط حرکت پائے جاتے ہوں نقطہ زین<sup>55</sup> کہلاتا ہے۔ نقطہ فاصل کے قریب بقایا تمام خط حرکت اس نقطے کو نہیں چھوتے۔

نظام

$$(4.51) \quad y' = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} y \implies \begin{aligned} y'_1 &= y_1 \\ y'_2 &= -y_2 \end{aligned}$$

کا نقطہ زین مبدا پر پایا جاتا ہے۔ اس نظام کے امتیازی مساوات  $(-1 - \lambda)(1 - \lambda) = 0$  کے جذر  $\lambda_1 = 1$  اور  $\lambda_2 = -1$  ہیں۔ جذر  $\lambda_1$  کے لئے  $(A - \lambda I)x = 0$  کے دوسرے صف  $0x_1(1 - 1)x_2 = 0$  میں  $x_1 = 1$  چنتے ہوئے  $x_2 = 0$  ملتا ہے جس سے امتیازی سمتیہ  $\begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix}^T$  حاصل ہوتا ہے۔ جذر  $\lambda_2$  کے لئے پہلے صف سے امتیازی سمتیہ  $\begin{bmatrix} 0 & 1 \end{bmatrix}^T$  حاصل ہوتا ہے۔ ان سے عمومی حل لکھتے ہیں۔

$$(4.52) \quad y = c_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} e^t + c_2 \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} e^{-t} \implies \begin{aligned} y_1 &= c_1 e^t \\ y_2 &= c_2 e^{-t} \end{aligned} \implies y_1 y_2 = c$$

عمومی حل ہذلولی<sup>56</sup> ہے جس کو شکل 4.6-الف میں دکھایا گیا ہے۔

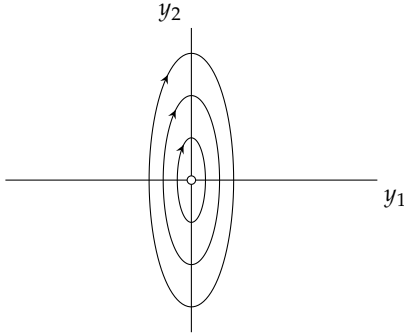
مثال 4.9: وسط

ایسا نقطہ فاصل جسے لامتناہی بند خط حرکت گھیرتے ہوں وسط کہلاتا ہے۔

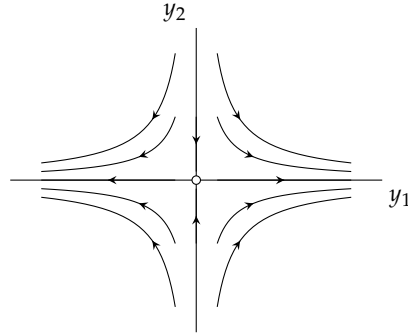
نظام

$$(4.53) \quad y' = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -9 & 0 \end{bmatrix} y \implies \begin{aligned} y'_1 &= y_2 \quad (\text{الف}) \\ y'_2 &= -9y_1 \quad (\text{ب}) \end{aligned}$$

<sup>55</sup>نقطہ زین کے خط کی شکل عموماً گھوڑے کی زین سے مشابہت رکھتی ہے۔ اسی سے اس نقطے کو نقطہ زین کہتے ہیں۔  
<sup>56</sup>hyperbolic



(ب) نظام 4.53 کے خط حرکت۔ (وسط)



(الف) نظام 4.51 کے خط حرکت۔ (نقطہ زین)

شکل 4.6: نقطہ زین اور وسط۔

میں  $y = xe^{\lambda t}$  حل تصور کرتے ہوئے  $y$  اور  $y'$  کو درج بالا میں پر کر کے  $e^{\lambda t}$  سے تقسیم کرتے ہوئے  $(A - \lambda I)x = 0$  ملتا ہے۔ اس سے  $x \neq 0$  کی صورت میں امتیازی مساوات  $\lambda^2 + 9 = 0$  حاصل ہو گا جس کے امتیازی اقدار  $\lambda_1 = 3i$  اور  $\lambda_2 = -3i$  ہیں۔ مساوات  $(A - \lambda I)x = 0$  کے پہلے صف میں  $\lambda_1$  پر کرتے ہوئے  $x_2 = 3ix_1$  ملتا ہے۔ یوں  $x_1 = 1$  چنتے ہوئے  $x_2 = 3i$  حاصل ہو گا جس سے امتیازی سمتیہ  $x^{(1)} = [1 \ 3i]^T$  ملتا ہے۔ اسی طرح  $\lambda_2$  کی مطابقتی امتیازی سمتیہ  $x^{(2)} = [1 \ -3i]^T$  حاصل ہو گا۔ یوں مخلوط عمومی حل لکھتے ہیں۔

$$(4.54) \quad y = c_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 3i \end{bmatrix} e^{3it} + c_2 \begin{bmatrix} 1 \\ -3i \end{bmatrix} e^{-3it} \implies \begin{aligned} y_1 &= c_1 e^{3it} + c_2 e^{-3it} \\ y_2 &= 3ic_1 e^{3it} - 3ic_2 e^{-3it} \end{aligned}$$

حقیقی حل یولر مساوات<sup>57</sup> سے

$$\begin{aligned} y_1 &= A \cos 3t + B \sin 3t \\ y_2 &= 3B \cos 3t - 3A \sin 3t \end{aligned}$$

لکھا جاسکتا ہے جہاں  $A = c_1 + c_2$  اور  $B = i(c_1 - c_2)$  ہیں۔

حقیقی حل کو مساوات 4.53 سے بھی حاصل کیا جاسکتا ہے۔ یوں اگر مساوات 4.53-الف کے بائیں ہاتھ اور مساوات 4.53-ب کے دائیں ہاتھ کو ضرب دیا جائے تو  $-9y_1 y_1' - 9y_2 y_2' = 0$  حاصل ہو گا جو مساوات-ب کے بائیں ہاتھ اور مساوات-الف

<sup>57</sup>  $e^{ix} = \cos x + i \sin x$

کے دائیں ہاتھ کے حاصل ضرب  $y_2 y_2'$  کے برابر  $-9y_1 y_1' = y_2 y_2'$  ہو گا۔ اس کا مکمل

$$(4.55) \quad \frac{9}{2}y_1^2 + \frac{1}{2}y_2^2 = c$$

ہے جو  $t$  سے پاک حقیقی حل ہے۔ یہ تو خیم<sup>58</sup> کی نسل کی مساوات ہے جس کو شکل 4.6-ب میں دکھایا گیا ہے۔

مثال 4.10: نقطہ مرغولہ

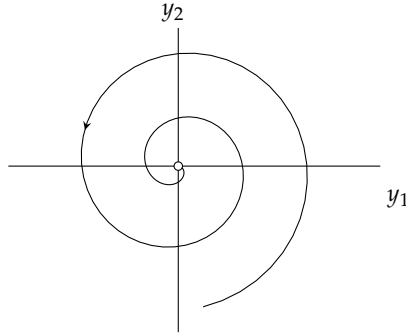
ایسا نقطہ فاصل جس کے گرد خط حرکت گھومتے ہوئے نقطہ فاصل تک آن پہنچنے کی کوشش کرے یا نقطہ فاصل سے نکل کر اس نقطہ کے گرد گھومتے ہوئے دور ہٹتا جائے<sup>59</sup> کہلاتا ہے۔ پہلی صورت میں لمحہ  $t \rightarrow \infty$  پر خط حرکت نقطہ مرغولہ تک آن پہنچے گا۔

نظام

$$(4.56) \quad y' = \begin{bmatrix} -1 & 1 \\ -1 & -1 \end{bmatrix} y \implies \begin{array}{ll} y_1' = -y_1 + y_2 & \text{(الف)} \\ y_2' = -y_1 - y_2 & \text{(ب)} \end{array}$$

کا نقطہ مرغولہ مبدا پر پایا جاتا ہے۔ امتیازی مساوات  $\lambda^2 + 2\lambda + 2 = 0$  سے امتیازی اقدار  $\lambda_1 = -1 + i$  اور  $\lambda_2 = -1 - i$  حاصل ہوتے ہیں۔ مساوات  $(-1 - \lambda)x_1 + x_2 = 0$  میں امتیازی قدر  $\lambda_1$  پر کرتے ہوئے  $-ix_1 + x_2 = 0$  ملتا ہے جس میں  $x_1 = 1$  چنتے ہوئے  $x_2 = i$  حاصل ہوتا ہے اور یوں  $\lambda_1$  کا مطابقتی امتیازی سمتیہ  $x^{(1)} = [1 \ i]^T$  ہو گا۔ اسی طرح  $\lambda_2$  کا مطابقتی امتیازی سمتیہ  $x^{(2)} = [1 \ -i]^T$  حاصل ہوتا ہے۔ ان سے مخلوط عمومی حل لکھتے ہیں۔

$$y = c_1 \begin{bmatrix} 1 \\ i \end{bmatrix} e^{(-1+i)t} + c_2 \begin{bmatrix} 1 \\ -i \end{bmatrix} e^{(-1-i)t}$$



شکل 4.7: نظام 4.56 کے خط حرکت۔ (نقطہ مرغولہ)

مخلوط عمومی حل سے حقیقی حل حاصل کو یولر مساوات کے ذریعہ حاصل کرتے ہیں۔ ہم گزشتہ مثال کی طرح نسبتاً آسان طریقہ استعمال کرتے ہوئے حقیقی حل حاصل کرتے ہیں۔ یولر مساوات 4.56-الف کو  $y_1$  اور مساوات 4.56-ب کو  $y_2$  سے ضرب دیتے ہوئے ان کا مجموعہ

$$y_1 y_1' + y_2 y_2' = -(y_1^2 + y_2^2)$$

اب ہم نکی محدود  $r$  اور  $t$  زیر استعمال لاتے ہیں جہاں  $r^2 = y_1^2 + y_2^2$  ہے۔  $r$  کا  $t$  کے ساتھ تفرق  $2rr' = 2y_1 y_1' + 2y_2 y_2'$  ہو گا لہذا درج بالا مساوات سے

$$rr' = -r^2, \implies \frac{dr}{r} = -dt, \implies r = ce^{-t}$$

لکھا جاسکتا ہے۔  $c$  کی کسی بھی قیمت کے لئے یہ مرغولی خط کی مساوات ہے جس کو شکل 4.7 میں دکھایا گیا ہے۔

مثال 4.11: انحطاطی جوڑ

بعض اوقات نظام کی امتیازی حل کی اساس نہیں پائی جاتی۔ ایسے صورت میں انحطاطی جوڑ<sup>60</sup> پایا جاتا ہے۔ انحطاطی جوڑ، مثال 4.6 تا مثال 4.8 کی طرح تشاکلی  $A$  (جس میں  $a_{kj} = a_{jk}$  ہوتا ہے) کی صورت میں نہیں پایا جائے

<sup>60</sup>degenerate node

گا اور نا ہی یہ منحرف تشاکلی (جس میں  $a_{kj} = -a_{jk}$  اور  $a_{jj} = 0$  ہوتا ہے) صورت میں پایا جائے گا۔ ان کے علاوہ، مثال 4.9 اور مثال 4.10 کی طرح، کئی دیگر صورتوں میں بھی انخطاطی جوڑ نہیں پایا جاتا ہے۔ انخطاطی جوڑ کی صورت میں جو ترکیب استعمال کی جاتی ہے اس کو درج ذیل نظام کی عمومی حل کے حصول کی مدد سے سمجھتے ہیں۔

$$(4.57) \quad y' = Ay = \begin{bmatrix} 4 & 1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix} y$$

حل:  $A$  منحرف تشاکلی نہیں ہے۔ ہم اس کا حل  $y = xe^{\lambda t}$  تصور کرتے ہوئے آگے بڑھتے ہیں۔ یوں  $y$  اور  $y'$  کو درج بالا میں پر کر کے  $e^{\lambda t}$  سے تقسیم کرتے ہوئے  $(A - \lambda I)x = 0$  ملتا ہے۔ اس کی امتیازی مساوات

$$|A - \lambda I| = \begin{vmatrix} 4 - \lambda & 1 \\ -1 & 2 - \lambda \end{vmatrix} = \lambda^2 - 6\lambda + 9 = (\lambda - 3)^2 = 0$$

سے دوہرا امتیازی قدر  $\lambda = 3$  حاصل ہوتا ہے۔ مساوات  $(A - \lambda I)x = 0$  کے پہلے صف میں  $\lambda = 3$  پر کرتے ہوئے

$$(4 - \lambda)x_1 + x_2 = 0, \quad \implies \quad x_1 + x_2 = 0$$

ملتا ہے جس میں  $x_1 = 1$  چنے سے  $x_2 = -1$  اور یوں امتیازی سمتیہ  $x^{(1)} = [1 \quad -1]^T$  حاصل ہوتا ہے۔

دوسرا حل

$$y^{(2)} = xte^{\lambda t} + ue^{\lambda t}$$

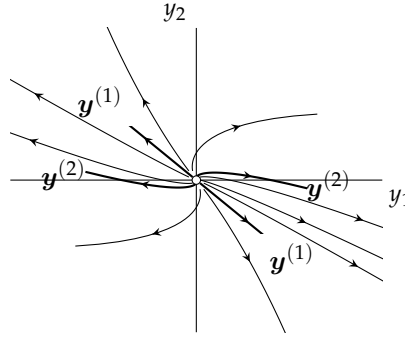
فرض کرتے ہیں جہاں  $x = x^{(1)}$ ،  $\lambda = -3$  جبکہ  $u = [u_1 \quad u_2]^T$  مستقل ہے۔ (اگر یہاں حصہ 2.2 کی طرح دوسرا حل صرف  $xte^{\lambda t}$  پر کیا جائے تو بات نہیں بنتی۔ آپ ایسا کر کے تسلی کر لیں۔) فرض کردہ حل اور اس کے تفرق کو مساوات 4.57 میں پر کرتے ہیں۔

$$y^{(2)'} = xe^{\lambda t} + \lambda xte^{\lambda t} + \lambda ue^{\lambda t} = Ay^{(2)} = A xte^{\lambda t} + Aue^{\lambda t}$$

دائیں ہاتھ  $Ax = \lambda x$  ہے لہذا دونوں اطراف  $\lambda xte^{\lambda t}$  کٹ جائے گا۔ بقایا مساوات کے دونوں اطراف کو  $e^{\lambda t}$  سے تقسیم کرتے ہوئے

$$x + \lambda u = Au \quad \implies \quad (A - \lambda I)u = x$$





شکل 4.8: نظام 4.57 کے خط حرکت۔ (انخطاطی جوڑ)

ملتا ہے۔ اس میں  $x = x^{(1)}$  اور  $\lambda = -3$  پر کرتے ہیں۔

$$\begin{bmatrix} 4-3 & 1 \\ -1 & 2-3 \end{bmatrix} u = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{aligned} u_1 + u_2 &= 1 \\ -u_1 - u_2 &= -1 \end{aligned}$$

انہیں حل کرتے ہوئے یکتا  $u$  حاصل نہیں کیا جاسکتا ہے۔ یوں  $u_1 = 0$  چننے سے  $u_2 = 1$  لہذا  $u = [0 \ 1]^T$  حاصل ہوتا ہے۔ اس طرح دوسرا حل جو  $x^{(1)} = [1 \ -1]^T$  سے خطی طور غیر تابع ہو حاصل ہوتا ہے۔ انہیں استعمال کرتے ہوئے عمومی حل لکھتے ہیں۔

$$(4.58) \quad y = c_1 y^{(1)} + c_2 y^{(2)} = c_1 \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} e^{3t} + c_2 \left( \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} t + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \right) e^{3t}$$

ان حل کو شکل 4.8 میں دکھایا گیا ہے جہاں  $y^{(1)}$  اور  $y^{(2)}$  کو موٹی لکیروں سے ظاہر کیا گیا ہے۔ یہاں مبدا پر واقع نقطہ فاصل کو عموماً انخطاطی جوڑ<sup>61</sup> کہا جاتا ہے۔

یہاں بتلاتا چلوں کہ، تین یا تین سے زائد تفرقی مساوات کے نظام جس کے سہ گنا امتیازی قدر اور ایک عدد خطی طور غیر تابع امتیازی سمتیہ پایا جاتا ہو کا دوسرا خطی طور غیر تابع امتیازی سمتیہ مثال 4.11 کی طرح حاصل کیا جائے گا جبکہ اس کا تیسرا خطی طور غیر تابع امتیازی سمتیہ درج ذیل فرض کرتے ہوئے حاصل ہو گا

$$(4.59) \quad y^{(3)} = \frac{1}{2} x t^2 e^{\lambda t} + u t e^{\lambda t} + v e^{\lambda t}$$

جہاں  $v$  کو

$$(4.60) \quad u + \lambda v = Av$$

سے حاصل کیا جاتا ہے۔ یہاں  $u$  دوسرے خطی طور امتیازی سمتیہ سے لیا جائے گا۔

### سوالات

سوال 4.16 تا سوال 4.25 کے حل دریافت کریں۔

سوال 4.16:

$$y_1' = -y_1 + y_2$$

$$y_2' = 3y_1 + y_2$$

جوابات:  $y_2 = -c_1 e^{-2t} + 3c_2 e^{2t}$  ،  $y_1 = c_1 e^{-2t} + c_2 e^{2t}$

سوال 4.17:

$$y_1' = 6y_1 + y_2$$

$$y_2' = -6y_1 + y_2$$

جوابات:  $y_2 = -3c_1 e^{3t} - 2c_2 e^{4t}$  ،  $y_1 = c_1 e^{3t} + c_2 e^{4t}$

سوال 4.18:

$$y_1' = y_1 + y_2$$

$$y_2' = 2y_1 + 2y_2$$

جوابات:  $y_2 = -c_1 + 2c_2 e^{3t}$  ،  $y_1 = c_1 + c_2 e^{3t}$

سوال 4.19:

$$y_1' = -y_1 + 2y_2$$

$$y_2' = -2y_1 + 3y_2$$

جواب:  $y = c_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} e^t + c_2 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} t e^t + c_2 \begin{bmatrix} 1 \\ \frac{3}{2} \end{bmatrix} e^t$  جہاں  $u_1 = 1$  چنا گیا ہے۔

سوال 4.20:

$$y_1' = 3y_1 + 3y_2$$

$$y_2' = -\frac{4}{3}y_1 - 2y_2$$

جوابات:  $y_1 = c_1 e^{2t} + c_2 e^{-t}$  ،  $y_2 = -\frac{1}{3}c_1 e^{2t} - \frac{4}{3}c_2 e^{-t}$

سوال 4.21:

$$y_1' = -12y_1 - 5y_2$$

$$y_2' = \frac{56}{3}y_1 + 3y_2$$

جوابات:  $y_1 = c_1 e^{-5t} + c_2 e^{-4t}$  ،  $y_2 = -\frac{7}{5}c_1 e^{-5t} - \frac{8}{5}c_2 e^{-4t}$

سوال 4.22:

$$y_1' = -y_1 + 2y_2$$

$$y_2' = -9y_1 + 5y_2$$

جوابات:

$$y = c_1 \begin{bmatrix} 1 \\ \frac{3}{2}(1-i) \end{bmatrix} e^{(2-i3)t} + c_2 \begin{bmatrix} 1 \\ \frac{3}{2}(1+i) \end{bmatrix} e^{(2+i3)t}$$

جس سے یولر مساوات کی مدد سے درج ذیل حقیقی حل لکھا جاسکتا ہے جہاں  $A = c_1 + c_2$  اور  $B = -i(c_1 - c_2)$

$$y_1 = e^{2t}(A \cos 3t + B \sin 3t)$$

$$y_2 = \frac{3}{2}e^{2t}[(B+A) \cos 3t + (B-A) \sin 3t]$$

سوال 4.23:

$$y_1' = 2y_2$$

$$y_2' = -y_1 + 3y_3$$

$$y_3' = -y_2$$

جوابات:

$$\mathbf{y} = c_1 \begin{bmatrix} 1 \\ -i\frac{\sqrt{5}}{2} \\ -\frac{1}{2} \end{bmatrix} e^{-i\sqrt{5}t} + c_2 \begin{bmatrix} 1 \\ i\frac{\sqrt{5}}{2} \\ -\frac{1}{2} \end{bmatrix} e^{i\sqrt{5}t} + c_3 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ \frac{1}{3} \end{bmatrix}$$

سوال 4.24:

$$y_1' = 11y_1 + 2y_2$$

$$y_2' = -4y_1 + 5y_2$$

$$\text{جوابات: } y_2 = -c_1 e^{9t} - 2c_2 e^{7t}, \quad y_1 = c_1 e^{9t} + c_2 e^{7t}$$

سوال 4.25:

$$y_1' = y_1 - 10y_2 - 14y_3$$

$$y_2' = -10y_1 + 10y_2 - 4y_3$$

$$y_3' = -14y_1 - 4y_2 - 2y_3$$

جوابات:

$$\mathbf{y} = c_1 \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ -\frac{1}{2} \end{bmatrix} e^{18t} + c_2 \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ -2 \end{bmatrix} e^{9t} + c_3 \begin{bmatrix} 1 \\ \frac{1}{2} \\ 1 \end{bmatrix} e^{-18t}$$

سوال 4.26 تا سوال 4.31 ابتدائی قیمت مسائل ہیں۔ انہیں حل کریں۔

سوال 4.26:

$$y_1' = -6y_1 + 2y_2$$

$$y_2' = -12y_1 + 5y_2$$

$$y_1(0) = 2, \quad y_2(0) = 1$$

$$\text{جوابات: } y_2 = \frac{21}{5}e^{-3t} - \frac{16}{5}e^{2t}, \quad y_1 = \frac{14}{5}e^{-3t} - \frac{4}{5}e^{2t}$$

سوال 4.27:

$$\begin{aligned}y_1' &= -\frac{11}{3}y_1 + y_2 \\y_2' &= -\frac{32}{3}y_1 + 3y_2 \\y_1(0) &= -10, \quad y_2(0) = 2\end{aligned}$$

$$\text{جوابات: } y_2 = 86e^{\frac{t}{3}} - 84e^{-t}, \quad y_1 = \frac{43}{2}e^{\frac{t}{3}} - \frac{63}{2}e^{-t}$$

سوال 4.28:

$$\begin{aligned}y_1' &= -y_1 - 3y_2 \\y_2' &= \frac{5}{3}y_1 + 5y_2 \\y_1(0) &= 2, \quad y_2(0) = -1\end{aligned}$$

$$\text{جوابات: } y_2 = -\frac{5}{12}e^{4t} - \frac{7}{12}, \quad y_1 = \frac{1}{4}e^{4t} + \frac{7}{4}$$

سوال 4.29:

$$\begin{aligned}y_1' &= y_2 \\y_2' &= y_1 \\y_1(0) &= -1, \quad y_2(0) = 2\end{aligned}$$

$$\text{جوابات: } y_2 = \frac{1}{2}e^t + \frac{3}{2}e^{-t}, \quad y_1 = \frac{1}{2}e^t - \frac{3}{2}e^{-t}$$

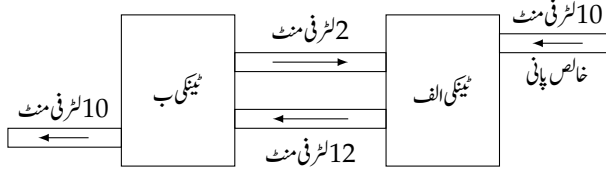
سوال 4.30:

$$\begin{aligned}y_1' &= -y_2 \\y_2' &= y_1 \\y_1(0) &= 0, \quad y_2(0) = -1\end{aligned}$$

$$\text{جوابات: } y_2 = -\cos t, \quad y_1 = \sin t$$

سوال 4.31:

$$\begin{aligned}y_1' &= -y_1 + y_2 \\y_2' &= y_1 - y_2 \\y_1(0) &= -2, \quad y_2(0) = 1\end{aligned}$$



شکل 4.9: سوال 4.34 میں ٹینکیوں کا نظام۔

جوابات:  $y_1 = -\frac{3}{2}e^{-2t} - \frac{1}{2}$  ،  $y_2 = \frac{3}{2}e^{-2t} - \frac{1}{2}$

سوال 4.32 تا سوال 4.33 میں تفرقی مساوات تبدیل کرنے کو کہا گیا ہے۔ ان میں  $y_1$  کی عمومی مساوات دریافت کریں۔

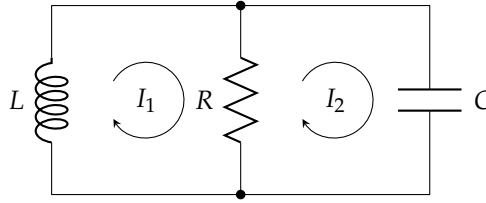
سوال 4.32: آپ نے گزارش ہے کہ سوال 4.16 کے نظام سے دو درجی مساوات حاصل کریں جس میں صرف  $y_1$  اور اس کے تفرق پائے جاتے ہوں۔ حاصل دو درجی مساوات کو حل کرتے ہوئے  $y_1$  کی عمومی حل دریافت کریں۔

جوابات: پہلی مساوات کا تفرق لیتے ہوئے  $y_1'' = -y_1' + y_2'$  ملتا ہے جس میں  $y_2'$  کی جگہ دوسری مساوات پر کرتے ہوئے  $y_1'' = -y_1' + (3y_1 + y_2)$  حاصل ہوتا ہے۔ اب پہلی مساوات سے  $y_2$  اس میں پر کریں۔ یوں  $y_1 = c_1e^{-2t} + c_2e^{2t}$  اس کا عمومی حل  $y_1'' = 4y_1$  یعنی  $y_1'' = -y_1' + 3y_1 + (y_1' + y_1)$  ملتا ہے۔

سوال 4.33: یہاں سوال 4.31 کے نظام سے دو درجی مساوات حاصل کریں جس میں صرف  $y_1$  اور اس کے تفرق پائے جاتے ہوں۔ حاصل دو درجی مساوات کو حل کرتے ہوئے  $y_1$  کی عمومی حل دریافت کریں۔

جوابات:  $y_1 = c_1 + c_2e^{-2t}$  ،  $y_1'' + 2y_1' = 0$

سوال 4.34: ٹینکیوں میں محلول کی تیاری  
دو عدد ٹینکیاں شکل 4.9 میں دکھائی گئی ہیں۔ ٹینکی الف میں ابتدائی طور پر دو سو (200) لٹر پانی پایا جاتا ہے جس میں پچاس (50) کلو گرام نمک حل کی گئی ہے۔ ٹینکی ب میں ابتدائی طور پر دو سو (200) لٹر خالص پانی پایا جاتا ہے۔ پانی کے نظام کو شکل میں دکھایا گیا ہے۔ ٹینکی الف میں نمک کی مقدار  $y_1$  اور ٹینکی ب میں نمک کی مقدار  $y_2$  کے لئے تفرقی مساوات کا نظام لکھیں۔ اس نظام کو حل کریں۔



شکل 4.10: سوال 4.35 کا دور۔

جوابات:  $y_2' = \frac{12}{200}y_1 - \frac{12}{200}y_2$  ،  $y_1' = -\frac{12}{200}y_1 + \frac{2}{200}y_2$  ،  
 $y_2 = 50\sqrt{6}e^{-\frac{3}{50}t} \sinh \frac{\sqrt{6}t}{100}$  ،  $y_1 = 50e^{-\frac{3}{50}t} \cosh \frac{\sqrt{6}t}{100}$

سوال 4.35: مزاحمت، امالہ اور برق گیر کو شکل 4.10 میں متوازی جڑا دکھایا گیا ہے۔ اس کی نمونہ کشی کرتے ہوئے تفرقی مساوات لکھتے ہوئے تفرقی مساوات کا نظام حاصل کریں۔  $L = 2H$  ،  $R = 1\Omega$  اور  $C = 0.5F$  کی صورت میں  $I_1$  اور  $I_2$  کا عمومی حل دریافت کریں۔

جوابات:

$$LI_1' + (I_1 - I_2)R = 0$$

$$\frac{1}{C} \int I_2 dt + (I_2 - I_1)R = 0$$

پہلی مساوات سے نظام کی ایک مساوات  $I_1' = -\frac{R}{L}I_1 + \frac{R}{L}I_2$  ملتی ہے۔ دوسری مساوات کا تفرق لیتے ہوئے ترتیب دے کر آخر میں پہلی مساوات سے  $I_1'$  پر کرتے ہیں

$$\frac{I_2}{C} + (I_2' - I_1')R = 0 \implies I_2' = I_1' - \frac{I_2}{RC} \implies I_2' = \frac{R}{L}(-I_1 + I_2) - \frac{I_2}{RC}$$

جس سے تفرقی مساوات کے نظام کی دوسری مساوات  $I_2' = -\frac{R}{L}I_1 + (\frac{R}{L} - \frac{1}{RC})I_2$  حاصل ہوتی ہے۔ دی گئی قیمتیں پر کرتے ہوئے تفرقی مساوات کا نظام

$$I_1' = -0.5I_1 + 0.5I_2$$

$$I_2' = -0.5I_1 - 1.5I_2$$

ہوگا جس کا دوہرا جذر  $\lambda = -1$  اور مطابقتی امتیازی سمتیہ  $x^{(1)} = [1 \quad -1]^T$  ہے۔ یوں مثال 4.11 کی

طرز پر حل کرتے ہوئے  $u_1 = 1$  چننے سے  $u_2 = 1$  حاصل ہوتا ہے لہذا درج ذیل اساس حاصل کرتے ہیں

$$y^{(1)} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} e^{-t}$$

$$y^{(2)} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} t e^{-t} + \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} e^{-t}$$

جس سے عمومی حل  $I = c_1 y^{(1)} + c_2 y^{(2)}$  لکھا جائے گا۔

#### 4.5 نقطہ فاصل کے جانچ پڑتال کا مسلمہ معیار۔ استحکام

ہم مستقل عددی سروالے متجانس خطی نظام 4.61 پر گفتگو جاری رکھتے ہیں۔

$$(4.61) \quad y' = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} y, \quad \Rightarrow \quad \begin{aligned} y'_1 &= a_{11}y_1 + a_{12}y_2 \\ y'_2 &= a_{21}y_1 + a_{22}y_2 \end{aligned}$$

اب تک حصہ 4.4 میں ہم نے دیکھا کہ نسل حل  $y = [y_1(t) \ y_2(t)]^T$  کے خطوط کو  $y_1 y_2$  سطح حرکت پر کھینچتے ہوئے عمومی جائزہ لیا جاسکتا ہے۔ اس سطح پر منحنی کو نظام 4.61 کا خط حرکت کہتے ہیں۔ تمام خط حرکت کو ملا کر پیکر مرحلہ حاصل ہوتا ہے۔

ہم دیکھ چکے کہ  $y = x e^{\lambda t}$  کو حل تصور کرتے ہوئے مساوات 4.61 میں پر کرتے ہوئے

$$y' = \lambda x e^{\lambda t} = A y = A x e^{\lambda t}$$

لکھا جاسکتا ہے جس کو  $e^{\lambda t}$  سے تقسیم کرتے ہوئے

$$(4.62) \quad A x = \lambda x$$

ماتا ہے۔ یوں  $\lambda$  قالب  $A$  کا امتیازی قدر اور  $x$  مطابقتی امتیازی سمتیہ ہونے کی صورت میں  $y(t)$  مساوات 4.61 کا (غیر صفر) حل ہو گا۔



گزشتہ حصے کے مثالوں سے واضح ہے کہ پیکر مرحلہ کی صورت کا دار و مدار بڑی حد تک نظام 4.61 کی نقطہ فاصل کی قسم پر منحصر ہے جہاں نقطہ فاصل سے مراد ایسا نقطہ ہے جہاں  $\frac{dy_1}{dy_2}$  نا قابل معلوم قیمت  $\frac{0}{0}$  ہو۔ [مساوات 4.49 دیکھیں۔]

$$(4.63) \quad \frac{dy_2}{dy_1} = \frac{y'_2 dt}{y'_1 dt} = \frac{y'_2}{y'_1} = \frac{a_{21}y_1 + a_{22}y_2}{a_{11}y_1 + a_{12}y_2}$$

حصہ 4.4 سے ہم یہ بھی جانتے ہیں نقطہ فاصل کے کئی اقسام پائے جاتے ہیں۔

موجودہ حصے میں ہم دیکھیں گے کہ نقطہ فاصل کی قسم کا تعلق امتیازی قدر سے ہے جو امتیازی مساوات

(4.64)

$$|A - \lambda I| = \begin{vmatrix} a_{11} - \lambda & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} - \lambda \end{vmatrix} = \lambda^2 - (a_{11} + a_{22})\lambda + a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21} = 0$$

کے حل  $\lambda_1$  اور  $\lambda_2$  ہیں۔ امتیازی مساوات دو درجی مساوات  $\lambda^2 - p\lambda + q = 0$  ہے جس کے عددی سر  $p$ ،  $q$  اور جدا کنندہ  $\Delta$ <sup>62</sup> درج ذیل ہیں۔

$$(4.65) \quad p = a_{11} + a_{22}, \quad q = a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}, \quad \Delta = p^2 - 4q$$

یعنی  $\lambda = \frac{1}{2}(p \pm \sqrt{p^2 - 4q})$  دو درجی مساوات کے حل الجبرا کی مدد سے

$$(4.66) \quad \lambda_1 = \frac{1}{2}(p + \sqrt{\Delta}), \quad \lambda_2 = \frac{1}{2}(p - \sqrt{\Delta})$$

لکھتے ہیں۔ ان امتیازی اقدار کو استعمال کرتے ہوئے امتیازی مساوات کو اجزائے ضربی کی صورت

$$(\lambda - \lambda_1)(\lambda - \lambda_2) = \lambda^2 - (\lambda_1 + \lambda_2)\lambda + \lambda_1\lambda_2 = 0$$

میں لکھا جاسکتا ہے جہاں سے ظاہر ہے کہ  $p$  امتیازی اقدار کا مجموعہ ہے جبکہ  $q$  ان کا حاصل ضرب ہے۔ اسی طرح مساوات 4.66 کی مدد سے  $\lambda_1 - \lambda_2 = \sqrt{\Delta}$  لکھا جاسکتا ہے۔

$$(4.67) \quad p = \lambda_1 + \lambda_2, \quad q = \lambda_1\lambda_2, \quad \Delta = (\lambda_1 - \lambda_2)^2$$

ان نتائج سے نقطہ فاصل کی جانچ کے اصول طے کئے جاسکتے ہیں جنہیں جدول 4.1 میں پیش کیا گیا ہے۔ ان اصولوں کو اسی حصے میں اخذ کیا جائے گا۔

جدول 4.1: امتیازی قدر سے نقطہ فاصل کی درجہ بندی۔

نام	$p = \lambda_1 + \lambda_2$	$q = \lambda_1 \lambda_2$	$\Delta = (\lambda_1 - \lambda_2)^2$	$\lambda_1$ اور $\lambda_2$ پر تبصرہ
(الف) جوڑ		$q > 0$	$\Delta \geq 0$	حقیقی۔ یکساں علامتیں
(ب) نقطہ زین		$q < 0$		حقیقی۔ آپس میں الٹ علامتیں
(پ) وسط	$p = 0$	$q > 0$		خالص خیالی عدد (حقیقی جزو صفر ہے)
(ت) نقطہ مرغولہ	$p \neq 0$		$\Delta < 0$	مخلوط عدد (حقیقی اور خیالی اجزاء غیر صفر ہیں)

استحکام

نقطہ فاصل کی درجہ بندی ان کی استحکام<sup>63</sup> کی بنیاد پر بھی کی جاسکتی ہے۔ انجینئری کے علاوہ دیگر شعبوں میں بھی استحکام نہایت اہم تصور ہے۔ مستحکم نظام میں کسی لمحے پر معمولی تبدیلی یا خلل سے بعد کے تمام لمحات پر معمولی خلل ہی پایا جاتا ہے۔ نقطہ فاصل کے لئے درج ذیل تصورات اہم ہیں۔

تعریف: مستحکم، غیر مستحکم، مستحکم اور جاذب

اگر نظام 4.61 کے نقطہ فاصل  $P_0$  کے قریب تمام خط حرکت مستقبل میں بھی  $P_0$  کے قریب رہیں تب  $P_0$  مستحکم<sup>64</sup> کہلائے گا۔ یوں اگر کسی بھی رداس  $\epsilon$  کی ٹکیا  $D_\epsilon$  کے لئے رداس  $\sigma$  کی ایسی ٹکیا  $D_\sigma$  موجود ہو، جہاں دونوں ٹکیوں کا وسط  $P_0$  ہے، کہ ٹکیا  $D_\sigma$  میں (لمحہ  $t = t_1$  کا مطابقتی) نقطہ  $P_1$  پر پائے جانے والا، نظام 4.61 کا ہر خط حرکت، مستقبل میں ٹکیا  $D_\epsilon$  میں رہتا ہو، تب  $P_0$  کا نقطہ فاصل مستحکم<sup>65</sup> کہلائے گا۔ [شکل 4.11-الف دیکھیں]

اگر  $P_0$  مستحکم نہ ہو تب یہ غیر مستحکم<sup>67</sup> کہلاتا ہے۔

ایسا مستحکم  $P_0$  جہاں وہ تمام خط حرکت جن کا کوئی بھی نقطہ،  $D_\sigma$  پر پایا جاتا ہو، آخر کار  $(t \rightarrow \infty)$   $P_0$  کے قریب تر پہنچے مستحکم اور جاذب<sup>68</sup> کہلاتا ہے۔ [شکل 4.11-ب دیکھیں۔]

استحکام کی بنیاد پر نقطہ فاصل کی درجہ بندی جدول 4.2 میں دی گئی ہے۔

stability<sup>63</sup>

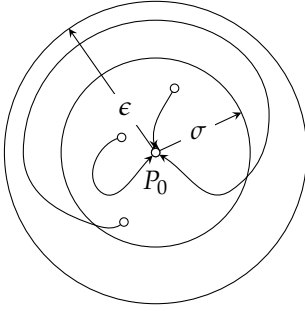
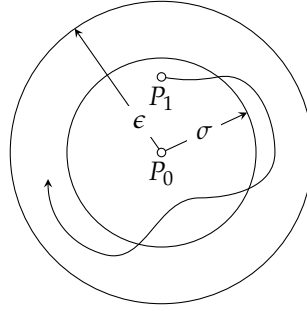
stable<sup>64</sup>

stable<sup>65</sup>

<sup>66</sup> روسی ریاضی دان سکندر میکائیل اپونو [1857-1918] کا مستحکم تفرقی مساوات پر کام بنیادی حیثیت رکھتا ہے۔ استحکام کی یہ تعریف انہوں نے ہی پیش کی۔

unstable<sup>67</sup>

stable and attractive<sup>68</sup>

(ب) مستحکم اور جاذب نقطہ فاصل  $P_0$ ۔(الف) مستحکم نقطہ فاصل  $P_0$  کی صورت میں خط حرکت  $D_\epsilon$  میں رہتی ہے۔

شکل 4.11: نظام 4.61 کے نقطہ فاصل۔

جدول 4.2: استحکام کی بنیاد پر نقطہ فاصل کی درجہ بندی۔

استحکام کی قسم	$p = \lambda_1 + \lambda_2$	$q = \lambda_1 \lambda_2$
(الف) مستحکم اور جاذب	$p < 0$	$q > 0$
(ب) مستحکم	$p \leq 0$	$q > 0$
(پ) غیر مستحکم	$p > 0$ یا $q < 0$	

آئیں جدول 4.1 اور جدول 4.2 کو حاصل کریں۔ اگر  $q = \lambda_1 \lambda_2 > 0$  ہو تب دونوں امتیازی اقدار مثبت ہوں گے یا دونوں امتیازی اقدار منفی ہوں گے اور یا امتیازی اقدار جوڑی دار مخلوط ہوں گے۔ اب اگر  $p = \lambda_1 + \lambda_2 < 0$  ہو تب دونوں امتیازی اقدار منفی ہوں گے یا (مخلوط جوڑی دار صورت میں) ان کا حقیقی جزو منفی ہو گا لہذا  $P_0$  مستحکم اور جاذب ہو گا۔ جدول 4.2 کے بقایا دو نتائج کو آپ خود اسی طرح اخذ کر سکتے ہیں۔

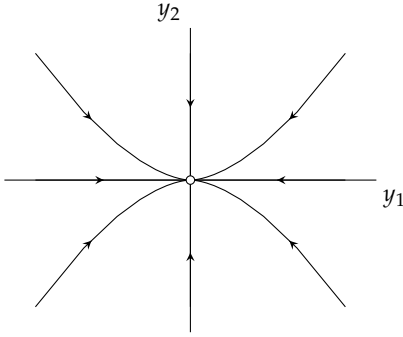
$\Delta < 0$  کی صورت میں امتیازی قدر جوڑی دار مخلوط  $\lambda_1 = \alpha + i\beta$  اور  $\lambda_2 = \alpha - i\beta$  ہوں گے۔ اب اگر  $p = \lambda_1 + \lambda_2 = 2\alpha < 0$  ہو تب مستحکم، جاذب نقطہ مرغولہ حاصل ہو گا۔ اس کے برعکس  $p = 2\alpha > 0$  کی صورت میں غیر مستحکم نقطہ مرغولہ حاصل ہو گا۔

$p = 0$  کی صورت میں  $\lambda_2 = -\lambda_1$  ہو گا اور یوں  $\lambda_1^2 = -\lambda_1 \lambda_2 = -q$  ہو گا۔ اب اگر  $q > 0$  ہو تب  $\lambda_1^2 = -q < 0$  ہو گا لہذا  $\lambda_1$  اور  $\lambda_2$  خالص خیالی ہوں گے جن سے دوری حل<sup>69</sup> حاصل ہو گا۔ دوری حل کا خط حرکت ایسا بند دائرہ ہے جس کا وسط  $P_0$  ہے۔

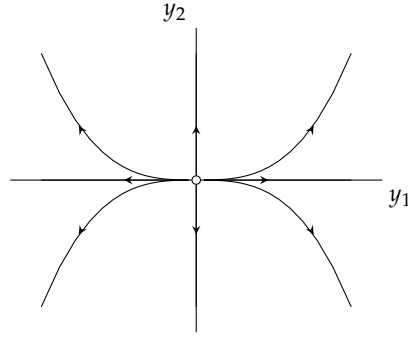
مثال 4.12: جدول 4.1 اور جدول 4.2 کا عملی استعمال  
 گزشتہ حصے کے مثال 4.6 میں نظام 4.48 یعنی  $y' = \begin{bmatrix} -2 & 1 \\ 1 & -2 \end{bmatrix} y$  کی بات کی گئی جہاں  $p = -4$  ،  
 $q = 3$  اور  $\Delta = 4$  ہیں۔ یوں جدول 4.1-الف کے تحت نقطہ فاصل ایک جوڑ ہو گا۔ جدول 4.2-الف کے تحت  
 یہ جوڑ مستحکم اور جاذب ہے۔

مثال 4.13: اسپرنگ اور کمیت کی آزادانہ حرکت  
 اسپرنگ اور کمیت [حصہ 2.4 دیکھیں] کے نظام  $my'' + cy' + ky = 0$  کا نقطہ فاصل دریافت کریں۔  
 حل: تفرقی مساوات کو معیاری صورت میں لکھنے کی خاطر  $m$  سے تقسیم کرتے ہوئے  $y'' + \frac{c}{m}y' + \frac{k}{m}y = 0$   
 لکھتے ہیں۔ دو درجی مساوات سے تفرقی مساوات کا نظام حاصل کرنے کی خاطر [حصہ 4.1 دیکھیں] ہم  $y_1 = y$   
 اور  $y_2 = y'$  لیتے ہیں۔ یوں  $y_2' = y'' = -\frac{k}{m}y_1 - \frac{c}{m}y_2$  ہو گا۔ اس طرح  
 $y' = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -\frac{k}{m} & -\frac{c}{m} \end{bmatrix} y$  ،  $|A - \lambda I| = \begin{bmatrix} -\lambda & 1 \\ -\frac{k}{m} & -\frac{c}{m} - \lambda \end{bmatrix} = \lambda^2 + \frac{c}{m}\lambda + \frac{k}{m} = 0$   
 لکھا جائے گا جس سے  $p = -\frac{c}{m}$  ،  $q = \frac{k}{m}$  اور  $\Delta = \frac{c^2}{m^2} - 4\frac{k}{m}$  ملتے ہیں جنہیں استعمال کرتے ہوئے  
 جدول 4.1 اور جدول 4.2 سے درج ذیل نتائج حاصل ہوتے ہیں جہاں  $\Delta$  اہم کردار ادا کرتا ہے۔

- [بلا تقصیر]  $c = 0$  ،  $p = 0$  اور  $q > 0$  وسط دیتا ہے۔
- [کم مقصور]  $c^2 < 4mk$  ،  $p < 0$  ،  $q > 0$  اور  $\Delta < 0$  مستحکم جاذب نقطہ مرغولہ دیتا ہے۔
- [فاصل تقصیر]  $c^2 = 4mk$  ،  $p < 0$  ،  $q > 0$  اور  $\Delta = 0$  مستحکم جاذب جوڑ دیتا ہے۔
- [زیادہ مقصور]  $c^2 > 4mk$  ،  $p < 0$  ،  $q > 0$  اور  $\Delta > 0$  مستحکم جاذب جوڑ دیتا ہے۔



(ب) سوال 4.37 مستحکم، جاذب، غیر مناسب جوڑ۔



(الف) سوال 4.36 غیر مستحکم، غیر مناسب جوڑ۔

شکل 4.12: سوال 4.36 اور سوال 4.37 کے اشکال۔

### سوالات

سوال 4.36 تا سوال 4.45 کے نقطہ فاصل کی قسم جدول 4.1 اور جدول 4.2 کی مدد سے دریافت کریں۔ ان کے حقیقی عمومی حل حاصل کریں اور ان کے خط حرکت کمپیوٹر کی مدد سے کھینچیں۔ [پہلے چار جوابات کے خط حرکت دکھائے گئے ہیں۔]

سوال 4.36:

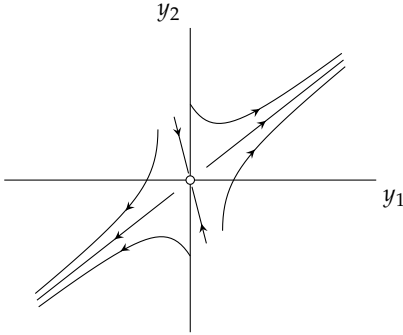
$$\begin{aligned} y_1' &= y_1 \\ y_2' &= 3y_2 \end{aligned}$$

جوابات: غیر مستحکم، غیر مناسب جوڑ۔  $y = c_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} e^t + c_2 \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} e^{3t}$  یعنی  $y_1 = c_1 e^t$  ،  $y_2 = c_2 e^{3t}$  ؛ شکل 4.12-الف۔

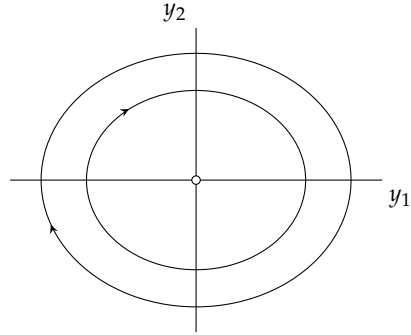
سوال 4.37:

$$\begin{aligned} y_1' &= -3y_1 \\ y_2' &= -5y_2 \end{aligned}$$

جوابات: مستحکم، جاذب، غیر مناسب جوڑ۔  $y_1 = c_1 e^{-3t}$  ،  $y_2 = c_2 e^{-5t}$  ؛ شکل 4.12-ب۔



(ب) سوال 4.39 غیر مستحکم، نقطہ زین۔



(الف) سوال 4.38 مستحکم وسط۔

شکل 4.13: سوال 4.38 اور سوال 4.39 کے اشکال۔

سوال 4.38:

$$y_1' = y_2$$

$$y_2' = -16y_1$$

جوابات: مستحکم وسط۔  $y_1 = A \cos 4t + B \sin 4t$  ،  $y_2 = 4B \cos 4t - 4A \sin 4t$  ؛ شکل 4.13-الف۔

سوال 4.39:

$$y_1' = 2y_1 + y_2$$

$$y_2' = 5y_1 - 2y_2$$

جوابات: غیر مستحکم نقطہ زین؛  $y_1 = c_1 e^{-3t} + c_2 e^{3t}$  ،  $y_2 = -5c_1 e^{-3t} + c_2 e^{3t}$  ؛ شکل 4.13-ب۔

سوال 4.40:

$$y_1' = -2y_1 - 2y_2$$

$$y_2' = 2y_1 - 2y_2$$

جوابات: مستحکم اور جاذب نقطہ مرغولہ؛  $y_1 = e^{-2t}(A \cos 2t + B \sin 2t)$  ،  $y_2 = e^{-2t}(-B \cos 2t + A \sin 2t)$

سوال 4.41:

$$y_1 = -10y_1 + 2y_2$$

$$y_2 = -15y_1 + y_2$$

جوابات: مستحکم اور جاذب جوڑ؛  $y_1 = c_1 e^{-5t} + c_2 e^{-4t}$  ،  $y_2 = \frac{5}{2}c_1 e^{-5t} + 3c_2 e^{-4t}$

سوال 4.42:

$$y_1 = -y_1 + y_2$$

$$y_2 = 2y_2$$

جوابات: غیر مستحکم نقطہ زین؛  $y_1 = c_1 e^{-t} + c_2 e^{2t}$  ،  $y_2 = 3c_2 e^{2t}$

سوال 4.43:

$$y_1 = -y_1 + 2y_2$$

$$y_2 = 6y_1 + 3y_2$$

جوابات: غیر مستحکم نقطہ زین؛  $y_1 = c_1 e^{-3t} + c_2 e^{5t}$  ،  $y_2 = -c_1 e^{-3t} + 3c_2 e^{5t}$

سوال 4.44:

$$y_1 = 13y_1 - 3y_2$$

$$y_2 = 18y_1 - 2y_2$$

جوابات: غیر مستحکم جوڑ؛  $y_1 = c_1 e^{7t} + c_2 e^{4t}$  ،  $y_2 = 2c_1 e^{7t} + 3c_2 e^{4t}$

سوال 4.45:

$$y_1 = y_2$$

$$y_2 = -5y_1 - 2y_2$$

جوابات: مستحکم اور جاذب نقطہ مرغولہ؛  $y_1 = e^{-t}(A \cos 2t + B \sin 2t)$  ،  $y_2 = e^{-t}[-(A + 2B) \cos 2t - (2A + B) \sin 2t]$

سوال 4.46 تا سوال 4.46 خط حرکت، دو درجی سادہ تفرقی مساوات اور نقطہ فاصل کے بارے میں ہیں۔

سوال 4.46: قسری ارتعاش

$$y'' + 4y' + 5y = 0 \text{ کو حل کریں۔ امتیازی مساوات سے خط حرکت کی قسم دریافت کریں؟}$$

جواب:  $y = e^{-2t}(A \cos t + B \sin t)$ ؛ مستحکم اور جاذب نقطہ مرغولہ۔

سوال 4.47: ہارمونی ارتعاش

$$y'' + 4y = 0 = 0 \text{ کو حل کریں۔ امتیازی مساوات سے خط حرکت کی قسم دریافت کریں؟}$$

جواب:  $y = A \cos 2t + B \sin 2t$ ؛ مستحکم وسط۔

سوال 4.48: مقدار معلوم کا تبادلہ

مثال 4.12 میں متغیر  $\tau = -t$  متعارف کرنے سے نقطہ فاصل پر کیا اثر پڑے گا؟

جواب: اب  $A = \begin{bmatrix} 2 & -1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix}$  ہو گا لہذا غیر مستحکم جوڑ پایا جائے گا۔

سوال 4.49: وسط میں خلل

سوال 4.38 میں  $A$  کو تبدیل کرتے ہوئے  $A - 0.12I$  کرنے سے نقطہ فاصل پر کیا اثر پیدا ہو گا؟  $I$  اکائی قالب ہے۔

جواب: اب  $p = -0.2 \neq 0$ ،  $q > 0$  اور  $\Delta < 0$  ہیں لہذا غیر مستحکم نقطہ مرغولہ پایا جائے گا۔

سوال 4.50: وسط میں خلل

سوال 4.38 میں تمام  $a_{jk}$  کی جگہ  $a_{jk} + b$  پر کریں۔ (الف)  $b$  کی ایسی قیمت دریافت کریں کہ نقطہ زین حاصل ہو۔ اسی طرح  $b$  کی ایسی قیمتیں دریافت کریں جن پر (ب) مستحکم اور جاذب جوڑ، (پ) مستحکم اور جاذب نقطہ مرغولہ اور (ت) غیر مستحکم نقطہ مرغولہ پایا جائے۔

جواب: مثلاً (الف)  $b = -2$ ، (ب)  $b = -1$ ، (پ)  $b = -0.2$ ، (ت)  $b = 15$



## 4.6 کیفی تراکیب برائے غیر خطی نظام

کیفی تراکیب<sup>70</sup> سے مسئلے کو حل کئے بغیر حل کے بارے میں کیفی معلومات حاصل کی جاتی ہیں۔ ایسے مسائل جن کا تحلیلی حل مشکل یا ناقابل حصول ہو، کے لئے یہ ترکیب خاص طور پر کارآمد ہے۔ عملاً اہم کئی غیر خطی نظام

$$(4.68) \quad y' = f(y) \quad \Rightarrow \quad \begin{aligned} y_1 &= f_1(y_1, y_2) \\ y_2 &= f_2(y_1, y_2) \end{aligned}$$

کے لئے یہ درست ہے۔

گزشتہ حصے میں سطح مرحلہ کی ترکیب خطی نظام کے لئے استعمال کیا گیا۔ اس حصے میں اس ترکیب کو وسعت دے کر غیر خطی نظام کے لئے استعمال کیا جائے گا۔ ہم فرض کرتے ہیں کہ مساوات 4.68 خود مختار<sup>71</sup> ہے یعنی اس میں غیر تابع متغیر  $t$  صریحاً نہیں پایا جاتا۔ (اس حصے میں تمام مثال خود مختار ہیں۔) ہم یہاں بھی حل کی نسل پیش کریں گے۔ اعدادی ترکیب سے ایک وقت میں صرف ایک (تقریباً درست) حل حاصل ہوتا ہے۔ اس لحاظ سے سطح مرحلہ کی ترکیب زیادہ مفید ثابت ہوتی ہے۔

گزشتہ حصے کے چند تصورات اس حصے میں بھی درکار ہیں۔ ان میں سطح حرکت  $(y_1, y_2)$  (سطح)، خط حرکت (مساوات 4.68 کا  $y_1, y_2$  سطح پر حل)، مساوات 4.68 کا پیکر مرحلہ (تمام خط حرکت کا مجموعہ)، اور مساوات 4.68 کا نقطہ فاصل (ایسا نقطہ  $(y_1, y_2)$  جہاں  $f_1(y_1, y_2)$  اور  $f_2(y_1, y_2)$  دونوں صفر کے برابر ہوں۔) کے تصورات شامل ہیں۔

مساوات 4.68 کے کئی نقطہ فاصل ہو سکتے ہیں۔ ان پر باری باری بات کی جائے گی۔ مبدا سے ہٹ کر پائے جانے والے نقطہ فاصل پر غور کرنے سے پہلے، تکنیکی آسانی کی خاطر، ایسے نقطہ فاصل کو گھمائے بغیر مبدا پر منتقل کیا جائے گا۔ مبدا  $(0, 0)$  سے ہٹ کر پائے جانے والے نقطہ فاصل  $P_0 : (a, b)$  کو گھمائے بغیر مبدا  $(0, 0)$  پر درج ذیل عمل سے منتقل کیا جاتا ہے۔

$$\tilde{y}_1 = y_1 - a, \quad \tilde{y}_2 = y_2 - b$$

اس عمل کے بعد نقطہ فاصل  $P_0$  مبدا  $(0, 0)$  پر پایا جائے گا۔ یوں ہم فرض کر سکتے ہیں کہ یہاں دیے گئے تمام مثالوں میں نقطہ فاصل کو مبدا پر منتقل کیا گیا ہے اور  $\tilde{y}_1$ ،  $\tilde{y}_2$  کی جگہ ہم  $y_1$  اور  $y_2$  ہی لکھیں گے۔ ہم

qualitative methods<sup>70</sup>  
autonomous<sup>71</sup>

یہ بھی فرض کرتے ہیں کہ نقطہ فاصل تنہا<sup>72</sup> ہے یعنی ایسے کسی بھی معقول حد تک چھوٹی ٹکلیا جس کا وسط مہدا پر پایا جاتا ہو میں مساوات 4.68 کا صرف ایک عدد نقطہ فاصل پایا جاتا ہے۔ اگر مساوات 4.68 کے محدود تعداد میں نقطہ فاصل پائے جاتے ہوں تب ایسے تمام نقطہ فاصل خود بخود تنہا ہوں گے۔

غیر خطی نظام کو خطی بنانا

عموماً نظام 4.68 کو نقطہ فاصل  $P_0 : (0, 0)$  کے قریب خطی تصور کرتے ہوئے نظام کی استحکام کی نوعیت دریافت کی جاسکتی ہے۔ نظام 4.68 کو  $y' = Ay + h(y)$  لکھ کر  $h(y)$  رد کرنے سے خطی نظام حاصل کیا جاتا ہے۔ اس عمل کو تفصیلاً دیکھتے ہیں۔

ہم اگلے باب میں دیکھیں گے کہ عموماً تفاعل کو تسلسل  $f(x) = c_0 + c_1x + c_2x^2 + c_3x^3 + \dots$  کی صورت میں لکھا جاسکتا ہے۔ اسی طرح ایک سے زیادہ متغیرات پر مبنی تفاعل کے تسلسل بھی لکھے جاسکتے ہیں۔ آئیں ایسے ہی چند تفاعل مثلاً

$$f_a(x) = 2x^2 + 5x, \quad f_b(x, y) = 2x^3 - y^2 + xy, \quad f_c(x, y) = 2x^2 - 3y + 5$$

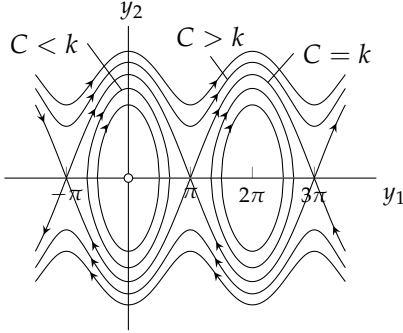
میں آزاد متغیرات صفر کے برابر پر کریں۔ ایسا کرنے سے  $f_a(0) = 0$ ،  $f_b(0, 0) = 0$  اور  $f_c(0, 0) = 5$  ملتا ہے۔ آزاد متغیرات صفر کے برابر پر کرنے سے صرف اس تفاعل کی قیمت غیر صفر حاصل ہوگی جس میں  $c_0$  طرز کا بالکل علیحدہ مستقل پایا جاتا ہو جو متغیرات کے ساتھ ضرب نہ ہو۔

اب چونکہ  $P_0$  نقطہ فاصل ہے لہذا  $f_1(0, 0) = 0$  اور  $f_2(0, 0) = 0$  ہو گا۔ اس کا مطلب ہے کہ ان تفاعل میں  $c_0$  طرز کا علیحدہ مستقل نہیں پایا جاتا لہذا ان کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے جہاں  $h_1$  اور  $h_2$  غیر خطی تفاعل ہیں۔

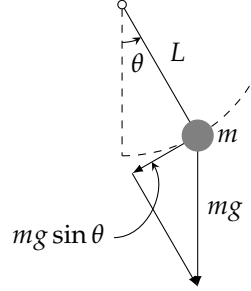
$$(4.69) \quad y' = Ay + h(y) \quad \Rightarrow \quad \begin{aligned} y'_1 &= a_{11}y_1 + a_{12}y_2 + h_1(y_1, y_2) \\ y'_2 &= a_{21}y_1 + a_{22}y_2 + h_2(y_1, y_2) \end{aligned}$$

چونکہ نظام 4.68 خود مختار [جس میں  $t$  صریحاً نہیں پایا جاتا] تفاعل ہے لہذا  $A$  مستقل مقدار ہو گا۔ اب خطی بنانے کا مسئلہ<sup>73</sup> پیش کرتے ہیں جس کا ثبوت اس کتاب میں پیش نہیں کیا جائے گا۔

<sup>72</sup>isolated  
<sup>73</sup>linearization theorem



(ب) پیکر مرحلہ۔



(الف) ہلکے ڈنڈے سے لٹکی کیت کی آزادانہ ارتعاش۔

شکل 4.14: مثال 4.14 کے اشکال۔ [C کی تفصیل مثال 4.17 میں دی جائے گی۔]

مسئلہ 4.6: خطی بنانا  
اگر نظام 4.68 کے نقطہ فاصل  $P_0 : (0, 0)$  کی پڑوس میں  $f_1$ ،  $f_2$  اور ان کے جزوی تفرق استمراری ہوں، اور مساوات 4.69 میں مقطع  $A$  غیر صفر ( $|A| \neq 0$ ) ہو تب نظام 4.68 کے نقطہ فاصل کی قسم اور استحکام وہی ہوگی جو درج ذیل خطی کردہ نظام کی ہوگی

$$(4.70) \quad y' = Ay \implies \begin{aligned} y_1' &= a_{11}y_1 + a_{12}y_2 \\ y_2' &= a_{21}y_1 + a_{22}y_2 \end{aligned}$$

البتہ  $A$  کے خالص خیالی یا برابر امتیازی قدر ہونے کی صورت میں نظام 4.68 کا نقطہ فاصل نظام 4.70 کے نقطہ فاصل کی قسم کا ہو سکتا ہے یا وہ نقطہ مرغولہ ہو سکتا ہے۔

مثال 4.14: ہلکے ڈنڈے سے لٹکی کیت کی آزادانہ ارتعاش۔ خطی بنانا  
ہلکے ڈنڈے سے لٹکی کیت کو شکل 4.14-الف میں دکھایا گیا ہے۔ ڈنڈے کی کیت اور ہوا کی رکاوٹی قوت کو نظر انداز کرتے ہوئے نقطہ فاصل کا مقام اور اس کی نوعیت دریافت کریں۔ حل: پہلا قدم نمونہ کشی ہے۔ متوازن مقام سے گھڑی کے الٹ رخ زاویائی فاصلہ  $\theta$  ناپتے ہیں۔ قوت ثقل  $mg$  کیت پر نیچے رخ عمل کرتا ہے جس کی وجہ

سے حرکت کی مماسی، بحالی قوت  $mg \sin \theta$  پیدا ہوتی ہے جہاں  $g = 0.8 \text{ ms}^{-2}$  ثقلی اسراع ہے۔ نیوٹن کے دوسرے قانون کے تحت بحالی قوت اور اسراع قوت  $mL\theta''$  جہاں  $L\theta''$  اسراع ہے، ہر لمحہ برابر ہوں گے۔ یوں ان دونوں قوتوں کا مجموعہ صفر کے برابر ہو گا۔

$$mL\theta'' + mg \sin \theta = 0$$

دونوں اطراف کو  $mL$  سے تقسیم کرتے ہوئے

$$(4.71) \quad \theta'' + k \sin \theta = 0, \quad \left(k = \frac{g}{L}\right)$$

حاصل ہوتا ہے۔ نہایت کم  $\theta$  کی صورت میں  $\sin \theta \approx \theta$  ہوتا ہے لہذا ایسی صورت میں درج بالا مساوات کو  $\theta'' + k\theta = 0$  لکھ کر حل  $\theta = A \cos \sqrt{k}t + B \sin \sqrt{k}t$  حاصل ہوتا ہے۔ یہ کم  $\theta$  کی صورت میں تقریباً درست جواب ہے البتہ بالکل درست جواب بنیادی تفاعل<sup>74</sup> کی صورت میں نہیں لکھا جاسکتا ہے۔

دوسرا قدم نقطہ فاصل  $(0,0)$ ،  $(\pm 2\pi, 0)$ ،  $(\pm 4\pi, 0)$ ، ... کا حصول اور مسئلے کو خطی بنانا ہے۔ تفرقی مساوات کا نظام حاصل کرنے کی خاطر ہم  $\theta = y_1$  اور  $\theta' = y_2$  لکھتے ہیں۔ یوں مساوات 4.71 سے درج ذیل نظام حاصل ہوتا ہے جو نظام 4.68 کے طرز کا ہے۔

$$(4.72) \quad \begin{aligned} y_1' &= f_1(y_1, y_2) = y_2 \\ y_2' &= f_2(y_1, y_2) = -k \sin y_1 \end{aligned}$$

جہاں دونوں دائیں اطراف بیک وقت صفر کے برابر ہوں  $y_2 = 0$  اور  $\sin y_1 = 0$  وہاں نقطہ فاصل پایا جاتا ہے۔ یوں لامحدود تعداد میں نقطہ فاصل  $(n\pi, 0)$  پائے جاتے ہیں جہاں  $n = 0, \pm 1, \pm 2, \dots$  ہے۔ آئیں نقطہ فاصل  $(0,0)$  پر غور کریں جہاں مکلاون تسلسل<sup>75</sup> سے

$$\sin y_1 = y_1 - \frac{y_1^3}{6} + \dots \approx y_1$$

لکھا جاسکتا ہے۔ یوں نقطہ فاصل کی پڑوس میں  $h = -\frac{y_1^3}{6} + \dots$  کو رد کرتے ہوئے نظام 4.72 کی خطی صورت

$$(4.73) \quad \begin{aligned} y_1' &= y_2 \\ y_2' &= -ky_1 \end{aligned} \quad \Rightarrow \quad \mathbf{y}' = \mathbf{A}\mathbf{y} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -k & 0 \end{bmatrix} \mathbf{y}$$

<sup>74</sup> elementary function  
<sup>75</sup> Maclaurin series

حاصل ہوتی ہے۔  $p = a_{11} + a_{22} = 0$  ،  $q = |A| = k = \frac{g}{L} (> 0)$  اور  $\Delta = p^2 - 4q = -4k$  لکھتے ہوئے نقطہ فاصل کی قسم اور اس کا استحکام جاننے ہیں۔ یوں جدول 4.1-پ کے تحت  $(0, 0)$  وسط ہے اور جدول 4.2 کے تحت یہ مستحکم ہے۔ چونکہ  $\sin y_1$  دوری تفاعل ہے لہذا تمام  $(n\pi, 0)$  ، جہاں  $n = \pm 2, \pm 4, \dots$  بھی مستحکم وسط ہیں۔

تیسرا قدم نقطہ فاصل  $(\pm\pi, 0)$  ،  $(\pm 3\pi, 0)$  ،  $(\pm 5\pi, 0)$  کا حصول اور مسئلے کو خطی بنانا ہے۔ ہم نقطہ فاصل  $(\pi, 0)$  پر غور کرتے ہیں۔ یوں  $\theta - \pi = y_1$  اور  $(\theta - \pi)' = \theta' = y_2$  لیتے اور مکلا رن تسلسل

$$\sin(\theta) = \sin(y_1 + \pi) = -\sin y_1 = -y_1 + \frac{y_1^3}{6} + \dots \approx -y_1$$

کو استعمال کرتے ہوئے نقطہ  $(\pi, 0)$  پر نظام 4.72 کی خطی کردہ صورت

$$(4.74) \quad \begin{aligned} y_1' &= y_2 \\ y_2' &= ky_1 \end{aligned} \implies \mathbf{y}' = \mathbf{A}\mathbf{y} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ k & 0 \end{bmatrix} \mathbf{y}$$

حاصل ہوتی ہے۔ اب  $p = 0$  ،  $q = -k$  اور  $\Delta = -4q = 4k$  ہیں جو غیر مستحکم نقطہ زین کو ظاہر کرتی ہے۔ چونکہ  $\sin y_1$  دوری تفاعل ہے لہذا تمام  $(n\pi, 0)$  ، جہاں  $n = \pm 1, \pm 3, \dots$  ہے، غیر مستحکم نقطہ زین ہیں۔ یہ نتائج شکل 4.14-ب کے عین مطابق ہیں۔

مثال 4.15: ہلکے ڈنڈے سے لٹکی کمیت کی تقصیری ارتعاش۔ خطی بنانا  
نقطہ فاصل پر غور کی ترکیب کو مزید بہتر جاننے کی خاطر مثال 4.14 میں زاویائی رفتار کے راست متناسب قوت روک  $c\theta'$  کا اثر شامل کرتے ہیں۔ یوں مساوات 4.71 درج ذیل صورت اختیار کرے گی جس میں  $c = 0$  سے مساوات 4.71 ہی ملتا ہے۔

$$(4.75) \quad \theta'' + c\theta' + k \sin \theta = 0, \quad (k > 0), \quad (c \geq 0)$$

پہلے کی طرح  $\theta = y_1$  اور  $\theta' = y_2$  لکھتے ہوئے غیر خطی نظام

$$\begin{aligned} y_1' &= y_2 \\ y_2' &= -k \sin \theta - cy_2 \end{aligned}$$

حاصل ہوتا ہے جہاں  $\theta'' = y_2' = y_2$  لکھا گیا ہے۔ اب بھی نقطہ فاصل  $(0,0)$ ،  $(\pm\pi, 0)$ ،  $(\pm 2\pi, 0)$ ، ... پر پائے جاتے ہیں۔ انہیں نقطہ  $(0,0)$  پر غور کریں۔ یہاں بھی  $\sin y_1 \approx y_1$  لکھ کر  $(0,0)$  پر خطی نظام

$$(4.76) \quad \begin{aligned} y_1' &= y_2 \\ y_2' &= -ky_1 - cy_2 \end{aligned} \implies \mathbf{y} = \mathbf{A}\mathbf{y} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -k & -c \end{bmatrix} \mathbf{y}$$

حاصل کرتے ہیں۔ یہ بالکل مثال 4.13 کی طرح ہے ماسوائے (مثبت)  $m$  کی موجودگی کے (اور ماسوائے  $y_1$  کے مطلب میں فرق کے)۔ اس طرح بلا تقصیر ( $c = 0$ ) صورت میں وسط حاصل ہوتا ہے جسے شکل 4.14 میں دکھایا گیا ہے جبکہ کم تقصیری صورت میں نقطہ مرغولہ حاصل ہوتا ہے، اور اسی طرح آپ تمام صورتیں حاصل کر سکتے ہیں۔

انہیں اب نقطہ فاصل  $(\pi, 0)$  پر غور کریں۔ یوں  $\theta - \pi = y_1$  اور  $(\theta - \pi)' = \theta' = y_2$  کے علاوہ

$$\sin \theta = \sin(y_1 + \pi) = -\sin y_1 \approx -y_1$$

لکھ کر  $(\pi, 0)$  پر خطی نظام

$$(4.77) \quad \begin{aligned} y_1' &= y_2 \\ y_2' &= ky_1 - cy_2 \end{aligned} \implies \mathbf{y}' = \mathbf{A}\mathbf{y} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ k & -c \end{bmatrix} \mathbf{y}$$

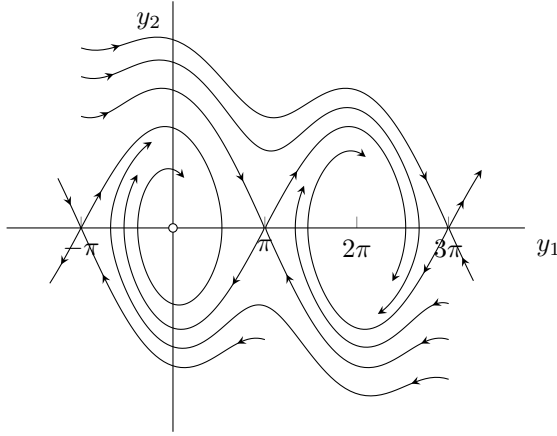
حاصل کرتے ہیں۔ گزشتہ حصے میں نقطہ فاصل کے جانچ کے مسلمہ معیار دیے گئے جن کے لئے

$$p = a_{11} + a_{22} = -c, \quad q = |\mathbf{A}| = -k, \quad \Delta = p^4 - 4q = c^2 + 4k$$

حاصل کرتے ہیں۔ یوں  $(\pi, 0)$  پر پائے جانے والے نقطہ فاصل کے لئے درج ذیل حاصل ہوتا ہے۔

• بلا تقصیر  $c = 0$ ،  $p = 0$ ،  $q < 0$  اور  $\Delta > 0$  نقطہ زین دیگا۔ [شکل 4.14-ب دیکھیں۔]

• تقصیری  $c > 0$ ،  $p < 0$ ،  $q < 0$  اور  $\Delta > 0$  نقطہ زین دیگا۔



شکل 4.15: تقصیری ارتعاش۔ مثال 4.15

چونکہ  $\sin y_1$  دوری عرصہ  $2\pi$  کا دوری تفاعل ہے لہذا  $(\pm 2\pi, 0)$ ،  $(\pm 4\pi, 0)$ ، ... پر اسی قسم کا نقطہ فاصل پایا جائے گا جو  $(0, 0)$  پر پایا جاتا ہے اور اسی طرح  $(-\pi, 0)$ ،  $(\pm 3\pi, 0)$ ، ... پر اسی قسم کا نقطہ فاصل پایا جائے گا جو  $(\pi, 0)$  پر پایا جاتا ہے۔

شکل 4.15 میں نظام 4.75 کے خط حرکت دکھائے گئے ہیں۔ چونکہ قصری نظام میں توانائی کا ضیاع پایا جاتا ہے لہذا شکل 4.14 کے بند دائروں کی بجائے شکل 4.15 کے مرغولی خطوط حاصل ہوتے ہیں جو ہمارے توقع کے عین مطابق ہے۔ مزید یہ کہ دوری لہری خطوط بھی کسی نہ کسی مقام پر نقطہ فاصل کے گرد گھومنا شروع کر دیتے ہیں۔ اس کے علاوہ اب قصری نظام میں نقطہ زین کو ملانے والے خط نہیں پائے جاتے۔

مثال 4.16: آبادی شکار اور شکاری۔ [مسئلہ لوٹکا-ولٹیرا]  
یہاں لومڑی (شکاری) اور خرگوش (شکار) کی آبادی کے مسئلے پر غور کرتے ہیں۔

پہلا قدم: ہم فرض کرتے ہیں کہ خرگوش کو جتنی خوراک چاہیے دستیاب ہے۔ یوں لومڑی کی غیر موجودگی میں ان کی تعداد  $y_1' = ay_1$  کے تحت قوت نمائی طور پر بڑھے گی۔ لومڑی کی موجودگی میں (اتفاقی آئے سامنے سے)

خرگوش کی تعداد میں  $y_1 y_2$  کے راست تناسب کی پیدا ہوگی۔ یوں خرگوش کی تعداد  $y'_1 = ay_1 - by_1 y_2$  سے حاصل ہوگی جہاں مستقل  $a > 0$  اور  $b > 0$  ہیں۔ اسی طرح خرگوش کی غیر موجودگی میں لومڑی کی تعداد  $y'_2 = -ly_2$  کے تحت قوت نمائی طور پر گھٹے گی۔ خرگوش کی موجودگی میں (اتفاقی آمنے سامنے سے) لومڑی کی تعداد  $y_1 y_2$  کے راست تناسب بڑھے گی۔ یوں خرگوش کی موجودگی میں  $y'_2 = -ly_2 + ky_1 y_2$  لومڑی کی تعداد دے گا جہاں مستقل  $l > 0$  اور  $k > 0$  ہیں۔

یوں غیر خطی مسئلہ لوٹکا-ولٹیرا<sup>76</sup>

$$\begin{aligned} y'_1 &= f_1(y_1, y_2) = ay_1 - by_1 y_2 \\ y'_2 &= f_2(y_1, y_2) = ky_1 y_2 - ly_2 \end{aligned} \quad (4.78)$$

حاصل ہوتا ہے۔

دوسرا قدم مسئلے کو خطی بنانا اور نقطہ فاصل  $(0, 0)$  کا حصول ہے۔ مساوات 4.78 کو دیکھ کر نقطہ فاصل مساوات

$$(4.79) \quad f_1(y_1, y_2) = y_1(a - by_2) = 0, \quad f_2(y_1, y_2) = y_2(ky_1 - l) = 0$$

کے حل سے  $(y_1, y_2) = (0, 0)$  اور  $(\frac{l}{k}, \frac{a}{b})$  حاصل ہوتے ہیں۔ آئیں  $(0, 0)$  پر غور کریں۔ نقطہ  $(0, 0)$  کی پڑوس میں مساوات 4.78 میں  $-by_1 y_2$  اور  $ky_1 y_2$  کو نظر انداز کرتے ہوئے خطی نظام

$$y' = \begin{bmatrix} a & 0 \\ 0 & -l \end{bmatrix} y$$

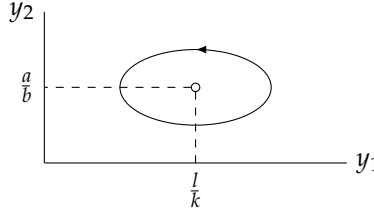
حاصل ہوتا ہے جس کی امتیازی اقدار  $\lambda_1 = a > 0$  اور  $\lambda_2 = -l < 0$  کی علامتیں آپس میں الٹ ہیں لہذا  $(0, 0)$  پر نقطہ زین پایا جاتا ہے۔

تیسرا قدم مسئلے کو خطی بنانا اور نقطہ فاصل  $(\frac{l}{k}, \frac{a}{b})$  کا حصول ہے۔ دوسرا نقطہ فاصل  $(y_1, y_2) = (\frac{l}{k}, \frac{a}{b})$  پر پایا جاتا ہے۔ اس نقطے کو  $(0, 0)$  منتقل کرنے کی خاطر ہم  $y_1 = \tilde{y}_1 + \frac{l}{k}$  اور  $y_2 = \tilde{y}_2 + \frac{a}{b}$  چنتے ہیں۔ یوں نقطہ فاصل  $(\tilde{y}_1, \tilde{y}_2) = (0, 0)$  لکھا جاسکتا ہے۔ چونکہ  $y_1 = \tilde{y}_1$  اور  $y'_2 = \tilde{y}'_2$  ہیں لہذا نظام 4.78 کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\begin{aligned} \tilde{y}'_1 &= \left( \tilde{y}_1 + \frac{l}{k} \right) \left[ a - b \left( \tilde{y}_2 + \frac{a}{b} \right) \right] = \left( \tilde{y}_1 + \frac{l}{k} \right) (-b\tilde{y}_2) \\ \tilde{y}'_2 &= \left( \tilde{y}_2 + \frac{a}{b} \right) \left[ k \left( \tilde{y}_1 + \frac{l}{k} \right) - l \right] = \left( \tilde{y}_2 + \frac{a}{b} \right) k\tilde{y}_1 \end{aligned}$$

<sup>76</sup> امریکی ماہر حیاتی طبیعیات الفریڈ جیمز لوٹکا [1880-1949] اور اطالوی ریاضی دان ویٹورہ لٹیرا [1860-1940] نے شکار اور شکاری کے مسئلے کو پیش کیا۔





شکل 4.16: شکار اور شکاری کی آبادی: ماحولیاتی توازن۔

نقطہ  $(\tilde{y}_1, \tilde{y}_2) = (0, 0)$  کی پڑوس میں  $-b\tilde{y}_1\tilde{y}_2$  اور  $k\tilde{y}_1\tilde{y}_2$  کو نظر انداز کرتے ہوئے خطی نظام

$$\begin{aligned} \tilde{y}'_1 &= -\frac{bl}{k}\tilde{y}_2 & (\text{الف}) \\ \tilde{y}'_2 &= \frac{ak}{b}\tilde{y}_1 & (\text{ب}) \end{aligned} \quad (4.80)$$

حاصل ہوتا ہے۔ مساوات 4.80-الف کا بائیں ہاتھ ضرب مساوات-ب کا دایاں ہاتھ برابر ہو گا الف کا دایاں ضرب ب کا بائیں،

$$\frac{ak}{b}\tilde{y}'_1\tilde{y}_1 = -\frac{bl}{k}\tilde{y}'_2\tilde{y}_2 \implies \frac{ak}{b}\tilde{y}_1^2 + \frac{bl}{k}\tilde{y}_2^2 = C$$

جس کا مکمل لیتے ہوئے  $\tilde{y}_1$  بالمقابل  $\tilde{y}_2$  کا ترحیمی<sup>77</sup> تعلق حاصل کیا گیا ہے۔ یوں  $(\frac{l}{k}, \frac{a}{b})$  پر شکل 4.16 میں دکھایا گیا وسط پایا جاتا ہے۔

نسبتاً مشکل تجربے سے ثابت کیا جاسکتا ہے کہ غیر خطی نظام 4.78 کا  $(\frac{l}{k}, \frac{a}{b})$  پر وسط پایا جاتا ہے البتہ خط حرکت اس نقطے کے گرد غیر ترحیمی بند دائرہ بناتا ہے۔

شکل 4.16 کے دائیں کنارے پر خرگوش کی تعداد  $y_1$  زیادہ سے زیادہ ہے جس کی وجہ سے لومڑی کی تعداد  $y_2$  میں اضافے کی شرح بھی زیادہ سے زیادہ ہے۔ اس خط پر گھڑی کی الٹی سمت چلتے ہوئے لومڑی کی زیادہ سے زیادہ آبادی حاصل ہوتی ہے۔ اس مقام پر خرگوش کی تعداد اتنی کم ہو چکی ہوتی ہے کہ لومڑی کی بڑھتی تعداد کو خوراک پورا نہیں ہو پایا لہذا لومڑی کی آبادی گھٹنے شروع ہو جاتی ہے۔ آپ دیکھ سکتے ہیں کہ دونوں جانوروں کی دوری تعداد حالات کے مطابق مسلسل تبدیل ہوتی ہے۔

elliptic<sup>77</sup>

شکار اور شکاری کی دیگر مثالیں ملخ اور گھاس، ببر شیر اور زیر اہیں۔

#### 4.6.1 سطح حرکت پر ایک درجی مساوات میں متبادلہ

سطح حرکت کی دوسری ترکیب خود مختار [جس میں  $t$  صریحاً نہیں پایا جاتا] دو درجی سادہ تفرقی مساوات

$$F(y, y', y'') = 0$$

میں  $y = y_1$  کو آزاد متغیر اور  $y' = y_2$  لے کر  $y''$  کو زنجیری تفرق سے

$$y'' = y'_2 = \frac{dy_2}{dt} = \frac{dy_2}{dy_1} \frac{dy_1}{dt} = \frac{dy_2}{dy_1} y_2$$

لکھ کر ایک درجی مساوات

$$(4.81) \quad F\left(y_1, y_2, \frac{dy_2}{dy_1} y_2\right) = 0$$

میں تبدیل کرنے پر مبنی ہے۔ اس ایک درجی مساوات کو یا تو حل کرنا ممکن ہوتا ہے اور یا میدان ڈھال کی مدد سے اس پر غور ممکن ہوتا ہے۔ آئیں مثال 4.14 پر اس ترکیب کی مدد سے غور کریں۔

مثال 4.17: بلا تقصیر ارتعاشی نظام کی ایک درجی تفرقی مساوات۔

مساوات 4.71 میں  $\theta'' + k \sin \theta = 0$  ہے جس میں  $\theta = y_1$  اور  $\theta' = y_2$  (زاویائی رفتار) لیتے ہوئے

$$\theta'' = \frac{dy_2}{dt} = \frac{dy_2}{dy_1} \frac{dy_1}{dt} = \frac{dy_2}{dy_1} y_2$$

لکھ کر  $\frac{dy_2}{dy_1} y_2 = -k \sin y_1$  ملتا ہے جس کو علیحدگی متغیرات سے  $y_2 dy_2 = -k \sin y_1 dy_1$  لکھا جا سکتا ہے جس کا مکمل

$$(4.82) \quad \frac{1}{2} y_2^2 = k \cos y_1 + C$$

دیتا ہے جہاں  $C$  مکمل کا مستقل ہے۔ اس کو  $mL^2$  سے ضرب دینے سے

$$\frac{1}{2} m (Ly_2)^2 - mL^2 k \cos y_1 = mL^2 C$$

حاصل ہوتا ہے جس کے تینوں اجزاء توانائی<sup>78</sup> کو ظاہر کرتے ہیں۔ چونکہ  $y_2$  زاویائی رفتار ہے لہذا  $Ly_2$  لمحاتی رفتار اور  $\frac{1}{2} m (Ly_2)^2$  حرکی توانائی<sup>79</sup> ہے۔ درج بالا مساوات کا دوسرا جزو (مجموع منفی علامت) مخفی توانائی<sup>80</sup> ہے جبکہ مساوات کا دایاں ہاتھ  $mL^2 C$  کل توانائی ہے۔ بلا تقصیر نظام میں توانائی کا ضیاع نہیں پایا جاتا لہذا حزب توقع کل توانائی مستقل مقدار ہے۔ آئیں دیکھیں کہ حرکت کی نوعیت کل توانائی پر کیسے منحصر ہے۔

شکل 4.14-ب مختلف  $C$  کے لئے خط حرکت دیتی ہے۔ ان خطوط کا دوری عرصہ  $2\pi$  ہے۔ ان میں ترخیمی بند دائرے اور لہر نما خطوط شامل ہیں جن کے مابین نقطہ زین  $(n\pi, 0)$  جہاں  $n = \pm 1, \pm 3, \dots$  ہے [ سے گزرتے ہوئے دو عدد خط حرکت پائے جاتے ہیں۔ مساوات 4.82 کے تحت  $C$  کی کم سے کم قیمت  $C = -k$  ہے جس پر  $y_2 = 0$  اور  $\cos y_1 = 1$  ہوں گے جو ساکن کیت کو ظاہر کرتی ہے۔ جس نقطے پر  $y_2 = \theta' = 0$  ہو اس نقطے پر حرکت کی سمت تبدیل ہو کر الٹ ہو جائے گی لہذا مساوات 4.82 میں  $y_2 = 0$  پر کرتے ہوئے  $C = k \cos y_1 + C = 0$  حاصل ہوتا ہے۔ اب اگر  $y_1 = \pi$  ہو تب  $\cos y_1 = -1$  اور یوں  $C = k$  ہو گا۔ اس طرح اگر  $-k < C < k$  ہو تب  $|y_1| = |\theta| < \pi$  کی صورت میں کیت کی حرکت کی سمت الٹ ہو گی اور  $C$  کی ان قیمتوں ( $|C| < k$ ) کے لئے کیت ارتعاش پذیر ہو گا۔ ترخیمی بند دائرے اس ارتعاشی حرکت کو ظاہر کرتے ہیں۔ اس کے برعکس  $C > k$  کی صورت میں  $y_2 = 0$  ممکن نہیں ہے لہذا کیت کی حرکت کی سمت الٹ نہیں ہو گی لہذا کیت مبدا کے گرد گھومتا رہے گا جس کو لہری خط حرکت ظاہر کرتی ہیں۔ ان دو صورتوں کے مابین  $C = k$  پایا جاتا ہے جس کے خطوط نقطہ زین سے گزرتے ہیں۔ انہیں شکل 4.14-ب میں دکھایا گیا ہے۔

energy<sup>78</sup>  
kinetic energy<sup>79</sup>  
potential energy<sup>80</sup>

دو درجی مساوات کے تبادلے سے سطح حرکت پر (مثال 4.17 کی طرح) قابل حل ایک درجی مساوات کے علاوہ نا قابل حل مساوات بھی اہمیت کے حامل ہے۔ ایسی صورت میں میدان ڈھال [حصہ 1.2 دیکھیں۔] کے ذریعہ نظام کے بارے میں معلومات حاصل کرنا ممکن ہوتا ہے۔ اس عمل کو ایک مشہور مثال کی مدد سے دیکھتے ہیں۔

مثال 4.18: منحصر بہ خود ارتعاش۔ مساوات ون در پول

ایسی طبعی نظام پائے جاتے ہیں جن میں معمولی ارتعاش کی صورت میں نظام کو توانائی فراہم ہوتی ہے جبکہ وسیع ارتعاش کی صورت میں نظام سے توانائی کا اخراج ہوتا ہے۔ یوں وسیع ارتعاش کی صورت میں نظام قسری صورت اختیار کرتا ہے جبکہ کم ارتعاش کی صورت میں نظام میں منفی تقصیر (نظام کو توانائی کی فراہمی) پائی جاتی ہے۔ ہم طبعی وجوہات کی بنا توقع کرتے ہیں کہ ایسا نظام دوری طرز عمل رکھے گا، جو سطح حرکت پر بند دائرے کی صورت اختیار کرے گا جسے تحدیدی دائرہ<sup>81</sup> کہتے ہیں۔ ایسی ارتعاش کو مساوات ون در پول<sup>82</sup>

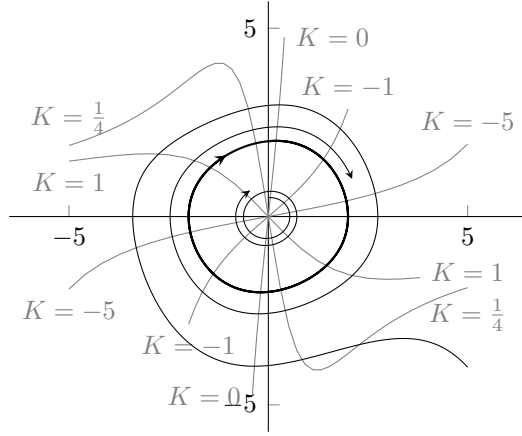
$$(4.83) \quad y'' - \mu(1 - y^2)y' + y = 0 \quad (\mu > 0)$$

ظاہر کرتی ہے جہاں  $\mu$  مثبت مستقل ہے۔ یہ مساوات پہلی مرتبہ خلا نلکی<sup>83</sup> والے برقی ادوار پر غور کے دوران رو پذیر ہوئی۔ یہ مساوات  $\mu = 0$  کی صورت میں ہارمونی ارتعاش کی تفرقی مساوات  $y'' + y = 0$  ہے۔ ون در پول مساوات میں قسری جزو  $-\mu(1 - y^2)$  ہے جہاں  $\mu > 0$  ہے۔ یوں  $y^2 < 1$  کی صورت میں منفی تقصیری،  $y^2 = 1$  کی صورت میں بلا تقصیر جبکہ  $y^2 > 1$  کی صورت میں مثبت تقصیری (جس میں توانائی کا ضیاع ہوگا) نظام پایا جائے گا۔ نہایت کم  $\mu$  کی صورت میں مساوات ون در پول اور  $y'' + y = 0$  میں بہت کم فرق پایا جائے گا لہذا ہم توقع کرتے ہیں کہ سطح حرکت پر تحدیدی دائرہ تقریباً گول دائرہ ہوگا۔ اگر  $\mu$  کی قیمت زیادہ ہو تب تحدیدی دائرہ کی شکل غالباً مختلف ہوگی۔

اس مساوات کو ایک درجی مساوات میں تبدیل کرنے کی خاطر  $y = y_1$ ،  $y' = y_2$  اور  $y'' = \frac{dy_2}{dy_1} y_2$  لکھتے ہوئے ون در پول مساوات درج ذیل صورت اختیار کرتی ہے۔

$$(4.84) \quad \frac{dy_2}{dy_1} y_2 - \mu(1 - y_1^2)y_2 + y_1 = 0$$

limit cycle<sup>81</sup>  
van der Pol equation<sup>82</sup>  
vacuum tube<sup>83</sup>



شکل 4.17: ون ڈر پول مساوات؛  $\mu = 0.1$  لیتے ہوئے دو خط حرکت کو تحدیدی دائرہ تک پہنچتے ہوئے دکھایا گیا ہے۔

سطح حرکت  $(y_1, y_2)$  پر ہم میلان<sup>84</sup> خط  $\frac{dy_2}{dy_1} = K$  ہیں جہاں  $K$  مستقل مقدار ہے۔ یوں ہم میلان خطوط درج ذیل ہوں گے

$$\frac{dy_2}{dy_1} = \mu(1 - y_1^2) - \frac{y_1}{y_2} = K$$

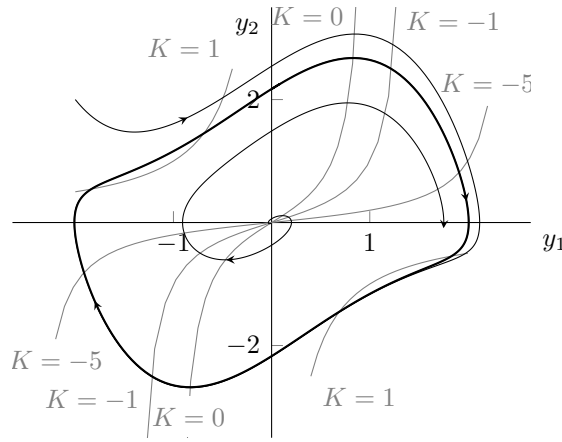
جن سے

$$(4.85) \quad y_2 = \frac{y_1}{\mu(1 - y_1^2) - K} \quad (\text{شکل 4.17 اور شکل 4.18 دیکھیں۔})$$

حاصل ہوتا ہے۔

شکل 4.17 میں  $\mu$  کی کم قیمت ( $\mu = 0.1$ ) کے لئے چند ہم میلان خطوط کو ہلکی سیاہی میں دکھایا گیا ہے۔ اس کے علاوہ تحدیدی دائرے کو موٹی لکیر سے ظاہر کیا گیا ہے۔ تحدیدی دائرہ تقریباً گول ہے۔ ایک خط حرکت، جو تحدیدی دائرے کے باہر ہے، اور دوسرا خط حرکت، جو تحدیدی دائرے کے اندر ہے، کو تحدیدی دائرے تک پہنچتے ہوئے دکھایا گیا ہے۔ تحدیدی دائرہ اور نقطہ فاصل کے گرد بند دائرہ (وسط) میں فرق یہ ہے کہ تحدیدی دائرے تک خط حرکت پہنچتی ہے جبکہ وسط کا خط اسی دائرے پر پایا جاتا ہے۔  $\mu$  کی زیادہ قیمت پر تحدیدی دائرہ گول صورت نہیں رکھتا۔ شکل 4.18 میں  $\mu$  کی زیادہ قیمت ( $\mu = 1$ ) کے لئے تمام صورت حال دکھائی گئی ہے جہاں تحدیدی دائرہ گول نہیں ہے۔

<sup>84</sup>isoclines



شکل 4.18: دن ڈر پول مساوات؛  $\mu = 1$  لیتے ہوئے دو خط حرکت کو تحدیدی دائرہ تک پہنچتے ہوئے دکھایا گیا ہے۔

مثال 4.19: تفرقی مساوات  $y'' + y - y^3 = 0$  سے نظام حاصل کریں۔ اس نظام کے تمام نقطہ فاصل دریافت کریں۔ نقطہ فاصل کی نوعیت دریافت کریں۔

حل:  $y = y_1$  اور  $y' = y'_1 = y_2$  لیتے ہوئے اور  $y'' = y'_2$  لکھتے ہوئے دیے گئے دو درجی مساوات سے نظام

$$\begin{aligned} y'_1 &= f_1 = y_2 \\ y'_2 &= f_2 = -y_1 + y_1^3 \end{aligned} \quad (4.86)$$

حاصل ہوتا ہے۔ نقطہ فاصل  $f_1 = f_2 = 0$  سے حاصل ہوں گے۔  $f_1 = 0$  سے  $y_2 = 0$  ملتا ہے جبکہ  $f_2 = y_1(-1 + y_1^2) = 0$  سے  $y_1 = 0$  اور  $y_1 = \pm 1$  ملتے ہیں۔ یوں نقطہ فاصل  $(0, 0)$ ،  $(-1, 0)$  اور  $(1, 0)$  ہیں۔ نقطہ فاصل  $(0, 0)$  مبدا پر پایا جاتا ہے لہذا اس پر پہلے غور کرتے ہیں۔ نقطہ فاصل کی نوعیت جاننے کی خاطر نظام کو خطی بناتے ہیں۔ ایسا کوئی بھی جزو جو  $y^m$  یا  $y_1^n y_2^q$  کی صورت میں لکھا گیا ہو، جہاں  $m \neq 1$

جبکہ  $n$  اور  $q$  کوئی بھی مستقل ہو سکتے ہیں، غیر خطی ہو گا۔ ان غیر خطی اجزاء کو رد کرنے سے خطی نظام حاصل ہوتا ہے۔ یوں  $y_2'$  کی مساوات میں  $y_1^3$  کو رد کرتے ہوئے خطی نظام

$$\begin{aligned} y_1' &= y_2 \\ y_2' &= -y_1 \end{aligned} \implies \mathbf{y}' = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} \mathbf{y}$$

حاصل ہو گا جس سے  $p = a_{11} + a_{22} = 0$  ،  $q = 1 > 0$  اور  $\Delta = -4 < 0$  ملتے ہیں لہذا نقطہ  $(0, 0)$  مستحکم وسط ہے۔

آئیں اب نقطہ  $(-1, 0)$  پر غور کریں۔ اس کو مبدا پر منتقل کرنے کی خاطر نظام 4.86 میں  $\tilde{y}_1 = y_1 + 1$  یعنی  $y_1 = \tilde{y}_1 - 1$  اور  $\tilde{y}_2 = y_2$  پر کرتے ہوئے

$$\begin{aligned} \tilde{y}_1' &= \tilde{y}_2 \\ \tilde{y}_2' &= -(\tilde{y}_1 - 1) + (\tilde{y}_1 - 1)^3 \end{aligned} \implies \begin{aligned} \tilde{y}_1' &= \tilde{y}_2 \\ \tilde{y}_2' &= 2\tilde{y}_1 - 3\tilde{y}_1^2 + \tilde{y}_1^3 \end{aligned}$$

ملتا ہے۔ غیر خطی اجزاء  $\tilde{y}_1^2$  اور  $\tilde{y}_1^3$  کو رد کرتے ہوئے خطی نظام

$$\begin{aligned} \tilde{y}_1' &= \tilde{y}_2 \\ \tilde{y}_2' &= 2\tilde{y}_1 \end{aligned} \implies \tilde{\mathbf{y}}' = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 2 & 0 \end{bmatrix} \tilde{\mathbf{y}}$$

ملتا ہے۔ اس سے  $p = 0$  ،  $q = -2 < 0$  اور  $\Delta = 8 > 0$  حاصل ہوتے ہیں لہذا نقطہ  $(-1, 0)$  غیر مستحکم نقطہ زین ہے۔

نقطہ  $(1, 0)$  پر غور کرنے کی خاطر اس کو مبدا پر منتقل کرتے ہیں۔ ایسا کرنے کی خاطر  $\tilde{y}_1 = y_1 - 1$  اور  $\tilde{y}_2 = y_2$  چنتے ہیں۔ یوں نظام

$$\begin{aligned} \tilde{y}_1' &= \tilde{y}_2 \\ \tilde{y}_2' &= 2\tilde{y}_1 + 3\tilde{y}_1^2 + \tilde{y}_1^3 \end{aligned}$$

ملتا ہے جس میں غیر خطی اجزاء  $\tilde{y}_1^2$  اور  $\tilde{y}_1^3$  رد کرتے ہوئے خطی نظام

$$\begin{aligned} \tilde{y}_1' &= \tilde{y}_2 \\ \tilde{y}_2' &= 2\tilde{y}_1 \end{aligned} \implies \tilde{\mathbf{y}}' = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 2 & 0 \end{bmatrix} \tilde{\mathbf{y}}$$

ملتا ہے۔ اس سے  $p = 0$  ،  $q = -2 < 0$  اور  $\Delta = 8 > 0$  حاصل ہوتے ہیں لہذا نقطہ  $(1, 0)$  غیر مستحکم نقطہ زین ہے۔

## سوالات

سوال 4.51 تا سوال 4.55 کو خطی بناتے ہوئے تمام نقطہ فاصل دریافت کریں۔ نقطہ فاصل کی نوعیت جدول 4.1 اور جدول 4.2 کی مدد سے دریافت کریں۔

$$\text{سوال 4.51: } y'_1 = 4y_1 - y_1^2, \quad y'_2 = y_2$$

جوابات: نقطہ فاصل  $f_1 = f_2 = 0$  سے  $(0,0)$  اور  $(4,0)$  حاصل ہوتے ہیں۔ مسئلے کو  $(0,0)$  پر خطی بناتے ہوئے  $A = \begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$  لکھا جاتا ہے جس سے  $p > 0$ ،  $q > 0$  اور  $\Delta > 0$  ملتا ہے لہذا نقطہ  $(0,0)$  غیر مستحکم جوڑ ہے۔ نقطہ  $(4,0)$  کو مبدا پر منتقل کرنے کی خاطر  $\tilde{y}_1 = y_1 - 4$  اور  $\tilde{y}_2 = y_2$  پر کرتے ہیں اور مسئلے کو  $(-\tilde{y}_1^2, -\tilde{y}_2)$  خطی بناتے ہوئے  $A = \begin{bmatrix} -4 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$  حاصل ہوتا ہے جو  $p < 0$ ،  $q < 0$  اور  $\Delta > 0$  دیتا ہے جو غیر مستحکم نقطہ زین کو ظاہر کرتی ہے۔

سوال 4.52:  $y'_1 = y_2$ ،  $y'_2 = -y_1 + \frac{2}{3}y_1^2$  جوابات: نقطہ فاصل  $f_1 = f_2 = 0$  سے  $(0,0)$  اور  $(\frac{3}{2}, 0)$  حاصل ہوتے ہیں۔ نقطہ  $(0,0)$  پر مسئلہ خطی بناتے ہوئے  $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}$  حاصل ہوتا ہے جس سے  $p = 0$ ،  $q > 0$  اور  $\Delta < 0$  ملتے ہیں لہذا نقطہ  $(0,0)$  مستحکم وسط ہے۔ نقطہ  $(\frac{3}{2}, 0)$  کو مبدا پر منتقل کرنے کی خاطر  $\tilde{y}_1 = y_1 - \frac{3}{2}$  اور  $\tilde{y}_2 = y_2$  پر کرتے ہیں اور مسئلے کو  $(\frac{2}{3}\tilde{y}_1^2, \tilde{y}_2)$  خطی بنانے سے  $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$  حاصل ہوتا ہے لہذا  $(\frac{2}{3}, 0)$  غیر مستحکم نقطہ زین ہے۔

سوال 4.53:  $y'_1 = y_2$ ،  $y'_2 = -2y_1 - y_1^2$  جوابات: مستحکم وسط  $(0,0)$  پر پایا جاتا ہے جبکہ  $(-2, 0)$  غیر مستحکم نقطہ زین ہے۔

سوال 4.54:  $y'_1 = -y_1 + y_2 + y_1^2$ ،  $y'_2 = -y_1 - y_2$  جوابات:  $(0,0)$  پر مستحکم اور جاذب نقطہ مرغولہ پایا جاتا ہے جبکہ  $(-2, 2)$  پر غیر مستحکم نقطہ زین پایا جاتا ہے۔

سوال 4.55:  $y'_1 = -y_1 + y_2 - y_2^2$ ،  $y'_2 = -y_1 - y_2$  جوابات:  $(0,0)$  پر جاذب نقطہ مرغولہ پایا جاتا ہے جبکہ  $(-2, 2)$  پر غیر مستحکم نقطہ زین پایا جاتا ہے۔



سوال 4.56 تا سوال 4.60 میں تفرقی مساوات سے نظام حاصل کریں۔ اس نظام کے تمام نقطہ فاصل دریافت کریں۔ نظام کو خطی بناتے ہوئے نقطہ فاصل کی نوعیت دریافت کریں۔

$$\text{سوال 4.56: } y'' - 4y + y^3 = 0$$

جوابات: نظام  $y_1' = y_2$  اور  $y_2' = 4y_1 - y_1^3$  حاصل ہوتا ہے۔  $(0,0)$  غیر مستحکم نقطہ زین،  $(-2,0)$  مستحکم وسط اور  $(2,0)$  مستحکم وسط ہیں۔

$$\text{سوال 4.57: } y'' + 4y - y^3 = 0$$

جوابات: نظام  $y_1' = y_2$  اور  $y_2' = 4y_1 - y_1^3$  حاصل ہوتا ہے۔  $(0,0)$  مستحکم وسط،  $(-2,0)$  غیر مستحکم نقطہ زین اور  $(2,0)$  غیر مستحکم نقطہ زین ہیں۔

$$\text{سوال 4.58: } y'' + 4y + y^2 = 0$$

جوابات:  $(0,0)$  مستحکم وسط اور  $(-4,0)$  غیر مستحکم نقطہ زین ہے۔

$$\text{سوال 4.59: } y'' + \sin y = 0$$

جوابات:  $(0,0)$  اور  $(\pm n2\pi, 0)$  مستحکم وسط ہیں جہاں  $n = 1, 2, 3, \dots$  ہو سکتا ہے۔ نقطہ  $(\pm m\pi, 0)$  غیر مستحکم نقطہ زین ہے جہاں  $m = 1, 3, 5, \dots$  ہو سکتا ہے۔

$$\text{سوال 4.60: } y'' + \cos y = 0$$

جوابات: نقطہ  $(\frac{\pi}{2} \pm n2\pi, 0)$  غیر مستحکم نقطہ نیز جبکہ  $(-\frac{\pi}{2} \pm n2\pi, 0)$  وسط ہیں جہاں  $n = 1, 2, 3, \dots$  ہو سکتا ہے۔ آپ کو  $\cos(\pm \frac{\pi}{2} + \tilde{y}_1) = \sin(\pm \tilde{y}_1) \approx \pm \tilde{y}_1$  کی مدد لے سکتے ہیں۔

$$\text{سوال 4.61: ریلے مساوات}$$

$Y'' - \mu(1 - \frac{1}{3}Y'^2)Y' + Y = 0$  جہاں  $\mu > 0$  ہے، ریلے مساوات<sup>85</sup> کہلاتی ہے۔ اس میں  $y = Y'$  پر کرتے ہوئے تفرق لے کر ون در پول مساوات حاصل کریں۔

$$\text{سوال 4.62: ڈفنگ مساوات}$$

اسپرنگ اور کیت کی مساوات  $y'' + \omega_0^2 = 0$  میں غیر خطی قوت بحالی کی صورت میں ڈفنگ مساوات<sup>87</sup>

<sup>85</sup> Rayleigh equation

<sup>86</sup> لارڈ ریلے، جن کا اصل نام جان ولیم سٹرنٹ ہے انگلستان کے ماہر طبیعیات اور ریاضی دان تھے۔

<sup>87</sup> Duffing equation

$y'' + \omega_0^2 y + \beta y^3 = 0$  حاصل ہوتی ہے جہاں  $|\beta|$  عموماً چھوٹی مقدار ہوتی ہے۔  $\beta > 0$  کو سخت اسپرنگ اور  $\beta < 0$  کو نرم اسپرنگ کی صورت پکارا جاتا ہے۔ سطح حرکت پر خط حرکت کی مساوات دریافت کریں۔

جواب:  $2y_2^2 + 2\omega_0^2 y_1^2 + \beta y_1^4 = K$  جہاں  $K$  مستقل مقدار ہے۔

سوال 4.63: خط حرکت  
سادہ تفرقی مساوات  $y'' - 9y + y^3 = 0$  کو نظام کی صورت میں لکھیں جس کو حل کرتے ہوئے  $y_2$  بالمقابل  $y_1$  کی مساوات حاصل کریں۔ حاصل مساوات سے سطح حرکت پر چند خط حرکت کھینچیں۔

جواب:  $2y_2^2 = 18y_1^2 - y_1^4 + K$  جہاں  $K$  مستقل مقدار ہے۔

## 4.7 سادہ تفرقی مساوات کے غیر متجانس خطی نظام

اس حصے میں غیر متجانس نظام

$$y' = Ay + g \quad (\text{حصہ 4.3 دیکھیں}) \quad (4.87)$$

جہاں  $g$  غیر صفر سمتیہ ہے، کو حل کرنا سیکھتے ہیں۔ ہم فرض کرتے ہیں کہ  $g(t)$  اور  $n \times n$  قالب  $A(t)$  کے ارکان، محور  $t$  کے کھلے وقفہ  $J$  پر استمراری ہیں۔ وقفہ  $J$  پر متجانس مساوات  $y' = Ay$  کے عمومی حل  $y^{(h)}(t)$  اور  $J$  پر مساوات 4.87 کے کسی بھی مخصوص حل  $y^{(p)}(t)$  [جس میں کوئی مستقل نہیں پایا جاتا] سے مساوات 4.87 کا  $J$  پر عمومی حل

$$y = y^{(h)} + y^{(p)} \quad (4.88)$$

حاصل ہوتا ہے۔ مسئلہ 4.3 کے تحت عمومی حل  $y$  میں  $J$  پر مساوات 4.87 کے تمام ممکنہ حل شامل ہیں۔

متجانس مساوات کے حل پر ہم گزشتہ حصوں میں غور کر چکے ہیں۔ اس حصے میں غیر متجانس مساوات کے مخصوص حل کے حصول پر غور کرتے ہیں۔ نا معلوم عددی سر کی ترکیب اور مقدار معلوم بدلنے کے طریقوں پر غور کرتے ہیں جنہیں ہم حصہ 2.7 اور حصہ 2.10 سے جانتے ہیں۔

## 4.7.1 نامعلوم عددی سر کی ترکیب

ایک عدد سادہ تفرقی مساوات کے حل میں استعمال ہونے کی طرح اب بھی یہ ترکیب اس صورت قابل استعمال ہوگی جب  $A$  کے ارکان مستقل مقدار ہوں جبکہ مستقل مقدار،  $t^m$  (جہاں  $m$  مثبت اعداد ہیں)، قوت نمائی، سائن اور کوسائن تفاعل کا کوئی بھی مجموعہ  $g$  ہو۔ ایسی صورت میں مخصوص حل کو  $g$  کی طرح تصور کیا جاتا ہے لہذا  $g = t^2$  ہونے کی صورت میں  $y^{(p)} = u + vt + wt^2$  فرض کیا جائے گا۔ مساوات 4.87 میں  $y^{(p)}$  پر کرتے ہوئے  $u$ ،  $v$  اور  $w$  حاصل کیے جاتے ہیں۔ یہ حصہ 2.7 کی طرح ہے البتہ یہاں ترمیمی قاعدہ قدر مختلف ہے۔ آئیں ایک مثال کی مدد سے اس ترکیب کا استعمال دیکھیں۔

مثال 4.20: نامعلوم عددی سر کی ترکیب۔ ترمیمی قاعدہ درج ذیل مساوات کی عمومی حل حاصل کریں۔

$$(4.89) \quad y' = Ay + g = \begin{bmatrix} -2 & 1 \\ 1 & -2 \end{bmatrix} y + \begin{bmatrix} -4 \\ 3 \end{bmatrix} e^{-3t}$$

حل: ہم صفحہ 257 پر مثال 4.5 میں مطابقتی متجانس مساوات کا حل

$$(4.90) \quad y^{(h)} = c_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} e^{-t} + c_2 \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} e^{-3t}$$

حاصل کر چکے ہیں۔ چونکہ  $A$  کا  $\lambda = -3$  امتیازی قدر ہے اور مساوات 4.89 میں دائیں جانب  $e^{-3t}$  پایا جاتا ہے لہذا اس جزو کو  $t$  سے ضرب دیتے ہوئے  $y^{(p)}$  میں شامل کرتے ہیں۔

$$(4.91) \quad y^{(p)} = ute^{-3t} + ve^{-3t}$$

$y^{(p)}$  میں بائیں ہاتھ کا پہلا جزو حصہ 2.7 کا مماثل ترمیمی قاعدہ ہے، جو یہاں ناکافی ہے۔ [آپ کو شش کر کے دیکھ سکتے ہیں]۔ مساوات 4.91 کو مساوات 4.89 میں پر کرتے ہیں۔

$$y^{(p)'} = ue^{-3t} - 3ute^{-3t} - 3ve^{-3t} = Aute^{-3t} + Ave^{-3t} + g$$

دونوں جانب  $te^{-3t}$  والے اجزاء کے عددی سر برابر ہوں گے لہذا  $-3u = Au$  ہو گا۔ یوں  $A$  قالب کے امتیازی قدر  $\lambda = -3$  کا مطابقتی امتیازی سمتیہ  $u$  ہو گا۔ اس طرح  $u = a[1 \quad -1]^T$  لکھا جاسکتا ہے جہاں  $a$  کوئی بھی غیر صفر مستقل ہو سکتا ہے۔ بقایا اجزاء کے عددی سر برابر لکھ کر

$$u - 3v = Av + g \Rightarrow \begin{bmatrix} a \\ -a \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 3v_1 \\ 3v_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2v_1 + v_2 \\ v_1 - 2v_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -4 \\ 3 \end{bmatrix}$$

ترتیب دیتے ہیں۔

$$v_1 + v_2 = a + 4$$

$$v_1 + v_2 = -a - 3$$

دوسری مساوات کو پہلی سے منفی کرتے ہوئے  $2a + 7 = 0$  یعنی  $a = -\frac{7}{2}$  ملتا ہے۔ یوں درج بالا میں پہلی مساوات  $v_1 + v_2 = -\frac{7}{2} + 4 = \frac{1}{2}$  ہوگی جس میں  $v_1 = k$  لیتے ہوئے  $v_2 = \frac{1}{2} - k$  حاصل ہوتا ہے۔ اس طرح  $v = [k \quad \frac{1}{2} - k]^T$  ہو گا۔ ہم  $k = 0$  چن سکتے ہیں۔ ایسا ہی کرتے ہوئے عمومی حل لکھتے ہیں۔

(4.92)

$$y = y^{(h)} + y^{(p)} = c_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} e^{-t} + c_2 \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} e^{-3t} - \frac{7}{2} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} te^{-3t} + \begin{bmatrix} 0 \\ \frac{1}{2} \end{bmatrix} e^{-3t}$$

$k$  کی قیمت تبدیل کرتے ہوئے دیگر حل لکھے جاسکتے ہیں مثلاً  $k = 1$  لیتے ہوئے  $v = [1 \quad -\frac{1}{2}]^T$  حاصل ہو گا جس سے درج ذیل عمومی حل ملتا ہے۔

(4.93)

$$y = y^{(h)} + y^{(p)} = c_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} e^{-t} + c_2 \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} e^{-3t} - \frac{7}{2} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} te^{-3t} + \begin{bmatrix} 1 \\ -\frac{1}{2} \end{bmatrix} e^{-3t}$$

مقدار معلوم بدلنے کی ترکیب  
اس ترکیب سے غیر متجانس نظام

(4.94)

$$y' = A(t)y + g(t)$$

کو حل کیا جاسکتا ہے جہاں  $A(t)$  متغیر مقدار ہیں اور  $g(t)$  کوئی بھی تفاعل ہو سکتا ہے۔ اگر  $t$  محور کے کسی کھلے وقفے  $J$  پر مطابقتی متجانس نظام کا عمومی حل  $y^{(h)}$  معلوم ہو تب اس ترکیب کی مدد سے اس وقفے پر نظام 4.94 کا مخصوص حل  $y^{(p)}$  حاصل کیا جاتا ہے۔ آئیں مثال 4.20 کو اس ترکیب سے حل کریں۔

مثال 4.21: مقدار معلوم بدلنے کے طریقے سے حل  
گزشتہ مثال کے نظام 4.89 کو مقدار معلوم بدلنے کی ترکیب سے حل کریں۔

$$(4.95) \quad y' = Ay + g = \begin{bmatrix} -2 & 1 \\ 1 & -2 \end{bmatrix} y + \begin{bmatrix} -4 \\ 3 \end{bmatrix} e^{-3t}$$

حل: متجانس مساوات کی امتیازی اقدار  $\lambda_1 = -1$  اور  $\lambda_2 = -3$  ہیں جن کے بالترتیب مطابقتی امتیازی سمتیات  $\begin{bmatrix} 1 & 1 \end{bmatrix}^T$  اور  $\begin{bmatrix} 1 & -1 \end{bmatrix}^T$  ہیں لہذا اساس  $\begin{bmatrix} e^{-t} & e^{-3t} \end{bmatrix}^T$ ،  $\begin{bmatrix} e^{-3t} & -e^{-3t} \end{bmatrix}^T$  ہے جس سے متجانس مساوات کا حل  $y^{(h)}$  لکھتے ہیں۔

$$(4.96) \quad y^{(h)} = c_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} e^{-t} + c_2 \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} e^{-3t} = \begin{bmatrix} e^{-t} & e^{-3t} \\ e^{-t} & -e^{-3t} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \end{bmatrix} = Y(t)c$$

یہاں  $Y(t) = [y^{(1)} \ y^{(2)}]^T$  بنیادی قالب [حصہ 4.3 دیکھیں] ہے۔ حصہ 2.10 کی طرح ہم مستقل سمتیہ  $c$  کی جگہ متغیر سمتیہ  $u$  پر کرتے ہوئے مخصوص حل  $y^{(p)}$  لکھتے ہیں۔

$$(4.97) \quad y^{(p)} = Y(t)u(t)$$

نظام 4.89 میں  $y^{(p)}$  پر کرتے ہیں۔

$$(4.98) \quad Y'u + Yu' = AYu + g$$

اب چونکہ  $y^{(1)}$  اور  $y^{(2)}$  متجانس نظام کا حل ہے لہذا  $y^{(1)'} = Ay^{(1)}$  اور  $y^{(2)'} = Ay^{(2)}$  یعنی  $Y'u = AYu$  ہو گا۔ یوں  $Y'u = AYu$  لکھ کر مساوات 4.98 سے  $Yu' = g$  حاصل ہوتا ہے (اور چونکہ  $Y$  کا امتیازی مقطع دراصل وروئسکی [حصہ 4.1 دیکھیں]  $W$  ہے جو اساس کی صورت میں غیر صفر ہوتا ہے لہذا  $Y^{-1}$  حاصل کیا جاسکتا ہے) لہذا درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$(4.99) \quad u' = Y^{-1}g$$

مکعوس قالب کو مساوات 4.12 کی مدد سے حاصل کر کے

$$Y^{-1} = \frac{1}{-2e^{-4t}} \begin{bmatrix} -e^{-3t} & -e^{-3t} \\ -e^{-t} & e^{-t} \end{bmatrix} = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} e^t & e^t \\ e^{3t} & -e^{3t} \end{bmatrix}$$

$g$  سے ضرب دیتے ہوئے  $u'$  لکھتے ہیں۔

$$u' = Y^{-1}g = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} e^t & e^t \\ e^{3t} & -e^{3t} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -4e^{-3t} \\ 3e^{-3t} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\frac{1}{2}e^{-2t} \\ -\frac{7}{2} \end{bmatrix}$$

$u$  حاصل کرنے کی خاطر مکمل لیتے ہیں۔ تفرق کی طرح ہر جزو کا علیحدہ مکمل لیا جاتا ہے۔

$$u(t) = \int_0^t \begin{bmatrix} -\frac{1}{2}e^{-2t} \\ -\frac{7}{2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{4}(e^{-2t} - 1) \\ -\frac{7}{2}t \end{bmatrix}$$

یوں مساوات 4.96 کی مدد سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\begin{aligned} y^{(p)} = Yu &= \begin{bmatrix} e^{-t} & e^{-3t} \\ e^{-t} & -e^{-3t} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{1}{4}(e^{-2t} - 1) \\ -\frac{7}{2}t \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{4}e^{-3t} - \frac{1}{4}e^{-t} - \frac{7}{2}te^{-3t} \\ \frac{1}{4}e^{-3t} - \frac{1}{4}e^{-t} + \frac{7}{2}te^{-3t} \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} \frac{1}{4} - \frac{7}{2}t \\ \frac{1}{4} + \frac{7}{2}t \end{bmatrix} e^{-3t} - \begin{bmatrix} \frac{1}{4} \\ \frac{1}{4} \end{bmatrix} e^{-t} \end{aligned}$$

گزشتہ مثال کے ساتھ موازنہ کرنے سے آپ دیکھ سکتے ہیں کہ یہاں مختلف مخصوص حل  $y^{(p)}$  حاصل ہوا ہے۔ یوں عمومی حل  $y = y^{(h)} + y^{(p)}$  لکھتے ہیں۔

$$y = c_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} e^{-t} + c_2 \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} e^{-3t} + \frac{1}{4} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} e^{-3t} - \frac{7}{2} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} te^{-3t} - \frac{1}{4} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} e^{-t}$$

ہم  $c_1 - \frac{1}{4} = c^*$  لیتے ہوئے آخری جزو کو  $y^{(h)}$  میں ضم کر سکتے ہیں۔ ایسا کرتے ہوئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

(4.100)

$$y = y^{(h)} + y^{(p)} = c_1^* \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} e^{-t} + c_2 \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} e^{-3t} + \frac{1}{4} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} e^{-3t} - \frac{7}{2} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} te^{-3t}$$

## سوالات

سوال 4.64: ثابت کریں کہ مساوات 4.87 کے تمام حل مساوات 4.88 دیتا ہے۔

سوال 4.65 تا سوال 4.70 میں عمومی حل دریافت کریں۔ جواب کو دیے گئے نظام میں پر کرتے ہوئے اس کی درستگی ثابت کریں۔ آپ کے جوابات دیے گئے جوابات سے مختلف ہو سکتے ہیں۔

سوال 4.65:

$$y_1' = y_1 + y_2 + 2e^{-t}$$

$$y_2' = 3y_1 - y_2 + 5e^{-t}$$

جوابات:  $y_1 = c_1 e^{2t} + c_2 e^{-2t} + \frac{11}{12} e^{2t} + \frac{3}{4} e^{-2t} - \frac{5}{3} e^{-t}$ ،  
 $y_2 = c_1 e^{2t} - 3c_2 e^{-2t} + \frac{11}{12} e^{2t} - \frac{9}{4} e^{-2t} + \frac{4}{3} e^{-t}$

سوال 4.66:

$$y_1' = y_1 + y_2 + e^{-2t}$$

$$y_2' = 3y_1 - y_2 + 3e^{-2t}$$

جوابات:  $y_1 = c_1 e^{2t} + c_2 e^{-2t} + \frac{3}{8} e^{2t} - \frac{1}{2} t e^{-2t} - \frac{3}{8} e^{-2t}$ ،  
 $y_2 = c_1 e^{2t} + 3c_2 e^{-2t} + \frac{3}{8} e^{2t} + \frac{3}{2} t e^{-2t} - \frac{3}{8} e^{-2t}$

سوال 4.67:

$$y_1' = y_2 + \sin(t)$$

$$y_2 = -5y_1 - 6y_2 + \cos(t)$$

جوابات:  $y_1 = c_1 e^{-t} + c_2 e^{-5t} + \frac{1}{2} e^{-t} + \frac{1}{26} e^{-5t} + \frac{9}{13} \sin t - \frac{7}{13} \cos t$ ،  
 $y_2 = -c_1 e^{-t} - 5c_2 e^{-5t} - \frac{1}{2} e^{-t} - \frac{5}{26} e^{-5t} - \frac{6}{13} \sin t + \frac{9}{13} \cos t$

سوال 4.68:

$$y_1' = 4y_1 + y_2 + 2t$$

$$y_2' = -1y_1 + 2y_2 + t$$

$$\text{جوابات: } y_1 = c_1(t+1)e^{3t} + c_2te^{3t} + \frac{t}{3}e^{3t} - \frac{t}{3}$$

$$y_2 = -c_1te^{3t} + c_2(1-t)e^{3t} + \frac{1}{3}e^{3t} - \frac{t}{3}e^{3t} - \frac{2}{3}t - \frac{1}{3}$$

سوال 4.69:

$$y_1' = -y_1 + y_2 + 2t^2 + 3$$

$$y_2' = 3y_1 + y_2 + t - 1$$

$$\text{جوابات: } y_1 = c_1e^{2t} + c_2e^{-2t} + \frac{7}{16}e^{2t} - \frac{27}{16}e^{-2t} + \frac{1}{2}t^2 - \frac{5}{4}t + \frac{5}{4}$$

$$y_2 = 3c_1e^{2t} - c_2e^{-2t} + \frac{21}{16}e^{2t} + \frac{27}{16}e^{-2t} - \frac{3}{2}t^2 - \frac{1}{4}t - 3$$

سوال 4.70:

$$y_1' = -3y_1 - 4y_2 + 11t + 15$$

$$y_2' = 5y_1 + 6y_2 + 3e^{-t} - 15t - 20$$

$$\text{جوابات: } y_1 = c_1e^{2t} + c_2e^t + 10e^{2t} - 4e^t - 2e^{-t} - 3t - 4$$

$$y_2 = -\frac{5}{4}c_1e^{2t} - c_2e^t - \frac{25}{2}e^{2t} + 4e^t + e^{-t} + 5t + \frac{15}{2}$$

سوال 4.71 تا سوال 4.76 ابتدائی قیمت مسائل ہیں۔ انہیں حل کریں۔

سوال 4.71:

$$y_1' = y_1 + y_2 + \sin t$$

$$y_2' = 3y_1 - 3y_2$$

$$y_1(0) = 0, \quad y_2(0) = 0$$

$$\text{جوابات: } y_1 = e^{-t} \left( \frac{32}{53\sqrt{7}} \sinh \sqrt{7}t + \frac{13}{53} \cosh \sqrt{7}t \right) - \frac{19}{53} \sin t - \frac{13}{53} \cos t$$

$$y_2 = e^{-t} \left( \frac{27}{53\sqrt{7}} \sinh \sqrt{7}t + \frac{6}{53} \cosh \sqrt{7}t \right) - \frac{21}{53} \sin t - \frac{6}{53} \cos t$$



سوال 4.72:

$$\begin{aligned}y_1' &= -y_1 + y_2 + e^{-t} \\y_2' &= 3y_1 + y_2 + t \\y_1(0) &= 0, \quad y_2(0) = 1\end{aligned}$$

جوابات:  $y_2 = \frac{19}{16}e^{2t} - e^{-t} + \frac{17}{16}e^{-2t} - \frac{t}{4} - \frac{1}{4}$  ،  $y_1 = \frac{19}{48}e^{2t} + \frac{2}{3}e^{-t} - \frac{17}{16}e^{-2t} - \frac{t}{4}$

سوال 4.73:

$$\begin{aligned}y_1' &= -3y_1 - 4y_2 + 2t^2 - t + 1 \\y_2' &= 5y_1 + 6y_2 - t^2 + 2t \\y_1(0) &= 1, \quad y_2(0) = -1\end{aligned}$$

جوابات:  $y_2 = 5e^{2t} - 21e^t + \frac{7}{2}t^2 + 10t + 15$  ،  $y_1 = -4e^{2t} + 21e^t - 4t^2 - 11t - 16$

سوال 4.74:

$$\begin{aligned}y_1' &= y_2 + 6e^{3t} \\y_2' &= -y_1 - e^{3t} \\y_1(0) &= 2, \quad y_2(0) = 3\end{aligned}$$

جوابات:  $y_2 = -0.9e^{3t} + 3.9 \cos t - 0.3 \sin t$  ،  $y_1 = 1.7e^{3t} + 0.3 \cos t + 3.9 \sin t$

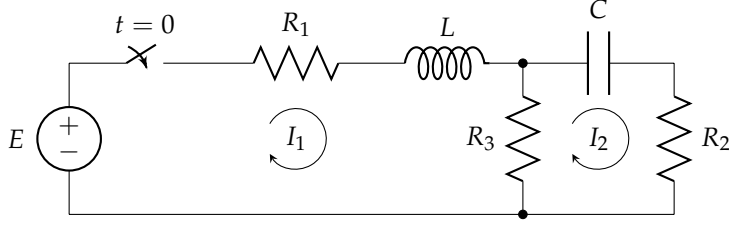
سوال 4.75:

$$\begin{aligned}y_1' &= -3y_2 - 4 \cos 5t \\y_2' &= 3y_1 + 3 \sin 5t \\y_1(0) &= -2, \quad y_2(0) = 1\end{aligned}$$

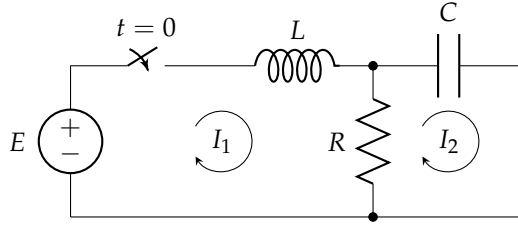
جوابات:  $y_1 = -\frac{11}{16} \sin 5t - \frac{19}{16} \sin 3t - 2 \cos 3t$  ،  $y_2 = -\frac{3}{16} \cos 5t - 2 \sin 3t + \frac{19}{16} \cos 3t$

سوال 4.76:

$$\begin{aligned}y_1 &= -9y_2 + e^t \\y_2 &= y_1 + e^{-t} \\y_1(0) &= -1, \quad y_2(0) = 0\end{aligned}$$



شکل 4.19: مثال 4.77 اور مثال 4.78 کا برقی دور۔



شکل 4.20: مثال 4.79 اور مثال 4.80 کا برقی دور۔

جوابات:  $y_2 = -\frac{1}{15} \sin 3t + \frac{1}{10}e^t - \frac{1}{10}e^{-t}$  ،  $y_1 = -\frac{1}{5} \cos 3t + \frac{1}{10}e^t - \frac{9}{10}e^{-t}$

سوال 4.77: امالہ، برق گیر اور مزاحمتوں پر مبنی دور شکل 4.19 میں دکھایا گیا ہے۔ اگر  $R_1 = 2 \Omega$  ،  $E = 10 \text{ V}$  ،  $R_2 = 4 \Omega$  ،  $R_3 = 6 \Omega$  ،  $L = 2 \text{ H}$  اور  $C = 0.25 \text{ F}$  ہوں اور لمحہ  $t = 0$  پر منقطع سوئچ کو چالو کیا جائے تب  $I_1$  اور  $I_2$  کیا ہوں گے؟ ابتدائی رو اور ابتدائی ذخیرہ برقی بار صفر ہیں۔

جوابات:  $I_2(t) = 5e^{-t} - 5e^{-\frac{8}{5}t}$  ،  $I_1(t) = 5e^{-t} - \frac{25}{4}e^{-\frac{8}{5}t} + \frac{5}{4}$

سوال 4.78: اگر سوال 4.77 میں  $E = 10 \sin 5t$  وولٹ ہو تب  $I_1$  اور  $I_2$  کیا ہوں گے؟

جوابات:  $I_1(t) = 0.388 \sin 5t - 0.853 \cos 5t - 0.962e^{-t} + 1.814e^{-\frac{8}{5}t}$  ،

$I_2(t) = 0.272 \sin 5t - 0.49 \cos 5t - 0.962e^{-t} + 1.451e^{-\frac{8}{5}t}$

سوال 4.79: شکل 4.20 میں  $E = 20 \text{ V}$  ،  $R = 1 \Omega$  ،  $L = 4 \text{ H}$  اور  $C = 0.2 \text{ F}$  ہیں۔ ابتدائی رو اور ابتدائی ذخیرہ برقی بار صفر ہیں۔ لمحہ  $t = 0$  پر سوئچ چالو کیا جاتا ہے۔ رو دریافت کریں۔

جوابات:  $I_1(t) = \frac{1}{4}e^{-\frac{5}{2}t}(-36\sqrt{5}\sinh\sqrt{5}t - 80\cosh\sqrt{5}t) + 20$  ،  
 $I_2(t) = \sqrt{5}e^{-\frac{5}{2}t}\sinh\sqrt{5}t$

سوال 4.80: اگر سوال 4.79 میں  $E = 20 \sin 2t$  ہو تب رو کیا ہوں گے؟

جوابات:  $I_1(t) = e^{-\frac{5}{2}t}(2.625 \sinh 2.236t + 2.58 \cosh 2.236t) + 0.291 \sin 2t - 2.58 \cos 2t$  ،  
 $I_2(t) = e^{-\frac{5}{2}t}(-0.546 \sinh 2.236t + 0.256 \cosh 2.236t) + 0.93 \sin 2t - 0.256 \cos 2t$



## باب 5

# طاقتی تسلسل سے سادہ تفرقی مساوات کا حل۔ اعلیٰ تفاعل

گزشتہ ابواب میں مستقل عددی سر والے خطی سادہ تفرقی مساوات کے حل حاصل کیے گئے جو بنیادی تفاعل تھے۔ بنیاد تفاعل مثلاً  $\sin 3t$ ،  $t^6$  اور  $e^{2t}$  کو آپ علم الاحصاء<sup>1</sup> سے جانتے ہیں۔ متغیر عددی سر والے سادہ تفرقی مساوات کے حل نسبتاً مشکل سے حاصل ہوتے ہیں اور یہ حل غیر بنیادی تفاعل ہو سکتے ہیں۔ لیڈانڈر، بیسل اور بیش ہندسی مساوات اس نوعیت کے سادہ تفرقی مساوات ہیں۔ یہ مساوات اور ان کے حل لیڈانڈر تفاعل، بیسل تفاعل اور بیش ہندسی تفاعل انجینئری میں نہایت اہم کردار ادا کرتے ہیں لہذا ان مساوات کو حل کرنے کے دو مختلف ترکیبوں پر غور کیا جائے گا۔

پہلی ترکیب میں مساوات کا حل طاقتی تسلسل<sup>2</sup>  $a_0 + a_1x + a_2x^2 + a_3x^3 + \dots$  کی صورت میں حاصل کیا جاتا ہے لہذا اس کو ترکیب طاقتی تسلسل<sup>3</sup> کہتے ہیں۔

طاقتی تسلسل کو  $\ln x$  یا کسری طاقت  $x^r$  سے ضرب دیتے ہوئے دوسری ترکیب حاصل ہوتی ہے جو ترکیب فروبنیوس<sup>4</sup> کہلاتی ہے۔ جہاں خالصتاً طاقتی تسلسل کی صورت میں حل لکھنا ممکن نہ ہو وہاں ترکیب فروبنیوس کار آمد ثابت ہوتا ہے لہذا یہ ترکیب زیادہ عمومی ہے۔

ایسے تمام اعلیٰ حل جنہیں آپ علم الاحصاء سے نہیں جانتے اعلیٰ تفاعل<sup>5</sup> کہلاتے ہیں۔

<sup>1</sup>calculus

<sup>2</sup>power series

<sup>3</sup>power series method

<sup>4</sup>Frobenius method

<sup>5</sup>higher functions or special functions

## 5.1 ترکیب طاقتی تسلسل

متغیر عددی سروالے خطی سادہ تفرقی مساوات کو عموماً ترکیب طاقتی تسلسل سے حل کرتے ہوئے طاقتی تسلسل کی صورت میں حل حاصل کیا جاتا ہے۔ اس طاقتی تسلسل سے حل کی قیمت دریافت کی جاسکتی ہے، حل کا خط کھینچا جاسکتا ہے، کلیات ثابت کیے جاسکتے ہیں اور اسی طرح دیگر معلومات حاصل کی جاسکتی ہے۔ اس حصے میں طاقتی تسلسل کے تصور پر غور کیا جائے گا۔

علم الاحصاء سے ہم جانتے ہیں کہ  $x - x_0$  کا طاقتی تسلسل درج ذیل ہے

$$(5.1) \quad \sum_{m=0}^{\infty} a_m (x - x_0)^m = a_0 + a_1(x - x_0) + a_2(x - x_0)^2 + a_3(x - x_0)^3 + \dots$$

جس میں  $x$  متغیر ہے جبکہ  $a_0, a_1, a_2, \dots$  تسلسل کے عددی سر<sup>6</sup> کہلاتے ہیں اور  $x_0$  مستقل مقدار ہے جو تسلسل کا وسط<sup>7</sup> کہلاتا ہے۔ جیسا مساوات 5.1 میں دکھایا گیا ہے، تسلسل کو عموماً علامت مجموعہ<sup>8</sup>  $(\sum)$  کی مدد سے مختصراً لکھا جاتا ہے جس میں اشاریہ<sup>9</sup> مختلف اجزاء کی نشاندہی کرتی ہے۔ درج بالا مساوات میں  $m$  بطور اشاریہ استعمال کیا گیا ہے۔ علامت مجموعہ کے نیچے  $m = 0$  اور اس کے اوپر  $\infty$  مجموعے کی پہلے اور آخری جزو کی نشاندہی کرتے ہیں۔ تسلسل کا وسط صفر ( $x_0 = 0$ ) ہونے کی صورت میں  $x$  کا طاقتی تسلسل

$$(5.2) \quad \sum_{m=0}^{\infty} a_m x^m = a_0 + a_1 x + a_2 x^2 + a_3 x^3 + \dots$$

حاصل ہوتا ہے۔ ہم فرض کرتے ہیں کہ تمام متغیرات اور مستقل مقدار حقیقی ہے۔

طاقتی تسلسل سے مراد مساوات 5.1 یا مساوات 5.2 کی تسلسل ہے جس میں  $x - x_0$  (یا  $x$ ) کا منفی طاقت یا کسری طاقت نہیں پایا جاتا۔

coefficients<sup>6</sup>  
center<sup>7</sup>  
summation<sup>8</sup>  
index<sup>9</sup>

مثال 5.1: مکلازن تسلسل در حقیقت میں طاقی تسلسل ہیں

$$\frac{1}{1-x} = \sum_{m=0}^{\infty} x^m = 1 + x + x^2 + x^3 + \dots \quad (|x| < 1, \text{ ہندسی تسلسل})$$

$$e^x = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{x^m}{m!} = 1 + x + \frac{x^2}{2!} + \frac{x^3}{3!} + \dots$$

$$\sin x = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m x^{2m+1}}{(2m+1)!} = x - \frac{x^3}{3!} + \frac{x^5}{5!} - + \dots$$

$$\cos x = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m x^{2m}}{(2m)!} = 1 - \frac{x^2}{2!} + \frac{x^4}{4!} - + \dots$$

ترکیب طاقی تسلسل کا تصور

آپ نے درج بالا مثال میں کئی بنیادی تفاعل کے طاقی تسلسل دیکھے۔ یوں آپ دیکھ سکتے ہیں کہ خطی سادہ تفرقی مساوات کا حل طاقی تسلسل کی صورت میں لکھا جا سکتا ہے۔ ایک مثال کی مدد سے اس ترکیب کو سمجھتے ہیں۔

مثال 5.2: طاقی تسلسل حل  
تفرقی مساوات  $y' + y = 0$  کو ترکیب طاقی تسلسل سے حل کریں۔

حل: پہلی قدم میں حل کو طاقی تسلسل کی صورت میں لکھ کر

$$(5.3) \quad y = a_0 + a_1 x + a_2 x^2 + a_3 x^3 + \dots = \sum_{m=0}^{\infty} a_m x^m$$

تسلسل کا جزو با جزو تفرق لیتے ہیں۔

$$(5.4) \quad y' = a_1 + 2a_2x + 3a_3x^2 + \dots = \sum_{m=1}^{\infty} ma_mx^{m-1}$$

انہیں دیے گئے تفرقی مساوات میں پر کرتے ہوئے

$$(a_0 + a_1x + a_2x^2 + a_3x^3 + \dots) + (a_1 + 2a_2x + 3a_3x^2 + \dots) = 0$$

$x$  کی طاقت کے لحاظ سے ترتیب دیتے ہیں۔

$$(a_0 + a_1) + (a_1 + 2a_2)x + (a_2 + 3a_3)x^2 + \dots = 0$$

اس مساوات کا دایاں ہاتھ صفر کے برابر ہے لہذا بائیں ہاتھ تمام اجزاء بھی صفر کے برابر ہوں گے۔

$$a_0 + a_1 = 0, \quad a_1 + 2a_2 = 0, \quad a_2 + 3a_3 = 0$$

ان سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$a_1 = -a_0, \quad a_2 = -\frac{a_1}{2} = \frac{a_0}{2}, \quad a_3 = -\frac{a_2}{3} = -\frac{a_0}{3!}$$

ان عددی سر کو استعمال کرتے ہوئے حل 5.3 لکھتے ہیں جو قوت نمائی تفاعل  $e^{-x}$  کی مکملان تسلسل ہے۔

$$y = a_0(1 - x + \frac{x^2}{2!} - \frac{x^3}{3!} + \dots) = a_0e^{-x}$$

یہاں آپ  $y'' + y = 0$  کو ترکیب طاقی تسلسل سے حل کرتے ہوئے حل  $y = a_0 \cos x + a_1 \sin x$  حاصل کریں۔

اب اس ترکیب کی عمومی استعمال پر غور کرتے ہیں جبکہ اگلے مثال کے بعد اس کا جواز پیش کرتے ہیں۔ پہلی قدم میں ہم خطی سادہ تفرقی مساوات

$$(5.5) \quad y'' + p(x)y' + q(x)y = 0$$

میں  $p(x)$  اور  $q(x)$  کو  $x$  کے تسلسل کی صورت (اور اگر حل  $x - x_0$  کی تسلسل کی صورت میں درکار ہو تب انہیں  $x - x_0$  کی تسلسل کی صورت) میں لکھتے ہیں۔ اگر  $p(x)$  اور  $q(x)$  از خود کثیر دکنی ہوں تب



پہلی قدم میں کچھ کرنے کی ضرورت نہیں ہے۔ دوسری قدم میں حل کو مساوات 5.3 کی طرح تصور کرتے ہوئے مساوات 5.4 کی طرح  $y'$  اور درج ذیل  $y''$  لکھتے ہوئے

$$(5.6) \quad y'' = 2a_2 + 3 \cdot 2a_3x + 4 \cdot 3a_4x^2 + 5 \cdot 4a_5x^3 + \dots = \sum_{m=2}^{\infty} m(m-1)a_mx^{m-2}$$

مساوات 5.5 میں پر کریں۔ تیسری قدم میں  $x$  کی طاقت کے لحاظ سے ترتیب دیتے ہوئے، مستقل مقدار سے شروع کرتے ہوئے، باری باری  $x^1$ ،  $x^2$ ، ... کے عددی سر کو صفر کے برابر پر کریں۔ یوں تمام عددی سر کو  $a_0$  اور  $a_1$  کی صورت میں حاصل کرتے ہوئے اصل حل لکھیں۔

مثال 5.3: ایک مخصوص لیٹانڈر مساوات  
درج ذیل مساوات کروی تشاکل خاصیت رکھتی ہے۔ اس کو حل کریں۔

$$(1 - x^2)y'' - 2xy' + 2y = 0$$

حل: مساوات 5.3، مساوات 5.4 اور مساوات 5.6 کو درج بالا میں پر کرتے ہوئے

$$\begin{aligned} (1 - x^2)(2a_2 + 3 \cdot 2a_3x + 4 \cdot 3a_4x^2 + 5 \cdot 4a_5x^3 + 6 \cdot 5a_6x^4 \dots) \\ - 2x(a_1 + 2a_2x + 3a_3x^2 + 4a_4x^3 + \dots) \\ + 2(a_0 + a_1x + a_2x^2 + a_3x^3 + a_4x^4 + \dots) = 0 \end{aligned}$$

یعنی

$$\begin{aligned} (2a_2 + 3 \cdot 2a_3x + 4 \cdot 3a_4x^2 + 5 \cdot 4a_5x^3 + 6 \cdot 5a_6x^4 \dots) \\ + (-2a_2x^2 - 3 \cdot 2a_3x^3 - 4 \cdot 3a_4x^4 - 5 \cdot 4a_5x^5 - \dots) \\ + (-2a_1x - 2 \cdot 2a_2x^2 - 3 \cdot 2a_3x^3 - 4 \cdot 2a_4x^4 - \dots) \\ + (2a_0 + 2a_1x + 2a_2x^2 + 2a_3x^3 + 2a_4x^4 + \dots) = 0 \end{aligned}$$

ملتا ہے جس کو  $x$  کی طاقت کے لحاظ سے ترتیب دیتے ہیں۔

$$\begin{aligned} (2a_2 + 2a_0) + (3 \cdot 2a_3 - 2a_1 + 2a_1)x \\ + (4 \cdot 3a_4 - 2a_2 - 2 \cdot 2a_2 + 2a_2)x^2 \\ + (5 \cdot 4a_5 - 3 \cdot 2a_3 - 3 \cdot 2a_3 + 2a_3)x^3 \\ + (6 \cdot 5a_6 - 4 \cdot 3a_4 - 4 \cdot 2a_4 + 2a_4)x^4 + \dots = 0 \end{aligned}$$

مستقل مقدار سے شروع کرتے ہوئے باری باری  $x$ ،  $x^2$ ،  $x^3$ ، ... کے عددی سر کو صفر کے برابر پر کرتے ہوئے بالترتیب  $a_2$ ،  $a_3$ ،  $a_4$ ، ... کو  $a_1$  اور  $a_0$  کی صورت میں حاصل کرتے ہیں۔

$$a_2 = -a_0$$

$$a_3 = 0$$

$$a_4 = \frac{a_2}{3} = -\frac{a_0}{3}$$

$$a_5 = \frac{a_3}{2} = 0 \quad (\text{چونکہ } a_3 = 0 \text{ ہے})$$

$$a_6 = \frac{3}{5}a_4 = -\frac{a_0}{5}$$

ان عددی سروں کو مساوات 5.3 میں پر کرتے ہوئے حل لکھتے ہیں

$$y = a_1x + a_0(1 - x^2 - \frac{1}{3}x^4 - \frac{1}{5}x^6 - \dots)$$

جس میں  $a_0$  اور  $a_1$  اختیاری مستقل ہیں۔ یوں درج بالا عمومی حل دو عدد حل  $x$  اور  $1 - x^2 - \frac{1}{3}x^4 - \dots$  پر مشتمل ہے جو لیژانڈر کثیر رکنی  $P_n(x)$ <sup>10</sup> اور لیژانڈر تفاعل  $Q_n(x)$ <sup>11</sup> کے رکن ہیں۔ یہاں  $x = P_1(x)$  اور  $1 - x^2 - \frac{1}{3}x^4 - \frac{1}{5}x^6 - \dots = -Q_1(x)$  لیژانڈر  $n$  کثیر رکنی اور لیژانڈر تفاعل کا درجہ <sup>12</sup> کہلاتا ہے۔ یہاں  $n = 1$  ہے لہذا لیژانڈر کثیر رکنی اور لیژانڈر تفاعل کا درجہ 1 ہے۔

نظریہ طاقی تسل

مساوات 5.1 کے چند ارکان کا جزوی مجموعہ  $s_n(x)$  لکھتے ہیں جس کو  $n$  جزوی مجموعہ <sup>13</sup> کہتے ہیں۔

$$(5.7) \quad s_n(x) = a_0 + a_1(x - x_0) + a_2(x - x_0)^2 + \dots + a_n(x - x_0)^n$$

Legendre polynomials<sup>10</sup>

Legendre function<sup>11</sup>

order<sup>12</sup>

nth partial sum<sup>13</sup>

یہاں  $n = 0, 1, 2, \dots$  ممکن ہے۔ مساوات 5.1 سے  $s_n(x)$  منفی کرنے سے بقایا  $R_n(x)$  حاصل ہوتا ہے جس کو  $a_n(x - x_0)^n$  کے بعد مساوات 5.1 کا بقایا<sup>14</sup> کہتے ہیں۔

$$(5.8) \quad R_n(x) = a_{n+1}(x - x_0)^{n+1} + a_{n+2}(x - x_0)^{n+2} + \dots$$

یوں ہندی تسلسل

$$1 + x + x^2 + x^3 + x^4 + \dots$$

کے جزوی مجموعے اور نظیری بقایا درج ذیل ہوں گے۔

$$\begin{aligned} s_0 &= 1, & R_0 &= x + x^2 + x^3 + \dots \\ s_1 &= 1 + x, & R_1 &= x^2 + x^3 + x^4 + \dots \\ s_2 &= 1 + x + x^2, & R_2 &= x^3 + x^4 + x^5 + \dots \end{aligned}$$

اس طرح مساوات 5.1 کے ساتھ ہم جزوی مجموعوں  $s_0(x)$ ،  $s_1(x)$ ،  $s_2(x)$  کی ترتیب وابستہ کرتے ہیں۔ اگر کسی  $x = x_1$  کے لئے جزوی مجموعوں کی ترتیب مرکوز ہو مثلاً

$$\lim_{n \rightarrow \infty} s_n(x_1) = s(x_1)$$

تب ہم کہتے ہیں کہ نقطہ  $x = x_1$  پر تسلسل 5.1 مرکوز<sup>15</sup> ہے جبکہ  $s(x_1)$  کو تسلسل 5.1 کی قیمت<sup>16</sup> یا مجموعہ کہتے ہیں جس کو درج ذیل لکھا جاتا ہے۔

$$s(x_1) = \sum_{m=0}^{\infty} a_m(x_1 - x_0)^m$$

اس طرح کسی بھی  $n$  کے لئے ہم درج ذیل لکھ سکتے ہیں۔

$$(5.9) \quad s(x_1) = s_n(x_1) + R_n(x_1)$$

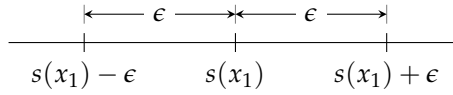
اس کے برعکس اگر  $s_0(x)$ ،  $s_1(x)$ ،  $s_2(x)$  کی ترتیب غیر مرکوز ہو تب ہم کہتے ہیں کہ نقطہ  $x = x_1$  پر مساوات 5.1 منفرج<sup>17</sup> ہے۔

remainder<sup>14</sup>

converge<sup>15</sup>

value or sum<sup>16</sup>

divergent<sup>17</sup>



شکل 5.1: غیر مساوات 5.10 کی شکل۔

مرکوز تسلسل کی صورت میں، کسی بھی مثبت  $\epsilon$  کے لئے ایسا  $N$  (جس کی قیمت  $\epsilon$  پر منحصر ہے) پایا جاتا ہے کہ ہم تمام  $n > N$  کے لئے مساوات 5.9 سے درج ذیل لکھ سکتے ہیں۔

$$(5.10) \quad |R_n(x_1)| = |s(x_1) - s_n(x_1)| < \epsilon \quad n > N \quad \text{تمام}$$

جیومیٹریائی طور (شکل 5.1 دیکھیں) پر اس کا مطلب ہے کہ  $s_n(x_1)$  جہاں  $n > N$  ہے  $s(x_1) - \epsilon$  اور  $s(x_1) + \epsilon$  کے درمیان پایا جاتا ہے۔ عملاً اس کا مطلب ہے کہ مرکوز تسلسل کی صورت میں  $x_1$  پر مساوات 5.1 کا مجموعہ  $s(x_1)$  تقریباً  $s_n(x_1)$  کے برابر ہو گا۔ مزید یہ کہ  $s(x_1)$  اور  $s_n(x_1)$  میں فرق کو ہم  $n$  بڑھا کر جتنا کم بنانا چاہیں بنا سکتے ہیں۔

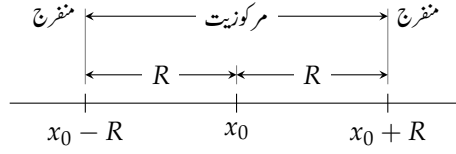
طافقی تسلسل کہاں مرکوز ہوتی ہے؟ تسلسل 5.1 میں  $x = x_0$  پر  $a_0$  کے علاوہ تمام اجزاء صفر ہو جاتے ہیں لہذا تسلسل کی قیمت  $a_0$  ہو گی۔ یوں  $x = x_0$  پر تسلسل  $a_0$  پر مرکوز ہوتی ہے۔ کبھی کبھار  $x$  کی واحد اسی قیمت پر تسلسل مرکوز ہو گا۔ اگر  $x$  کے دیگر قیمتوں کے لئے بھی تسلسل مرکوز ہو تب  $x$  کی یہ قیمتیں ارتکازی وقفہ<sup>18</sup> کہلاتا ہے۔ یہ وقفہ محدود ہو سکتا ہے۔ محدود وقفہ جس کا وسط  $x_0$  ہے کو شکل 5.2 میں دکھایا گیا ہے۔ یوں طافقی تسلسل 5.1 ارتکازی وقفے کے اندر تمام  $x$  پر مرکوز ہو گا یعنی درج ذیل مساوات پر پورا اترنے والے  $x$  پر تسلسل مرکوز ہو گا

$$(5.11) \quad |x - x_0| < R$$

جبکہ  $|x - x_0| > R$  پر تسلسل منفرج ہو گا۔ ارتکازی وقفہ لامتناہی بھی ہو سکتا ہے اور ایسی صورت میں طافقی تسلسل  $x$  کی تمام قیمتوں پر مرکوز ہو گا۔

شکل 5.2 میں  $R$  رداس ارتکاز<sup>19</sup> کہلاتا ہے۔ (مخلوط طافقی تسلسل کی صورت میں ارتکازی وقفہ گول نکلیا ہوتا ہے جس کا رداس  $R$  ہو گا)۔ اگر تسلسل تمام  $x$  پر مرکوز ہو تب ہم  $R = \infty$  یعنی  $\frac{1}{R} = 0$  لکھتے ہیں۔

convergence interval<sup>18</sup>  
convergence radius<sup>19</sup>



شکل 5.2: ارتکازی وقفہ 5.1.1 جس کا وسط  $x_0$  ہے۔

رداس ارتکاز کی قیمت کو تسلسل کے عددی سر استعمال کرتے ہوئے درج ذیل کلیات سے حاصل کیا جاسکتا ہے، پس شرط یہ ہے کہ ان کلیات میں حد (  $\lim$  ) موجود اور غیر صفر ہو۔ اگر یہ حد لامتناہی ہو تب تسلسل 5.1 صرف وسط  $x_0$  پر مرکوز ہو گا۔

$$(5.12) \quad R = \frac{1}{\lim_{m \rightarrow \infty} \sqrt[m]{|a_m|}}$$

$$(5.13) \quad R = \frac{1}{\lim_{m \rightarrow \infty} \left| \frac{a_{m+1}}{a_m} \right|}$$

مثال 5.4: رداس ارتکاز  $\infty$ ، 1 اور 0  
تینوں تسلسل میں  $m \rightarrow \infty$  لیتے ہوئے رداس ارتکاز  $R$  دریافت کرتے ہیں۔

$$e^x = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{x^m}{m!} = 1 + x + \frac{x^2}{2!} + \dots, \quad \left| \frac{a_{m+1}}{a_m} \right| = \frac{\frac{1}{(m+1)!}}{\frac{1}{m!}} = \frac{1}{m+1} \rightarrow 0, \quad R \rightarrow \infty$$

$$\frac{1}{1-x} = \sum_{m=0}^{\infty} x^m = 1 + x + x^2 + \dots, \quad \left| \frac{a_{m+1}}{a_m} \right| = \left| \frac{1}{1} \right| = 1, \quad R = 1$$

$$\sum_{m=0}^{\infty} m! x^m = 1 + x + 2x^2 + \dots, \quad \left| \frac{a_{m+1}}{a_m} \right| = \left| \frac{(m+1)!}{m!} \right| = m+1 \rightarrow \infty, \quad R \rightarrow 0$$

لامتناہی رداس ارتکاز  $R \rightarrow \infty$  سب سے بہتر اور کارآمد صورت ہے جبکہ  $R = 0$  بے کار صورت ہے۔ عموماً تسلسل کا رداس ارتکاز محدود ہوتا ہے۔

باب 5. طاقی تسلسل سے سادہ تصریقی مساوات کا حل۔ اعلیٰ تفاعل

درج بالا مثال میں  $\frac{1}{1-x}$  کے طاقی تسلسل کا رداس ارتکاز  $R = 1$  حاصل ہوا جہاں تسلسل کا وسط  $x_0 = 0$  ہے۔ مساوات 5.11 کے تحت  $|x| < 1$  کے لئے طاقی تسلسل تفاعل  $\frac{1}{1-x}$  کو ظاہر کرتی ہے۔ آئیں اس حقیقت کو تفصیل سے دیکھیں۔ نقطہ  $x = 0.2$  پر تفاعل کی قیمت  $\frac{1}{1-0.2} = 1.25$  ہے جبکہ اس کے تسلسل میں  $x = 0.2$  پر کرتے ہوئے بتدریج ارکان کی تعداد بڑھاتے ہوئے مجموعہ حاصل کرتے ہیں۔

$$\begin{aligned} 1 &= 1 && \text{ایک رکن} \\ 1 + 0.2 &= 1.2 \\ 1 + 0.2 + 0.2^2 &= 1.24 \\ 1 + 0.2 + 0.2^2 + 0.2^3 &= 1.248 \\ 1 + 0.2 + 0.2^2 + 0.2^3 + 0.2^4 &= 1.2496 && \text{پانچ ارکان} \end{aligned}$$

طاقی تسلسل کے پانچ ارکان کا مجموعہ تفاعل کے اصل قیمت کے  $\frac{1.2496}{1.25} \times 100 = 99.968$  فی صد ہے۔ آپ دیکھ سکتے ہیں کہ، مجموعہ لیتے ہوئے ارکان کی تعداد بڑھانے سے تسلسل کی قیمت اصل قیمت پر مرکوز ہوتی ہے۔ بالکل اسی طرح رداس ارتکاز کے اندر کسی بھی  $x$  پر تسلسل سے تفاعل کی قیمت، اصل قیمت کے قریب سے قریب تر، حاصل کی جاسکتی ہے۔

رداس ارتکاز کے باہر تسلسل منفرد ہے۔ آئیں رداس ارتکاز کے باہر  $x = 1.2$  پر تفاعل اور تسلسل کی قیمت حاصل کریں۔ تفاعل کی قیمت  $\frac{1}{1-1.2} = -5$  حاصل ہوتی ہے جبکہ مجموعہ لیتے ہوئے ارکان کی تعداد بڑھا کر دیکھتے ہیں۔

$$\begin{aligned} 1 &= 1 \\ 1 + 1.2 &= 2.2 \\ 1 + 1.2 + 1.2^2 &= 3.64 \\ 1 + 1.2 + 1.2^2 + 1.2^3 &= 5.368 \end{aligned}$$

آپ دیکھ سکتے ہیں کہ مجموعے میں ارکان کی تعداد بڑھانے سے تسلسل کا مجموعہ اصل قیمت پر مرکوز ہونے کی بجائے اصل قیمت سے منتشر ہوتا نظر آتا ہے۔ یوں رداس ارتکاز کے باہر نقطہ  $x$  پر یہ تسلسل اصل تفاعل کو ظاہر نہیں کرتا۔ ہم کہتے ہیں کہ رداس ارتکاز کے باہر یہ تسلسل منفرد ہے۔

ہم نے رداس ارتکاز کی اہمیت کو تفاعل  $\frac{1}{1-x}$  کی مدد سے سمجھا جس کی قیمت ہم تفاعل سے ہی حاصل کر سکتے تھے۔ طاقی تسلسل کی اہمیت اس موقع پر ہوگی جب تفاعل کو کسی بھی بنیادی تفاعل کی صورت میں لکھنا ممکن نہ ہو۔

اگر سادہ تفرقی مساوات

$$(5.14) \quad y'' + p(x)y' + q(x)y = r(x)$$

میں  $p(x)$ ،  $q(x)$  اور  $r(x)$  کے طاقی تسلسل (ٹیلر تسلسل) پائے جاتے ہوں تب اس مساوات کا طاقی تسلسل حل پایا جاتا ہے۔ ایسا تفاعل  $f(x)$  جس کو  $x - x_0$  کی ایسی طاقی تسلسل کی صورت میں لکھنا ممکن ہو جس کا مثبت رداس ارتکاز پایا جاتا ہو،  $x_0$  پر تخلیلی<sup>20</sup> کہلاتا ہے ورنہ اس نقطے کو غیر تخلیلی کہیں گے (مثال 5.5 دیکھیں)۔ اس تصور کو استعمال کرتے ہوئے درج ذیل مسئلہ بیان کرتے ہیں جس میں مساوات 5.14 معیاری صورت میں ہے یعنی یہ  $y''$  سے شروع ہوتا ہے۔ اگر دو درجی تفرقی مساوات غیر معیاری صورت میں پایا جاتا ہو، یعنی اس میں  $h(x)y''$  پایا جاتا ہو تب مساوات کو  $h(x)$  سے تقسیم کرتے ہوئے اس کی معیاری صورت حاصل کریں اور درج ذیل مسئلے میں اس معیاری صورت میں لکھی تفرقی مساوات کو استعمال کریں۔

مسئلہ 5.1: طاقی تسلسل حل کی وجودیت

اگر مساوات 5.14 میں  $p$ ،  $q$  اور  $r$  نقطہ  $x = x_0$  پر تخلیلی ہوں، تب مساوات 5.14 کا ہر حل  $x = x_0$  پر تخلیلی ہو گا اور اس کو  $x - x_0$  کی ایسی طاقی تسلسل کی صورت میں لکھنا ممکن ہو گا جس کا رداس ارتکاز  $R > 0$  ہو۔

اس مسئلے کا ثبوت اس کتاب میں پیش نہیں کیا جائے گا۔ (دھیان رہے کہ ہو سکتا ہے کہ ایسا نقطہ  $x$  محور پر نہ پایا جاتا ہو بلکہ مخلوط سطح پر پایا جاتا ہو)۔

مسئلہ 5.1 میں رداس ارتکاز کی لمبائی  $x_0$  سے کم از کم اس قریب ترین نقطے (یا نقطوں) تک ہو گی جہاں  $p$ ،  $q$  اور  $r$  میں سے کوئی ایک مخلوط سطح پر غیر تخلیلی ہو۔

مثال 5.5: تفاعل غیر تخلیلی ہونے کے کئی وجوہات ممکن ہیں۔ اس کی چند مثالیں درج ذیل ہیں۔

• تفاعل غیر معین ہو سکتا ہے مثلاً  $f(x) = \frac{1}{x-x_0}$  جس کی قیمت  $x = x_0$  پر غیر معین ہے۔

• تفاعل غیر استمراری ہو سکتا ہے مثلاً

$$f(x) = \begin{cases} 1 & x \geq x_0 \\ 0 & x < x_0 \end{cases}$$

• تفاعل استمراری ہونے کے باوجود غیر ہموار<sup>21</sup> ہو سکتا ہے۔ ایسا تفاعل جس کے تمام تفرق  $x = x_0$  پر پائے جاتے ہوں ہموار کہلاتا ہے۔ درج ذیل تفاعل کا دو درجی تفرق  $x = x_0$  پر نہیں پایا جاتا۔

$$f(x) = \begin{cases} (x - x_0)^2 & x \geq x_0 \\ -(x - x_0)^2 & x < x_0 \end{cases}$$

تفاعل ہموار ہونے کے باوجود اس کی ٹیلر تسلسل نقطہ  $x = x_0$  پر منفرد ہو سکتی مثلاً

$$f(x) = \begin{cases} e^{-\frac{1}{x^2}} & x \neq 0 \\ 0 & x = 0 \end{cases}$$

اس ہموار تفاعل کے تمام تفرق نقطہ  $x = 0$  پر صفر کے برابر ہیں لہذا اس کی ٹیلر تسلسل صفر کے برابر حاصل ہوتی ہے جو تفاعل کو ظاہر نہیں کر سکتی۔

### طاقی تسلسل پر مختلف عمل

طاقی تسلسل کی ترکیب میں ہم طاقی تسلسل کا تفرق، مجموعہ اور حاصل ضرب لیتے ہوئے، (مثال 5.3 کی طرح)  $x$  کی ہر ایک طاقت کے عددی سر کو صفر کے برابر پر کرتے ہوئے تسلسل کے عددی سر معلوم کرتے ہیں۔ یہ چار اعمال درج ذیل وجوہات کی بنا ممکن ہیں۔ ان اعمال کا ثبوت طاقی تسلسل کے باب میں دیا جائے گا۔

(الف) تسلسل کے ارکان کا تفرق۔ طاقی تسلسل کے ہر رکن کا انفرادی تفرق لیا جاسکتا ہے۔ اگر طاقی تسلسل

$$y(x) = \sum_{m=0}^{\infty} a_m (x - x_0)^m$$



انہیں  $x$  پر مرکوز ہو گا اور یہ تسلسل ان  $x$  پر تفرق  $y'$  کو ظاہر کرے گا۔  
 ہے، تب ہر رکن کا انفرادی تفرق لے کر حاصل تسلسل بھی

$$y'(x) = \sum_{m=1}^{\infty} m a_m (x - x_0)^{m-1} \quad (|x - x_0| < R)$$

اسی طرح دو درجی، تین درجی اور بلند درجی تفرقات بھی حاصل کیے جاسکتے ہیں۔

(ب) تسلسل کے ارکان کا مجموعہ۔ دو عدد طاقتی تسلسل کے ارکان کو جمع کرتے ہوئے ان کا مجموعہ حاصل کیا جاسکتا ہے۔ اگر طاقتی تسلسل

$$(5.15) \quad \sum_{m=0}^{\infty} a_m (x - x_0)^m \quad \text{اور} \quad \sum_{m=0}^{\infty} b_m (x - x_0)^m$$

کے رداس ارتکاز مثبت ہوں اور تسلسل کے انفرادی مجموعے  $f(x)$  اور  $g(x)$  ہوں تب تسلسل

$$\sum_{m=0}^{\infty} (a_m + b_m) (x - x_0)^m$$

بھی مرکوز ہو گا اور یہ  $f(x) + g(x)$  کو دونوں تسلسل کے مشترک ارتکازی وقفے کے اندر ہر  $x$  پر ظاہر کرے گا۔

(پ) تسلسل کے ارکان کا حاصل ضرب۔ دو عدد طاقتی تسلسل کو رکن باریک ضرب دیا جاسکتا ہے۔ فرض کریں کہ مساوات 5.15 میں دیے گئے تسلسل کے رداس ارتکاز مثبت ہیں اور ان کے انفرادی مجموعے  $f(x)$  اور  $g(x)$  ہیں۔ اب پہلی تسلسل کے ہر رکن کو دوسری تسلسل کے ہر رکن کے ساتھ ضرب دیتے ہوئے  $x - x_0$  کے یکساں طاقت کو اکٹھے کرتے ہوئے حاصل تسلسل

$$\begin{aligned} & a_0 b_0 + (a_0 b_1 + a_1 b_0)(x - x_0) + (a_0 b_2 + a_1 b_1 + a_2 b_0)(x - x_0)^2 + \dots \\ &= \sum_{m=0}^{\infty} (a_0 b_m + a_1 b_{m-1} + \dots + a_m b_0)(x - x_0)^m \end{aligned}$$

مرکوز ہو گا اور  $f(x)g(x)$  کو دونوں تسلسل کے مشترک ارتکازی وقفے کے اندر ہر  $x$  پر ظاہر کرے گا۔

(ت) تمام عددی سروں کا صفر کے برابر ہونا۔ (طاقتی تسلسل کا مسئلہ مماثل۔) اگر طاقتی تسلسل کا رداس ارتکاز مثبت اور وقفہ ارتکاز پر تسلسل کا مجموعہ مکمل صفر ہو تب اس تسلسل کا ہر عددی سر صفر کے برابر ہو گا۔

## سوالات

سوال 5.1 تا سوال 5.4 میں رداس ار تکاز دریافت کریں۔

سوال 5.1:  $\sum_{m=0}^{\infty} (m+1)mx^m$   
جواب:  $R = 1$

سوال 5.2:  $\sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m x^m}{k^m}$   
جواب:  $R = k$

سوال 5.3:  $\sum_{m=0}^{\infty} \frac{x^{2m+1}}{(2m+1)!}$   
جواب:  $R = \infty$

سوال 5.4:  $\sum_{m=0}^{\infty} \left(\frac{3}{4}\right)^m x^m$   
جواب:  $R = \frac{4}{3}$

سوال 5.5 تا سوال 5.8 کو قلم و کاغذ استعمال کرتے ہوئے ترکیب طاقی تسلسل حل کریں۔

سوال 5.5:  $y' = -2xy$   
جواب:  $y = a_0(1 - x^2 + \frac{x^4}{2!} - \frac{x^6}{3!} + \dots) = a_0 e^{-x^2}$

سوال 5.6:  $y'' + y = 0$   
جواب:  $y = a_0 + a_1 x - \frac{a_0}{2} x^2 - \frac{a_1}{6} x^3 + \dots = a_0 \cos x + a_1 \sin x$

سوال 5.7:  $(1-x)y' = y$   
جواب:  $y = a_0(1 + x + x^2 + x^3 + \dots) = -\frac{a_0}{1-x}$

سوال 5.8: جہاں  $k$  مستقل مقدار ہے  $xy' - 3y = k$   
جواب:  $y = cx^3 - \frac{k}{3}$

سوال 5.9 تا سوال 5.13 کو ترکیب طاقی تسلسل سے قلم و کاغذ کی مدد سے حل کریں۔ تفرقی مساوات کے بعض اوقات جوابات میں اجزاء کی تعداد لا محدود ہوتی ہے، بعض اوقات جواب میں  $x$  کے صرف طاق یا صرف جفت طاقت پائیں جاتے ہیں اور بعض اوقات جواب کی ایک قوسین میں اجزاء کی تعداد محدود ہوتی ہے۔

سوال 5.9:  $y'' - y' + xy = 0$

جواب:  $y = a_0(1 - \frac{x^3}{6} - \frac{x^4}{24} - \frac{x^5}{120} + \frac{x^6}{240} + \dots) + a_1(x + \frac{x^2}{2} + \frac{x^3}{3} - \frac{x^4}{24} - \dots)$

سوال 5.10:  $y'' - y' - xy = 0$

جواب:  $y = a_0(1 + \frac{x^3}{6} + \frac{x^4}{24} + \frac{x^5}{120} + \frac{x^6}{144} + \dots) + a_1(x + \frac{x^2}{2} + \frac{x^3}{6} + \frac{x^4}{8} + \frac{x^5}{20} + \dots)$

سوال 5.11:  $y'' - y' - x^2y = 0$

جواب:  $y = a_0(1 + \frac{x^4}{12} + \frac{x^5}{60} + \dots) + a_1(x + \frac{x^2}{2} + \frac{x^3}{6} + \dots)$

سوال 5.12:  $y'' - xy' - x^2y = 0$

جواب:  $y = a_0(1 + \frac{x^4}{12} + \frac{x^6}{90} + \dots) + a_1(x + \frac{x^3}{6} + \frac{3x^5}{40} + \dots)$

سوال 5.13:  $(1 - x^2)y'' - 2xy' + 6y = 0$

جواب:  $y = a_0(1 - 3x^2) + a_1(x - \frac{2x^3}{3} - \frac{x^5}{5} - \dots)$ ؛ جواب کی پہلی قوسین لامحدود اجزاء پر مشتمل نہیں ہے۔

سوال 5.14: علامت مجموعہ کی اشاریہ کی منتقلی

سوال 5.14: علامت مجموعہ کی اشاریہ کی منتقلی  
 کے پہلے جزو کی نشاندہی  $s = 0$  کرتا ہے۔ اس مجموعے میں  $k = s + 1$  پر کرتے ہوئے نیا مجموعہ حاصل کریں جس میں علامت مجموعہ کے اندر  $x^m$  پایا جاتا ہو۔ اس عمل کو منتقلی اشاریہ<sup>22</sup> کہتے ہیں۔ حاصل مجموعے کے پہلے رکن کی نشاندہی کیا کرتی ہے؟

جواب:  $\sum_{k=1}^{\infty} \frac{k-1}{k} x^k$ ؛ پہلا رکن کی نشاندہی  $k = 1$  کرتا ہے۔

سوال 5.15: علامت مجموعہ کی اشاریہ کی منتقلی

مجموعہ  $\sum_{p=2}^{\infty} \frac{p+2}{(p+1)!} x^{p+3}$  میں اشاریہ کو یوں منتقل کریں کہ علامت مجموعہ کے اندر  $x^m$  ہو۔

جواب:  $\sum_{m=5}^{\infty} \frac{m-1}{(m-2)!} x^m$

سوال 5.16 تا سوال 5.19 کو ترکیب طاقی تسلسل کی مدد سے حل کریں۔ ابتدائی معلوم کو استعمال کرتے ہوئے، حاصل حل میں  $x^3$  تک کے (اور اس رکن کو شامل کرتے ہوئے) اجزاء لیتے ہوئے مستقل  $a_0$  (اور  $a_1$ ) دریافت

باب 5. طاقی تسلسل سے سادہ تفریقی مساوات کا حل۔ اعلیٰ تفاعل

کریں۔ دیے گئے نقطہ  $x_1$  پر مجموعے کی قیمت دریافت کریں۔ جوابات میں نقطہ اعشاریہ کے بعد تین ہندسوں تک جواب لکھیں۔

سوال 5.16:

$$y' + 9y = 2, \quad y(0) = 6, \quad x_1 = 1$$

$$\text{جوابات: } y = a_0 + (2 - 9a_0)x + \frac{81a_0 - 18}{2}x^2 - \frac{243a_0 - 54}{2}x^3 + \dots$$

$$y(1) = -514, \quad a_0 = 6$$

سوال 5.17:

$$y'' + 4xy' + y = 0, \quad y(0) = 1, \quad y'(0) = 1, \quad x_1 = 0.1$$

$$\text{جوابات: } y = a_0(1 - \frac{x^2}{2} + \frac{3x^4}{8} - \dots) + a_1(x - \frac{5x^3}{6} + \dots)$$

$$y(0.1) = 1.094, \quad a_1 = 1, \quad a_0 = 1$$

سوال 5.18:

$$(1 - x^2)y'' - 2xy' + 12y = 0, \quad y(0) = 0, \quad y'(0) = -\frac{3}{2}, \quad x_1 = 0.5$$

$$\text{جوابات: } y = a_0(1 - 6x^2 + 3x^4 + \dots) + a_1(x - \frac{5x^3}{3})$$

$$y(0.5) = -0.437, \quad a_1 = -\frac{3}{2}, \quad a_0 = 0$$

سوال 5.19:

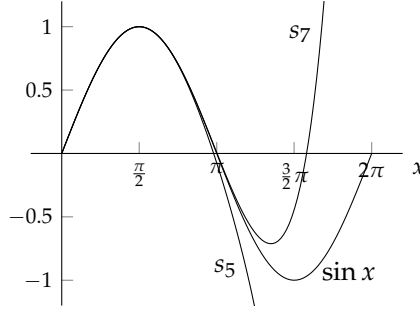
$$(x - 4)y' = xy, \quad y(1) = 5, \quad x_1 = 2$$

$$\text{جوابات: } y(2) = 2.307, \quad a_0 = 5.827, \quad y = a_0(1 - \frac{x^2}{8} - \frac{x^3}{48} + \frac{x^4}{256} + \dots)$$

سوال 5.20: کمپیوٹر کا استعمال

طاقی تسلسل سے تفاعل کی قیمت جزوی تسلسل سے حاصل کی جاتی ہے۔ تفاعل  $\sin x$  کی تسلسل سے بذریعہ کمپیوٹر، تسلسل میں اجزاء کی تعداد مختلف لیتے ہوئے سائن کا خط کھینچیں۔ آپ دیکھیں گے کہ کم اجزاء لینے سے اصل تفاعل (یعنی  $\sin x$ ) اور تسلسل میں فرق بہت جلد واضح ہوتا ہے جبکہ زیادہ تعداد میں اجزاء لینے سے یہ فرق دیر بعد نمودار ہوتا ہے۔

جوابات: شکل 5.3 میں  $\sin x$  کا جزوی مجموعہ  $s_5$  اور  $s_7$  کے ساتھ موازنہ کیا گیا ہے۔



شکل 5.3: سوال 5.20 کا خط۔  $\sin x$  کے علاوہ جزوی مجموعہ  $s_5$  اور  $s_7$  دکھائے گئے ہیں۔

## 5.2 لیٹنڈر مساوات۔ لیٹنڈر کشیرر کنی

لیٹنڈر تفرقی مساوات<sup>2423</sup>

$$(5.16) \quad (1 - x^2)y'' - 2xy' + n(n+1)y = 0 \quad (n \text{ مستقل ہے})$$

طبیعیات کے اہم ترین سادہ تفرقی مساوات میں سے ایک ہے جو متعدد مسائل، بالخصوص کرہ کے سرحدی قیمت مسئلوں، میں سامنے آتی ہے۔

مساوات میں مقدار معلوم  $n$  کی قیمت اصل مسئلے کی نوعیت پر منحصر ہوتی ہے لہذا مساوات 5.16 درحقیقت سادہ تفرقی مساوات کی نسل کو ظاہر کرتی ہے۔ ہم نے لیٹنڈر مساوات، جس میں  $n = 1$  تھا، کو مثال 5.3 میں حل کیا (جس کو ایک مرتبہ دوبارہ دیکھیں)۔ مساوات 5.16 کے کسی بھی حل کو لیٹنڈر تفاعل<sup>25</sup> کہتے ہیں۔ لیٹنڈر تفاعل اور ایسے دیگر اعلیٰ تفاعل، جو علم الاحصاء میں نہیں پائے جاتے، کے مطالعہ کو نظریہ اعلیٰ تفاعل<sup>26</sup> کہتے ہیں۔ دیگر اعلیٰ تفاعل اگلے حصوں میں سامنے آئیں گے۔

مساوات 5.16 کو  $1 - x^2$  سے تقسیم کرتے ہوئے تفرقی مساوات کی معیاری صورت حاصل ہوتی ہے جس کے عددی سر  $\frac{-2x}{1-x^2}$  اور  $\frac{n(n+1)}{1-x^2}$  نقطہ  $x = 0$  پر تحلیلی تفاعل ہیں [مثال 5.6 دیکھیں] لہذا لیٹنڈر مساوات

<sup>23</sup>فرائسی ریاضی دان اڈریان مری لیٹنڈر [1752-1833] نے اعلیٰ تفاعل، بیضوی شکل اور اعدادی نظریہ پر کام کیا۔

<sup>24</sup>Legendre's equation

<sup>25</sup>Legendre function

<sup>26</sup>special functions theory

پر مسئلہ 5.1 کا اطلاق ہوتا ہے اور اس کا حل طاقتی تسلسل سے ظاہر کیا جاسکتا ہے۔ طاقتی تسلسل

$$(5.17) \quad y = \sum_{m=0}^{\infty} a_m x^m$$

اور اس کے تفرقات کو مساوات 5.16 میں پر کرتے ہوئے مستقل  $n(n+1)$  کو  $k$  لکھتے ہوئے

$$(1-x^2) \sum_{m=2}^{\infty} m(m-1)a_m x^{m-2} - 2x \sum_{m=1}^{\infty} m a_m x^{m-1} + k \sum_{m=0}^{\infty} a_m x^m = 0$$

یعنی

$$\sum_{m=2}^{\infty} m(m-1)a_m x^{m-2} - \sum_{m=2}^{\infty} m(m-1)a_m x^m - \sum_{m=1}^{\infty} 2m a_m x^m + \sum_{m=0}^{\infty} k a_m x^m = 0$$

حاصل ہوتا ہے۔ یہاں آپ مثال 5.3 کی طرح مجموعوں کے چند ابتدائی ارکان لکھ کر آگے بڑھ سکتے ہیں یا پھر درج ذیل طریقہ اختیار کر سکتے ہیں۔ تمام مجموعوں کو  $x$  کی یکساں طاقت کی صورت ( $x^s$ ) میں لکھنے کی خاطر پہلے مجموعے میں  $s = m - 2$  یعنی  $m = s + 2$  پر کرتے ہیں جبکہ بقایا تین مجموعوں میں  $m$  کی جگہ  $s$  پر کرتے ہیں۔ یوں پہلے مجموعے کا پہلا رکن  $m = 2$  اب  $s = 0$  ہوگا اور  $a_m$  کی جگہ  $a_{s+2}$  لکھا جائے گا۔

$$(5.18) \quad \sum_{s=0}^{\infty} (s+2)(s+1)a_{s+2}x^s - \sum_{s=2}^{\infty} s(s-1)a_s x^s - \sum_{s=1}^{\infty} 2s a_s x^s + \sum_{s=0}^{\infty} k a_s x^s = 0$$

درج بالا مساوات کا دایاں ہاتھ صفر کے برابر ہے لہذا مساوات کا بایاں ہاتھ بھی صفر کے برابر ہوگا اور یوں  $x$  کے ہر طاقت کے عددی سروں کا مجموعہ صفر کے برابر ہوگا۔ یوں  $x^0$  کے عددی سر سے شروع کرتے ہوئے ہاری ہاری  $x^1$ ،  $x^2$ ، ... کے عددی سر صفر کے برابر لکھتے ہیں۔ مساوات 5.18 کا دوسرا مجموعہ  $x^2$  اور تیسرا مجموعہ  $x^1$  سے شروع ہوتا ہے لہذا ان میں  $x^0$  نہیں پایا جاتا ہے۔ یوں پہلے اور چوتھے مجموعوں سے  $x^0$  کے عددی سر جمع کرتے ہوئے صفر کے برابر پر کرتے ہیں

$$(5.19) \quad 2 \cdot 1a_2 + n(n+1)a_0 = 0$$

جہاں  $k$  کی جگہ واپس  $n(n+1)$  لکھا گیا ہے۔ اسی طرح  $x^1$  پہلے، تیسرے اور چوتھے مجموعوں میں پایا جاتا ہے جن سے درج ذیل لکھتے ہیں۔

$$(5.20) \quad 3 \cdot 2a_3 + [-2 + n(n+1)]a_1 = 0$$

بلند طاقتی اجزاء  $x^2$ ،  $x^3$ ، ... تمام مجموعوں میں پائے جاتے ہیں لہذا ان کے لئے  $x^s$  کے عددی سروں کا مجموعہ لکھتے ہیں۔

$$(5.21) \quad (s+2)(s+1)a_{s+2} + [-s(s-1) - 2s + n(n+1)]a_s = 0$$

چکور قوسین  $[ \dots ]$  کے اندر قوسین کو کھول کر ترتیب دیتے ہوئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$\begin{aligned} -s(s-1) - 2s + n(n+1) &= -s^2 + s - 2s + n^2 + n = n^2 - s^2 + n - s \\ &= (n-s)(n+s) + n - s \\ &= (n-s)(n+s+1) \end{aligned}$$

لہذا مساوات 5.21 سے

$$(5.22) \quad a_{s+2} = -\frac{(n-s)(n+s+1)}{(s+2)(s+1)} a_s \quad (s = 0, 1, \dots)$$

حاصل ہوتا ہے جو کلیہ توانی<sup>27</sup> کہلاتا ہے۔ کلیہ توانی کی مدد سے،  $a_0$  اور  $a_1$  کے علاوہ، بقایا تمام عددی سر، دو قدم پچھلی عددی سر استعمال کرتے ہوئے دریافت کیے جاتے ہیں۔ یوں  $a_0$  اور  $a_1$  اختیاری مستقل ہیں۔ کلیہ توانی کو بار بار استعمال کرتے ہوئے

$$\begin{aligned} a_2 &= -\frac{n(n+1)}{2!} a_0 & a_3 &= -\frac{(n-1)(n+2)}{3!} a_1 \\ a_4 &= -\frac{(n-2)(n+3)}{4 \cdot 3} a_2 & a_5 &= -\frac{(n-3)(n+4)}{5 \cdot 4} a_3 \\ &= \frac{(n-2)n(n+1)(n+3)}{4!} a_0 & &= \frac{(n-3)(n-1)(n+2)(n+4)}{5!} a_1 \\ &\vdots & &\vdots \end{aligned}$$

لکھے جاسکتے ہیں جنہیں مساوات 5.17 میں پر کرتے ہوئے حل لکھتے ہیں

$$(5.23) \quad y(x) = a_0 y_1(x) + a_1 y_2(x)$$

جہاں

$$(5.24) \quad y_1(x) = 1 - \frac{n(n+1)}{2!} x^2 + \frac{(n-2)n(n+1)(n+3)}{4!} x^4 - + \dots$$

اور

$$(5.25) \quad y_2(x) = x - \frac{(n-1)(n+2)}{3!} x^3 + \frac{(n-3)(n-1)(n+2)(n+4)}{5!} x^5 - + \dots$$

یہ تسلسل  $|x| < 1$  کے لئے مرکوز ہیں۔ بعض اوقات تسلسل کا کوئی عددی سر صفر کے برابر حاصل ہوتا ہے اور یوں کلیہ توانی کے تحت اگلے تمام عددی سر بھی صفر ہوں گے اور یوں تسلسل محدود ارکان پر مشتمل ہوتا

ہے۔ چونکہ مساوات 5.24 میں  $x$  کے جفت طاقت پائے جاتے ہیں جبکہ مساوات 5.25 میں  $x$  کے طاق طاقت پائے جاتے ہیں لہذا  $\frac{y_1}{y_2}$  مستقل مقدار نہیں ہو سکتا ہے اور یوں  $y_1$  اور  $y_2$  آپس میں خطی تعلق نہیں رکھتے لہذا یہ خطی طور پر تابع حل ہیں۔ یوں مساوات 5.23 کھلے وقفہ  $-1 < x < 1$  پر عمومی حل ہے۔

دھیان رہے کہ  $x = \pm 1$  پر  $1 - x^2 = 0$  ہو گا لہذا سادہ تفرقی مساوات کی معیاری صورت میں عددی سر غیر تحلیلی ہوں گے۔ یوں حیرانی کی بات نہیں ہے کہ تسلسل 5.24 اور تسلسل 5.24 کا ارتکازی وقفہ وسیع نہیں ہے ماسوائے اس صورت میں جب اجزاء کی تعداد محدود ہونے کی بنا تسلسل کثیر رکنی کی صورت اختیار کرے۔

کثیر رکنی حل۔ لیژانڈر کثیر رکنی  $P_n(x)$

طاقتی تسلسل کے تخفیف سے کثیر رکنی حاصل ہوتی ہے جس کا حل، ارتکازی شرط کے قید سے آزاد، تمام  $x$  کے لئے پایا جاتا ہے۔ ایسے اعلیٰ تفاعل جو سادہ تفرقی مساوات کے حل ہوتے ہیں میں یہ صورت عموماً پائی جاتی ہے جن سے مختلف نسل کے اہم کثیر رکنی حاصل ہوتے ہیں۔ لیژانڈر مساوات میں  $n$  کی قیمت غیر منفی عدد صحیح ہونے کی صورت میں  $s = n$  پر مساوات 5.22 صفر کے برابر ہوتا ہے لہذا  $a_{n+2} = 0$  ہو گا اور یوں  $a_{n+4} = 0$  ،  $a_{n+6} = 0$  ، ... ہوں گے۔ جفت  $n$  کی صورت میں  $y_1$  کثیر رکنی ہو گا جبکہ طاق  $n$  کی صورت میں  $y_2$  کثیر رکنی ہو گا۔ ان کثیر رکنی کو مستقل مقدار سے ضرب دیتے ہوئے لیژانڈر کثیر رکنی<sup>28</sup> حاصل ہوتی ہیں جنہیں  $P_n(x)$  سے ظاہر کیا جاتا ہے۔ روایتی طور پر اس مستقل مقدار کو درج ذیل طریقے سے چنا جاتا ہے۔

تسلسل میں  $x^n$  کے عددی سر  $a_n$  کو

$$(5.26) \quad a_n = \frac{(2n)!}{2^n (n!)^2} = \frac{1 \cdot 3 \cdot 5 \cdots (2n-1)}{n!} \quad n \text{ مثبت عدد ہے}$$

چنا [مثال 5.7 دیکھیں] جاتا ہے (جبکہ  $n = 0$  کی صورت میں  $a_n = 1$  چنا جاتا ہے)۔ مساوات 5.22 کو ترتیب دیتے ہوئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے جسے استعمال کرتے ہوئے دیگر عددی سر حاصل کیے جاتے ہیں۔

$$(5.27) \quad a_s = -\frac{(s+2)(s+1)}{(n-s)(n+s+1)} a_{s+2} \quad (s \leq n-2)$$



کشیر رکنی میں  $x$  کی بلند تر طاقت کے عددی سر  $a_n$  کو مساوات 5.26 کے تحت چننے سے  $x = 1$  پر تمام  $P_n$  کی قیمت اکائی  $[P_n(1) = 1]$  حاصل ہوتی ہے [شکل 5.4 دیکھیں]۔ یہی  $a_n$  یوں چننے کی وجہ ہے۔ مساوات 5.27 میں  $s + 2 = n$  یعنی  $s = n - 2$  پر کرتے ہوئے مساوات 5.26 سے  $a_n$  پر کرتے ہیں۔

$$a_{n-2} = -\frac{n(n-1)}{2(2n-1)}a_n = -\frac{n(n-1)}{2(2n-1)}\frac{(2n)!}{2^n(n!)^2}$$

شمار کنندہ میں  $(2n)! = 2n(2n-1)(2n-2)!$  اور نسب نما میں  $(n!)^2$  کو  $n!n!$  لکھ کر اس میں  $n! = n(n-1)!$  اور  $n! = n(n-1)(n-2)!$  پر کرتے ہوئے

$$\begin{aligned} a_{n-2} &= -\frac{n(n-1)}{2(2n-1)}\frac{2n(2n-1)(2n-2)!}{2^n n(n-1)!n(n-1)(n-2)!} \\ &= -\frac{(2n-2)!}{2^n(n-1)!(n-2)!} \end{aligned}$$

ملتا ہے جہاں  $n(n-1)2n(2n-1)$  کٹ جاتے ہیں۔ اسی طرح

$$\begin{aligned} a_{n-4} &= -\frac{(n-2)(n-3)}{4(2n-3)}a_{n-2} \\ &= \frac{(2n-4)!}{2^n 2!(n-2)!(n-4)!} \end{aligned}$$

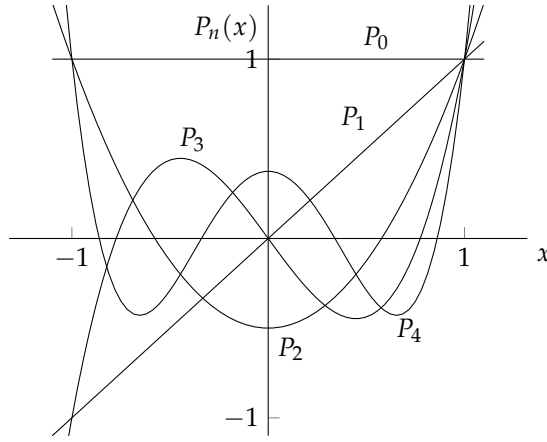
اور دیگر عددی سر حاصل کیے جاسکتے ہیں۔ یوں درج ذیل عمومی کلیہ لکھا جاسکتا ہے۔

$$(5.28) \quad a_{n-2m} = (-1)^m \frac{(2n-2m)!}{2^n m!(n-m)!(n-2m)!} \quad (n-2m \geq 0)$$

ان عددی سر کو استعمال کرتے ہوئے لیژنڈر تفرقی مساوات 5.16 کا کشیر رکنی حل

$$\begin{aligned} (5.29) \quad P_n(x) &= \sum_{m=0}^M (-1)^m \frac{(2n-2m)!}{2^n m!(n-m)!(n-2m)!} x^{n-2m} \\ &= \frac{(2n)!}{2^n (n!)^2} x^n - \frac{(2n-2)!}{2^n 1!(n-1)!(n-2)!} x^{n-2} + \dots \end{aligned}$$

حاصل ہوتا ہے۔ اب  $\frac{n}{2}$  یا  $\frac{n-1}{2}$  عدد صحیح ہو گا اور  $M$  اس عدد صحیح کے برابر ہو گا [مثال 5.8 دیکھیں]۔ درج بالا  $n$  درجی لیژنڈر کشیر رکنی<sup>29</sup> کہلاتا ہے اور اس کو  $P_n(x)$  سے ظاہر کیا جاتا ہے۔ چند پہلے لیژنڈر کشیر رکنی



شکل 5.4: لیژنڈر کثیر رکنی۔

جنہیں شکل 5.4 میں دکھایا گیا ہے درج ذیل ہیں۔

$$\begin{aligned}
 P_0(x) &= 1 & P_1(x) &= x \\
 P_2(x) &= \frac{1}{2}(3x^2 - 1) & P_3(x) &= \frac{1}{2}(5x^3 - 3x) \\
 P_4(x) &= \frac{1}{8}(35x^4 - 30x^2 + 3) & P_5(x) &= \frac{1}{8}(63x^5 - 70x^3 + 15x)
 \end{aligned}
 \tag{5.30}$$

لیژنڈر کثیر رکنی  $P_n(x)$  وقفہ  $-1 \leq x \leq 1$  پر آپس میں قائمہ الزاویہ<sup>30</sup> ہیں۔ یہ خصوصیت فوریئر لیژنڈر تسلسل کے لئے ضروری ہے جن پر اسی باب میں غور کیا جائے گا۔

مثال 5.6: لیژنڈر مساوات 5.16  $1 - x^2$  سے تقسیم کرتے ہوئے معیاری صورت میں لکھتے ہوئے ثابت کریں کی اس کے عددی سر  $x = 0$  پر تحلیل ہیں۔

حل: لیژنڈر مساوات کو  $1 - x^2$  سے تقسیم کرتے ہوئے  $y'' - \frac{2x}{1-x^2}y' + \frac{n(n+1)}{1-x^2}y = 0$  حاصل ہوتا ہے

جس کے عددی سر  $\frac{-2x}{1-x^2}$  اور  $\frac{n(n+1)}{1-x^2}$  ہیں جن کی مکمل درج ذیل ہیں۔

$$\frac{n(n+1)}{1-x^2} = n(n+1)(1+x^2+x^4+\dots)$$

$$\frac{-2x}{1-x^2} = -2(x+x^3+x^5+\dots)$$

پہلی تسلسل کا  $\frac{a_{m+1}}{a_m} = 1$  ہیں لہذا اس کا رداس ارتکاز  $R = 1$  ہے۔ دوسری تسلسل کا بھی  $\frac{a_{m+1}}{a_m} = 1$  اور  $R = 1$  ہیں۔ یوں دونوں تسلسل تحلیل ہیں۔

مثال 5.7: درج ذیل مساوات کے بائیں ہاتھ سے اس کا دایاں ہاتھ حاصل کریں۔

$$\frac{(2n)!}{2^n(n!)^2} = \frac{1 \cdot 3 \cdot 5 \cdots (2n-1)}{n!}$$

حل: پہلے  $n = 3$  کے لئے حل کرتے ہیں۔ یوں درج ذیل لکھا جاسکتا ہے جہاں شمار کنندہ میں طاق اعداد (جو طاق مقامات پر پائے جاتے ہیں) کو ایک طرف اور جفت اعداد (جو جفت مقامات پر پائے جاتے ہیں) کو دوسری طرف منتقل کرتے ہوئے ہر جفت عدد سے 2 کا ہندسہ نکالا گیا ہے۔

$$\frac{(2 \cdot 3)!}{2^3(3!)^2} = \frac{6 \cdot 5 \cdot 4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot 1}{2^3(3 \cdot 2 \cdot 1)^2} = \frac{6 \cdot 4 \cdot 2 \cdot 5 \cdot 3 \cdot 1}{2^3(3!)^2} = \frac{2^3(3 \cdot 2 \cdot 1) \cdot 5 \cdot 3 \cdot 1}{2^3(3!)^2} = \frac{5 \cdot 3 \cdot 1}{3!}$$

شمار کنندہ میں اعداد کو ترتیب دیتے ہوئے اور اس میں سب سے بڑے عدد 5 کو  $2 \cdot 3 - 1$  لکھتے ہوئے  $\frac{1 \cdot 3 \cdot (2 \cdot 3 - 1)}{3!}$  لکھا جاسکتا ہے۔ انہیں یہی سب کچھ عمومی عددی صحیح  $n$  کے لئے ثابت کریں۔

$$\begin{aligned} \frac{(2n)!}{2^n(n!)^2} &= \frac{2n(2n-1)(2n-2)(2n-3)(2n-4)(2n-5) \cdots 8 \cdot 7 \cdot 6 \cdot 5 \cdot 4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot 1}{2^n(n!)^2} \\ &= \frac{2n(2n-2)(2n-4) \cdots 8 \cdot 6 \cdot 4 \cdot 2 \cdot (2n-1)(2n-3)(2n-5) \cdots 7 \cdot 5 \cdot 3 \cdot 1}{2^n(n!)^2} \\ &= \frac{2^n n(n-1)(n-2) \cdots 4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot 1 \cdot (2n-1)(2n-3)(2n-5) \cdots 7 \cdot 5 \cdot 3 \cdot 1}{2^n(n!)^2} \\ &= \frac{(2n-1)(2n-3)(2n-5) \cdots 7 \cdot 5 \cdot 3 \cdot 1}{n!} \\ &= \frac{1 \cdot 3 \cdot 5 \cdots (2n-1)}{n!} \end{aligned}$$

مثال 5.8: لیٹرنڈر کثیر رکنی مجموعہ [5.29] کی بالائی حد  $M$  ہے۔  $M$  کی قیمت دریافت کریں۔

حل: مساوات 5.22 لیٹرنڈر کثیر رکنی کے عددی سر دیتی ہے جس کے تحت  $s = n$  پر عددی سر صفر  $(a_{n+2} = 0)$  کے برابر ہو گا اور یوں بقایا عددی سر  $a_{n+4}, a_{n+6}, \dots$  بھی صفر کے برابر ہوں گے۔ یوں کثیر رکنی میں  $x$  کی زیادہ سے زیادہ طاقت  $n$  ہو گی۔ اس طرح  $n = 5$  کی صورت میں  $a_5x^5, a_3x^3, a_1x^1$  پایا جائے گا جبکہ  $n = 8$  کی صورت میں  $a_8x^8, a_6x^6, a_4x^4, a_2x^2, a_0$  پائے جائیں گے۔ آپ نے دیکھا کہ طاق  $n$  کی صورت میں کثیر رکنی میں کل  $\frac{n-1}{2}$  پائے گئے جبکہ جفت  $n$  کی صورت میں ارکان کی تعداد  $\frac{n}{2}$  تھی۔ یوں طاق  $n$  کی صورت میں  $M = \frac{n-1}{2}$  اور جفت  $n$  کی صورت میں  $M = \frac{n}{2}$  ہو گا جہاں  $M$  عدد صحیح ہے۔

مثال 5.9: (کلیہ روڈریگیس)

تفاعل  $(x^2 - 1)^n$  کو الکرانجی کے مسئلہ ثنائی<sup>31</sup> سے پھیلا کر اس کا  $n$  درجی تفرق لیں۔ حاصل جواب کا مساوات 5.29 کے ساتھ موازنہ کرتے ہوئے درج ذیل کلیہ حاصل کریں جس کو کلیہ روڈریگیس<sup>32</sup> کہتے ہیں۔

$$P_n(x) = \frac{1}{2^n n!} \frac{d^n}{dx^n} [(x^2 - 1)^n] \quad (5.31)$$

حل:  $(x^2 - 1)^n$  کو مسئلہ الکرانجی سے پھیلاتے ہوئے  $n + 1$  ارکان ملتے ہیں۔

$$(5.32) \quad y = (x^2 - 1)^n = (x^2)^n + \frac{n}{1!} (x^2)^{n-1} (-1)^1 + \frac{n(n-1)}{2!} (x^2)^{n-2} (-1)^2 + \dots \\ + \frac{n(n-1)}{2!} (x^2)^2 (-1)^{n-2} + \frac{n}{1!} (x^2) (-1)^{n-1} + (-1)^n$$

<sup>31</sup> binomial theorem ابو بکر ابن محمد ابن الحسن الکرانجی [953-1029] ایرانی ریاضی دان۔

<sup>32</sup> Rodrigues' formula فرانسسی ریاضی دان بنجامن اولانڈے روڈریگیس [1794-1851]

اس مساوات کا آخری رکن مستقل مقدار  $(-1)^n$  ہے جبکہ اس رکن سے ایک پہلے رکن میں  $x^2$  پایا جاتا ہے۔ یوں  $y'$  لینے سے آخری رکن صفر ہو جائے گا لہذا  $y'$  میں  $n$  ارکان رہ جائیں گے۔  $y'$  کے آخری رکن میں  $x^1$  پایا جائے گا۔  $y''$  لینے سے یہ رکن مستقل مقدار ہو جائے گا جبکہ ارکان کی تعداد میں مزید کمی رونما نہیں ہوگی۔ اسی طرح  $y'''$  لینے سے ایک اور رکن کم ہو جائے گا اور  $n-1$  ارکان رہ جائیں گے۔  $y''''$  لینے سے ارکان کی تعداد میں کمی پیدا نہیں ہوگی۔ یوں ہر دو مرتبہ تفرق لینے سے تعداد اکائی کی پیدا ہوگی۔ آپ دیکھ سکتے ہیں کہ  $n$  درجی تفرق  $y^{(n)}$  لینے کے بعد ارکان کی تعداد  $\frac{n}{2}$  یا  $\frac{n-1}{2}$  ہوگی جس کو ہم  $M$  سے ظاہر کرتے ہیں اور جو صحیح عدد ہو گا۔

مساوات 5.32 کو مجموعے کی صورت میں لکھتے ہیں جس میں  $m=0$  تا  $m=n$  ارکان یعنی  $n+1$  ارکان ہیں۔

$$(5.33) \quad y = \sum_{m=0}^n \frac{n!(x^2)^{n-m}(-1)^m}{(n-m)!m!} = \sum_{m=0}^n \frac{n!(-1)^m}{(n-m)!m!} x^{2n-2m}$$

اب  $z = x^{2n-2m}$  پر نظر رکھیں۔ اس کے تفرق لیتے ہیں۔

$$z' = (2n-2m)x^{2n-2m-1} = \frac{(2n-2m)!}{(2n-2m-1)!} x^{2n-2m-1}$$

$$z'' = (2n-2m)(2n-2m-1)x^{2n-2m-2} = \frac{(2n-2m)!}{(2n-2m-2)!} x^{2n-2m-2}$$

$$z''' = (2n-2m)(2n-2m-1)(2n-2m-2)x^{2n-2m-3} = \frac{(2n-2m)!}{(2n-2m-3)!} x^{2n-2m-3}$$

⋮

$$z^{(k)} = \frac{(2n-2m)!}{(2n-2m-k)!} x^{2n-2m-k}$$

$$z^{(n)} = \frac{(2n-2m)!}{(2n-2m-n)!} x^{2n-2m-n} = \frac{(2n-2m)!}{(n-2m)!} x^{n-2m}$$

ان نتائج کو استعمال کرتے ہوئے مساوات 5.33 کا  $n$  درجی تفرق لکھتے ہیں

$$y^{(n)} = \frac{d^n}{dx^n} [(x^2-1)^n] = \sum_{m=0}^M \frac{n!(-1)^m}{(n-m)!m!} \frac{(2n-2m)!}{(n-2m)!} x^{n-2m}$$

باب 5. مل متق تسلسل س ساسه تفصرقى مساوات كا حل۔ اعلیٰ تفاسل

جس كا مساوات 5.29 ك ساسه موازنه كرت هوى درج ذىل لكها جاسكتا هـ۔

$$P_n(x) = \frac{1}{2^n n!} \frac{d^n}{dx^n} [(x^2 - 1)^n]$$

مثال 5.10: روڈريگيس مساوات 5.31 استعمال كرت هوى  $n$  مرتبه تكمل بالخصص ليت هوى درج ذىل ثابت كرىں۔

$$\int_{-1}^1 P_n^2(x) dx = \frac{2}{2n+1} \quad (n = 0, 1, \dots)$$

حل: فرض كرىں كه  $y = (x-1)^3$  هـ۔ يوں  $y' = 3(x-1)^2$  ،  $y'' = 3 \cdot 2(x-1)$  ،  $y''' = 3 \cdot 2 \cdot 1$  اور  $y^{(4)} = 0$  هوں گے جن س  $y(1) = 0$  ،  $y'(1) = 0$  ،  $y''(1) = 0$  اور  $y'''(1) = 3!$  حاصل هوت هىں۔ اس س هم اخذ كرت هىں كه  $y_1 = (x-1)^n$  كى صورت ميں

$$(5.34) \quad y_1 = (x-1)^n, \quad y_1^{(m)} = \frac{n!}{(n-m)!} (x-1)^{n-m}, \quad y_1^{(m)}(1) = n! \delta_{n,m}$$

اور  $y_2 = (x+1)^n$  كى صورت ميں

$$(5.35) \quad y_2 = (x+1)^n, \quad y_2^{(m)} = \frac{n!}{(n-m)!} (x+1)^{n-m}, \quad y_2^{(m)}(-1) = n! \delta_{n,m}$$

هوا گا جهاں  $\delta_{n,m}$  كى تعريف درج ذىل هـ (يعنى  $m = n$  كى صورت ميں  $\delta = 1$  جبكه  $m \neq n$  كى صورت ميں  $\delta = 0$  هـ)۔

$$(5.36) \quad \delta_{n,m} = \begin{cases} 1 & n = m \\ 0 & n \neq m \end{cases}$$

مساوات 5.34 كهت هـ كه  $y_1 = (x-1)^n$  ك تمام تفرقات كى قيمت  $x = 1$  پر صفر هوا گا مساوائے  $n$  درجى تفرق، جس كى قيمت  $n!$  هوا گا۔ مساوات 5.35 يهى كچھ  $y_2 = (x+1)^n$  ك بارے ميں  $x = -1$  پر كهت هـ۔

اب اگر  $X = (x^2 - 1)^n = (x - 1)^n (x + 1)^n = y_1 y_2$  ہو تب کلیہ لیٹنڈر<sup>33</sup> سے درج ذیل لکھا جاتا ہے۔

$$\frac{d^m X}{dx^m} = \sum_{s=0}^m \binom{m}{s} \overbrace{\frac{d^{m-s} y_1}{dx^{m-s}}}^M \cdot \overbrace{\frac{d^s y_2}{dx^s}}^N$$

اگر  $m \neq n$  ہو، اور بالخصوص اگر  $m < n$  ہو، تب مساوات 5.34 کہتی ہے کہ  $M(x = 1) = 0$  ہو گا جبکہ مساوات 5.35 کہتی ہے کہ تب  $N(x = -1) = 0$  ہو گا۔ ان نتائج کی بنا درج ذیل حاصل ہوتا ہے۔

$$(5.37) \quad \frac{d^m X}{dx^m} = 0$$

مساوات 5.31 کو استعمال کرتے ہوئے  $P_n = \frac{1}{2^n n!} \frac{d^n [(x^2 - 1)^n]}{dx^n} = \frac{1}{2^n n!} \frac{d^n X}{dx^n}$  لکھا جا سکتا ہے لہذا

$$\begin{aligned} \int_{-1}^1 P_n^2 dx &= \frac{1}{2^{2n} (n!)^2} \int_{-1}^1 \frac{d^n X}{dx^n} \cdot \frac{d^n X}{dx^n} dx \\ &= \frac{1}{2^{2n} (n!)^2} \left[ \frac{d^n X}{dx^n} \cdot \frac{d^{n-1} X}{dx^{n-1}} \Big|_{-1}^1 - \int_{-1}^1 \frac{d^{n+1} X}{dx^{n+1}} \cdot \frac{d^{n-1} X}{dx^{n-1}} dx \right] \end{aligned}$$

ہو گا جہاں تکمل بالخصص استعمال کیا گیا ہے۔ مساوات 5.37 کے تحت  $\frac{d^{n-1} X}{dx^{n-1}} \Big|_1 = \frac{d^{n-1} X}{dx^{n-1}} \Big|_{-1} = 0$  ہے لہذا آخری قدم پر تکمل کے باہر تمام حصہ صفر کے برابر ہے اور یوں درج ذیل حاصل ہوتا ہے

$$\begin{aligned} \int_{-1}^1 P_n^2 dx &= \frac{-1}{2^{2n} (n!)^2} \int_{-1}^1 \frac{d^{n+1} X}{dx^{n+1}} \cdot \frac{d^{n-1} X}{dx^{n-1}} dx \\ &= \frac{-1}{2^{2n} (n!)^2} \left[ \frac{d^{n+1} X}{dx^{n+1}} \cdot \frac{d^{n-2} X}{dx^{n-2}} \Big|_{-1}^1 - \int_{-1}^1 \frac{d^{n+2} X}{dx^{n+2}} \cdot \frac{d^{n-2} X}{dx^{n-2}} dx \right] \end{aligned}$$

جہاں دوبارہ تکمل بالخصص لیا گیا ہے۔ پہلی کی طرح اب بھی تکمل کا باہر والا حصہ صفر کے برابر ہے۔ اسی طرح بار بار تکمل بالخصص لیتے ہوئے ہر بار بیرونی حصہ صفر کے برابر حاصل ہوتا ہے۔ یوں  $s$  مرتبہ تکمل لیتے اور بیرونی حصے کو صفر پر کرتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے۔

$$\int_{-1}^1 P_n^2 dx = \frac{(-1)^s}{2^{2n} (n!)^2} \int_{-1}^1 \frac{d^{n+s} X}{dx^{n+s}} \cdot \frac{d^{n-s} X}{dx^{n-s}} dx$$

باب 5. متقی تسلسل سے سادہ تفرقی مساوات کا حل۔ اعلیٰ تفرق

آخر کار  $s = n$  ہو گا اور یوں درج ذیل حاصل ہو گا جہاں  $\frac{d^0 X}{dx^0} = X$  لکھا گیا ہے۔

$$\int_{-1}^1 P_n^2 dx = \frac{(-1)^n}{2^{2n}(n!)^2} \int_{-1}^1 \frac{d^{n+n} X}{dx^{n+n}} \cdot \frac{d^{n-n} X}{dx^{n-n}} dx = \frac{(-1)^n}{2^{2n}(n!)^2} \int_{-1}^1 \frac{d^{2n} X}{dx^{2n}} \cdot X dx$$

$X = (x^2 - 1)^n$  کا الگراجی ثنائی تسلسل مساوات 5.32 دیتی ہے جس کا  $2n$  درجی تفرق لینے سے، پہلے رکن کے علاوہ، تمام ارکان صفر کے برابر ہو جاتے ہیں۔ یوں اس کا  $2n$  درجی تفرق  $\frac{d^{2n} X}{dx^{2n}} = (2n)!$  ہو گا جس سے درج بالا مکمل یوں

$$(5.38) \quad \int_{-1}^1 P_n^2 dx = \frac{(-1)^n (2n)!}{2^{2n}(n!)^2} \int_{-1}^1 X dx$$

لکھا جاتا ہے۔ آئیں  $\int X dx$  کو مکمل بالخصص کے ذریعہ حاصل کریں۔

$$\begin{aligned} \int_{-1}^1 X dx &= \int_{-1}^1 (x-1)^n (x+1)^n dx \\ &= (x-1)^n \frac{(x+1)^{n+1}}{n+1} \Big|_{-1}^1 - \int_{-1}^1 n(x-1)^{n-1} \frac{(x+1)^{n+1}}{n+1} dx \end{aligned}$$

مکمل کے باہر حصہ صفر کے برابر ہے۔ اسی طرح بار بار مکمل بالخصص لیتے ہوئے ہر مرتبہ مکمل کے باہر حصہ صفر کے برابر حاصل ہوتا ہے۔  $s$  مرتبہ مکمل بالخصص لیتے ہوئے اور مکمل کے باہر حصے کو صفر کے برابر پر کرتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے۔

$$\begin{aligned} \int_{-1}^1 X dx &= (-1)^s \int_{-1}^1 [n(n-2) \cdots (n-s+1)] (x-1)^{n-s} \frac{(x+1)^{n+s}}{(n+1)(n+2) \cdots (n+s)} dx \\ &= (-1)^s \int_{-1}^1 \frac{n!(x-1)^{n-s}}{(n-s)!} \frac{n!(x+1)^{n+s}}{(n+s)!} \end{aligned}$$



آخر کار  $s = n$  ہوگا جس پر درج ذیل لکھا جائے گا

$$\begin{aligned}\int_{-1}^1 X dx &= (-1)^n \int_{-1}^1 \frac{n!(x-1)^{n-n}}{(n-n)!} \frac{n!(x+1)^{n+n}}{(n+n)!} \\ &= \frac{(-1)^n (n!)^2}{(2n)!} \int_{-1}^1 (x+1)^{2n} \\ &= \frac{(-1)^n (n!)^2}{(2n)!} \frac{(x+1)^{2n+1}}{2n+1} \Big|_{-1}^1 \\ &= \frac{(-1)^n (n!)^2}{(2n)!} \frac{2^{2n+1}}{2n+1}\end{aligned}$$

جہاں  $0! = 1$  (مساوات 5.94) پر کیا گیا ہے۔ درج بالا نتیجے کو مساوات 5.38 میں پر کرتے ہیں

$$(5.39) \quad \int_{-1}^1 P_n^2 dx = \frac{(-1)^n (2n)!}{2^{2n} (n!)^2} \frac{(-1)^n (n!)^2}{(2n)!} \frac{2^{2n+1}}{2n+1} = \frac{2}{2n+1}$$

جہاں منفی ایک کا جفت طاقت اکائی کے برابر  $[(-1)^{2n} = 1]$  ہے۔

مثال 5.11: درج ذیل ثابت کریں جہاں  $n \neq m$  ہے۔

$$(5.40) \quad \int_{-1}^1 P_n P_m dx = 0 \quad (n \neq m)$$

حل: فرض کریں کہ  $X = (x^2 - 1)^n$  اور  $Y = (x^2 - 1)^m$  ہیں۔ یوں مساوات 5.31 کے تحت  
 $P_m = \frac{1}{2^m m!} \frac{d^m Y}{dx^m}$  اور  $P_n = \frac{1}{2^n n!} \frac{d^n X}{dx^n}$  ہوں گے لہذا

$$\int_{-1}^1 P_n P_m dx = \frac{1}{2^{n+m} n! m!} \int_{-1}^1 \frac{d^n X}{dx^n} \cdot \frac{d^m Y}{dx^m} dx$$

ہوگا۔ چونکہ  $n$  اور  $m$  برابر نہیں ہیں لہذا ان میں ایک کی قیمت دوسرے سے کم ہوگی۔ ہم فرض کرتے ہیں کہ  $n < m$  ہے۔ گزشتہ مثال کی طرح، درج بالا کو بار بار مکمل بالخصوص سے حل کرتے ہوئے، ہر بار مکمل کے باہر

باب 5. مل متقی تسلسل سے سادہ تصریقی مساوات کا حل۔ اعلیٰ تفاعل

حصہ صفر کے برابر حاصل ہوتا ہے اور آخر کار درج ذیل ملتا ہے۔ مساوات 5.36 کے تحت  $\gamma$  کا صرف اور صرف  $m$  درجی تفرق غیر صفر ہے درج ذیل صفر کے برابر ہے۔

$$\begin{aligned} \int_{-1}^1 P_n P_m dx &= \frac{1}{2^{n+m} n! m!} \int_{-1}^1 \frac{(n!)^2}{(m-n)!} \frac{d^{m-n} Y}{dx^{m-n}} dx \\ &= \frac{1}{2^{n+m} n! m!} \frac{(n!)^2}{(m-n)!} \frac{d^{m-n+1} Y}{dx^{m-n+1}} \Big|_{-1}^1 = 0 \end{aligned}$$

مثال 5.12: پیدا کار تفاعل

الکراجی کے مسئلہ ثنائی سے  $\frac{1}{\sqrt{1-v}}$  کا تسلسل لکھ کر اس میں  $v = 2xu - u^2$  پر کریں۔ ان میں  $u^0$  ارکان کا مجموعہ حاصل کریں۔ اسی طرح  $u^1$  ارکان کا مجموعہ، اور  $u^2$  ارکان کا مجموعہ، ... حاصل کریں۔ آپ دیکھیں گے کہ ان مجموعوں کا عددی سر بالترتیب  $P_0$ ،  $P_1$ ،  $P_2$ ، ... ہو گا یعنی

$$(5.41) \quad \frac{1}{\sqrt{1-2xu+u^2}} = \sum_{n=0}^{\infty} P_n(x) u^n$$

حل: آئیں  $P_0$ ،  $P_1$  اور  $P_2$  کے لئے حل کریں۔ دیے تفاعل کا الکراجی ثنائی تسلسل لکھتے ہیں۔

$$(1-v)^{-\frac{1}{2}} = 1 + \frac{v^1}{2^1 \cdot 1!} + \frac{1 \cdot 3 v^2}{2^2 \cdot 2!} + \frac{1 \cdot 3 \cdot 5 v^3}{2^3 \cdot 3!} + \frac{1 \cdot 3 \cdot 5 \cdot 7 v^4}{2^4 \cdot 4!} + \dots$$

چونکہ  $u^2$  کا عدد سر  $P_2$  ہو گا اور درج بالا تسلسل کے پہلے تین ارکان میں کے بعد  $u$  کے زیادہ بلند طاقت پائے جاتے ہیں لہذا ہم تسلسل کے پہلے تین ارکان پر نظر رکھتے ہیں۔ اس تسلسل میں  $v = 2xu - u^2$  پر کرتے ہوئے درکار نتائج حاصل کرتے ہیں۔

$$\begin{aligned} (1-v)^{-\frac{1}{2}} &= 1 + \frac{(2xu - u^2)^1}{2^1 \cdot 1!} + \frac{1 \cdot 3 (2xu - u^2)^2}{2^2 \cdot 2!} + \dots \\ &= 1 + \left(xu - \frac{u^2}{2}\right) + \frac{3}{8} (4x^2 u^2 + u^4 - 4xu^3) + \dots \\ &= \underbrace{1}_{P_0} + \underbrace{(x)}_{P_1} u + \underbrace{\left(\frac{3}{2} x^2 - \frac{1}{2}\right)}_{P_2} u^2 + \dots \end{aligned}$$

## سوالات

سوال 5.21 تا سوال 5.26 لیٹنڈر کثیر رکنی اور تفاعل پر مبنی ہیں۔

سوال 5.21: لیٹنڈر کثیر رکنی مساوات 5.29 میں  $n = 0$  لیتے ہوئے  $P_0(x) = 1$  حاصل کریں۔

جواب: چونکہ لیٹنڈر کثیر رکنی میں مثبت طاقت کے  $x$  پائے جاتے ہیں لہذا  $n = 0$  کی صورت میں مساوات 5.29 کا پہلا رکن  $\frac{(2n)!}{2^n(n!)^2} x^n$  ہی پایا جائے گا جس میں  $n = 0$  پر کرتے اور مساوات 5.94 کی مدد سے  $0! = 1$  لیتے ہوئے  $P_0(x) = 1$  ملتا ہے۔

سوال 5.22: لیٹنڈر کثیر رکنی مساوات 5.29 میں  $n = 1$  لیتے ہوئے  $P_1(x)$  حاصل کریں۔

جواب: چونکہ لیٹنڈر کثیر رکنی میں مثبت طاقتی  $x$  پائے جاتے ہیں لہذا  $n = 1$  کی صورت میں مساوات 5.29 کا پہلا رکن  $\frac{(2n)!}{2^n(n!)^2} x^n$  ہی پایا جائے گا جس میں  $n = 1$  پر کرتے ہوئے  $P_1(x) = x$  ملتا ہے۔

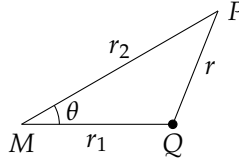
سوال 5.23: لیٹنڈر کثیر رکنی مساوات 5.29 سے  $P_3(x)$  تا  $P_5(x)$  حاصل کریں جنہیں مساوات 5.30 میں پیش کیا گیا ہے۔

سوال 5.24:  $P_0(x)$  کو لیٹنڈر مساوات 5.16 میں پر کرتے ہوئے ثابت کریں کہ یہ لیٹنڈر مساوات کا حل ہے۔

جوابات:  $n = 0$  کی صورت میں لیٹنڈر مساوات 5.16 کی شکل  $(1 - x^2)y'' - 2xy' = 0$  ہوگی اور  $y = P_0 = 1$ ،  $y' = P'_0 = 0$  اور  $y'' = P''_0 = 0$  ہوں گے۔  $y$ ،  $y'$  اور  $y''$  کو مساوات کے بائیں ہاتھ میں پر کرتے ہوئے  $(1 - x^2)(0) - 2x(0) = 0$  حاصل ہوتا ہے جو تمام  $x$  پر مساوات کے دائیں ہاتھ کے برابر ہے۔ یہ حل کی درستگی کا ثبوت ہے۔

سوال 5.25:  $P_1(x)$  کو لیٹنڈر مساوات 5.16 میں پر کرتے ہوئے ثابت کریں کہ یہ لیٹنڈر مساوات کا حل ہے۔

جوابات:  $n = 1$  کی صورت میں لیٹنڈر مساوات 5.16 کی شکل  $(1 - x^2)y'' - 2xy' + 2y = 0$  ہوگی جبکہ  $y = P_1 = x$ ،  $y' = P'_1 = 1$  اور  $y'' = P''_1 = 0$  ہیں۔  $y$ ،  $y'$  اور  $y''$  کو مساوات کے



شکل 5.5: نقطہ برقی بار کا برقی میدان [سوال 5.27]۔

بائیں ہاتھ میں پر کرتے ہوئے  $(1 - x^2)(0) - 2x(1) + 2(x)$  یعنی 0 ملتا ہے جو تمام  $x$  پر مساوات کے دائیں ہاتھ کے برابر ہے۔ یہ حل کی درستگی کا ثبوت ہے۔

سوال 5.26:  $P_3(x)$  کو لیژنڈر مساوات 5.16 میں پر کرتے ہوئے ثابت کریں کہ یہ لیژنڈر مساوات کے حل ہیں۔

جوابات:  $n = 3$  کی صورت میں لیژنڈر مساوات 5.16 کی صورت  $(1 - x^2)y'' - 2xy' + 12y = 0$  ہوگی جبکہ  $y = \frac{1}{2}(5x^3 - 3x)$ ،  $y' = \frac{1}{2}(15x^2 - 3)$  اور  $y'' = 15x$  ہیں جنہیں مساوات کے بائیں ہاتھ میں پر کرتے ہوئے

$$(1 - x^2)(15x) - 2x[\frac{1}{2}(15x^2 - 3)] + 12[\frac{1}{2}(5x^3 - 3x)]$$

یعنی 0 ملتا ہے جو تمام  $x$  پر مساوات کے دائیں ہاتھ کے برابر ہے۔ یہ حل کی درستگی کا ثبوت ہے۔

سوال 5.27: نظریہ مخفی توانائی

آپ نقطہ برقی بار کے برقی میدان سے بخوبی واقف ہیں۔ شکل 5.5 میں محدود کے مبدا  $M$  سے ہٹ کر نقطہ بار  $Q$  پایا جاتا ہے جس کا عمومی مقام  $P$  پر برقی دباؤ  $V = \frac{Q}{4\pi\epsilon r} = \frac{Q}{4\pi\epsilon} \frac{1}{\sqrt{r_1^2 + r_2^2 - 2r_1r_2 \cos \theta}}$  ہے۔  $\frac{Q}{4\pi\epsilon}$  کو نظر انداز کرتے ہوئے مساوات 5.41 کی استعمال سے درج ذیل ثابت کریں۔

$$(5.42) \quad \frac{1}{\sqrt{r_1^2 + r_2^2 - 2r_1r_2 \cos \theta}} = \frac{1}{r_2} \sum_{m=0}^{\infty} P_m(\cos \theta) \left(\frac{r_1}{r_2}\right)^m$$

جواب:  $u = \frac{r_1}{r_2}$  لکھتے ہوئے  $r_1^2 + r_2^2 - 2r_1r_2 \cos \theta = r_2^2[1 - 2\left(\frac{r_1}{r_2}\right) \cos \theta + \left(\frac{r_1}{r_2}\right)^2]$  اور  $x = \cos \theta$  لیتے ہوئے حل کریں۔

سوال 5.28: درج ذیل ثابت کریں۔ مساوات 5.41 کو استعمال کریں۔

$$P_n(1) = 1, \quad P_n(-1) = (-1)^n, \quad P_{2n+1}(0) = 0$$

سوال 5.29: بونٹ کلیہ توالی

مساوات 5.41 کا  $u$  تفرق لے کر دوبارہ مساوات 5.41 کا استعمال کرتے ہوئے درج ذیل بونے کلیہ توالی<sup>34</sup> حاصل کریں۔

$$(5.43) \quad (n+1)P_{n+1}(x) = (2n+1)xP_n(x) - nP_{n-1}(x), \quad n = 1, 2, \dots$$

جواب: مساوات 5.41 کا ایک درجی تفرق  $\frac{d}{du}$  لیتے ہوئے دوبارہ مساوات 5.41 استعمال کرتے ہیں۔

$$\begin{aligned} & \frac{-\frac{1}{2}(-2x+2u)}{(1-2xu+u^2)\sqrt{1-2xu+u^2}} = \sum nP_n u^{n-1} \\ \Rightarrow & \frac{x-u}{1-2xu+u^2} \sum P_n u^n = \sum nP_n u^{n-1} \\ \Rightarrow & x \sum P_n u^n - \sum P_n u^{n+1} = \sum nP_n u^{n-1} - 2x \sum nP_n u^n + \sum nP_n u^{n+1} \\ & \text{اب دونوں جانب } u^n \text{ کے عددی سر برابر لیتے ہیں۔} \end{aligned}$$

$$xP_n - P_{n-1} = (n+1)P_{n+1} - 2xnP_n + (n-1)P_{n-1}$$

اس کو ترتیب دے کر درکار نتیجہ  $(n+1)P_{n+1} = (2n+1)xP_n - nP_{n-1}$  حاصل ہوتا ہے۔

سوال 5.30: شریک لیژنڈر تفاعل

درج ذیل مساوات

$$(5.44) \quad (1-x^2)y'' - 2xy' + \left[ n(n+1) - \frac{m^2}{1-x^2} \right] y = 0$$

میں  $y(x) = (1-x^2)^{\frac{m}{2}} u(x)$  پر کرتے ہوئے درج ذیل مساوات حاصل کریں۔

$$(5.45) \quad (1-x^2)u'' - 2(m+1)xu' + [n(n+1) - m(m+1)]u = 0$$

صفحہ 115 پر دیے مساوات 2.36 کی مدد سے لیژنڈر مساوات 5.16 کا  $m$  درجی تفرق  $\frac{d^m P_n}{dx^m}$  لیتے ہوئے ثابت کریں کہ درج بالا مساوات کا حل

$$u = \frac{d^m P_n}{dx^m}$$

ہے جس کے شریک  $y(x)$  کو  $P_n^m(x)$  سے ظاہر کیا جاتا ہے جس کو شریک لیژنڈر تفاعل<sup>35</sup> کہتے ہیں۔

$$(5.46) \quad P_n^m(x) = (1-x^2)^{\frac{m}{2}} \frac{d^m P_n}{dx^m}$$

شریک لیژنڈر تفاعل کوانٹم میکانیات<sup>36</sup> میں اہم کردار ادا کرتا ہے۔

<sup>34</sup> Bonnet's recursion  
<sup>35</sup> associated Legendre's functions  
<sup>36</sup> quantum mechanics

جواب: مساوات 5.44 میں  $y = (1 - x^2)^{\frac{m}{2}} u$  پر کرنے سے مساوات 5.45 حاصل ہوتا ہے۔ بقایا حصے کو اب حل کرتے ہیں۔ لیٹنڈر مساوات 5.16 کا  $m$  درجی تفریق صفحہ 115 پر دیے مساوات 2.36 کی مدد سے حاصل کرتے ہیں جہاں  $D^{m-1}[y'] = D^m[y]$  ،  $D^m[y''] = D^{m+2}[y]$  ، ہو گا۔ یوں مساوات کا بائیں ہاتھ کو

$$D^m[(1 - x^2)y'' - 2xy' + n(n+1)y] = -D^m[(x^2 - 1)y''] - 2D^m[xy'] + n(n+1)D^m[y]$$

لکھتے ہیں جس میں

$$\begin{aligned} D^m[(x^2 - 1)y''] &= (x^2 - 1)D^m[y''] + 2mx D^{m-1}[y''] + m(m-1)D^{m-2}[y''] \\ &= (x^2 - 1)D^{m+2}[y] + 2mx D^{m+1}[y] + m(m-1)D^m[y] \\ D^m[xy'] &= x D^m[y'] + m D^{m-1}[y'] = x D^{m+1}[y] + m D^m[y] \\ D^m[y] &= D^m[y] \end{aligned}$$

پر کرتے ہوئے

$$(1 - x^2)D^{m+2}[y] - 2(m+1)x D^{m+1}[y] + [n(n+1) - m(m+1)]D^m[y]$$

ملتا ہے جس میں  $D^{m+2}[y] = y^{m+2} = u''$  اور  $D^{m+1}[y] = y^{m+1} = u'$  ،  $D^m[y] = y^m = u$  لیتے ہوئے

$$(1 - x^2)u'' - 2(m+1)xu' + [n(n+1) - m(m+1)]u = 0$$

حاصل ہوتا ہے جہاں ابتدائی مساوات کا دایاں ہاتھ صفر تھا۔ اس مساوات کا حل  $u = y^m$  ہے جہاں  $y$  از خود لیٹنڈر مساوات کا حل ہے یعنی  $u = \frac{d^m P_n}{dx^m}$  ہے۔

سوال 5.31: گزشتہ سوال میں شریک لیٹنڈر تفاعل کا حل  $P_n^m$  حاصل کیا گیا۔ مساوات 5.31 کی مدد سے اس کو لکھیں۔

$$P_n^m(x) = \frac{(1-x^2)^{\frac{m}{2}}}{2^n n!} \frac{d^{n+m}}{dx^{n+m}} [(x^2 - 1)^n]$$

## 5.3 مبسوط طاقی تسلسل۔ ترکیب فروبنیوس

کئی نہایت اہم دو درجی سادہ تفرقی مساوات، مثلاً بیسل تفاعل (جس پر اگلے حصے میں غور کیا جائے گا)، کے عددی سر تحلیلی [حصہ 5.1 میں تعریف دی گئی ہے] نہیں ہیں۔ اس کے باوجود انہیں تسلسل (طاقی تسلسل ضرب لوگار تھم یا طاقی تسلسل ضرب  $x$  کی کسری طاقت،  $\dots$ ) سے حل کرنا ممکن ہے۔ اس ترکیب کو ترکیب فروبنیوس<sup>37</sup> کہتے ہیں۔ درج ذیل مسئلہ طاقی ترکیب کو وسعت دیتے ہوئے ترکیب فروبنیوس کا استعمال ممکن بناتا ہے۔

مسئلہ 5.2: ترکیب فروبنیوس

$x = 0$  پر تحلیلی  $b(x)$  اور  $c(x)$  کوئی بھی تفاعل ہو سکتے ہیں۔ ایسی صورت میں سادہ تفرقی مساوات

$$(5.47) \quad y'' + \frac{b(x)}{x}y' + \frac{c(x)}{x^2}y = 0$$

کا کم از کم ایک عدد حل درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$(5.48) \quad y(x) = x^r \sum_{m=0}^{\infty} a_m x^m = x^r (a_0 + a_1 x + a_2 x^2 + \dots) \quad (a_0 \neq 0)$$

جہاں  $r$  حقیقی یا مخلوط عدد ہو سکتا ہے اور  $a_0 \neq 0$  ہے۔

مساوات 5.47 کا (خطی طور غیر متابع) دوسرا حل بھی پایا جاتا ہے جو مساوات 5.48 کی طرز کا ہو سکتا ہے (جس میں  $r$  مختلف ہو گا اور تسلسل کے عددی سر بھی مختلف ہوں گے) اور یا اس میں لوگار تھمی جزو پایا جائے گا۔

اس مسئلے میں  $x$  کی جگہ  $x - x_0$  بھی لکھا جاسکتا ہے جہاں  $x_0$  کوئی بھی عدد ہو سکتا ہے۔ مسئلے میں  $a \neq 0$  کا مطلب ہے کہ بذریعہ تجزی قوسین سے  $x$  کی بلند تر ممکنہ طاقت بذریعہ تجزی باہر نکالی جاتی ہے۔

بیسل تفاعل کو مساوات 5.47 کی طرز پر درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$y'' + \frac{1}{x}y' + \frac{x^2 - v^2}{x^2}y = 0 \quad (v \text{ مقدار معلوم ہے})$$

Frobenius method<sup>37</sup>

<sup>38</sup>جرمن ریاضی دان فرڈینانڈ گیوگ فروبنیوس [1917-1849]

باب 5. طاققی تسلسل سے سادہ تفرقی مساوات کا حل۔ اعلیٰ تفرقی

جس میں  $b(x) = 1$  اور  $c(x) = x^2 - v^2$  دونوں  $x = 0$  پر تحلیل ہیں لہذا اس پر درج بالا مسئلہ لاگو ہو گا۔ سادہ طاققی تسلسل سے بیسل تفاعل کا حل ممکن نہیں ہے۔

مساوات 5.48 میں طاققی تسلسل کو  $x$  کی ایسی طاقت سے ضرب دیا گیا ہے جو منفی یا کسری ہو سکتا ہے۔ یاد رہے کہ غیر منفی طاقت کے  $x$  پر بنی تسلسل کو طاققی تسلسل کہتے ہیں۔

مسئلہ فروبنیوس کے ثبوت کے لئے اعلیٰ درجہ مخلوط تجزیہ<sup>39</sup> درکار ہے لہذا اسے پیش نہیں کیا جائے گا۔

اگر  $x_0$  پر درج ذیل مساوات کے  $p$  اور  $q$  تحلیل ہوں تب  $x_0$  غیر نادر نقطہ<sup>40</sup> کہلائے گا۔

$$y'' + p(x)y' + q(x)y = 0$$

اگر  $x = x_0$  پر درج بالا مساوات کا نادر نقطہ ہو اور  $(x - x_0)p$  اور  $(x - x_0)^2q$  نقطہ  $x = x_0$  پر تحلیل ہوں تب  $x_0$  منظم نادر نقطہ<sup>41</sup> کہلاتا ہے ورنہ اس کو غیر منظم نادر نقطہ<sup>42</sup> کہتے ہیں۔

اسی طرح اگر  $x_0$  پر درج ذیل مساوات کے  $h$ ،  $p$  اور  $q$  تحلیل ہوں اور  $h \neq 0$  ہو (تاکہ ہم تفرقی مساوات کو  $h$  سے تقسیم کرتے ہوئے معیاری صورت حاصل کر سکیں) تب  $x_0$  منظم نقطہ<sup>43</sup> کہلائے گا ورنہ اسے نادر نقطہ<sup>44</sup> کہیں گے۔

$$\tilde{h}(x)y'' + \tilde{p}(x)y' + \tilde{q}(x)y = 0$$

مثال 5.13: مساوات  $(x+1)y'' + 2xy' - 3y = 0$  کو  $x+1$  سے تقسیم کرتے ہوئے معیاری صورت حاصل ہوتی ہے جس سے  $p = \frac{2x}{x+1}$  اور  $q = -\frac{3}{x+1}$  ملتے ہیں جو  $x = -1$  پر غیر تحلیل ہیں۔ یوں  $x = -1$  مساوات کا نادر نقطہ ہے۔ اب  $(x+1)p = 2x$  اور  $(x+1)^2q = -3(x+1)$  دونوں  $x = -1$  پر تحلیل ہیں لہذا  $x = -1$  منظم نادر نقطہ ہے۔

advanced complex analysis<sup>39</sup>

regular point<sup>40</sup>

regular singular point<sup>41</sup>

irregular singular point<sup>42</sup>

regular point<sup>43</sup>

singular point<sup>44</sup>



اشاری مساوات حل ظاہر کرتی ہے

آئیں مساوات 5.47 کو ترکیب فروبنیوس سے حل کریں۔ مساوات 5.47 کو  $x^2$  سے ضرب دیتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے۔

$$(5.49) \quad x^2 y'' + x b(x) y' + c(x) y = 0$$

چونکہ  $b(x)$  اور  $c(x)$  تحلیلی ہیں لہذا انہیں طاقی تسلسل کی صورت میں لکھا جاسکتا ہے یعنی

$$b(x) = b_0 + b_1 x + b_2 x^2 + \dots, \quad c(x) = c_0 + c_1 x + c_2 x^2 + \dots$$

اور اگر  $b$  یا  $c$  (اور)  $c$  کثیر رکنی ہوں تب  $b$  یا  $c$  کو جوں کا توں رہنے دیا جاتا ہے۔ مساوات 5.48 کا جزو در جزو تفرق لیتے ہوئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$(5.50) \quad \begin{aligned} y &= a_0 x^r + a_1 x^{r+1} + a_2 x^{r+2} + \dots \\ y' &= r a_0 x^{r-1} + (r+1) a_1 x^r + (r+2) a_2 x^{r+1} + \dots \\ y'' &= r(r-1) a_0 x^{r-2} + (r+1)(r) a_1 x^{r-1} + (r+2)(r+1) a_2 x^r + \dots \end{aligned}$$

مساوات 5.4 اور مساوات 5.6 کا مساوات 5.50 سے موازنہ کریں۔ طاقی تسلسل  $y = \sum_{m=0}^{\infty} c_m x^m$  کے تفرق  $y' = \sum_{m=1}^{\infty} m c_m x^{m-1}$  کا پہلا رکن  $m=1$  اور اس کے دو درجی تفرق کا پہلا رکن  $m=2$  ہے جبکہ موجودہ دونوں تفرقی تسلسل کا پہلا رکن  $m=0$  ہے۔

درج بالا تفرقات کو نہایت خوش اسلوبی کے ساتھ درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

(5.51)

$$\begin{aligned} y' &= \sum_{m=0}^{\infty} (m+r) a_m x^{m+r-1} = x^{r-1} [r a_0 + (r+1) a_1 x + \dots] \\ y'' &= \sum_{m=0}^{\infty} (m+r)(m+r-1) a_m x^{m+r-2} = x^{r-2} [r(r-1) a_0 + (r+1) r a_1 x + \dots] \end{aligned}$$

ان تمام کو مساوات 5.49 میں پر کرتے ہیں۔

$$(5.52) \quad x^r [r(r-1) a_0 + \dots] + (b_0 + b_1 x + \dots) x^r (r a_0 + \dots) + (c_0 + c_1 x + \dots) x^r (a_0 + a_1 x + \dots) = 0$$

باب 5. مل متقی تسلسل سے سادہ تفرقی مساوات کا حل۔ اعلیٰ تفسر

اب ہم  $x^r$  ،  $x^{r+1}$  ،  $x^{r+2}$  ، ... کے عددی مجموعوں کو صفر کے برابر پر کرتے ہیں۔ ایسا کرنے سے الجبرائی مساوات کا نظام حاصل ہوتا ہے۔ سب سے کم طاقت  $x^r$  ہے جس کا عددی سر درج ذیل ہے۔

$$[r(r-1) + b_0r + c_0]a_0 = 0$$

چونکہ مسئلہ فروبنیوس کے تحت  $a_0 \neq 0$  ہے لہذا درج ذیل ہو گا۔

$$r(r-1) + b_0r + c_0 = 0 \quad (\text{اشاری مساوات}) \quad (5.53)$$

اس دو درجی الجبرائی مساوات کو سادہ تفرقی مساوات 5.47 کی اشاری مساوات<sup>45</sup> کہتے ہیں۔

ترکیب فروبنیوس سے تفرقی مساوات کے حل کی اساس حاصل ہوتی ہے جن میں ایک حل مساوات 5.48 کی طرز کا ہو گا جس میں  $r$  کی قیمت درج بالا اشاری مساوات کا جذر ہو گا۔ دوسرے حل کی تین ممکنہ صورتیں پائی جاتی ہیں جنہیں اشاری مساوات سے اخذ کیا جاسکتا ہے۔

• پہلی صورت: اشاری مساوات کے دو عدد ایسے منفرد جذر پائے جاتے ہیں جن میں فرق (مثبت اور حقیقی) عدد صحیح (1، 2، 3، ...) کے برابر نہیں ہے۔

• دوسری صورت: اشاری مساوات کے دو یکساں جذر پائے جاتے ہیں۔

• تیسری صورت: اشاری مساوات کے دو عدد ایسے منفرد جذر پائے جاتے ہیں جن میں فرق (مثبت اور حقیقی) عدد صحیح (1، 2، 3، ...) کے برابر ہے۔

پہلی صورت میں جوڑی دار مخلوط جذر  $r_1 = a + ib$  اور  $r_2 = \bar{r}_1 = a - ib$  شامل ہیں چونکہ ان کا فرق  $r_1 - r_2 = i2b$  خیالی عدد ہے جو حقیقی عدد صحیح نہیں ہے۔ مسئلہ 5.3 (جسے ضمیمے میں ثابت کیا گیا ہے) اساس کی صورت دیتی ہے جہاں ارتکاز کا عمومی ثبوت نہیں دیا گیا ہے۔ ہاں انفرادی تسلسل کی مرکزیت عام طریقے سے ثابت کی جاسکتی ہے۔ دوسری صورت میں لوگار تھمی جزو کا ہونا لازم ہے جبکہ تیسری صورت میں ہو سکتا ہے کہ لوگار تھمی جزو پایا جاتا ہو یا نہ پایا جاتا ہو۔

مسئلہ 5.3: ترکیب فروبنیوس۔ حل کی اساس۔ تین صورتیں۔

فرض کریں کہ سادہ تفرقی مساوات 5.47 مسئلہ 5.2 پر پورا اترتا ہے اور اشاری مساوات 5.53 کے جذر  $r_1$  اور  $r_2$  ہیں تب تین صورتیں پائی جاتی ہیں۔

پہلی صورت: اشاری مساوات کے دو عدد منفرد جذروں میں فرق عدد صحیح (1، 2، 3، ...) کے برابر نہیں ہے۔ ایسی صورت میں حل کی اساس

$$(5.54) \quad y_1(x) = x^{r_1}(a_0 + a_1x + a_2x^2 + \dots)$$

اور

$$(5.55) \quad y_2(x) = x^{r_2}(A_0 + A_1x + A_2x^2 + \dots)$$

ہو گی جہاں عددی سر مساوات 5.52 میں  $r = r_1$  اور  $r = r_2$  پر کرتے ہوئے حاصل کیے جائیں گے۔

دوسری صورت: یکساں جذر  $r_1 = r_2 = r$  کی صورت میں حل کی اساس

$$(5.56) \quad y_1(x) = x^r(a_0 + a_1x + a_2x^2 + \dots) \quad [r = \frac{1}{2}(1 - b_0)]$$

(پہلی صورت کی طرح) اور

$$(5.57) \quad y_2(x) = y_1(x) \ln x + x^r(A_1x + A_2x^2 + \dots) \quad (x > 0)$$

ہو گی۔

تیسری صورت: اشاری مساوات کے دو عدد منفرد جذروں میں فرق عدد صحیح (1، 2، 3، ...) کے برابر ہے۔ ایسی صورت میں حل کی اساس

$$(5.58) \quad y_1(x) = x^{r_1}(a_0 + a_1x + a_2x^2 + \dots)$$

(پہلی صورت کی طرح) اور

$$(5.59) \quad y_2(x) = Ky_1(x) \ln x = x^{r_2}(A_0 + A_1x + A_2x^2 + \dots) \quad [r = \frac{1}{2}(1 - b_0)]$$

ہے جہاں جذریوں لکھے جاتے ہیں کہ  $r_1 - r_2 > 0$  ہو (یعنی زیادہ قیمت کے جذر کو  $r_1$  کہتے ہیں) اور  $K$  کی قیمت صفر بھی ہو سکتی ہے۔ اگر  $K = 0$  ہو تب دوسرا حل بھی پہلی حل کی طرح لکھنا ممکن ہو گا (مثال 5.17 دیکھیں)۔ بعض اوقات  $r_2$  استعمال کرتے ہوئے حل  $y_2^*$  کے دو حصے پائے جائیں گے۔ اس کا ایک حصہ در حقیقت میں  $r_1$  سے حاصل حل  $y_1$  ہی ہو گا جبکہ دوسرا حصہ نیا حل ہو گا یعنی  $y_2^* = y_2 + ky_1$  لہذا اساس لکھتے ہوئے  $y_1$  اور  $y_2$  لیا جائے گا (سوال 5.36 کا جواب دیکھیں)۔

## 5.3.1 عملی استعمال

اشاری مساوات 5.53 کے جذر دریافت کرنے کے بعد ترکیب فروبنیوس بالکل طاقی ترکیب کی طرح ہے۔ مساوات 5.54 تا مساوات 5.59 محض حل کی صورت دیتے ہیں جبکہ دوسرا حل عموماً تخفیف درجہ (حصہ 2.1) کی ترکیب سے زیادہ آسانی کے ساتھ حاصل ہوتا ہے۔

اشاری مساوات کے جذر حاصل کرنے کے بعد (زیادہ قیمت کی جذر)  $r_1$  سے پہلا حل  $y_1 = x^{r_1} \sum_{m=0}^{\infty} c_m x^m$  حاصل کریں۔

$r_1 - r_2$  عدد صحیح (یعنی  $1, 2, 3, \dots$ ) کے برابر نہ ہونے کی صورت میں دوسرا حل (کم قیمت کی جذر)  $r_2$  کو استعمال کرتے ہوئے  $y_2 = x^{r_2} \sum_{m=0}^{\infty} c_m x^m$  سے حاصل ہو گا۔

$r_1 = r_2$  کی صورت میں دوسرے حل میں لوگار تھی جزو پایا جائے گا۔ ایسی صورت میں دوسرا حل  $y_2 = x^{r_2} \sum_{m=0}^{\infty} c_m x^m$  سے حاصل نہیں ہو گا لہذا دوسرا حل تخفیف درجہ کی مدد سے حاصل کیا جائے گا۔

$r_1 - r_2$  عدد صحیح (یعنی  $1, 2, 3, \dots$ ) کے برابر ہونے کی صورت میں کبھی کبھار  $y_2 = x^{r_2} \sum_{m=0}^{\infty} c_m x^m$  سے حاصل ہو گا ورنہ اس میں لوگار تھی جزو پایا جائے گا اور اس حل کو بذریعہ تخفیف درجہ حاصل کیا جائے گا۔ آپ پہلے  $y_2 = x^{r_2} \sum_{m=0}^{\infty} c_m x^m$  ہی استعمال کرتے ہوئے حل حاصل کرنے کی کوشش کریں۔

$y_2 = x^{r_2} \sum_{m=0}^{\infty} c_m x^m$  حاصل کرتے ہوئے تین ممکنہ صورتیں پیدا ہوتی ہیں (اس حصے کے سوالات کے جوابات دیکھیں)۔ پہلی صورت میں ایسی تسلسل  $y_2$  حاصل ہوتی ہے جس میں صرف ایک عدد اختیاری مستقل پایا جاتا ہو لہذا عمومی حل  $y_1$  اور  $y_2$  کا مجموعہ ہو گا۔ دوسری صورت میں تسلسل کو  $ay_1 + by_2^*$  لکھنا ممکن ہو گا جہاں  $a$  اور  $b$  اختیاری مستقل ہوں گے لہذا اس حل میں  $y_1$  بھی شامل ہے۔ اس طرح عمومی حل  $ay_1 + by_2^*$  ہو گا۔ تیسری صورت میں  $y_2 = x^{r_2} \sum_{m=0}^{\infty} c_m x^m$  کے عددی سر حاصل کرنا ممکن نہیں ہو گا۔ اس کا مطلب ہے کہ دوسرے حل میں لوگار تھی جزو پایا جاتا ہے لہذا تخفیف درجہ سے حل حاصل کیا جائے گا۔

مثال 5.14: یولر کوشی مساوات۔ پہلی، دوسری اور تیسری صورتیں۔ بلا لوگار تھی جزو مساوات یولر کوشی (حصہ 2.5)

$$x^2 y'' + b_0 x y' + c_0 y = 0 \quad (b_0 \text{ اور } c_0 \text{ مستقل ہیں})$$

میں  $y = x^r$  پر کرنے سے درج ذیل ذیلی مساوات حاصل ہوتی ہے

$$r(r-1) + b_0 r + c_0 = 0$$

جو اشاری مساوات ہے [اور  $y = x^r$  مساوات 5.48 کی ایک صورت ہے]۔ دو منفرد جذر کی صورت میں اساس  $y_1 = x^{r_1}$ ،  $y_2 = x^{r_2}$  حاصل ہوتی ہے جبکہ دوہری جذر کی صورت میں اساس  $y_1 = x^r$ ،  $y_2 = x^r \ln x$  حاصل ہوتی ہے۔ مساوات یولر کوشی کی صورت میں تیسری صورت نہیں پائی جاتی۔

مثال 5.15: دوسری صورت۔ (دوہرا جذر)  
درج ذیل سادہ تفرقی مساوات حل کریں۔

$$(5.60) \quad x(x-1)y'' + (3x-1)y' + y = 0$$

(یہ بیش ہندسی<sup>46</sup> مساوات کی ایک مخصوص صورت ہے۔)

حل دیے گئے مساوات کو  $x(x-1)$  سے تقسیم کرتے ہوئے تفرقی مساوات کی معیاری صورت حاصل ہوتی ہے جو مسئلہ 5.2 کے شرائط پر پورا اترتی ہے۔ یوں مساوات 5.48 اور اس کے تفرقات مساوات 5.51 کو مساوات 5.60 میں پر کرتے ہیں۔

$$(5.61) \quad \sum_{m=0}^{\infty} (m+r)(m+r-1)a_m x^{m+r} - \sum_{m=0}^{\infty} (m+r)(m+r-1)a_m x^{m+r-1} \\ + 3 \sum_{m=0}^{\infty} (m+r)a_m x^{m+r} - \sum_{m=0}^{\infty} (m+r)a_m x^{m+r-1} + \sum_{m=0}^{\infty} a_m x^{m+r} = 0$$

باب 5. ط. متقی تسلسل سے سادہ تصریقی مساوات کا حل۔ اعلیٰ تناسل

$x$  کی کمتر طاقت  $x^{r-1}$ ، جو دوسرے اور چوتھے مجموعے میں پایا جاتا ہے، کے عددی سر کے مجموعے کو صفر کے برابر پر کرتے ہوئے

$$[-r(r-1) - r]a_0 = 0 \implies r^2 = 0$$

اشاری مساوات کا دوہرا جذر  $r = 0$  حاصل ہوتا ہے۔

پہلا حل: مساوات 5.61 میں  $r = 0$  پر کرتے ہوئے  $x^s$  کی عددی سر کے مجموعے کو صفر کے برابر پر کرتے ہوئے

$$s(s-1)a_s - (s+1)sa_{s+1} + 3sa_s - (s+1)a_{s+1} + a_s = 0$$

ملتا ہے۔ یوں  $a_0 = a_1 = a_2 = \dots$  ہو گا لہذا  $a_0 = 1$  چنتے ہوئے درج ذیل حل حاصل ہوتا ہے۔

$$y_1(x) = \sum_{m=0}^{\infty} x^m = \frac{1}{1-x} \quad (|x| < 1)$$

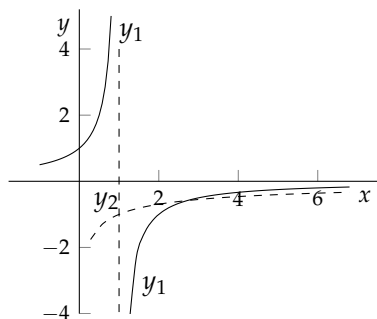
دوسرا حل: دوسرا حل بذریعہ تخفیف درجہ (حصہ 2.1) حاصل کرتے ہیں۔ یوں  $y_2 = uy_1$  اور اس کے تفرقات کو مساوات میں پر کرتے ہوئے (صفحہ 94 پر) مساوات 2.15 ملتا ہے جس کو یہاں استعمال کرتے ہیں۔ یہاں  $p = \frac{3x-1}{x(x-1)}$  ہے لہذا

$$\int p dx = \int \frac{3x-1}{x(x-1)} dx = \int \left( \frac{2}{x-1} + \frac{1}{x} \right) dx = 2\ln(x-1) + \ln x$$

ہو گا اور یوں مساوات 2.15 درج ذیل صورت اختیار کرے گا۔

$$u' = v = \frac{1}{y_1^2} e^{-\int p dx} = \frac{(x-1)^2}{(x-1)^2 x} = \frac{1}{x}, \quad u = \ln x, \quad y_2 = uy_1 = \frac{\ln x}{1-x}$$

$y_1$  اور  $y_2$  جنہیں شکل میں دکھایا گیا ہے وقفہ  $0 < x < 1$  اور  $1 < x < \infty$  پر خطی طور غیر تابع ہیں لہذا اس وقفے پر یہ حل کی اساس ہیں۔



شکل 5.6: مثال 5.15 کے حل۔

مثال 5.16: لوگار تھی جزو والا دوسرا حل  
درج ذیل سادہ تفرقی مساوات حل کریں۔

$$(5.62) \quad (x^2 - x)y'' - xy' + y = 0$$

حل: مساوات 5.48 اور اس کے تفرقات مساوات 5.51 کو مساوات 5.62 میں پر کرتے ہیں۔

$$(x^2 - x) \sum_{m=0}^{\infty} (m+r)(m+r-1)a_m x^{m+r-2} - x \sum_{m=0}^{\infty} (m+r)a_m x^{m+r-1} + \sum_{m=0}^{\infty} a_m x^{m+r} = 0$$

$x^2$  اور  $x$  کو مجموعوں کے اندر لے جاتے ہوئے اور  $x$  کی یکساں طاقتوں کا اکٹھے کرتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے۔

$$(5.63) \quad \sum_{m=0}^{\infty} (m+r-1)^2 a_m x^{m+r} - \sum_{m=0}^{\infty} (m+r)(m+r-1)a_m x^{m+r-1} = 0$$

$x$  کی کم تر طاقت  $x^{r-1}$ ، جو  $m=0$  پر کرنے سے دوسرے مجموعے سے ملتا ہے، کے عددی سر کو صفر کے برابر پر کرنے سے

$$r(r-1) = 1$$

یعنی  $r_1 = 1$  اور  $r_2 = 0$  ملتے ہیں (جذریوں لکھے جاتے ہیں کہ  $r_1 - r_2 > 0$  ہو۔) جن میں فرق عدد صحیح کے برابر ہے لہذا یہ تیسری صورت ہے۔

باب 5. ط. متقی تسلسل سے سادہ تفرقی مساوات کا حل۔ اعلیٰ تناسل

پہلا حل: مساوات 5.63 کو یکساں طاقت کی صورت میں لکھنے کی خاطر پہلے مجموعے میں  $m = s$  اور دوسرے مجموعے میں  $s = m - 1$  یعنی  $m = s + 1$  پر کرتے ہیں۔

$$(5.64) \quad \sum_{s=0}^{\infty} (s+r-1)^2 a_s x^{s+r} - \sum_{s=-1}^{\infty} (s+r+1)(s+r) a_{s+1} x^{s+r} = 0$$

$x^{s+r}$  کے عددی سروں کے مجموعے کو صفر کے برابر پر کرتے ہوئے

$$a_{s+1} = \frac{(s+r-1)^2}{(s+r+1)(s+r)} a_s$$

ملتا ہے جس میں  $r = 1$  پر کرتے ہوئے

$$(5.65) \quad a_{s+1} = \frac{s^2}{(s+2)(s+1)} a_s \quad (s = 0, 1, \dots)$$

حاصل ہوتا ہے جس سے  $a_1 = 0$  ،  $a_2 = 0$  ، ... حاصل ہوتے ہیں۔ یوں  $a_0 = 1$  چنتے ہوئے پہلا حل  $y_1 = a_0 x^{r_1} = x$  ملتا ہے۔

دوسرا حل: ترکیب تخفیف درجہ (حصہ 2.1) استعمال کرتے ہوئے  $y_2 = u y_1 = x u$  لیتے ہیں۔ اس طرح  $y_2' = u + u' x$  اور  $y_2'' = x u'' + 2u'$  ہوں گے۔ انہیں دیے گئے تفرقی مساوات میں پر کرتے ہیں۔

$$(x^2 - x)(x u'' + 2u') - x(x u' + u) + x u = 0$$

اس میں  $x u$  کٹ جاتا ہے۔ بقایا مساوات کو  $x$  سے تقسیم کرتے ہوئے ترتیب دیتے ہیں۔

$$(x^2 - x)u'' + (x - 2)u' = 0$$

اس کو جزوی کسری پھیلاؤ کی مدد سے لکھتے ہوئے مکمل لیتے ہیں۔ (مکمل کا مستقل صفر چننا گیا ہے۔)

$$\frac{u''}{u'} = -\frac{x-2}{x^2-x} = -\frac{2}{x} + \frac{1}{1-x}, \quad \ln u' = \ln \left| \frac{x-1}{x^2} \right|$$

اس کو قوت نمائی طور پر لکھتے ہوئے مکمل لیتے ہیں۔ (مکمل کا مستقل صفر چنتے ہیں۔)

$$u' = \frac{x-1}{x^2} = \frac{1}{x} - \frac{1}{x^2}, \quad u = \ln x + \frac{1}{x}, \quad y_2 = u y_1 = x \ln x + 1$$

$y_1$  اور  $y_2$  خطی طور غیر تابع ہیں اور  $y_2$  میں لوگار تھی جزو پایا جاتا ہے۔ یوں مثبت  $x$  پر یہ حل کی اساس ہیں۔



ترکیب فرونیوس سے بیش ہندسی مساوات حل ہوتا ہے جس کے حل میں کئی اہم تفاعل شامل ہیں۔ بعض اوقات دیے گئے مساوات کو مساوات 5.47 کی صورت میں لانے میں دشواری پیش آتی ہے۔ یوں

$$x(x-1)y'' + (3x-1)y' + y = 0$$

کو  $x(x-1)$  سے تقسیم کرتے ہوئے  $y'' + \frac{3x-1}{x(x-1)}y' + \frac{1}{x(x-1)}y = 0$  ملتا ہے جس کے آخری جزو کو  $\frac{x}{x}$  سے ضرب دیتے ہوئے  $y'' + \frac{3x-1}{x(x-1)}y' + \frac{x}{x^2(x-1)}y = 0$  ملتا ہے جو درکار صورت ہے جس میں  $p = \frac{3x-1}{x-1}$  اور  $q = \frac{x}{x-1}$  ہیں۔

ترکیب فرونیوس کو استعمال کرتے ہوئے عموماً اتنا کافی ہوتا ہے کہ مساوات کو  $a(x)y'' + b(x)y' + c(x)y = 0$  شکل میں لایا جائے۔ درج ذیل سوالات حل کرتے ہوئے ایسا ہی کریں۔

مسئلہ 5.2 میں  $x$  کی جگہ  $x - x_0$  بھی ممکن ہے جہاں  $x_0$  مساوات کا نادر نقطہ ہے۔ یوں عمومی تفرقی مساوات

$$(5.66) \quad (x - x_0)^2 \alpha(x)y'' + (x - x_0)\beta(x)y' + \gamma(x)y = 0$$

جس میں  $\alpha(x)$ ،  $\beta(x)$  اور  $\gamma(x)$  تحلیلی ہوں (لہذا انہیں درج لکھا جاسکتا ہے)

$$\alpha = \alpha_0 + \alpha_1 x + \dots, \quad \beta = \beta_0 + \beta_1 x + \dots, \quad \gamma = \gamma_0 + \gamma_1 x + \dots$$

کو ترکیب فرونیوس سے حل کرتے ہوئے اشاری مساوات

$$(5.67) \quad \alpha_0 r^2 + (\beta_0 - \alpha_0)r + \gamma_0 = 0$$

حاصل ہوگی۔ مساوات 5.66 کو  $\alpha(x)$  سے تقسیم کرتے ہوئے مساوات 5.47 طرز کی مساوات حاصل ہوتی ہے۔ آپ دیکھ سکتے ہیں کہ مساوات 5.66 میں  $x_0 = 0$  پر کرنے سے مساوات 5.47 حاصل ہوتی ہے۔ مساوات 5.66 کا حل

$$(5.68) \quad y = x^r \sum_{m=0}^{\infty} c_m (x - x_0)^m$$

لکھ کر حاصل کیا جائے گا۔

مثال 5.17: تیسری صورت میں بعض اوقات  $r_2$  سے حل نہیں لکھا جاسکتا ہے۔

اشاری مساوات کے جذر میں فرق عدد صحیح ہونے کی صورت میں کبھی کبھار دوسرا حل  $y_2 = x^{r_2} \sum c_m x^m$  نہیں لکھا جاسکتا ہے۔ اس مثال میں اس بات کی وضاحت ہوگی۔ آئیں درج ذیل مساوات کو حل کرتے ہیں۔

$$2xy'' - 4y' - y = 0$$

اس مساوات میں  $y = x^r \sum_{m=0}^{\infty} c_m x^m = \sum_{m=0}^{\infty} c_m x^{m+r}$  اور اس کے تفرقات

$$y' = \sum_{m=0}^{\infty} (m+r) c_m x^{m+r-1}, \quad y'' = \sum_{m=0}^{\infty} (m+r)(m+r-1) c_m x^{m+r-2}$$

پر کرتے ہوئے

$$2x \sum_{m=0}^{\infty} (m+r)(m+r-1) c_m x^{m+r-2} - 4 \sum_{m=0}^{\infty} (m+r) c_m x^{m+r-1} - \sum_{m=0}^{\infty} c_m x^{m+r} = 0$$

یعنی

$$\sum_{m=0}^{\infty} 2(m+r)(m+r-1) c_m x^{m+r-1} - \sum_{m=0}^{\infty} 4(m+r) c_m x^{m+r-1} - \sum_{m=0}^{\infty} c_m x^{m+r} = 0$$

ملتا ہے۔ تینوں مجموعوں سے  $x^{r-1}$  باہر نکالتے ہوئے کاٹتے ہیں۔

$$x^{r-1} \sum_{m=0}^{\infty} 2(m+r)(m+r-1) c_m x^m - \sum_{m=0}^{\infty} 4(m+r) c_m x^m - \sum_{m=0}^{\infty} c_m x^{m+1} = 0$$

پہلے اور دوسرے مجموعے میں  $s = m$  اور تیسرے مجموعے میں  $s = m+1$  پر کرتے ہیں تاکہ  $x$  کے تمام طاقت یکساں لکھیں جائیں۔

$$\sum_{s=0}^{\infty} 2(s+r)(s+r-1) c_s x^s - \sum_{s=0}^{\infty} 4(s+r) c_s x^s - \sum_{s=1}^{\infty} c_{s-1} x^s = 0$$

آپ نے دیکھا کہ تیسرے مجموعے کا پہلا رکن اب  $s = 1$  سے ظاہر کیا جائے گا۔ پہلے دو مجموعوں کا پہلا پہلا رکن مجموعے کے باہر لکھتے ہیں تاکہ تمام مجموعوں کا پہلا رکن ایک ہی جگہ سے شروع ہو۔

$$2(0+r)(0+r-1) c_0 x^0 + \sum_{s=1}^{\infty} 2(s+r)(s+r-1) c_s x^s - 4(0+r) c_0 x^0 - \sum_{s=1}^{\infty} 4(s+r) c_s x^s - \sum_{s=1}^{\infty} c_{s-1} x^s = 0$$

یوں تمام مجموعوں کا پہلا رکن  $s = 1$  ظاہر کرے گا۔ تینوں مجموعوں کو اکٹھا لکھتے ہیں

$$(5.69) \quad \underbrace{[2r(r-1) - 4r]}_{2r(r-3)} c_0 + \sum_{s=1}^{\infty} [2(s+r)(s+r-1)c_s - 4(s+r)c_s - c_{s-1}]x^s = 0$$

جہاں پہلا رکن اشاری مساوات  $2r(r-3) = 0$  دیتا ہے جس کے جذر  $r_1 = 3$  اور  $r_2 = 0$  ہیں۔ (یاد رہے کہ بڑی مقدار کے جذر کو  $r_1$  لکھا جاتا ہے اور اسی کی مدد سے پہلا حل حاصل کیا جاتا ہے۔)

مساوات 5.69 میں  $r = r_1 = 3$  پر کرتے ہوئے

$$[2 \cdot 3(3-1) - 4 \cdot 3]c_0 + \sum_{s=1}^{\infty} [2(s+3)(s+3-1)c_s - 4(s+3)c_s - c_{s-1}]x^s = 0$$

یعنی

$$\sum_{s=1}^{\infty} [2s(s+3)c_s - c_{s-1}]x^s = 0$$

ملتا ہے جس سے درج ذیل کلیہ توالی لکھی جاسکتا ہے۔

$$c_s = \frac{1}{2s(s+3)} c_{s-1} \quad (s \geq 1)$$

اس کو استعمال کرتے ہوئے عددی سر حاصل کرتے ہیں۔

$$\begin{aligned} c_1 &= \frac{1}{2 \cdot 1(1+3)} c_0 = \frac{1}{2 \cdot 1(4)} c_0 \\ c_2 &= \frac{1}{2 \cdot 2(2+3)} c_1 = \frac{1}{2 \cdot 2(2+3)} \cdot \frac{1}{2 \cdot 1(4)} c_0 = \frac{1}{2^2(2 \cdot 1)(5 \cdot 4)} c_0 \\ &= \frac{3 \cdot 2 \cdot 1}{2^2(2 \cdot 1)(5 \cdot 4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot 1)} c_0 = \frac{6}{2^2(2 \cdot 1)(5 \cdot 4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot 1)} c_0 \\ c_3 &= \frac{1}{2 \cdot 3(3+3)} c_2 = \frac{1}{2 \cdot 3(6)} \cdot \frac{6}{2^2(2 \cdot 1)(5 \cdot 4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot 1)} c_0 \\ &= \frac{6}{2^3(3 \cdot 2 \cdot 1)(6 \cdot 5 \cdot 4 \cdot 3 \cdot 2 \cdot 1)} c_0 \\ &\vdots \\ c_s &= \frac{6}{2^s s! (s+3)!} c_0 \end{aligned}$$

آپ دیکھ سکتے ہیں کہ یہ آخری کلیہ  $s = 0$  اور  $s = 1$  کے لئے بھی کارآمد ہے لہذا ہم عمومی کلیہ توانی

$$c_s = \frac{6}{2^s s! (s+3)!} c_0 \quad (s = 0, 1, 2, \dots)$$

اور پہلا حل

$$y_1 = x^{r_1} \sum_{m=0}^{\infty} \frac{6}{2^m m! (m+3)!} c_0 x^m = c_0 x^3 \sum_{m=0}^{\infty} \frac{6}{2^m m! (m+3)!} x^m$$

لکھ سکتے ہیں۔

آئیں  $r = r_2 = 0$  کو استعمال کرتے ہوئے دوسرا حل حاصل کرنے کی کوشش کریں۔ مساوات 5.69 میں  $r = 0$  پر کرتے ہوئے

$$[2 \cdot 0(0-1) - 4 \cdot 0]c_0 + \sum_{s=1}^{\infty} [2(s+0)(s+0-1)c_s - 4(s+0)c_s - c_{s-1}]x^s = 0$$

ملتا ہے جس میں  $c_0$  کا عددی سر صفر کے برابر ہے جبکہ  $x_s$  کے عددی سر سے درج ذیل کلیہ توانی لکھا جاسکتا ہے۔

$$c_s = \frac{1}{2^s (s-3)!} c_{s-1}$$

اس کلیہ توانی کو استعمال کرتے ہوئے عددی سر حاصل کرتے ہیں۔

$$c_1 = \frac{1}{2 \cdot 1(1-3)} c_0$$

$$c_2 = \frac{1}{2 \cdot 2(2-3)} c_1 = \frac{1}{2 \cdot 2(2-3)} \frac{1}{2 \cdot 1(1-3)} c_0$$

$$c_3 = \frac{1}{2 \cdot 3 \underbrace{(3-3)}_{=0}} c_2 = \frac{1}{2 \cdot 3(3-3)} \frac{1}{2 \cdot 2(2-3)} \frac{1}{2 \cdot 1(1-3)} c_0 = \frac{c_0}{0}$$

ہم دیکھتے ہیں کہ  $c_0 \neq 0$  کی صورت میں  $c_3 = \infty$  حاصل ہوتا ہے جبکہ  $c_0$  صفر نہیں ہو سکتا۔ ایسا ہونے سے تمام عددی سر صفر کے برابر حاصل ہوتے ہیں جو  $y_2 = 0$  دیگا۔ اشاری مساوات کے جذر میں فرق عدد صحیح ہونے کی صورت میں ہر بار ایک عددی سر  $\frac{c_0}{0}$  حاصل ہو گا جس کی بنا چھوٹا جذر استعمال کرتے ہوئے دوسرا حل حاصل نہیں کیا جاسکتا ہے۔

## سوالات

سوال 5.32 تا سوال 5.44 کی اساس کو ترکیب فروبنیوس سے حاصل کریں۔ حاصل تسلسل کو بطور تفاعل پہچاننے کی کوشش کریں۔

سوال 5.32:  $x^2y'' + 4xy' + (x^2 + 2)y = 0$   
 جواب:  $y_1 = x^{-1}(1 - \frac{x^2}{3!} + \frac{x^4}{5!} - + \dots)$  ،  $y_2 = x^{-1}(x - \frac{x^3}{12} + \frac{x^5}{360} - + \dots)$

سوال 5.33:  $xy'' + 2y' + xy = 0$   
 جواب:  $y_1 = 1 - \frac{x^2}{3!} + \frac{x^4}{5!} - + \dots = \frac{\sin x}{x}$  ،  $y_2 = \frac{1}{x} - \frac{x}{2!} + \frac{x^3}{4!} - \dots = \frac{\cos x}{x}$

سوال 5.34:  $(x-1)^2y'' - 2(x-1)y' + 2y = 0$   
 جواب: اس طرز کے مساوات میں بہتر ہوتا ہے کہ  $X = x - x_0 = x - 1$  اور  $Y(X)$  استعمال کیا جائے جس سے درج بالا مساوات  $X^2Y'' - 2XY' + 2Y = 0$  لکھی جاتی ہے۔ حل کرنے کے بعد واپس  $x$  کا استعمال کریں۔  $r_1 = 2$  ،  $r_2 = 1$  ہیں۔  $r = r_1 = 2$  استعمال کرتے ہوئے تمام عددی سر صفر کے برابر حاصل ہوتے ہیں جبکہ  $r = r_2 = 1$  استعمال کرتے ہوئے حل  $y = (x-1)^1[c_0 + c_1(x-1)]$  ملتا ہے جس میں دو عدد اختیاری مستقل ہیں لہذا یہ عمومی حل ہے۔ یوں اساس  $y_1 = x - 1$  اور  $y_2 = (x-1)^2$  ہے۔

سوال 5.35:  $y'' + xy' + (1 - \frac{2}{x^2})y = 0$   
 جواب:  $r_1 = 0$  ،  $r_2 = -3$  ہیں جن میں عددی صحیح فرق پایا جاتا ہے جو تیسری صورت ہے۔ یوں  $r_1$  استعمال کرتے ہوئے  $y_1 = c_2(x^2 - \frac{3}{10}x^4 + \frac{3}{56}x^6 - \frac{1}{144}x^8 + \dots)$  حاصل ہوتا ہے جبکہ  $r_2$  استعمال کرتے ہوئے  $y_2 = c_2x^{-1}$  حاصل ہوتا ہے۔

سوال 5.36:  $xy'' + 3y' + 4x^3y = 0$   
 جواب:  $r_1 = 0$  اور  $r_2 = -2$  ہیں۔  $r_1$  کو استعمال کرتے ہوئے

$$y_1 = x^0(1 - \frac{1}{6}x^4 + \frac{1}{120}x^8 + \dots) = \frac{\sin x^2}{x^2}$$

ملتا ہے جبکہ  $r_2$  کو استعمال کرتے ہوئے

$$y_2^* = c_0(\frac{1}{x^2} - \frac{x^2}{2} + \frac{x^6}{24} + \dots) + c_2(1 - \frac{x^4}{6} + \frac{x^8}{120} - \dots)$$

باب 5. متقی تسلسل سے سادہ تفریق مساوات کا حل۔ اعلیٰ تفریق

ملتا ہے جہاں آخری توسین در حقیقت  $y_1$  ہی ہے لہذا اساس لکھتے ہوئے اس حصے کو رد کیا جاتا ہے۔ اس طرح اساس درج ذیل ہو گا۔

$$y_1 = 1 - \frac{1}{6}x^4 + \frac{1}{120}x^8 + \dots = \frac{\sin x^2}{x^2}$$

$$y_2 = \frac{1}{x^2} - \frac{1}{2}x^2 + \frac{1}{24}x^6 + \dots = \frac{\cos x^2}{x^2}$$

سوال 5.37:  $x^2y'' - 5xy' + 9y = 0$  جواب:  $r_1 = r_2 = 3$  ہے جو دوسری صورت ہے۔ یوں پہلا حل  $y_1 = x^3$  ملتا ہے جبکہ دوسرا حل بذریعہ تخفیف درجہ ( $y_2 = x^3u$  پر کرتے ہوئے)  $y_2 = x^3 \ln x$  حاصل ہوتا ہے۔

سوال 5.38:  $xy'' + y' - xy = 0$  جواب:  $r_1 = r_2 = 0$  ملتا ہے۔  $y_1 = 1 + \frac{x^2}{4} + \frac{x^4}{64} + \frac{x^6}{2304} + \dots$  ،

$$y_2 = y_1 \ln x - \frac{x^2}{4} - \frac{3x^4}{8 \cdot 16} - \dots$$

سوال 5.39:  $x^2y'' + xy' - 4y = 0$  جواب:  $r_1 = 2$  ،  $r_2 = -2$  میں فرق عدد صحیح ہے۔  $r_1$  کو استعمال کرتے ہوئے  $y_1 = x^2$  ملتا ہے۔ اگر آپ  $r_2$  کو استعمال کرتے ہوئے  $y_1$  کی طرز کا حل حاصل کرنا چاہیں تو آپ کو  $y_2 = x^{-2}(c_0 + c_4x^4) = c_0x^{-2} + c_4x^2$  ملتا ہے جس میں  $x^2$  در حقیقت  $y_1$  ہے جسے رد کرتے ہوئے اساس میں  $y_2 = \frac{1}{x^2}$  لکھا جائے گا۔

سوال 5.40:  $x^2y'' + 6xy' + (6 - 4x^2)y = 0$  جواب:  $r_1 = -2$  ،  $r_2 = -3$  ہیں۔  $r_1$  سے  $\frac{\sinh 2x}{2x^3}$   $y_1 = \frac{2}{3} + \frac{1}{x^2} + \frac{2}{15}x^2 + \dots$  حاصل ہوتا ہے جبکہ  $r_2$  سے  $y_2 = c_0(\frac{1}{x^3} + \frac{2}{x} + \frac{2}{3}x + \dots) + c_1y_1$  ملتا ہے لہذا  $y = \frac{1}{x^3} + \frac{2}{x} + \frac{2}{3}x + \dots$  لکھا جائے گا یعنی  $y_2 = \frac{\cosh 2x}{x^3}$  ہے۔

سوال 5.41:  $xy'' + (1 - 2x)y' + (x - 1)y = 0$  جواب:  $r_1 = r_2 = 0$  ہے جو دوسری صورت ہے۔ اساس  $y_1 = 1 + x + \frac{x^2}{2!} + \frac{x^3}{3!} + \frac{x^4}{4!} + \dots = e^x$  اور  $y_2 = e^x \ln x$  ہیں۔

سوال 5.42:  $xy'' + (2x + 1)y' + (x + 1)y = 0$  جواب:  $r_1 = r_2 = 0$  جبکہ  $y_1 = e^{-x}$  اور  $y_2 = e^{-x} \ln x$  ہیں۔

سوال 5.43:  $y'' + (x - 1)y = 0$  جواب:  $r_1 = -1$  اور  $r_2 = -1$  ہیں۔  $r_1$  سے ایسا تسلسل ملتا ہے جس میں دو عدد اختیاری مستقل پائے جاتے

ہیں لہذا اس تسلسل کو دو عدد تفاعل میں لکھتے ہوئے اساس  $y_1 = 1 + \frac{x^2}{2} - \frac{x^3}{6} + \frac{x^4}{24} - \frac{x^5}{30} + \dots$  اور  $y_2 = x + \frac{x^3}{6} - \frac{x^4}{12} + \frac{x^5}{120} - \dots$  حاصل ہوتی ہے۔

سوال 5.44:  $xy'' + (2 - 2x)y' + (x - 2)y = 0$  جواب:  $r_1 = 0$  اور  $r_2 = -1$  ہیں۔ استعمال کرتے ہوئے  $y_1 = 1 + x + \frac{x^2}{2} + \frac{x^3}{6} + \dots = e^x$  ملتا ہے۔ دوسرا حل  $y_2 = uy_1$  لکھ کر تخفیف درجی کے استعمال سے  $y_2 = \frac{e^x}{x}$  حاصل ہوتا ہے۔

سوال 5.45: گاوس بیش ہندسی مساوات درج ذیل تفرقی مساوات

$$(5.70) \quad x(1-x)y'' + [c - (a+b+1)x]y' - aby = 0$$

جہاں  $a$ ،  $b$  اور  $c$  مستقل ہیں گاوس بیش ہندسی مساوات<sup>47</sup> کہلاتی ہے۔ ثابت کریں کہ اس کی اشاری مساوات کے جذر  $r_1 = 0$  اور  $r_2 = 1 - c$  ہیں۔ ثابت کریں کہ  $r = r_1 = 0$  کے لئے ترکیب فرونیوس کے استعمال سے درج ذیل حل ملتا ہے جہاں  $c \neq 0, -1, -2, \dots$  ہے۔

$$(5.71) \quad y_1(x) = 1 + \frac{ab}{1!c}x + \frac{a(a+1)b(b+1)}{2!c(c+1)}x^2 + \frac{a(a+1)(a+2)b(b+1)(b+2)}{3!c(c+1)(c+2)}x^3 + \dots$$

یہ تسلسل بیش ہندسی تسلسل<sup>48</sup> کہلاتی ہے جس کا مجموعہ عموماً  $F(a, b, c; x)$  لکھا اور بیش ہندسی تفاعل<sup>49</sup> پکارا جاتا ہے۔

سوال 5.46: ثابت کریں کہ  $|x| < 1$  کے لئے تسلسل 5.71 مرتکز ہے۔

$$\text{جواب: } 1 = \lim_{m \rightarrow \infty} \left| \frac{a_{m+1}}{a_m} \right| = \lim_{m \rightarrow \infty} \left| \frac{(a+m)(b+m)}{(m+1)!(c+m)} \frac{m!(c+m-1)}{(1+m-1)(b+m-1)} \right|$$

گا۔

سوال 5.47: بیش ہندسی تفرقی مساوات کا حل مساوات 5.71 مستقل  $a$  اور  $b$  کی کن قیمتوں پر کثیر رکنی کی صورت اختیار کرے گا۔

$$\text{جواب: } a = 0, -1, -2, -\dots \text{ اور } b = 0, -1, -2, -\dots$$

<sup>47</sup>Gauss' hypergeometric equation  
<sup>48</sup>hypergeometric series  
<sup>49</sup>hypergeometric function

باب 5. متقی تسلسل سے سادہ تفرقی مساوات کا حل۔ اعلیٰ تفسر

سوال 5.48:  $a = b = c = 1$  کی صورت میں تسلسل 5.71 سے ہندسی تسلسل<sup>50</sup> حاصل کریں۔

$$F(1, 1, 1; x) = 1 + x + x^2 + x^3 + \dots = \frac{1}{1-x} \text{ جواب:}$$

سوال 5.49: ثابت کریں کہ  $F(1, 1, 1; x) = F(1, b, b; x) = F(a, 1, a; x)$  یعنی ہندسی تسلسل ہے۔ اسی سے تفاعل  $F(a, b, c; x)$  کا نام بیش ہندسی تفاعل نکلا ہے۔

سوال 5.50: ثابت کریں کہ سوال 5.45 میں  $r_2 = 1 - c$  استعمال کرتے ہوئے مساوات 5.70 کا دوسرا حل درج ذیل حاصل ہوتا ہے جہاں  $c \neq 2, 3, 4, 7, \dots$  ہے۔

$$(5.72) \quad y_2(x) = x^{1-c} \left( 1 + \frac{(a-c+1)(b-c+1)}{1!(-c+2)}x + \frac{(a-c+1)(a-c+2)(b-c+1)(b-c+2)}{2!(-c+2)(-c+3)}x^2 + \dots \right)$$

سوال 5.51: ثابت کریں کہ مساوات 5.72 کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$(5.73) \quad y_2(x) = x^{1-c} F(a-c+a, b-c+1, 2-c; x)$$

سوال 5.52: ثابت کریں کہ  $c \neq 0, \mp 1, \mp 2, \mp 3, \dots$  کی صورت میں مساوات 5.70 کے حل کی اساس مساوات 5.71 اور مساوات 5.72 ہیں۔

سوال 5.53: درج ذیل ثابت کریں۔

$$\begin{aligned} (1+x)^n &= F(-n, b, b; -x) \\ (1-x^n) &= 1 - nx F(1-n, 1, 2; x) \\ \tan^{-1} x &= x F\left(\frac{1}{2}, 1, \frac{3}{2}; -x^2\right) \\ \sin^{-1} x &= x F\left(\frac{1}{2}, \frac{1}{2}, \frac{3}{2}; x^2\right) \\ \ln(1+x) &= x F(1, 1, 2; -x) \\ \ln \frac{1+x}{1-x} &= 2x F\left(\frac{1}{2}, 1, \frac{3}{2}; x^2\right) \end{aligned}$$



سوال 5.54: درج ذیل مساوات میں  $A$ ،  $B$ ،  $C$ ،  $D$  اور  $K$  مستقل ہیں،  $y$  سے مراد  $\frac{dy}{dt}$  ہے اور  $t^2 + At + B$  کے منفرد جذر  $t_1$  اور  $t_2$  ہیں۔

$$(5.74) \quad (t^2 + At + B)\ddot{y} + (Ct + D)\dot{y} + Ky = 0$$

اس مساوات میں نیا متغیر  $x = \frac{t-t_1}{t_2-t_1}$  پر کرتے ہوئے بیش ہندی مساوات حاصل کریں جس میں

$$Ct_1 + D = -c(t_2 - t_1), \quad C = a + b + 1, \quad K = ab$$

ہوں گے۔

جواب: چونکہ  $t^2 + At + B$  کے منفرد ( $t_2 \neq t_1$ ) جذر  $t_1$  اور  $t_2$  ہیں لہذا  $t^2 + At + B = (t - t_1)(t - t_2)$  لکھا جاسکتا ہے۔ اب نیا متغیر  $x = \frac{t-t_1}{t_2-t_1}$  لیتے ہوئے  $t = (t_2 - t_1)x + t_1$  لکھا جاسکتا ہے۔ یوں

$$\begin{aligned} t - t_1 &= (t_2 - t_1)x, & t - t_2 &= (t_2 - t_1)(x - 1), \\ (t - t_1)(t - t_2) &= (t_2 - t_1)^2 x(x - 1), & \frac{dy}{dt} &= \frac{1}{t_2 - t_1} \frac{dy}{dx}, & \frac{d^2y}{dt^2} &= \frac{1}{(t_2 - t_1)^2} \frac{d^2y}{dx^2} \end{aligned}$$

ہوں گے جنہیں دیے گئے مساوات میں پر کرتے ہوئے

$$(5.75) \quad x(1-x)y'' - \left( \frac{Ct_1 + D}{t_2 - t_1} + Cx \right) y' - Ky = 0$$

ملتا ہے۔

سوال 5.55 تا سوال 5.57 کے عمومی حل بیش ہندی تفاعل کی صورت میں دریافت کریں۔

$$\text{سوال 5.55: } 2x(1-x)y'' - (1+5x)y' - y = 0$$

$$\text{جواب: } y = c_1 F\left(1, \frac{1}{2}, -\frac{1}{2}; x\right) + c_2 x^{\frac{3}{2}} F\left(\frac{5}{2}, 2, \frac{5}{2}; x\right)$$

$$\text{سوال 5.56: } 4(t^2 - 3t + 2)\ddot{y} - 2\dot{y} + y = 0$$

$$\text{جواب: } y = c_1 F\left(-\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}, \frac{1}{2}; t-1\right) + c_2 (t-1)^{\frac{1}{2}}$$

$$\text{سوال 5.57: } 2(t^2 - 5t + 6)\ddot{y} + (2t - 3)\dot{y} - 8y = 0$$

$$\text{جواب: } y = c_1 F\left(2, -2, -\frac{1}{2}; t-2\right) + c_2 (t-2)^{\frac{3}{2}} F\left(\frac{7}{2}, -\frac{1}{2}, \frac{5}{2}; t-2\right)$$

## 5.4 مساوات بیسل اور بیسل تفاعل

اہم ترین سادہ تفرقی مساوات میں سے ایک بیسل مساوات<sup>51</sup>

$$(5.76) \quad x^2 y'' + xy' + (x^2 - v^2)y = 0$$

ہے جہاں  $v^{52}$  حقیقی مستقل ہے جس کی قیمت صفر یا مثبت ہوگی۔ یہ مساوات عموماً ٹکلی تشاکلی مسائل میں سامنے آتی ہے۔ بیسل مساوات کو  $x^2$  سے تقسیم کرتے ہوئے معیاری صورت  $y'' + \frac{1}{x}y' + (\frac{x^2 - v^2}{x^2})y = 0$  حاصل ہوتی ہے جو مسئلہ 5.2 پر پورا اترتی ہے۔ یوں بیسل مساوات کے حل کو ترکیب فروبنیوس سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$(5.77) \quad y = \sum_{m=0}^{\infty} c_m x^{m+r} \quad (a_0 \neq 0)$$

مساوات 5.77 اور اس کے ایک درجی اور دو درجی تفرقات کو مساوات 5.76 میں پر کرتے ہیں۔

$$\begin{aligned} \sum_{m=0}^{\infty} c_m (m+r)(m+r-1)x^{m+r} + \sum_{m=0}^{\infty} c_m (m+r)x^{m+r} + \sum_{m=0}^{\infty} c_m x^{m+r+2} \\ - v^2 \sum_{m=0}^{\infty} c_m x^{m+r} = 0 \end{aligned}$$

$x^{s+r}$  کے عددی سروں کے مجموعے کو صفر کے برابر لکھتے ہوئے  $c_0, c_1, \dots$  حاصل کرتے ہیں۔ آپ دیکھ سکتے ہیں کہ  $x^{s+r}$  پہلے، دوسرے اور تیسرے مجموعوں میں  $m = s$  پر کرنے اور تیسرے مجموعے میں  $m = s-2$  پر کرنے سے ملتے ہیں۔ یوں  $s = 0$  اور  $s = 1$  کی صورت میں تیسرا مجموعہ کوئی حصہ نہیں ڈالے گا جبکہ  $s = 2$  کی صورت میں چاروں مجموعے حصہ ڈالیں گے۔ یوں درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\begin{aligned} r(r-1)a_0 + ra_0 - v^2 a_0 &= 0 \quad (s=0) \\ (r+1)ra_1 + (r+1)a_1 - v^2 a_1 &= 0 \quad (s=1) \\ (s+r)(s+r-1)a_s + (s+r)a_s + a_{s-2} - v^2 a_s &= 0 \quad (s=2, 3, \dots) \end{aligned} \quad (5.78)$$

چونکہ  $a_0 \neq 0$  ہے لہذا مساوات 5.78 کی پہلی مساوات سے اشاری مساوات

$$(5.79) \quad (r+v)(r+v) = 0$$

حاصل ہوتی ہے جس کے جذر  $r_1 = v (\geq 0)$  اور  $r_2 = -v$  ہیں۔

<sup>51</sup> Bessel's equation

<sup>52</sup>  $v$  یونانی حرف تھی ہے۔

$$r = r_1 = v \text{؛ تواری عددی سر؛}$$

دوسری مساوات 5.78 میں  $r = v$  پر کرتے ہوئے  $(2v+1)a_1 = 0$  ملتا ہے۔ اب چونکہ  $v$  غیر منفی ہے لہذا  $2v+1$  صفر کے برابر نہیں ہو سکتا اور یوں  $a_1 = 0$  حاصل ہوتا ہے۔ تیسری مساوات 5.78 میں  $r = v$  پر کرتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے۔

$$(5.80) \quad (s+2v)sa_s + a_{s-2} = 0$$

چونکہ  $a_1 = 0$  اور  $v \geq 0$  ہے لہذا مساوات 5.80 سے  $s_3 = 0$ ،  $s_5 = 0$ ، ... حاصل ہوتے ہیں۔ یوں تمام طاق عددی سر صفر کے برابر ہیں۔ جفت عددی سر حاصل کرنے کی خاطر مساوات 5.80 میں  $s = 2m$  پر کرتے ہوئے

$$(2m+2v)2ma_{2m} + a_{2m-2} = 0$$

یعنی

$$(5.81) \quad a_{2m} - \frac{1}{2^2 m(v+m)} a_{2m-2}, \quad m = 1, 2, 3, \dots$$

ملتا ہے۔ مساوات 5.81 سے  $c_2$ ،  $c_4$ ، ... لکھتے ہیں

$$a_2 = -\frac{a_0}{2^2(v+1)}$$

$$a_4 = -\frac{a_2}{2^2 2(v+2)} = \frac{a_0}{2^4 2!(v+1)(v+2)}$$

اور یوں عمومی کلیہ

$$(5.82) \quad a_{2m} = \frac{(-1)^m a_0}{2^{2m} m!(v+1)(v+2) \cdots (v+m)}, \quad m = 1, 2, \dots$$

حاصل ہوتا ہے۔

عدد صحیح  $v = n$  کی صورت میں بیسل تفاعل  $J_n(x)$

باب 5. مل متق تسلسل س ساسه تصرقى مساوات كاحل۔ اعلیٰ تفاسل

$v$  كى عدد صلل قىمت كو رواىى طور پر  $n$  س ظاهر كىا جاتا هـ۔ يول  $v = n$  كى صورت مل مساوات 5.82 درج ذىل لكهى جائى كى

$$(5.83) \quad a_{2m} = \frac{(-1)^m a_0}{2^{2m} m! (n+1)(n+2) \cdots (n+m)}, \quad m = 1, 2, \dots$$

جس مل  $a_0$  اءتارى مستقل هـ۔ مساوات 5.83 پر مبنى تسلسل مل بهى اءتارى مستقل  $a_0$  پىا جائى كا۔ هم اءتارى مستقل كى قىمت  $a_0 = 1$  چن سكلى هىل البت اس س بهتر قىمت

$$(5.84) \quad a_0 = \frac{1}{2^n n!}$$

هـ جس كو استعمال كرتى هوى مساوات 5.83 كو

$$a_{2m} = \frac{(-1)^m}{2^{2m+n} m! n! (n+1)(n+2) \cdots (n+m)}$$

يعنى

$$(5.85) \quad a_{2m} = \frac{(-1)^m}{2^{2m+n} m! (n+m)!}, \quad m = 1, 2, \dots$$

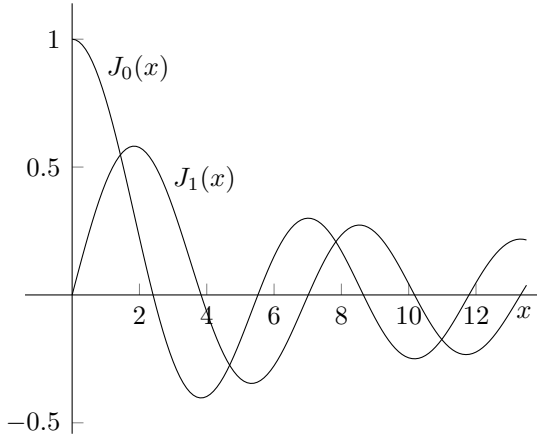
لكها جاسكتا هـ۔ آپ نى دىكها كى  $a_0 = \frac{1}{2^n n!}$  چننى س بڑھتى ضربى  $(n+1)(n+2) \cdots (n+m)$  كو نهائىت عمد كى س اتھ عدد ضربى<sup>53</sup>  $(n+m)!$  مل ضم كىا كىا هـ۔ درج بالا عددى سر كو تسلسل 5.77 مل پر كرتى هوى، اور يه ذهن مل ركھتى هوى كى  $c_1 = 0$ ،  $c_3 = 0$ ، ...، بىسل مساوات 5.76 كا مءصوص حل  $J_n(x)$

$$(5.86) \quad J_n(x) = x^n \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m x^{2m}}{2^{2m+n} m! (n+m)!} \quad (n \geq 0)$$

ماتا هـ جو درجه  $n$  بىسل تفاعل كى پهلوى قسم<sup>54</sup> كهلاتى هـ۔ بىسل تفاعل 5.86 تمام  $x$  كى لى مرنكز هـ يعنى (جىسا آپ عددى سر كى شرح  $\frac{a_{m+1}}{a_m}$  س ثابت كر سكلى هىل) اس كا رد اس ارتكاز لامتناهى  $R = \infty$  هـ۔ يول  $J_n(x)$  تمام  $x$  كى لى معين هـ۔ عددى سر كى نسب نما مل عدد ضربى  $(n+m)!$  كى بنا تسلسل بهت تىزى س مرنكز هوتى هـ۔

<sup>53</sup>factorial

Bessel function of the first kind of order  $n$ <sup>54</sup>



شکل 5.7: بیسل تفاعل کی پہلی قسم -  $J_0$ ،  $J_1$

مثال 5.18: بیسل تفاعل  $J_0(x)$  اور  $J_1(x)$  مساوات 5.86 میں  $n = 0$  پر کرتے ہوئے درجہ 0 کا بیسل تفاعل  $J_0(x)$

$$(5.87) \quad J_0(x) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m x^{2m}}{2^{2m} (m!)^2} = 1 - \frac{x^2}{2^2 (1!)^2} + \frac{x^4}{2^4 (2!)^2} - \frac{x^6}{2^6 (3!)^2} + \dots$$

حاصل ہوتا ہے (شکل 5.7 دیکھیں) جو کوسائن تفاعل کی مانند ہے۔ اسی طرح مساوات 5.86 میں  $n = 1$  پر کرتے ہوئے درجہ 1 کا بیسل تفاعل  $J_1(x)$

$$(5.88) \quad J_1(x) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m x^{2m+1}}{2^{2m+1} m! (m+1)!} = x - \frac{x^3}{2^3 1! 2!} + \frac{x^5}{2^5 2! 3!} - \frac{x^7}{2^7 3! 4!} + \dots$$

حاصل ہوتا ہے (شکل 5.7 دیکھیں) جو سائن تفاعل کی مانند ہے لیکن جیسا آپ دیکھیں گے بیسل تفاعل کے صفر یکساں فاصلوں پر نہیں پائے جاتے ہیں اور  $x$  بڑھانے سے تفاعل کا حیث کم ہوتا جاتا ہے۔ مساوات 5.76 کو  $x^2$  سے تقسیم کرتے ہوئے معیاری صورت  $y'' + \frac{1}{x}y' + (1 - \frac{v^2}{x^2})y = 0$  ملتی ہے جس پر توجہ دیں۔  $x$  کی زیادہ قیمت پر  $\frac{1}{x}$  اور  $\frac{v^2}{x^2}$  کو رد کرتے ہوئے بیسل مساوات سے  $y'' + y = 0$  حاصل ہوتا ہے جس کے حل  $\sin x$  اور  $\cos x$  ہیں۔ آپ یہ بھی دیکھ سکتے ہیں کہ  $\frac{y'}{x}$  بطور تقریری مستقل کردار ادا کرتے ہوئے بیسل

باب 5. مل متقی تسل سے سادہ تصرقی مساوات کا حل۔ اعلیٰ تفاعل

تفاعل کا حیط گھٹانے میں مدد دے گی۔ زیادہ  $x$  کی صورت میں درج ذیل ثابت کیا جاسکتا ہے

$$(5.89) \quad J_n(x) \sim \sqrt{\frac{2}{\pi x}} \cos\left(x - \frac{n\pi}{2} - \frac{\pi}{4}\right)$$

جہاں  $\sim$  کو متقاربی برابری<sup>55</sup> پڑھیں اور جس کا مطلب ہے کہ کسی بھی قطعی  $n$  پر دونوں اطراف کی شرح،  $x \rightarrow \infty$  پر اکائی کے برابر ہوگی۔

مساوات 5.89 کم  $x (> 0)$  کی صورت میں بھی بہترین ثابت ہوتی ہے۔ اس کو استعمال کرتے ہوئے  $J_0(x)$  کے ابتدائی تین صفر 2.356، 5.498 اور 8.639 حاصل ہوتے ہیں جبکہ ان کی حقیقی قیمتیں بالترتیب 2.405، 5.520 اور 8.654 ہیں۔ دونوں جوابات میں فرق 0.049، 0.022 اور 0.015 ہے۔

بیسل تفاعل جہاں  $\nu \geq 0$  کوئی بھی قیمت ہو سکتی ہے۔ گیماتفاعل

گزشتہ حصے میں ہم نے عدد صحیح  $\nu = n$  کی صورت میں بیسل مساوات کا ایک حل دریافت کیا۔ آئیں اب کسی بھی قیمت کے  $\nu > 0$  کے لئے بیسل تفاعل کا عمومی حل تلاش کریں۔ مساوات 5.84 میں ہم نے  $a_0 = \frac{1}{2^n n!}$  چنا جبکہ موجودہ صورت میں ہم

$$(5.90) \quad a_0 = \frac{1}{2^\nu \Gamma(\nu + 1)}$$

چنتے ہیں جہاں گیماتفاعل<sup>56</sup>  $\Gamma$  کی تعریف درج ذیل ہے۔

$$(5.91) \quad \Gamma(\nu + 1) = \int_0^\infty e^{-t} t^\nu dt \quad (\nu > -1)$$

دھیان رہے کہ بائیں ہاتھ  $\nu + 1$  جبکہ دائیں ہاتھ مکمل کے اندر  $\nu$  لکھا گیا ہے۔ مکمل بالخصوص سے

$$\Gamma(\nu + 1) = -e^{-t} t^\nu \Big|_0^\infty + \nu \int_0^\infty e^{-t} t^{\nu-1} dt = 0 + \nu \Gamma(\nu)$$

asymptotically equal<sup>55</sup>  
gamma function<sup>56</sup>

یعنی گیمیا تفاعل کا بنیادی تعلق

$$(5.92) \quad \Gamma(\nu + 1) = \nu \Gamma(\nu)$$

حاصل ہوتا ہے۔ مساوات 5.91 میں  $\nu = 0$  پر کرنے سے

$$\Gamma(1) = \int_0^\infty e^{-t} dt = -e^{-t} \Big|_0^\infty = 0 - (-1) = 1$$

ماتا ہے۔ اس طرح مساوات 5.92 سے  $\Gamma(2) = 1 \cdot \Gamma(1) = 1!$  ،  $\Gamma(3) = 3\Gamma(2) = 2!$  اور یوں

$$(5.93) \quad \Gamma(n + 1) = n! \quad n = 0, 1, 2, \dots$$

حاصل ہوتا ہے۔ آپ دیکھ سکتے ہیں کہ عدد ضربی درحقیقت گیمیا تفاعل کی ایک مخصوص صورت ہے۔ یوں عدد صحیح  $\nu = n$  کی صورت میں مساوات 5.90 سے مساوات 5.84 ہی حاصل ہوتی ہے۔

گیمیا تفاعل سے  $0!$  کی قیمت حاصل کرتے ہیں۔ چونکہ  $\Gamma(n + 1) = n!$  ہے لہذا

$$(5.94) \quad 0! = \Gamma(1) = 1$$

کے برابر ہے۔

مساوات 5.90 استعمال کرتے ہوئے مساوات 5.83 کو لکھتے ہیں۔

$$a_{2m} = \frac{(-1)^m}{2^{2m} m! (n+1)(n+2) \cdots (n+m) 2^\nu \Gamma(\nu+1)}$$

اب مساوات 5.92 کے تحت  $(\nu+1)\Gamma(\nu+1) = \Gamma(\nu+2)$  ،  $(\nu+2)\Gamma(\nu+2) = \Gamma(\nu+3)$  وغیرہ لکھے جاسکتے ہیں اور یوں

$$(\nu+1)(\nu+2) \cdots (\nu+m)\Gamma(\nu+1) = \Gamma(\nu+m+1)$$

لکھا جاسکتا ہے۔ اس طرح

$$(5.95) \quad a_{2m} = \frac{(-1)^m}{2^{2m+\nu} m! \Gamma(\nu+m+1)}$$

لکھا جاسکتا ہے جس کو استعمال کرتے ہوئے  $r = r_1 = \nu$  کی صورت میں بیسل مساوات 5.76 کا مخصوص حل درج ذیل حاصل ہوتا ہے۔

$$(5.96) \quad J_\nu(x) = x^\nu \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m x^{2m}}{2^{2m+\nu} m! \Gamma(\nu+m+1)}$$

$J_\nu(x)$  کو درجہ  $\nu$  بیسل تفاعل کی پہلی قسم<sup>57</sup> کہتے ہیں۔

جیسا آپ شرح عدد سر کی ترکیب سے ثابت کر سکتے ہیں، مساوات 5.96 تمام  $x$  پر مرتکز ہے۔

مثال 5.19: درج ذیل ثابت کریں۔

$$(5.97) \quad \Gamma\left(\frac{1}{2}\right) = \sqrt{\pi}$$

حل: مساوات 5.91 میں  $\nu = -\frac{1}{2}$  پر کرتے ہوئے

$$\Gamma\left(\frac{1}{2}\right) = \int_0^\infty e^{-t} t^{-\frac{1}{2}} dt$$

ملتا ہے جس میں متغیر تبدیل کرتے ہوئے  $t = u^2$  استعمال کرتے ہیں۔

$$\Gamma\left(\frac{1}{2}\right) = 2 \int_0^\infty e^{-u^2} du$$

اب ہم ایک ترکیب استعمال کرتے ہیں (جس کو ذہن نشین کرنا سودمند ثابت ہو گا)۔ درج بالا میں  $u$  کی جگہ  $w$  بھی لکھا جاسکتا ہے۔ ایسا کرتے ہوئے

$$\Gamma\left(\frac{1}{2}\right) = 2 \int_0^\infty e^{-w^2} dw$$

ملتا ہے۔ درج بالا دو مساوات کو آپس میں ضرب دیتے ہیں۔

$$\Gamma\left(\frac{1}{2}\right)^2 = 4 \int_0^\infty e^{-u^2} du \int_0^\infty e^{-w^2} dw = 4 \int_0^\infty \int_0^\infty e^{-(u^2+w^2)} du dw$$

یہ مکمل کارتیسی محور کے ربع اول پر حاصل کیا گیا ہے۔ اس مکمل کو نکلی محور  $r$  اور  $\theta$  استعمال کرتے ہوئے حاصل کیا جاسکتا ہے۔ یوں  $u = r \cos \theta$  اور  $w = r \sin \theta$  لیتے ہیں۔ چھوٹا رقبہ  $du dw = r dr d\theta$  لکھا جائے گا۔ ربع اول میں  $r$  کے حدود 0 تا  $\infty$  اور  $\theta$  کے حدود 0 تا  $\frac{\pi}{2}$  ہیں۔

$$\Gamma\left(\frac{1}{2}\right)^2 = 4 \int_0^{\frac{\pi}{2}} \int_0^\infty e^{-r^2} r dr d\theta = 4 \int_0^{\frac{\pi}{2}} \left[ -\frac{1}{2} e^{-r^2} \right]_0^\infty d\theta = 4 \left( \frac{1}{2} \right) \frac{\pi}{2} = \pi$$

ملتا ہے۔ دونوں اطراف کا جذر لینے سے  $\Gamma\left(\frac{1}{2}\right) = \sqrt{\pi}$  ملتا ہے۔



خواص: بیسل تفاعل

بیسل تفاعل انتہائی زیادہ تعلقات پر پورا اترتے ہیں۔ آئیں درج ذیل تعلقات کو بیسل تسلسل سے اخذ کریں۔

$$(5.98) \quad [x^\nu J_\nu(x)]' = x^\nu J_{\nu-1}(x)$$

$$(5.99) \quad [x^{-\nu} J_\nu(x)]' = -x^{-\nu} J_{\nu+1}(x)$$

$$(5.100) \quad J_{\nu-1}(x) + J_{\nu+1}(x) = \frac{2\nu}{x} J_\nu(x)$$

$$(5.101) \quad J_{\nu-1}(x) - J_{\nu+1}(x) = 2J'_\nu(x)$$

مساوات 5.98 ثابت کرتے ہیں۔ مساوات 5.96 کو  $x^\nu$  سے ضرب دیتے ہوئے

$$x^\nu J_\nu(x) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m x^{2m+2\nu}}{2^{2m+\nu} m! \Gamma(\nu+m+1)}$$

تفرق لے کر مساوات 5.92 سے  $\Gamma(\nu+m+1) = (\nu+m)\Gamma(\nu+m)$  لکھ کر ترتیب دیتے ہیں۔

$$\begin{aligned} [x^\nu J_\nu(x)]' &= \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(2m+2\nu)(-1)^m x^{2m+2\nu-1}}{2^{2m+\nu} m! \Gamma(\nu+m+1)} = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{2(m+\nu)(-1)^m x^{2m+2\nu-1}}{2^{2m+\nu} m! (\nu+m)\Gamma(\nu+m)} \\ &= \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m x^{2m+2\nu-1}}{2^{2m+\nu-1} m! \Gamma(\nu+m)} = x^\nu x^{\nu-1} \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m x^{2m}}{2^{2m+\nu-1} m! \Gamma(\nu+m)} = x^\nu J_{\nu-1}(x) \end{aligned}$$

آخری قدم مساوات 5.96 میں  $\nu$  کی جگہ  $\nu-1$  پر کر کے موازنہ کرتے ہوئے لکھا گیا ہے۔

آئیں اب مساوات 5.99 ثابت کریں۔ مساوات 5.96 کو  $x^{-\nu}$  سے ضرب دینے سے  $x^{-\nu}$  کٹ جاتا ہے۔

$$x^{-\nu} J_\nu(x) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m x^{2m}}{2^{2m+\nu} m! \Gamma(\nu+m+1)}$$

تفرق لے کر  $m! = m(m-1)!$  لکھ کر ترتیب دیتے ہیں۔

$$\begin{aligned} [x^{-\nu} J_\nu(x)]' &= \sum_{m=1}^{\infty} \frac{2m(-1)^m x^{2m-1}}{2^{2m+\nu} m! \Gamma(\nu+m+1)} = \sum_{m=1}^{\infty} \frac{2m(-1)^m x^{2m-1}}{2^{2m+\nu} m(m-1)! \Gamma(\nu+m+1)} \\ &= \sum_{m=1}^{\infty} \frac{(-1)^m x^{2m-1}}{2^{2m+\nu-1} (m-1)! \Gamma(\nu+m+1)} \end{aligned}$$

باب 5. مل متق تسلسل س سادہ تصرفی مساوات کا حل۔ اعلیٰ تفسر

دھیان رہے کہ تفرق کے بعد تسلسل کا پہلا رکن  $m = 1$  سے ظاہر کیا جائے گا۔ (آپ  $x^{-\nu} J_\nu$  کے تسلسل کو پھیلا کر لکھ کر تفرق لیتے ہوئے دیکھ سکتے ہیں کہ پہلا رکن  $m = 1$  ہے)۔ درج بالا تسلسل میں  $s = m - 1$  یعنی  $m = s + 1$  پر کرتے ہیں۔

$$[x^{-\nu} J_\nu(x)]' = \sum_{s=0}^{\infty} \frac{(-1)^{s+1} x^{2s+1}}{2^{2s+\nu+1} s! \Gamma(\nu + s + 2)} = -x^{-\nu} J_{\nu+1}(x)$$

آخری قدم مساوات 5.96 میں  $\nu$  کی جگہ  $\nu + 1$  پر کر کے موازنہ کرتے ہوئے لکھا گیا ہے۔

اب مساوات 5.100 اور مساوات 5.100 ثابت کرتے ہیں۔ مساوات 5.98 اور مساوات 5.99 کو درج ذیل لکھا جا سکتا ہے۔

$$\begin{aligned} \nu x^{\nu-1} J_\nu + x^\nu J'_\nu &= x^\nu J_{\nu-1} \\ -\nu x^{-\nu-1} J_\nu + x^{-\nu} J'_\nu &= -x^{-\nu} J_{\nu+1} \end{aligned}$$

پہلی مساوات کو  $x^\nu$  اور دوسری مساوات کو  $x^{-\nu}$  سے تقسیم کرتے ہیں۔

$$\begin{aligned} \nu x^{-1} J_\nu + J'_\nu &= J_{\nu-1} \\ -\nu x^{-1} J_\nu + J'_\nu &= -J_{\nu+1} \end{aligned}$$

ان کو جمع اور تفریق کرتے ہوئے درج ذیل (درکار) مساوات ملتے ہیں۔

$$\begin{aligned} 2J'_\nu &= J_{\nu-1} - J_{\nu+1} \\ \frac{2\nu}{x} J_\nu &= J_{\nu-1} + J_{\nu+1} \end{aligned}$$

مثال 5.20: مساوات 5.98 تا مساوات 5.101 کا استعمال  
درج ذیل کو  $J_0$  اور  $J_1$  کی صورت میں حاصل کریں۔

$$\int_1^2 x^{-3} J_4(x) dx$$

حل: مساوات 5.99 میں  $\nu = 3$  لیتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے۔

$$I = \int_1^2 x^{-3} J_4(x) dx = -x^{-3} J_3(x) \Big|_1^2$$

مساوات 5.100 میں  $\nu = 2$  پر کرتے ہوئے  $J_3 = \frac{4}{x}J_2 - J_1$  اور  $\nu = 1$  پر کرتے ہوئے  $J_2 = \frac{2}{x}J_1 - J_0$  لکھا جاسکتا ہے۔ یوں مکمل کی قیمت

$$I = -x^{-3}[4x^{-1}(2x^{-1}J_1 - J_0) - J_0]_1^2 = -\frac{1}{8}J_1(2) + \frac{1}{4}J_0(2) + 7J_1(1) - 4J_0(1)$$

ہوگی۔

مثال 5.21: درج ذیل (شکل 5.8) ثابت کریں۔

$$(5.102) \quad \begin{aligned} J_{\frac{1}{2}}(x) &= \sqrt{\frac{2}{\pi x}} \sin x \\ J_{-\frac{1}{2}}(x) &= \sqrt{\frac{2}{\pi x}} \cos x \end{aligned}$$

حل: بیسل تسلسل 5.96 میں  $\nu = \frac{1}{2}$  پر کرتے ہوئے ہیں۔

$$J_{\frac{1}{2}}(x) = \sqrt{x} \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m x^{2m}}{2^{2m+\frac{1}{2}} m! \Gamma(\frac{1}{2} + m + 1)} = \sqrt{\frac{2}{x}} \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m x^{2m+1}}{2^{2m+1} m! \Gamma(m + \frac{3}{2})}$$

نسب نما میں درج ذیل لکھا جاسکتا ہے جہاں آخری قدم پر مساوات 5.97 استعمال کیا گیا ہے۔

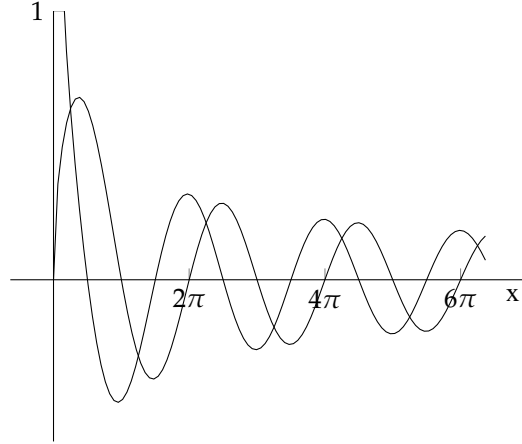
$$\begin{aligned} 2^m m! &= 2m(2m-2)(2m-4) \cdots 4 \cdot 2 \\ 2^{m+1} \Gamma(m + \frac{3}{2}) &= 2^{m+1} (m + \frac{1}{2})(m - \frac{1}{2}) \cdots \frac{3}{2} \cdot \frac{1}{2} \cdot \Gamma(\frac{1}{2}) \\ &= (2m+1)(2m-1) \cdots 3 \cdot 2 \cdot 1 \cdot \sqrt{\pi} \end{aligned}$$

ان نتائج کو استعمال کرتے ہوئے نسب نما میں

$$2^{2m+1} m! \Gamma(m + \frac{3}{2}) = (2m+1)2m(2m-1)(2m-2) \cdots 3 \cdot 2 \cdot 1 \cdot \sqrt{\pi} = (2m+1)! \sqrt{\pi}$$

لکھا جاسکتا ہے لہذا درج ذیل ثابت ہوتا ہے۔

$$J_{\frac{1}{2}}(x) = \sqrt{\frac{2}{\pi x}} \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m x^{2m+1}}{(2m+1)!} = \sqrt{\frac{2}{\pi x}} \sin x$$



شکل 5.8: بیسل تفاعل  $J_{\frac{1}{2}}(x)$  اور  $J_{-\frac{1}{2}}(x)$

مساوات 5.98 استعمال کرتے ہوئے

$$[\sqrt{x}J_{\frac{1}{2}}(x)]' = \sqrt{\frac{2}{\pi}} \cos x = \sqrt{x}J_{-\frac{1}{2}}(x)$$

لکھا جاسکتا ہے جس میں دائیں ہاتھ کے مساوات کو لیتے ہوئے  $\sqrt{x}$  سے تقسیم کرتے ہوئے مساوات 5.102 کی دوسری مساوات ملتی ہے۔

عمومی حل۔ خطی طور تا بیعت

بیسل مساوات 5.76 کے عمومی حل کے لئے  $J_\nu(x)$  کے علاوہ خطی طور غیر تابع دوسرا حل بھی درکار ہے۔ غیر عدد صحیح  $\nu$  کی صورت میں دوسرا حل  $r_2 = -\nu$  (اشاری مساوات 5.79) استعمال کرتے ہوئے حاصل ہو گا۔ یوں دوسرا خطی طور غیر تابع حل مساوات 5.96 میں  $\nu$  کی جگہ  $-\nu$  پر کرنے سے حاصل ہو گا۔

$$(5.103) \quad J_{-\nu}(x) = x^{-\nu} \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^m x^{2m}}{2^{2m-\nu} m! \Gamma(m - \nu + 1)}$$

$v$  غیر عدد صحیح ہونے کی صورت میں  $J_v$  اور  $J_{-v}$  خطی طور غیر تابع ہیں۔ یوں غیر عدد صحیح  $v$  کی صورت میں  $x \neq 0$  پر مساوات بیسل کا عمومی حل

$$(5.104) \quad y(x) = c_1 J_v(x) + c_2 J_{-v}(x)$$

ہو گا۔

$v$  عدد صحیح ہونے کی صورت میں  $J_n(x)$  اور  $J_{-n}(x)$  کا تعلق

$$(5.105) \quad J_{-n}(x) = (-1)^n J_n(x) \quad (n = 1, 2, \dots)$$

ہے لہذا یہ خطی طور تابع ہیں اور ان سے عمومی حل نہیں لکھا جاسکتا ہے۔ انہیں مساوات 5.105 کو ثابت کریں۔

ثبوت : مساوات 5.103 میں  $v$  کی قیمت کو عدد صحیح کے قریب تر لانے سے گیمیا تفاعل کی قیمت (صفحہ 816 پر شکل 5.ب) لامتناہی کی طرف بڑھتی ہے۔ یوں  $v = n$  کی صورت میں مساوات 5.103 کے ابتدائی  $n$  ارکان کے عددی سر، گیمیا تفاعل کی قیمت لامتناہی ہونے کی بنا، صفر ہوں گے اور یوں تسلسل  $m = n$  سے شروع ہو گا۔ مساوات 5.93 کے تحت  $\Gamma(m - n + 1) = (m - n)!$  ہے لہذا درج ذیل لکھا جائے گا

$$J_{-n}(x) = \sum_{m=n}^{\infty} \frac{(-1)^m x^{2m-n}}{2^{2m-n} m! (m-n)!} = \sum_{s=0}^{\infty} \frac{(-1)^{n+s} x^{2s+n}}{2^{2s+n} (n+s)! s!} \quad (m = n + s)$$

جو  $(-1)^n J_n(x)$  ہے۔

اگلے حصے میں  $v = n$  کی صورت میں مساوات بیسل کا عمومی حل، بیسل تفاعل کی دوسری قسم  $Y_v$  کی مدد سے، حاصل کیا جائے گا۔

سوالات

سوال 5.58: ثابت کریں کہ  $J_n(x)$  تمام  $x$  کے لئے مرکب ہے۔

$$\left| \frac{a_{m+1}}{a_m} \right|_{m \rightarrow \infty} = 0 \quad \text{ہے لہذا} \quad \left| \frac{a_{m+1}}{a_m} \right| = \frac{2^{2m+n} m! (n+m)!}{2^{2m+2+n} (m+1)! (n+m+1)!} = \frac{1}{2^2 (m+1) (n+m+1)}$$

جواب: اور یوں  $R \rightarrow \infty$  ہو گا۔

باب 5. متقی تسلسل سے سادہ تفریقی مساوات کا حل۔ اعلیٰ تفسیر

سوال 5.59 تا سوال 5.68 کے عمومی حل، جہاں ممکن ہو،  $J_\nu$  اور  $J_{-\nu}$  استعمال کرتے ہوئے لکھیں۔ جہاں اضافی معلومات دی گئی ہوں، وہاں اس کو استعمال کرتے ہوئے بیل مساوات کی صورت حاصل کریں۔

سوال 5.59:  $x^2 y'' + xy'(x^2 - \frac{4}{9})y = 0$  جواب: چونکہ  $\nu = \frac{2}{3}$  ہے جو غیر عدد صحیح ہے لہذا عمومی حل  $y = c_1 J_{\frac{2}{3}} + c_2 J_{-\frac{2}{3}}$  ہے۔

سوال 5.60:  $xy'' + y' + \frac{1}{4}y = 0$  ( $z = \sqrt{x}$ ) جواب:  $y = c_1 J_0(\sqrt{x})$

سوال 5.61:  $xy'' + y' + \frac{x}{4}y = 0$  ( $z = \frac{x}{2}$ ) جواب:  $y = c_1 I_0(\frac{x}{2})$

سوال 5.62:  $x^2 y'' + xy'(\frac{x^2}{9} - \frac{1}{9})y = 0$  ( $z = \frac{x}{3}$ ) جواب:  $y = c_1 J_{\frac{1}{3}}(\frac{x}{3}) + c_2 J_{-\frac{1}{3}}(\frac{x}{3})$

سوال 5.63:  $y'' + (e^{2x} - 16)y = 0$ , ( $z = e^x$ ) جواب:  $y = c_1 J_4(e^x)$

سوال 5.64:  $x^2 y'' + xy'(\lambda^2 x^2 - \nu^2)y = 0$ , ( $z = \lambda x$ ) جواب:  $y = c_1 J_\nu(\lambda x) + c_2 J_{-\nu}(\lambda x)$  جہاں  $\nu \neq 0, \pm 1, \pm 2, \dots$

سوال 5.65:  $x^2 y'' + xy' + (9x^2 - 1)y = 0$ , ( $z = 3x$ ) جواب:  $y = c_1 J_1(3x)$

سوال 5.66:  $(x - \frac{1}{2})^2 y'' + (x - \frac{1}{2})y' + 4x(x - 1)y = 0$  ( $z = 2x - 1$ ) جواب:  $y = c_1 J_1(2x - 1)$

سوال 5.67:  $xy'' + (2\nu + 1)y' + xy = 0$ , ( $y = x^{-\nu}u$ ) جواب:  $y = x^{-\nu}(c_1 J_\nu(x) + c_2 J_{-\nu}(x))$  جہاں  $\nu \neq 0, \pm 1, \pm 2, \dots$

سوال 5.68:  $x^2 y'' + \frac{1}{4}(x + \frac{3}{4})y = 0$ , ( $y = u\sqrt{x}$ ,  $z = \sqrt{x}$ ) جواب:  $y = c_1 \sqrt{x} J_{\frac{1}{2}}(\sqrt{x}) + c_2 \sqrt{x} J_{-\frac{1}{2}}(\sqrt{x})$

سوال 5.69: مساوات 5.100 اور مساوات 5.102 سے درج ذیل ثابت کریں۔

$$(5.106) \quad J_{\frac{3}{2}}(x) = \sqrt{\frac{2}{\pi x}} \left( \frac{\sin x}{x} - \cos x \right), \quad J_{-\frac{3}{2}}(x) = -\sqrt{\frac{2}{\pi x}} \left( \frac{\cos x}{x} + \sin x \right)$$

سوال 5.70: کیا آپ مساوات 5.100 اور مساوات 5.102 سے اخذ کر سکتے ہیں کہ  $v = \pm \frac{1}{2}, \pm \frac{3}{2}, \pm \frac{5}{2}, \dots$  کی صورت میں  $J_v(x)$  بنیادی تفاعل ہیں۔

جواب: جی ہاں۔

سوال 5.71: باہم بیچاں صفر

مساوات 5.98، مساوات 5.99 اور مسئلہ رول<sup>58</sup> استعمال کرتے ہوئے ثابت کریں کہ  $J_n(x)$  کے کسی بھی دو متواتر صفروں کے مابین  $J_{n+1}(x)$  کا ایک صفر پایا جاتا ہے۔

جواب: مسئلہ رول کہتا ہے کہ کسی بھی حقیقی قابل تفرق تفاعل کے دو متواتر برابر قیمت نقطوں کے مابین کم از کم ایک ایسا نقطہ (نقطہ فاصل) پایا جاتا ہے جس پر تفاعل کا تفرق صفر کے برابر ہو گا۔ اگر  $J_n(x)$  کے دو متواتر صفر  $x_1$  اور  $x_2$  پر پائے جاتے ہوں تب ہم  $x_1^{-n} J_n(x_1) = x_2^{-n} J_n(x_2) = 0$  لکھ سکتے ہیں۔ یوں مسئلہ رول کے تحت  $x_1$  اور  $x_2$  کے مابین کسی نقطے پر تفاعل  $x^{-n} J_n(x)$  کا تفرق صفر  $[x^{-n} J_n(x)]' = 0$  ہو گا جو مساوات 5.99 کے استعمال سے ایسے نقطے پر  $x^{-n} J_{n+1}(x) = 0$  یعنی  $J_{n+1}(x) = 0$  دیتا ہے۔ اسی طرح اگر  $J_{n+1}(x)$  کے دو متواتر صفر  $x_3$  اور  $x_4$  پر پائے جاتے ہوں تب  $J_{n+1}(x_3) = J_{n+1}(x_4) = 0$  اور  $x_3^{n+1} J_{n+1}(x_3) = x_4^{n+1} J_{n+1}(x_4) = 0$  لکھا جاسکتا ہے۔ یوں مسئلہ رول کے تحت  $x_3$  اور  $x_4$  کے مابین کسی نقطے پر  $[x^{n+1} J_{n+1}(x)]' = 0$  ہو گا جس سے مساوات 5.98 کے تحت ایسے نقطے پر  $x^{n+1} J_n(x) = 0$  حاصل ہوتا ہے۔ یوں ثابت ہوا کہ  $J_{n+1}$  کے دو متواتر صفر  $x_3$  اور  $x_4$  کے مابین  $J_n(x)$  کا صفر پایا جاتا ہے جبکہ  $J_n(x)$  کے دو متواتر صفر  $x_1$  اور  $x_2$  کے مابین  $J_{n+1}(x)$  کا صفر پایا جاتا ہے۔

سوال 5.72: تفرقی مساوات سے ایک درجی تفرق کا اخراج

درج ذیل تفرقی مساوات میں  $y(x) = u(x)v(x)$  پر کرتے ہوئے ایسا  $v(x)$  دریافت کریں کہ حاصل تفرقی مساوات میں پہلے درجے کا تفرق نہ پایا جاتا ہو۔ حاصل تفرقی مساوات بھی حاصل کریں۔

$$y'' + p(x)y' + q(x)y = 0$$

جوابات:  $v = e^{-\frac{1}{2} \int p(x) dx}$  اور مساوات  $u'' + [q - \frac{1}{4}p^2 - \frac{1}{2}p']u = 0$  میں  $u'$  نہیں پایا جاتا ہے۔

باب 5. ط. متقی تسلسل سے سادہ تفرقی مساوات کا حل۔ اعلیٰ تنفس

سوال 5.73: گزشتہ سوال میں تفرقی مساوات سے ایک درجی تفرق کا اخراج کیا گیا۔ ثابت کریں کہ مساوات بمیل 5.76 سے ایک درجی تفرق کا اخراج  $y = \frac{u}{\sqrt{x}}$  پر کرتے ہوئے ہو گا جس سے درج ذیل تفرقی مساوات حاصل ہو گی۔

$$(5.107) \quad x^2 u'' + (x^2 + \frac{1}{4} - v^2)u = 0$$

سوال 5.74: مساوات 5.107 کا عمومی حل  $v = \frac{1}{2}$  کے لئے حاصل کریں۔

جواب:  $u = A \cos x + B \sin x$  ہے لہذا  $y = \frac{u}{\sqrt{x}} = \frac{1}{\sqrt{x}}(A \cos x + B \sin x)$  ہو گا۔

سوال 5.75 تا سوال 5.80 مساوات 5.98 اور مساوات 5.99 کی مدد سے حل ہوں گے۔

$$\text{سوال 5.75: ثابت کریں} \quad J_0'(x) = -J_1(x), \quad J_1'(x) = J_0(x) - \frac{J_1(x)}{x}, \quad J_2'(x) = \frac{1}{2}[J_1(x) - J_3(x)]$$

سوال 5.76: بمیل مساوات 5.76 کو مساوات 5.98 اور مساوات 5.99 سے حاصل کریں۔

سوال 5.77: درج ذیل ثابت کریں

$$\begin{aligned} \int x^\nu J_{\nu-1}(x) dx &= x^\nu J_\nu(x) + c \\ \int x^{-\nu} J_{\nu+1}(x) dx &= -x^{-\nu} J_\nu(x) + c \\ \int J_{\nu+1}(x) dx &= \int J_{\nu-1}(x) dx - 2J_\nu(x) \end{aligned}$$

سوال 5.78:  $\int J_3(x) dx$

جواب: مساوات 5.101 میں  $v = 2$  پر کر کے مکمل  $\int J_3 dx = \int J_1 dx - 2J_2$  ہو گا اور مساوات 5.99

میں  $v = 0$  پر کرتے ہوئے مکمل  $\int J_1 dx = -J_0$  دیتا ہے لہذا  $\int J_3 dx = -J_0 - 2J_2 + c$

سوال 5.79: مکمل بالخصوص استعمال کرتے ہوئے حل کریں۔  $\int x^3 J_0(x) dx$   
جواب:  $\int x^3 J_0 dx = \int x^2(x J_0) dx = x^2(x J_1) - 2 \int x^2 J_1 dx = x^3 J_1 - 2x^2 J_2 + c$

سوال 5.80: مکمل بالخصوص سے حل کریں۔  $\int x^2 J_0 dx$

جواب:  $\int x^2 J_0 dx = x^2 J_1 + x J_0 - \int J_0 dx$  جہاں  $\int J_0 dx$  کسی بنیادی تفاعل کی صورت میں نہیں لکھا جاسکتا ہے بلکہ اس کی قیمت جدول کی مدد سے لکھی جاتی ہے۔



## 5.5. بیسل تفاعل کی دوسری قسم۔ عمومی حل

بیسل مساوات 5.76 کا کسی بھی  $\nu$  کے لئے عمومی حل حاصل کرنے کی خاطر بیسل تفاعل کی دوسری قسم<sup>59</sup>  $Y_\nu(x)$  حاصل کرتے ہیں۔ شروع  $\nu = n = 0$  سے کرتے ہیں۔

$n = 0$  کی صورت میں مساوات بیسل کو  $x$  سے تقسیم کرتے ہوئے

$$(5.108) \quad xy'' + y' + xy = 0$$

لکھا جاسکتا ہے اور اشاری مساوات 5.53 سے دہرا جذر  $r = 0$  ملتا ہے جو صفحہ 346 پر مسئلہ فروبنیوس میں بتلائی گئی دوسری صورت کو ظاہر کرتی ہے۔ یوں مساوات 5.108 کا ایک حل  $J_0(x)$  ہو گا جبکہ اس کا دوسرا حل مساوات 5.57 میں  $r = 0$  پر کرتے ہوئے

$$(5.109) \quad y_2(x) = J_0(x) \ln x + \sum_{m=1}^{\infty} A_m x^m$$

لکھا جائے گا۔ مساوات 5.109 اور اس کے تفرقات

$$y_2' = J_0' \ln x + \frac{J_0}{x} + \sum_{m=1}^{\infty} m A_m x^{m-1}$$

$$y_2'' = J_0'' \ln x + \frac{2J_0'}{x} - \frac{J_0}{x} + \sum_{m=1}^{\infty} m(m-1) A_m x^{m-2}$$

کو مساوات 5.108 میں پر کرتے ہیں (اگرچہ آخری مجموعے کا پہلا رکن  $m = 2$  لکھنا چاہیے، البتہ  $m = 1$  پر دیا گیا مجموعہ صفر دیتا ہے لہذا مجموعے کا پہلا رکن  $m = 1$  لکھنا ممکن ہے)۔ اب چونکہ  $J_0$  تفرقی مساوات کا حل ہے لہذا تین لوگار تھی ارکان کا مجموعہ  $(xJ_0'' + J_0' + xJ_0) \ln x$  صفر کے برابر ہو گا اور یوں بقایا درج ذیل ہو گا۔

$$2J_0' + \sum_{m=1}^{\infty} m(m-1) A_m x^{m-1} + \sum_{m=1}^{\infty} m A_m x^{m-1} + \sum_{m=1}^{\infty} A_m x^{m+1} = 0$$

اس میں پہلے اور دوسرے مجموعوں کو جمع کرتے ہوئے  $\sum m^2 A_m x^{m-1}$  لکھا کر جبکہ  $J_0'$  کی طاقی تسلسل کو مساوات 5.87 کا جزو در جزو تفرق لیتے اور  $(m-1)! = \frac{m!}{m}$  استعمال کرتے ہوئے

$$J_0'(x) = \sum_{m=1}^{\infty} \frac{(-1)^m 2m x^{2m-1}}{2^{2m} (m!)^2} = \sum_{m=1}^{\infty} \frac{(-1)^m x^{2m-1}}{2^{2m-1} m! (m-1)!}$$

لکھ کر درج ذیل حاصل ہوتا ہے۔

$$(5.110) \quad \sum_{m=1}^{\infty} \frac{(-1)^m x^{2m-1}}{2^{2m-2} m! (m-1)!} + \sum_{m=1}^{\infty} m^2 A_m x^{m-1} + \sum_{m=1}^{\infty} A_m x^{m+1} = 0$$

اس مساوات میں  $x^0$  کمتر طاقت، جو صرف دوسرے مجموعے میں پایا جاتا ہے، کے عددی سر کو صفر کے برابر پر کرتے ہوئے  $A_1 = 0$  ملتا ہے۔ اب  $x^{2s}$  کے عددی سروں، جو پہلے تسلسل میں نہیں پایا جاتا، کے مجموعے کو صفر کے برابر لکھتے ہیں۔

$$(2s+1)^2 A_{2s+1} + A_{2s-1} = 0, \quad (s = 1, 2, \dots)$$

اب چونکہ  $A_1 = 0$  ہے لہذا  $A_3 = 0$ ،  $A_5 = 0$ ، ... ہوں گے۔

$x^{2s+1}$  کے عددی سروں کے مجموعے کو صفر کے برابر پر کرتے ہوئے  $s = 0$  کے لئے

$$-1 + 4A_2 = 0, \quad \Rightarrow \quad A_2 = \frac{1}{4}$$

جبکہ بقایا  $s$  پر

$$\frac{(-1)^{s+1}}{2^{2s}(s+1)!s!} + (2s+2)^2 A_{2s+2} + A_{2s} = 0, \quad (s = 1, 2, \dots)$$

لکھا جائے گا۔ اس سے  $s = 1$  کے لئے

$$\frac{1}{8} + 16A_4 + A_2 = 0 \quad \Rightarrow \quad A_4 = -\frac{3}{128}$$

حاصل ہوتا ہے جبکہ عمومی طور پر

$$(5.111) \quad A_{2m} = \frac{(-1)^{m-1}}{2^{2m}(m!)^2} \left( 1 + \frac{1}{2} + \frac{1}{3} + \dots + \frac{1}{m} \right), \quad (m = 1, 2, \dots)$$

ملتا ہے۔ قوسین میں بند قیمت کو  $h_m$  لکھ کر،

$$(5.112) \quad h_m = 1 + \frac{1}{2} + \frac{1}{3} + \dots + \frac{1}{m}$$

مساوات 5.111 اور  $A_1 = A_3 = \dots = 0$  کو مساوات 5.109 میں پر کرتے ہوئے جواب حاصل کرتے ہیں۔

$$\begin{aligned} y_2(x) &= J_0(x) \ln x + \sum_{m=1}^{\infty} \frac{(-1)^{m-1} h_m}{2^{2m} (m!)^2} x^{2m} \\ (5.113) \quad &= J_0(x) \ln x + \frac{1}{4} x^2 - \frac{3}{128} x^4 + \frac{11}{13824} x^6 - + \dots \end{aligned}$$

چونکہ  $J_0$  اور  $y_2$  خطی طور غیر تابع ہیں لہذا یہ مساوات بیسل 5.76 کی حل کی اساس ہیں۔ ہم  $J_0$  اور  $y_2$  سے کوئی بھی مخصوص حل،  $a(y_2 + bJ_0)$  جہاں  $a(\neq 0)$  اور  $b$  مستقل ہیں، لکھتے ہوئے اساس کی مختلف صورتیں حاصل کر سکتے ہیں۔ روایتی طور پر  $a = \frac{2}{\pi}$  اور  $b = \gamma - \ln 2$  چنے جاتے ہیں جہاں  $\gamma = 0.57721566490\dots$  مستقل یولر<sup>60</sup> کہلاتا ہے جس کی تعریف درج ذیل ہے جہاں  $s$  کی قیمت لامتناہی کو چھونے کی کوشش کرتی ہے۔

$$(5.114) \quad \gamma = 1 + \frac{1}{2} + \dots + \frac{1}{s} - \ln s$$

اس طرح لکھا گیا دوسرا حل درجہ صفر بیسل تفاعل کی دوسری قسم<sup>61</sup> (شکل 5.9) یا درجہ صفر نیومن تفاعل<sup>62</sup> کہلاتا ہے اور  $Y_0(x)$  سے ظاہر کیا جاتا ہے۔ یوں

$$(5.115) \quad Y_0(x) = \frac{2}{\pi} \left[ J_0(x) \left( \ln \frac{x}{2} + \gamma \right) + \sum_{m=1}^{\infty} \frac{(-1)^{m-1} h_m}{2^{2m} (m!)^2} x^{2m} \right]$$

لکھا جائے گا جہاں  $h_m$  کی قیمت مساوات 5.112 دیتی ہے۔ جیسا شکل 5.9 میں دکھایا گیا ہے کم قیمت کی مثبت  $x$  پر  $Y_0$  کی صورت  $\ln x$  کی طرح ہے اور  $x \rightarrow \infty$  پر  $Y_0(x) \rightarrow \infty$  ہو گا۔

$v = n = 1, 2, \dots$  کے لئے بھی بالکل اسی طرح، مساوات 5.59 سے شروع کرتے ہوئے دوسرا حل حاصل کیا جاتا ہے۔ ان میں بھی لوگار تھی جزو پایا جاتا ہے۔

دوسرے حل کا دارومدار اس حقیقت پر ہے کہ آیا  $v$  کا درجہ عدد صحیح ہے یا نہیں۔ اس پیچیدگی سے چھٹکارا حاصل کرنے کی خاطر دوسرے حل کو درج ذیل بیان کیا جاتا ہے جو تمام  $v$  کے لئے قابل استعمال ہے۔

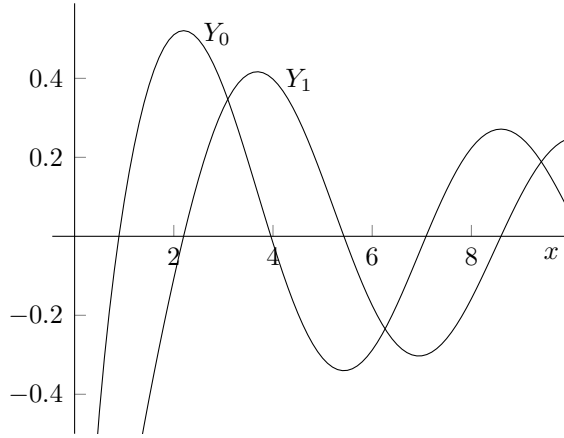
$$\begin{aligned} Y_v(x) &= \frac{1}{\sin v\pi} [J_v(x) \cos v\pi - J_{-v}(x)] \quad (\text{الف}) \\ (5.116) \quad Y_n(x) &= \lim_{v \rightarrow n} Y_v(x) \quad (\text{ب}) \end{aligned}$$

<sup>60</sup>Euler constant

<sup>61</sup>Bessel function of the second kind of order zero

<sup>62</sup>Neumann's function of order zero

<sup>63</sup>کارل نیومن [1832-1925] جرمنی کے ریاضی دان اور ماہر طبیعیات۔



شکل 5.9: بیسل تفاعل کے دوسرے اقسام۔

درج بالا تفاعل کو درجہ  $\nu$  بیسل تفاعل کی دوسری قسم<sup>64</sup> یا درجہ  $\nu$  نیومن تفاعل کہتے ہیں۔

آئیں اب ثابت کریں کہ  $J_\nu$  اور  $Y_\nu$  تمام  $\nu$  اور تمام  $x (> 0)$  کے لئے خطی طور غیر تابع ہیں۔

غیر عددی صحیح درجہ  $\nu$  کے لئے چونکہ  $J_\nu(x)$  اور  $J_{-\nu}(x)$  بیسل مساوات کے حل ہیں لہذا  $Y_\nu(x)$  بھی بیسل مساوات کا حل ہے۔ اب چونکہ ایسی  $\nu$  کے لئے  $J_\nu(x)$  اور  $J_{-\nu}(x)$  خطی طور غیر تابع ہیں اور  $Y_\nu(x)$  میں  $J_{-\nu}(x)$  پایا جاتا ہے لہذا  $J_\nu(x)$  اور  $Y_\nu(x)$  خطی طور غیر تابع ہوں گے۔ مزید یہ کہ مساوات 5.116 ب کو ثابت کیا جاسکتا ہے لہذا عدد صحیح درجہ کے لئے  $Y_n(x)$  بیسل مساوات کا حل ہے۔ آپ دیکھیں گے کہ  $Y_n(x)$  کی تسلسل میں لوگار تھی جزو پایا جاتا ہے لہذا  $J_n(x)$  اور  $Y_n(x)$  خطی طور غیر تابع ہوں گے۔  $Y_n(x)$  کی تسلسل لکھنے کی خاطر  $J_\nu(x)$  کی تسلسل 5.96 اور  $J_{-\nu}(x)$  کی تسلسل 5.103 کو مساوات 5.116 الف میں پر کرتے ہوئے  $\nu \rightarrow n$  کرتے ہیں۔

$$(5.117) \quad Y_n(x) = \frac{2}{\pi} J_n(x) \left( \ln \frac{x}{2} + \gamma \right) + \frac{x^n}{\pi} \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(-1)^{m-1} (h_m + h_{m+n})}{2^{2m+n} m! (m+n)!} x^{2m} \\ - \frac{x^{-n}}{\pi} \sum_{m=0}^{n-1} \frac{(n-m-1)!}{2^{2m-n} m!} x^{2m}$$

<sup>64</sup>Bessel function of the second kind of order  $\nu$

لکھا جاسکتا ہے جہاں  $x > 0$  اور  $n = 0, 1, \dots$  جبکہ

$$h_0 = 0, \quad h_s = 1 + \frac{1}{2} + \frac{1}{3} + \dots + \frac{1}{s} \quad (s = 1, 2, \dots)$$

ہیں اور  $n = 0$  کی صورت میں مساوات 5.117 میں آخری مجموعے کی جگہ صفر لکھا جاتا ہے۔ درجہ صفر  $n = 0$  پر مساوات 5.117 عین مساوات 5.115 کی صورت اختیار کرتی ہے۔ اس کے علاوہ درج ذیل ثابت کیا جاسکتا ہے۔

$$(5.118) \quad Y_{-n}(x) = (-1)^n Y_n(x)$$

ان نتائج کو درج ذیل مسئلے میں پیش کرتے ہیں۔

مسئلہ 5.4: مساوات بیسل کا عمومی حل تمام  $v$  کے لئے مساوات بیسل کا عمومی حل درج ذیل ہے۔

$$(5.119) \quad y(x) = c_1 J_v(x) + c_2 Y_v(x)$$

بعض اوقات حقیقی  $x$  کے لئے مساوات بیسل کے مخلوط حل درکار ہوتے ہیں۔ ایسی صورت میں درج ذیل خطی طور غیر تابع مخلوط حل استعمال کیے جاتے ہیں جنہیں درجہ  $v$  بیسل تفاعل کی تیسری قسم<sup>65</sup> یا درجہ  $v$  پہلی اور دوسری ہینکل تفاعل<sup>66</sup> کہا جاتا ہے۔

$$(5.120) \quad \begin{aligned} H_v^1(x) &= J_v(x) + iY_v(x) \\ H_v^2(x) &= J_v(x) - iY_v(x) \end{aligned}$$

## سوالات

سوال 5.81 تا سوال 5.89 کا عمومی حل  $J_v$  اور  $Y_v$  کی صورت میں حاصل کریں۔ بتلائیں کہ کن سوالات میں  $Y_v$  کی جگہ  $J_{-v}$  استعمال کرنا ممکن ہے۔ دی گئی اضافی معلومات استعمال کریں۔

<sup>65</sup>Bessel function of the third kind of order  $\nu$   
<sup>66</sup>Hankel functions

<sup>67</sup>ہرمن ہینکل [1839-1873] جرمنی کے ریاضی دان۔

سوال 5.81:  $x^2y'' + xy' + (x^2 - 25)y = 0$  جواب:  $y = c_1J_5(x) + c_2Y_5(x)$ ؛ چونکہ  $\nu$  عدد صحیح ہے لہذا  $J_{-5}(x)$  قابل استعمال نہیں ہے۔

سوال 5.82:  $x^2y'' + xy' + (x^2 - 3)y = 0$  جواب:  $y = c_1J_{\sqrt{3}}(x) + c_2Y_{\sqrt{3}}(x)$ ؛ چونکہ  $\nu$  عدد صحیح نہیں ہے لہذا  $J_{-\sqrt{3}}(x)$  قابل استعمال ہے۔

سوال 5.83:  $9x^2y'' + 9xy' + (z^{\frac{2}{3}} - \frac{9}{4})y = 0, \quad x = z^3$  جواب:  $y = c_1J_{\frac{3}{2}}(x^{\frac{1}{3}}) + c_2Y_{\frac{3}{2}}(x^{\frac{1}{3}})$

سوال 5.84:  $x^2y'' + xy' + (4x^4 - \frac{16}{9})y = 0, \quad z = x^2$  جواب:  $y = c_1J_{\frac{2}{3}}(x^2) + c_2Y_{\frac{2}{3}}(x^2)$

سوال 5.85:  $9x^2y'' + 9xy' + (4x^{\frac{4}{3}} - 25)y = 0, \quad z = x^{\frac{2}{3}}$  جواب:  $y = c_1J_{\frac{5}{2}}(x^{\frac{2}{3}}) + c_2Y_{\frac{5}{2}}(x^{\frac{2}{3}})$

سوال 5.86:  $y'' + k^2x^2y = 0, \quad (y = u\sqrt{x}, \quad z = \frac{kx^2}{2})$  جواب:  $y = \sqrt{x}[c_1J_{\frac{1}{4}}(\frac{kx^2}{2}) + c_2Y_{\frac{1}{4}}(\frac{kx^2}{2})]$

سوال 5.87:  $xy'' - 5y' + xy = 0, \quad y = x^3u$  جواب:  $y = x^3[c_1J_3(x) + c_2Y_3(x)]$

سوال 5.88:  $xy'' - y' + xy = 0, \quad y = xu$  جواب:  $y = x[c_1J_1(x) + c_2Y_1(x)]$

سوال 5.89:  $xy'' + 5y' + xy = 0, \quad y = \frac{u}{x^2}$  جواب:  $y = \frac{1}{x^2}[c_1J_2(x) + c_2Y_2(x)]$

سوال 5.90: ترمیم شدہ درجہ  $\nu$  بیسل تفاعل کی پہلی قسم  
ترمیم شدہ درجہ  $\nu$  بیسل تفاعل کی پہلی قسم کی تعریف  $I_\nu(x) = i^{-\nu}J_\nu(ix)$  ہے جہاں  $i = \sqrt{-1}$   
ہے۔ ثابت کریں کہ  $I_\nu(x)$  درج ذیل تفرقی مساوات پر پورا اترتا ہے۔

$$(5.121) \quad x^2y'' + xy' - (x^2 + \nu^2)y = 0$$

جواب:  $I_\nu(x)$  کو دیے گئے مساوات میں پر کرتے ہوئے  $0 = 0$  حاصل کریں۔ یہی ثبوت ہے۔

سوال 5.91: ترمیم شدہ بیسل تفاعل  $I_\nu(x)$  کی درج ذیل صورت حاصل کریں۔

$$(5.122) \quad I_\nu(x) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{x^{2m+\nu}}{2^{2m+\nu} m! \Gamma(m + \nu + 1)}$$

سوال 5.92:  $I_\nu(x)$  حقیقی ہے۔ ثابت کریں کہ حقیقی  $x$  اور حقیقی  $\nu$  کے لئے  $I_\nu(x)$  حقیقی ہے۔ ثابت کریں کہ  $x \neq 0$  ہوتے ہوئے  $I_\nu(x) \neq 0$  ہو گا۔ ثابت کریں کہ  $I_{-n}(x) = I_n(x)$  کے برابر ہے جہاں  $n$  عدد صحیح ہے۔

سوال 5.93: ترمیم شدہ بیسل تفاعل  $K_\nu(x)$ ، جسے ترمیم شدہ بیسل تفاعل کی تیسری (بعض اوقات دوسری) قسم کہتے ہیں،

$$(5.123) \quad K_\nu(x) = \frac{\pi}{2 \sin \nu \pi} [I_{-\nu}(x) - I_\nu(x)]$$

تفرقی مساوات 5.121 کا حل ہے۔

سوال 5.94: مینکل تفاعل  $I_\nu(x)$  کے حل کی اساس ہیں۔

## 5.6 قائمہ الزاویہ تفاعل کا سلسلہ

لیٹنڈر تفاعل (حصہ 5.2) اور بیسل تفاعل کی ایک خاصیت جسے قائمیت<sup>68</sup> کہتے ہیں انجینئری حساب میں نمایاں کردار ادا کرتی ہے۔ اس حصے میں قائمیت سے وابستہ تصورات اور علامت نویسی سیکھتے ہیں۔ اگلے حصے میں ایسی سرحدی قیمت

<sup>68</sup>orthogonality

باب 5. متقی تسلسل سے سادہ تصرقی مساوات کا حل۔ اعلیٰ تفاعل

مسائل (سٹیورم لیوویل مسائل) پر غور کیا جائے گا جن کے حل قائمہ الزاویہ تفاعل کا سلسلہ دیتے ہیں۔ ان مسائل پر غور کے دوران حاصل نتائج کو استعمال کرتے ہوئے لیٹنڈر تفاعل اور بیسل تفاعل پر غور کیا جائے گا۔

آئیں پہلے تفاعل کی قائمیت کی تعریف پیش کرتے ہیں۔ فرض کریں کہ وقفہ  $a \leq x \leq b$  پر حقیقی قیمت تفاعل  $g_m(x)$  اور  $g_n(x)$  معین ہیں اور اس وقفے پر ان تفاعل کے حاصل ضرب  $g_m(x)g_n(x)$  کا مکمل موجود ہے۔ اس مکمل کو روایتی طور پر  $(g_m, g_n)$  لکھا جاتا ہے۔

$$(5.124) \quad (g_m, g_n) = \int_a^b g_m(x)g_n(x) dx$$

اگر درج بالا مکمل صفر کے برابر ہو تب تفاعل  $g_m(x)$  اور  $g_n(x)$  وقفہ  $a \leq x \leq b$  پر قائمہ الزاویہ<sup>69</sup> کہلاتے ہیں۔

$$(5.125) \quad (g_m, g_n) = \int_a^b g_m(x)g_n(x) dx = 0 \quad (m \neq n)$$

حقیقی قیمت تفاعل کا سلسلہ  $g_1(x)$ ،  $g_2(x)$ ،  $g_3(x)$ ، ... اس صورت وقفہ  $a \leq x \leq b$  پر قائمہ الزاویہ سلسلہ<sup>70</sup> کہلائے گا جب اس وقفے پر یہ تمام تفاعل معین اور تمام مکمل  $(g_m, g_n)$  موجود ہوں اور اس سلسلے میں تمام ممکنہ منفرد جوڑیوں کے یہ مکمل صفر کے برابر ہوں۔

$(g_m, g_m)$  کے غیر صفر جذر کو  $g_m$  کا معیار<sup>71</sup> کہتے ہیں جسے عموماً  $\|g_m\|$  سے ظاہر کیا جاتا ہے۔

$$(5.126) \quad \|g_m\| = \sqrt{(g_m, g_m)} = \sqrt{\int_a^b g_m^2(x) dx}$$

ہم پوری بحث کے دوران درج ذیل فرض کریں گے۔

عمومی مفروضہ: تمام تفاعل جن پر غور کیا جا رہا ہو محدود ہیں، جن مکمل پر غور کیا جا رہا ہو وہ موجود ہیں اور معیار غیر صفر ہیں۔

ظاہر ہے کہ وقفہ  $a \leq x \leq b$  پر ایسے قائمہ الزاویہ سلسلہ  $g_1$ ،  $g_2$ ، ... جن میں ہر تفاعل کا معیار اکائی (1) ہو درج ذیل تعلقات پر پورا اترتے ہیں۔

$$(5.127) \quad (g_m, g_n) = \int_a^b g_m(x)g_n(x) dx = \begin{cases} 0 & m \neq n \\ 1 & m = n \end{cases} \quad (m = 1, 2, \dots) \quad (n = 1, 2, \dots)$$

orthogonal<sup>69</sup>  
orthogonal set<sup>70</sup>  
norm<sup>71</sup>



ایسے سلسلے کو وقفہ  $a \leq x \leq b$  پر معیاری قائم الزاویہ سلسلہ<sup>72</sup> کہتے ہیں۔

کسی بھی قائم الزاویہ سلسلے کے ہر تفاعل کو، زیر غور وقفے پر، اس تفاعل کی معیار سے تقسیم کرتے ہوئے معیاری قائم الزاویہ سلسلہ حاصل کیا جاسکتا ہے۔

مثال 5.22: تفاعل  $g_m(x) = \sin mx$  جہاں  $m = 1, 2, \dots$  کا سلسلہ وقفہ  $-\pi \leq x \leq \pi$  پر قائم الزاویہ ہے کیونکہ ان تفاعل کے لئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے (ضمیمہ ب میں مساوات 11.ب)۔

$$(5.128) \quad \begin{aligned} (g_m, g_n) &= \int_{-\pi}^{\pi} \sin mx \sin nx \, dx \quad (m \neq n) \\ &= \frac{1}{2} \int_{-\pi}^{\pi} \cos(m-n)x \, dx - \frac{1}{2} \int_{-\pi}^{\pi} \cos(m+n)x \, dx = 0 \end{aligned}$$

ان تفاعل کا معیار  $\|g_m\| = \sqrt{\pi}$  ہے۔

$$\|g_m\|^2 = \int_{-\pi}^{\pi} \sin^2 mx \, dx = \pi \quad (m = 1, 2, \dots)$$

یوں اس سلسلے سے درج ذیل معیاری قائم الزاویہ سلسلہ حاصل ہوتا ہے۔

$$\frac{\sin x}{\sqrt{\pi}}, \quad \frac{\sin 2x}{\sqrt{\pi}}, \quad \frac{\sin 3x}{\sqrt{\pi}}$$

مثال 5.23: کوسائن تفاعل  $\cos mx$  کے سلسلے کو بھی مثال 5.22 کی طرح قائم الزاویہ ثابت کیا جاسکتا ہے۔ مزید تمام  $m, n = 0, 1, \dots$  کے لئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\int_{-\pi}^{\pi} \cos mx \sin nx \, dx = \frac{1}{2} \int_{-\pi}^{\pi} \sin(m+n)x \, dx - \frac{1}{2} \int_{-\pi}^{\pi} \sin(m-n)x \, dx = 0$$

یوں ظاہر ہے کہ درج ذیل سلسلہ وقفہ  $-\pi \leq x \leq \pi$  پر قائمہ الزاویہ ہے

$$1, \cos x, \sin x, \cos 2x, \sin 2x, \dots$$

جس سے درج ذیل معیاری قائمہ الزاویہ سلسلہ حاصل ہوتا ہے۔

$$\frac{1}{\sqrt{2\pi}}, \frac{\cos x}{\sqrt{\pi}}, \frac{\sin x}{\sqrt{\pi}}, \frac{\cos 2x}{\sqrt{\pi}}, \frac{\sin 2x}{\sqrt{\pi}}, \dots$$

قائمہ الزاویہ سلسلہ استعمال کرتے ہوئے مختلف تفاعل کو تسلسل کی صورت میں لکھا جاسکتا ہے۔ فرض کریں کہ وقفہ  $1 \leq x \leq b$  پر  $g_1(x)$ ،  $g_2(x)$ ، ... کوئی بھی قائمہ الزاویہ سلسلہ ہے۔ اب فرض کریں کہ  $f(x)$  کوئی بھی تفاعل ہے جس کو ان  $g(x)$  کی ایسی تسلسل

$$(5.129) \quad f(x) = \sum_{n=1}^{\infty} c_n g_n(x) = c_1 g_1(x) + c_2 g_2(x) + \dots$$

لکھنا ممکن ہو جو مرکوز ہو۔ اس تسلسل کو  $f(x)$  کی عمومی فوریر تسلسل<sup>73</sup> کہتے ہیں جبکہ  $c_1$ ،  $c_2$ ، ... کو ان قائمہ الزاویہ سلسلے کے لحاظ سے تسلسل کے فوریر مستقل<sup>74</sup> کہتے ہیں۔

قائمیت کی بنا ان مستقل کو نہایت آسانی سے حاصل کیا جاسکتا ہے۔ مساوات 5.129 کے دونوں اطراف کو  $g_m(x)$  (معین  $m$ ) سے ضرب دیتے ہوئے وقفہ  $a \leq x \leq b$  پر مکمل لینے سے درج ذیل ملتا ہے جہاں فرض کیا گیا ہے کہ جزو در جزو مکمل لیا جاسکتا ہے۔

$$(f, g_m) = \int_a^b f g_m dx = \sum_{n=1}^{\infty} c_n (g_n, g_m) = \sum_{n=1}^{\infty} c_n \int_a^b g_n g_m dx$$

بائیں ہاتھ جن نکلمات میں  $n = m$  ہو، وہ  $(g_n, g_m) = \|g_m\|^2$  کے برابر ہوں گے جبکہ قائمیت کی بنا باقی تمام نکلمات صفر کے برابر ہوں گے لہذا

$$(5.130) \quad (f, g_m) = c_m \|g_m\|^2$$

ہو گا اور یوں فوریر مستقل کا درج ذیل کلیہ حاصل ہوتا ہے۔

$$(5.131) \quad c_m = \frac{(f, g_m)}{\|g_m\|^2} = \frac{1}{\|g_m\|^2} \int_a^b f(x) g_m(x) dx \quad (m = 1, 2, \dots)$$

مثال 5.24: فوریر تسلسل  
مساوات 5.129 کو مثال 5.23 کے معیاری قائم الزاویہ سلسلہ کی صورت درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$(5.132) \quad f(x) = a_0 + \sum_{n=1}^{\infty} (a_n \cos nx + b_n \sin nx)$$

اور مساوات 5.131 اب درج ذیل دے گا۔

$$(5.133) \quad \begin{aligned} a_0 &= \frac{1}{2\pi} \int_{-\pi}^{\pi} f(x) dx \\ a_n &= \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} f(x) \cos nx dx \\ b_n &= \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} f(x) \sin nx dx \quad (n = 1, 2, \dots) \end{aligned}$$

اب اگر تسلسل 5.132 مرکوز ہو تب یہ  $f(x)$  کی فوریر تسلسل کہلائے گا اور  $a_0$  ،  $a_n$  ،  $b_n$  اس کے فوریر عددی سر<sup>75</sup> کہلائیں گے۔ کلیات 5.133 کو ان عددی سر کے یولر کلیات<sup>76</sup> کہتے ہیں۔

ایسے کئی اہم سلسلے پائے جاتے ہیں جو از خود قائم الزاویہ نہیں ہیں البتہ ان کے حقیقی تفاعل  $g_1$  ،  $g_2$  ، ... درج ذیل پر پورا اترتے ہیں جہاں  $p(x)$  کوئی غیر صفر تفاعل ہے۔

$$(5.134) \quad \int_a^b p(x) g_m(x) g_n(x) dx = 0 \quad (m \neq n)$$

باب 5. متقی تسلسل سے سادہ تصریقی مساوات کا حل۔ اعلیٰ تفاعل

ہم کہتے ہیں کہ ایسا سلسلہ وقفہ  $a \leq x \leq b$  پر تفاعل قدر<sup>77</sup>  $p(x)$  کے لحاظ سے قائمہ الزاویہ ہے۔  $g_m$  کے معیار کی تعریف اب درج ذیل ہے۔

$$\|g_m\| = \sqrt{\int_a^b p(x) g_m^2 dx} \quad (5.135)$$

اگر سلسلے کے ہر تفاعل  $g_m$  کا معیار اکائی (1) ہو تب وقفہ  $a \leq x \leq b$  پر تفاعل قدر  $p(x)$  کے لحاظ سے یہ سلسلہ معیاری قائمہ الزاویہ کہلائے گا۔

ہم  $h_m = \sqrt{p} g_m$  اور  $h_n = \sqrt{p} g_n$  لکھ کر مساوات 5.134 کو درج ذیل لکھ سکتے ہیں

$$\int_a^b h_m(x) h_n(x) dx = 0 \quad (m \neq n)$$

اور یوں ظاہر ہے کہ  $h_m$  تفاعل قائمہ الزاویہ ہیں۔

اگر تفاعل قدر  $p(x)$  کے لحاظ سے، وقفہ  $a \leq x \leq b$  پر تفاعل  $g_1(x)$ ،  $g_2(x)$ ، ... قائمہ الزاویہ ہوں اور اگر کسی تفاعل  $f(x)$  کو درج ذیل عمومی فوریزر تسلسل کی صورت میں لکھنا ممکن ہو (مساوات 5.129 دیکھیں)

$$f(x) = c_1 g_1(x) + c_2 g_2(x) + \dots \quad (5.136)$$

تب اس سلسلے کے لحاظ سے فوریزر مستقل  $c_1$ ،  $c_2$ ، ... کو بھی پہلی کی طرح حاصل کیا جاسکتا ہے بس فرق اتنا ہے کہ اب مساوات 5.136 کے دونوں اطراف کو ( $g_m$  کی بجائے)  $p g_m$  سے ضرب دے کر آگے بڑھا جائے گا۔ باقی سب کچھ پہلے کی طرح حل کرتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے جہاں تفاعل کا معیار اب مساوات 5.135 دے گا۔

$$c_m = \frac{1}{\|g_m\|^2} \int_a^b p(x) f(x) g_m(x) dx \quad (m = 1, 2, \dots) \quad (5.137)$$

## سوالات

سوال 5.95 تا سوال 5.104 میں ثابت کریں کہ دیے گئے وقفے پر دیا گیا سلسلہ قائمہ الزاویہ ہے۔ معیاری قائمہ الزاویہ سلسلہ بھی دریافت کریں۔

سوال 5.95:  $1, \cos x, \cos 2x, \cos 3x, \dots, \quad 0 \leq x \leq 2\pi$   
 جوابات:  $\frac{1}{\sqrt{2\pi}}, \frac{\cos x}{\sqrt{\pi}}, \frac{\cos 2x}{\sqrt{\pi}}, \frac{\cos 3x}{\sqrt{\pi}}$

سوال 5.96:  $\sin x, \sin 2x, \sin 3x, \dots, \quad 0 \leq x \leq \pi$   
 جوابات:  $\sqrt{\frac{2}{\pi}} \sin x, \sqrt{\frac{2}{\pi}} \sin 2x, \sqrt{\frac{2}{\pi}} \sin 3x, \dots$

سوال 5.97:  $\sin \pi x, \sin 2\pi x, \sin 3\pi x, \dots, \quad -1 \leq x \leq 1$   
 جوابات:  $\sin \pi x, \sin 2\pi x, \sin 3\pi x, \dots$

سوال 5.98:  $1, \cos 2x, \cos 4x, \cos 6x, \dots, \quad 0 \leq x \leq \pi$   
 جوابات:  $\frac{1}{\sqrt{\pi}}, \sqrt{\frac{2}{\pi}} \cos 2x, \sqrt{\frac{2}{\pi}} \cos 4x, \sqrt{\frac{2}{\pi}} \cos 6x, \dots$

سوال 5.99:  $1, \cos \frac{2n\pi}{T}x, \quad (n = 1, 2, \dots), \quad 0 \leq x \leq T$   
 جوابات:  $\frac{1}{\sqrt{T}}, \sqrt{\frac{2}{T}} \cos \frac{2n\pi}{T}x$

سوال 5.100:  $\sin \frac{2n\pi}{T}x, \quad (n = 1, 2, \dots), \quad 0 \leq x \leq T$   
 جوابات:  $\sqrt{\frac{2}{T}} \sin \frac{2n\pi}{T}x$

سوال 5.101: (حصہ 5.2 کے لیٹنڈر تفاعل)  $P_0(x), P_1(x), P_2(x), \dots, \quad -1 \leq x \leq 1$   
 جوابات:  $\frac{P_0}{\sqrt{2}}, \sqrt{\frac{3}{2}}P_1, \sqrt{\frac{5}{2}}P_2, \sqrt{\frac{7}{2}}P_3$

سوال 5.102: ایسے  $a_0, b_0, \dots, c_2$  دریافت کریں کہ وقفہ  $-1 \leq x \leq 1$  پر  $g_2, g_1$  اور  $g_3$  معیاری قائمہ الزاویہ ہوں۔ حاصل جواب کا لیٹنڈر تفاعل کے ساتھ موازنہ کریں۔  
 $g_1 = a_0, g_2 = b_0 + b_1x, g_3 = c_0 + c_1x + c_2x^2$

سوال 5.103: ثابت کریں کہ اگر وقفہ  $a \leq x \leq b$  پر تفاعل  $g_1(x), g_2(x), \dots$  قائمہ الزاویہ ہوں تب وقفہ  $\frac{a-k}{c} \leq t \leq \frac{b-k}{c}$  پر تفاعل  $g_1(ct+k), g_2(ct+k), \dots$  قائمہ الزاویہ ہوں گے۔

سوال 5.104: سوال 5.103 کے نتیجے کو استعمال کرتے ہوئے سوال 5.95 سے سوال 5.99 کا نتیجہ حاصل کریں۔

## 5.7 مسئلہ سٹیورم لیوویل

انجینئری حساب میں کئی اہم قائمہ الزاویہ سلسلوں کے تفاعل وقفہ  $a \leq x \leq b$  پر بطور درج ذیل دو درجی تفرقی مساوات کے حل سامنے آتے ہیں

$$(5.138) \quad [r(x)y']' + [q(x) + \lambda p(x)]y = 0$$

جو درج ذیل شرائط پر پورا اترتے ہیں۔

$$(5.139) \quad \begin{aligned} & (الف) \quad k_1 y(a) + k_2 y'(a) = 0 \quad (k_1 \text{ اور } k_2 \text{ بیکوقت صفر نہیں ہو سکتے ہیں}) \\ & (ب) \quad l_1 y(b) + l_2 y'(b) = 0 \quad (l_1 \text{ اور } l_2 \text{ بیکوقت صفر نہیں ہو سکتے ہیں}) \end{aligned}$$

یہاں  $\lambda$  مقدار معلوم ہے جبکہ  $k_1$ ،  $k_2$ ،  $l_1$  اور  $l_2$  حقیقی مستقل ہیں۔

مساوات 5.138 کو مساوات سٹیورم لیوویل<sup>78</sup> کہتے ہیں۔ مساوات 5.139 وقفے کے آخری سروں  $a$  اور  $b$  سے تعلق رکھتے ہیں لہذا انہیں سرحدی شرائط کہتے ہیں۔ آپ دیکھیں گے کہ لیٹنڈر، بیمل اور دیگر مساوات کو مساوات 5.138 کی صورت میں لکھا جاسکتا ہے۔ تفرقی مساوات اور سرحدی شرائط مل کر سرحدی مسئلہ<sup>79</sup> دیتے ہیں۔ مساوات 5.138 اور مساوات 5.139 کے سرحدی مسئلے کو سٹیورم لیوویل مسئلہ<sup>80</sup> کہتے ہیں۔

آپ دیکھ سکتے ہیں کہ  $\lambda$  کی کسی بھی قیمت کے لئے سٹیورم لیوویل مسئلے کا غیر اہم صفر حل  $y \equiv 0$  پایا جاتا ہے جو پورے وقفے پر  $y(x) = 0$  دیتا ہے۔ اگر غیر صفر اہم حل  $y \not\equiv 0$  موجود ہوں تو انہیں امتیازی تفاعل یا امتیازی تفاعل<sup>81</sup> کہتے ہیں اور  $\lambda$  کی ان قیمتوں جن کے لئے مسئلے کا حل موجود ہو کو امتیازی قدر یا آنگنی قدر<sup>82</sup> کہتے ہیں۔

مثال 5.25: درج ذیل سٹیورم لیوویل مسئلے کے امتیازی قدر اور امتیازی تفاعل دریافت کریں۔

$$y'' + \lambda y = 0, \quad y(0) = 0, \quad y(\pi) = 0$$

<sup>78</sup> Sturm-Liouville equation

<sup>79</sup> boundary problem

<sup>80</sup> سونزریلنڈ کے ریاضی دان جیکوبس چارلس فرانکوئس سٹیورم [1803-1882] اور فرانسیسی ریاضی دان یوسف لیوویل [1809-1882]

<sup>81</sup> eigenfunctions

<sup>82</sup> eigenvalue

حل:  $\lambda$  کی منفی قیمتوں  $\lambda = -v^2$  کے لئے تفرقی مساوات کا عمومی حل درج ذیل ہے۔

$$y(x) = c_1 e^{vx} + c_2 e^{-vx}$$

دیے گئے سرحدی شرائط استعمال کرتے ہوئے  $c_1 = c_2 = 0$  اور  $y \equiv 0$  ملتا ہے جو امتیازی تفاعل نہیں ہے۔  
 $\lambda = 0$  کی صورت میں بھی صورت حال پائی جاتی ہے۔ مثبت  $\lambda = v^2$  کے لئے تفرقی مساوات کا عمومی حل درج ذیل ہے۔

$$y(x) = A \cos vx + B \sin vx$$

پہلی سرحدی شرط سے  $y(0) = A = 0$  ملتا ہے۔ دوسری سرحدی شرط سے درج ذیل ملتا ہے۔

$$y(\pi) = B \sin v\pi = 0 \implies v = 0, \pm 1, \pm 2, \dots$$

$v = 0$  سے  $y \equiv 0$  ملتا ہے جبکہ  $B = 1$  لیتے ہوئے  $\lambda = v^2 = 1, 4, 9, \dots$  کے لئے

$$y(x) = \sin vx \quad v = 1, 2, 3, \dots$$

ملتا ہے۔ یوں اس مسئلے کے امتیازی اقدار  $\lambda = v^2$  ہیں جہاں  $v = 1, 2, \dots$  ہیں اور ان کے مطابقتی امتیازی تفاعل  $y(x) = \sin vx$  ہیں۔

سیورم لیوویل مسئلہ درج ذیل قائمیت کی خاصیت رکھتا ہے۔

مسئلہ 5.5: امتیازی تفاعل کی قائمیت

فرض کریں کہ مساوات 5.138 میں دیے گئے سیورم لیوویل مسئلے میں  $p, q, r$  اور  $r'$  حقیقی قیمت تفاعل ہیں جو وقفہ  $a \leq x \leq b$  پر استمراری ہیں۔ فرض کریں کہ دو منفرد امتیازی قدر  $\lambda_m$  اور  $\lambda_n$  کے لئے مساوات 5.138 میں دیے گئے سیورم لیوویل مسئلے کے مطابقتی حل  $y_m(x)$  اور  $y_n(x)$  ہیں۔ اس وقفے پر تفاعل قدر  $p$  کے لحاظ سے  $y_m$  اور  $y_n$  قائمہ الزاویہ ہوں گے۔

اگر  $r(a) = 0$  ہو تب مساوات 5.139-الف کی ضرورت نہیں ہو گی لہذا اس کو مسئلے سے نکالا جاسکتا ہے۔ اسی طرح اگر  $r(b) = 0$  تب مساوات 5.139-ب کی ضرورت نہیں ہو گی لہذا اس کو مسئلے سے نکالا جاسکتا ہے۔ اگر  $r(a) = r(b)$  ہو تب مساوات 5.139 کی جگہ درج ذیل شرط لکھی جاسکتی ہے۔

$$(5.140) \quad y(a) = y(b), \quad y'(a) = y'(b)$$

ثبوت: چونکہ  $y_m$  اور  $y_n$  اس مسئلے کے حل ہیں لہذا یہ مساوات 5.138 پر پورا اترتے ہیں اور یوں درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\begin{aligned}(ry'_m)' + (q + \lambda_m p)y_m &= 0 \\ (ry'_n)' + (q + \lambda_n p)y_n &= 0\end{aligned}$$

پہلی مساوات کو  $y_n$  اور دوسری مساوات کو  $-y_m$  سے ضرب دے کر ان کا مجموعہ لیتے ہیں۔

$$\begin{aligned}(\lambda_m - \lambda_n)py_my_n &= y_m(ry'_n)' - y_n(ry'_m)' \\ &= [(ry'_n)y_m - (ry'_m)y_n]'\end{aligned}$$

آپ آخری مساوات  $[(ry'_n)y_m - (ry'_m)y_n]'$  کو کھول کر پہلی مساوات حاصل کرتے ہوئے اس کی درستی ثابت کر سکتے ہیں۔ چونکہ قیاس کے تحت  $r$  اور  $r'$  استمراری ہیں جبکہ  $y_m$  اور  $y_n$  مسئلے کے حل ہیں لہذا  $[(ry'_n)y_m - (ry'_m)y_n]'$  استمراری ہے۔ وقفہ  $a \leq x \leq b$  پر اس کا مکمل لیتے ہیں

$$(5.141) \quad (\lambda_m - \lambda_n) \int_a^b py_my_n dx = [r(y'_ny_m - y'_my_n)]_a^b$$

جہاں دایاں ہاتھ درج ذیل کے برابر ہے۔

$$(5.142) \quad r(b)[y'_n(b)y_m(b) - y'_m(b)y_n(b)] - r(a)[y'_n(a)y_m(a) - y'_m(a)y_n(a)]$$

پہلی صورت: اگر  $r(a) = 0$  اور  $r(b) = 0$  ہوں تب مساوات 5.142 صفر کے برابر ہو گا لہذا مساوات 5.141 کا بائیں ہاتھ بھی صفر ہو گا اور چونکہ  $y_m$  اور  $y_n$  منفرد ہیں ہمیں مساوات 5.139 میں دیے گئے سرحدی شرائط کے استعمال کے بغیر درج ذیل قانین ملتی ہے۔

$$(5.143) \quad \int_a^b py_my_n dx = 0 \quad (m \neq n)$$

دوسری صورت: اگر  $r(b) = 0$  لیکن  $r(a) \neq 0$  ہو تب مساوات 5.142 کا بائیں حصہ صفر کے برابر ہو گا۔ انہیں مساوات 5.142 کے دائیں حصے پر غور کرتے ہیں۔ مساوات 5.139-الف کے تحت

$$\begin{aligned}k_1y_n(a) + k_2y'_n(a) &= 0 \\ k_1y_m(a) + k_2y'_m(a) &= 0\end{aligned}$$



ہو گا۔ فرض کریں کہ  $k_2 \neq 0$  ہے۔ یوں پہلی مساوات کو  $y_m(a)$  اور دوسری مساوات کو  $-y_n(a)$  سے ضرب دے کر ان کا مجموعہ لیتے ہیں۔

$$k_2[y'_n(a)y_m(a) - y'_m(a)y_n(a)] = 0$$

اب چونکہ  $k_2 \neq 0$  ہے لہذا توسین میں بند تفاعل صفر کے برابر ہو گا۔ اب توسین میں بند تفاعل عین مساوات 5.142 کے دائیں حصے میں توسین میں بند حصہ ہے لہذا مساوات 5.142 صفر کے برابر ہو گا اور یوں مساوات 5.141 سے مساوات 5.143 ملتی ہے۔

تیسری صورت: اگر  $r(a) = 0$  لیکن  $r(b) \neq 0$  ہو تب بالکل دوسری صورت کی طرح مساوات 5.143 حاصل کی جاسکتی ہے۔

چوتھی صورت: اگر  $r(a) \neq 0$  اور  $r(b) \neq 0$  ہوں تب مساوات 5.139 کے دونوں شرائط استعمال کرتے ہوئے دوسری اور تیسری صورت کی طرز پر مساوات 5.143 حاصل ہو گی۔

پانچویں صورت: اگر  $r(a) = r(b)$  ہو تب مساوات 5.142 درج ذیل صورت اختیار کرے گی

$$r(b)[y'_n(b)y_m(b) - y'_m(b)y_n(b) - y'_n(a)y_m(a) + y'_m(a)y_n(a)]$$

جو پہلی کی طرح مساوات 5.139 کے استعمال سے صفر کے برابر ثابت ہوتا ہے۔ یہاں ہم دیکھ سکتے ہیں کہ مساوات 5.140 کی مدد سے بھی درج بالا صفر کے برابر ثابت ہوتی ہے لہذا ہم مساوات 5.139 کی جگہ مساوات 5.140 کی شرط استعمال کر سکتے ہیں۔ یوں مساوات 5.141 سے مساوات 5.143 ملتی ہے اور مسئلے کا ثبوت مکمل ہوتا ہے۔

مثال 5.26: مثال 5.25 کے تفرقی مساوات کو مساوات 5.138 کے طرز پر لکھتے ہوئے  $r = 1$  ،  $q = 0$  اور  $p = 1$  ملتے ہیں۔ مسئلہ 5.5 کے تحت وقفہ  $0 \leq x \leq \pi$  پر اس کے امتیازی تفاعل قائمہ الزاویہ ہوں گے۔

مثال 5.27: فوریر تسلسل

آپ ثابت کر سکتے ہیں کہ مثال 5.24 میں پائے جانے والے درج ذیل تفاعل

$$1, \cos x, \sin x, \cos 2x, \sin 2x, \dots$$

درج ذیل سیورم لیوویل مسئلے کے امتیازی تفاعل ہیں

$$y'' + \lambda y = 0, \quad y(\pi) = y(-\pi), \quad y'(\pi) = y'(-\pi)$$

لہذا مسئلہ 5.5 کے تحت وقفہ  $-\pi \leq x \leq \pi$  پر یہ آپس میں قائمہ الزاویہ سلسلہ دیتے ہیں۔ اس مثال کے سرحدی شرائط مساوات 5.140 کی طرز کے ہیں۔

ایسی عمومی فوریر تسلسل جس میں (قائمہ الزاویہ) امتیازی تفاعل کا سلسلہ استعمال ہو امتیازی تفاعل پھیلاؤ<sup>83</sup> کہلاتی ہے۔

مسئلہ 5.6: حقیقی امتیازی اقدار

اگر سیورم لیوویل مسئلہ جسے مساوات 5.138 اور مساوات 5.139 میں پیش کیا گیا ہے، مسئلہ 5.5 کے شرائط پر پورا اترتا ہو اور پورے وقفہ  $a \leq x \leq b$  پر مثبت ہو (یا اس پورے وقفے پر  $p$  منفی ہو) تب اس سیورم لیوویل مسئلے کے تمام امتیازی اقدار حقیقی ہوں گی۔

ثبوت: فرض کریں کہ اس سیورم لیوویل مسئلے کا  $\lambda = \alpha + i\beta$  امتیازی قدر ہے جس کا مطابقتی امتیازی تفاعل درج ذیل ہے جہاں  $\alpha$ ،  $\beta$ ،  $u$  اور  $v$  حقیقی ہیں۔

$$y(x) = u(x) + iv(x) \quad (5.144)$$

اس کو مساوات 5.138 میں پر کرتے ہوئے

$$(ru' + irv')' + (q + \alpha p + i\beta p)(u + iv) = 0$$

ملتا ہے جس کے حقیقی اور خیالی حصوں کو علیحدہ علیحدہ کرتے ہوئے درج ذیل دو مساوات ملتے ہیں۔

$$(ru')' + (q + \alpha p)u - \beta pv = 0$$

$$(rv')' + (q + \alpha p)v - \beta pu = 0$$

پہلی مساوات کو  $v$  اور دوسری مساوات کو  $-u$  سے ضرب دے کر مجموعہ لیتے ہیں

$$\begin{aligned} -\beta(u^2 + v^2)p &= u(rv')' - v(ru')' \\ &= [(rv')u - (ru')v]' \end{aligned}$$

جس کا  $x = a$  تا  $x = b$  تکمل درج ذیل ہے۔

$$-\beta \int_a^b (u^2 + v^2)p \, dx = [r(uv' - u'v)]_a^b$$

مسئلہ 5.5 کی ثبوت کی طرز پر، سرحدی شرائط استعمال کرتے ہوئے دایاں ہاتھ صفر کے برابر ملتا ہے۔ چونکہ  $y$  امتیازی تفاعل ہے لہذا  $u^2 + v^2 \neq 0$  ہو گا۔ اب  $y$  اور  $p$  استمراری ہیں اور پورے وقفے پر  $p > 0$  ہے (یا پورے وقفے پر  $p < 0$  ہے) لہذا مکمل کا بایاں ہاتھ صفر نہیں ہو سکتا ہے۔ یوں  $\beta = 0$  ہو گا لہذا  $\lambda = \alpha$  حقیقی ہو گا۔ یوں مسئلے کا ثبوت پورا ہوتا ہے۔

مثال 5.26 اور مثال 5.27 کے امتیازی اقدار مسئلہ 5.6 کے تحت حقیقی ہیں۔

### سوالات

سوال 5.105: مثال 5.25 کے لئے مسئلہ 5.5 ثابت کریں۔

سوال 5.106: مسئلہ 5.5 میں تیسری اور چوتھی صورت کا ثبوت مکمل کریں۔

سوال 5.107: اگر مساوات 5.138 اور مساوات 5.139 میں دیے گئے مسئلے کی امتیازی قدر  $\lambda_0$  اور مطابقتی امتیازی تفاعل  $y = y_0$  ہوں تب ثابت کریں کہ  $\lambda_0$  کا مطابقتی امتیازی تفاعل  $y = \alpha y_0$  بھی ہو گا جہاں

باب 5. ط متقی تسلسل سے سادہ تصریقی مساوات کا حل۔ اعلیٰ تفسیر

$\alpha$  غیر صفر اختیاری مستقل ہے۔ (اس خاصیت کو استعمال کرتے ہوئے ایسے امتیازی تفاعل دریافت کئے جاسکتے ہیں جن کا معیار اکائی ہو۔)

سوال 5.108 تا سوال 5.115 میں دیے گئے سٹیورم لیوویل مسئلوں کے امتیازی قدر اور امتیازی تفاعل دریافت کریں۔

سوال 5.108:  $y'' + \lambda y = 0, \quad y(0) = 0, y(l) = 0$  جوابات:  $\lambda = \frac{n^2 \pi^2}{l^2}, \quad y_n = \sin \frac{n \pi x}{l}$  جہاں  $n = 1, 2, \dots$  ہیں۔ چونکہ  $n = 0$  سے  $y = 0$  ملتا ہے جو امتیازی تفاعل نہیں ہے لہذا  $n = 0$  جواب میں شامل نہیں کیا جائے گا۔

سوال 5.109:  $y'' + \lambda y = 0, \quad y(0) = 0, y'(l) = 0$  جوابات:  $\lambda = \left[ \frac{(2n+1)\pi}{2l} \right]^2, \quad y_n = \sin \frac{(2n+1)\pi x}{2l}$  جہاں  $n = 0, 1, \dots$  ہیں۔

سوال 5.110:  $y'' + \lambda y = 0, \quad y'(0) = 0, y(l) = 0$  جوابات:  $\lambda = \left[ \frac{(2n+1)\pi}{2l} \right]^2, \quad y_n = \cos \frac{(2n+1)\pi x}{2l}$  جہاں  $n = 0, 1, \dots$  ہیں۔

سوال 5.111:  $y'' + \lambda y = 0, \quad y'(0) = 0, y'(l) = 0$  جوابات:  $\lambda = \left[ \frac{n(2n+1)\pi}{l} \right]^2, \quad y_n = \cos \frac{n \pi x}{l}$  جہاں  $n = 0, 1, \dots$  ہیں۔

سوال 5.112:  $y'' + \lambda y = 0, \quad y(0) = y(2\pi), y'(0) = y'(2\pi)$  جوابات:  $\lambda = n^2, \quad y_n = \cos nx$  جہاں  $n = 0, 1, \dots$  ہیں۔

سوال 5.113:  $(xy')' + \lambda x^{-1}y = 0, \quad y(1) = 0, y(e) = 0$  جوابات:  $\lambda = n^2 \pi^2, \quad y_n = \sin(n \pi \ln|x|)$  جہاں  $n = 1, 2, \dots$  ہے۔

سوال 5.114:  $(e^{2x}y')' + e^{2x}(\lambda + 1)y = 0, \quad y(0) = 0, y(\pi) = 0$  جوابات:  $\lambda = n^2, \quad y_n = e^{-x} \sin nx$  جہاں  $n = 1, 2, \dots$  ہے۔

سوال 5.115: ثابت کریں کہ مسئلہ سٹیورم لیوویل

$$y'' + \lambda y = 0, \quad y(0) = 0, y(1) + y'(1) = 0$$

کے حل مساوات  $\sin \sqrt{\lambda} + \sqrt{\lambda} \cos \sqrt{\lambda} = 0$  سے حاصل کیے جاتے ہیں۔ اس مساوات کے کتنے حل ممکن ہیں۔

جواب: لا تعداد

سوال 5.116: ایسا سٹیورم لیوویل مسئلہ دریافت کریں جس کے امتیازی تفاعل درج ذیل ہوں۔

$$1, \cos x, \cos 2x, \cos 3x \dots$$

$$y'' + \lambda y = 0, \quad y'(0) = 0, \quad y'(\pi) = 0 \text{ جواب:}$$

## 5.8 قانمیت لیٹنڈر کثیر رکنی اور بیسل تفاعل

لیٹنڈر مساوات (مساوات 5.16) کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$[(1 - x^2)y']' + \lambda y = 0, \quad \lambda = n(n+1) \quad (5.145)$$

لہذا یہ مساوات سٹیورم لیوویل (حصہ 5.7) ہے جہاں  $r = 1 - x^2$ ،  $q = 0$  اور  $p = 1$  ہیں۔ چونکہ  $x = \pm 1$  پر  $r = 0$  ہے لہذا سرحدی شرائط کے بغیر وقفہ  $-1 \leq x \leq 1$  پر اس سے مسئلہ سٹیورم لیوویل حاصل ہوتا ہے۔ ہم جانتے ہیں کہ  $n = 0, 1, 2, \dots$  پر اس مسئلے کے حل لیٹنڈر کثیر رکنی  $P_n(x)$  ہیں لہذا یہ امتیازی تفاعل ہیں جو مسئلہ 5.5 کے تحت قائمہ الزاویہ ہوں گے یعنی

$$\int_{-1}^1 P_m(x) P_n(x) dx = 0 \quad (m \neq n) \quad (5.146)$$

اور ان امتیازی تفاعل کا معیار مساوات 5.39 دیتی ہے جسے یہاں دوبارہ پیش کرتے ہیں۔

$$\|P_m\| = \sqrt{\int_{-1}^1 P_m^2(x) dx} = \sqrt{\frac{2}{2m+1}} \quad m = 0, 1, \dots \quad (5.147)$$

بیسل تفاعل (حصہ 5.4) جو مساوات بیسل (مساوات 5.76) پر پورا اترتے ہیں کے اہم انجینئری استعمال پائے جاتے ہیں مثلاً دائری سطح کی ارتعاش جس پر اس کتاب میں غور کیا جائے گا۔ مساوات بیسل کو یہاں دوبارہ پیش کرتے ہیں

$$s^2 j_n + s j_n + (s^2 - n^2) j_n = 0$$

جہاں تفاعل کا  $s$  کے ساتھ تفرق کو نقطہ ظاہر کرتا ہے۔ ہم فرض کرتے ہیں کہ  $n$  غیر منفی عدد صحیح ہے۔  
 $s = \lambda x$  لیتے ہوئے جہاں  $\lambda$  غیر صفر مستقل ہے ہم  $\frac{dx}{ds} = \frac{1}{\lambda}$  اور زنجیری تفرق سے درج ذیل لکھ سکتے ہیں جہاں ' سے مراد  $x$  کے ساتھ تفرق ہے۔

$$J_n = \frac{J'_n}{\lambda}, \quad \ddot{J}_n = \frac{J''_n}{\lambda^2}$$

انہیں مساوات بیسل میں پر کر کے

$$x^2 J''_n(\lambda x) + x J'_n(\lambda x) + (\lambda^2 x^2 - n^2) J_n(\lambda x) = 0$$

ماتا ہے جس کو  $x$  سے تقسیم کر کے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$(5.148) \quad [x J'_n(\lambda x)]' + \left( -\frac{n^2}{x} + \lambda^2 x \right) J_n(\lambda x) = 0$$

جو  $n$  کی ہر معین قیمت کے لئے ایک مساوات سیورم لیوویل دیتا ہے جہاں مقدار معلوم کو  $\lambda$  کی بجائے  $\lambda^2$  لکھا گیا ہے اور

$$p(x) = x, \quad q(x) = -\frac{n^2}{x}, \quad r(x) = x$$

ہیں۔ چونکہ  $x = 0$  پر  $r(x) = 0$  ہے لہذا مسئلہ 5.5 کے تحت وقفہ  $0 \leq x \leq R$  پر مساوات 5.148 کے وہ حل جو درج ذیل سرحدی شرط پر پورا اترتے ہوں تفاعل قدر  $p(x) = x$  کے لحاظ سے قائمہ الزاویہ سلسلہ دیں گے۔ (یہاں دھیان رہے کہ  $n \neq 0$  کی صورت میں تفاعل  $q$  نقطہ  $x = 0$  پر غیر استمراری ہے البتہ اس کا مسئلہ 5.5 کے ثبوت پر کوئی اثر نہیں پایا جاتا ہے۔)

$$(5.149) \quad J_n(\lambda R) = 0$$

یہ ثابت کیا جاسکتا ہے کہ  $J_n(s)$  کے لامحدود تعداد کے حقیقی صفر پائے جاتے ہیں۔  $J_n(s)$  کے مثبت صفروں کو  $\alpha_{1n} < \alpha_{2n} < \alpha_{3n} \dots$  سے ظاہر کرتے ہیں۔ یوں مساوات 5.149 کی شرط تب پوری ہوگی جب

$$(5.150) \quad \lambda R = \alpha_{mn} \implies \lambda = \lambda_{mn} = \frac{\alpha_{mn}}{R} \quad (m = 1, 2, \dots)$$

ہو جس سے درج ذیل مسئلہ ملتا ہے۔

مسئلہ 5.7: بیسل تفاعل کی قائمیت

بیسل تفاعل  $J_n(\lambda_{1n}x)$ ،  $J_n(\lambda_{2n}x)$ ،  $J_n(\lambda_{3n}x)$ ، ...، جہاں مساوات 5.150  $\lambda_{mn}$  دیتی ہے، وقفہ

$0 \leq x \leq R$  پر تفعل قدر  $p(x) = x$  کے لحاظ سے ہر معین  $n = 0, 1, \dots$  کے لئے قائمہ الزاویہ سلسلہ دیتے ہیں یعنی:

$$(5.151) \quad \int_0^R x J_n(\lambda_{mn}x) J_n(\lambda_{kn}x) dx = 0, \quad (k \neq m)$$

یوں ہمیں لامحدود تعداد کے قائمہ الزاویہ سلسلے حاصل ہوتے ہیں جہاں  $n$  کی ہر معین قیمت ایک منفرد سلسلہ دیتی ہے۔

چونکہ  $p(x) = x$  ہے لہذا مساوات 5.135 تا مساوات 5.137 کے تحت اگر کسی ایک ایسے سلسلے کے امتیازی تفعل کی فوریر تسلسل کی صورت میں کسی تفعل  $f(x)$  کو لکھنا ممکن ہو تو یہ فوریر تسلسل درج ذیل ہو گا۔

$$(5.152) \quad f(x) = c_1 J_n(\lambda_{1n}x) + c_2 J_n(\lambda_{2n}x) + \dots$$

اس کو فوریر بیسل تسلسل<sup>84</sup> کہتے ہیں۔ ہم اب درج ذیل ثابت کرتے ہیں جہاں  $\lambda_{mn} = \frac{\alpha_{mn}}{R}$  ہے۔

$$(5.153) \quad \|J_n(\lambda_{mn}x)\|^2 = \int_0^R x J_n^2(\lambda_{mn}x) dx = \frac{R^2}{2} J_{n+1}^2(\lambda_{mn}R)$$

یوں مساوات 5.152 کے عددی سر  $c_m$  مساوات 5.137 سے درج ذیل اخذ ہوتے ہیں۔

$$(5.154) \quad c_m = \frac{2}{R^2 J_{n+1}^2(\alpha_{mn})} \int_0^R x f(x) J_n(\lambda_{mn}x) dx \quad m = 1, 2, \dots$$

اب مساوات 5.153 ثابت کرتے ہیں۔ مساوات 5.148 کو  $2x J_n'(\lambda x)$  سے ضرب دے کر درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$\{[x J_n'(\lambda x)]^2\}' + (\lambda^2 x^2 - n^2) \{J_n^2(\lambda x)\}' = 0$$

جس کا 0 تا R تکمل لیتے ہیں۔

$$(5.155) \quad [x J_n'(\lambda x)]^2 \Big|_0^R = - \int_0^R (\lambda^2 x^2 - n^2) \{J_n^2(\lambda x)\}' dx$$

مساوات 5.99 میں  $x$  اور  $v$  کی جگہ بالترتیب  $s$  اور  $n$  لکھتے ہوئے اور  $s$  کے ساتھ تفرق کو نقطہ سے ظاہر کرتے ہوئے یہاں دوبارہ پیش کرتے ہیں۔

$$-ns^{-n-1} J_n(s) + s^{-n} J_n(s) = -s^{-n} J_{n+1}(s)$$

باب 5. مل متقی تسل سے سادہ تصرقی مساوات کا حل۔ اعلیٰ تفاعل

اس کو  $s^{n+1}$  سے ضرب دے کر اور  $s = \lambda x$  لکھتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے جہاں ' سے مراد  $x$  کے ساتھ تفرق ہے۔

$$\lambda x J_n'(\lambda x) \frac{1}{\lambda} = n J_n(\lambda x) - \lambda x J_{n+1}(\lambda x)$$

اس طرح مساوات 5.155 کا بایاں ہاتھ

$$\left[ [n J_n(\lambda x) - \lambda x J_{n+1}(\lambda x)]^2 \right]_{x=0}^R$$

کے برابر ہو گا۔ اب  $\lambda = \lambda_{mn}$  کی صورت میں  $J_n(\lambda R) = 0$  ہو گا اور  $n = 1, 2, \dots$  کی صورت میں  $J_n(0) = 0$  ہو گا لہذا بایاں ہاتھ درج ذیل ملتا ہے۔

$$(5.156) \quad \lambda_{mn}^2 R^2 J_{n+1}^2(\lambda_{mn} R)$$

مساوات 5.155 کے دائیں ہاتھ کا مکمل بالخصوص درج ذیل دیتا ہے۔

$$(5.157) \quad - \left[ (\lambda^2 x^2 - n^2) J_n^2(\lambda x) \right]_0^R + 2\lambda^2 \int_0^R x J_n^2(\lambda x) dx$$

$\lambda = \lambda_{mn}$  کی صورت میں اس کا پہلا حصہ  $x = R$  پر صفر کے برابر ہے۔ چونکہ  $n = x = 0$  پر  $\lambda^2 x^2 - n^2 = 0$  ہے جبکہ  $x = 0$  اور  $n = 1, 2, \dots$  کی صورت میں  $J_n(\lambda x) = 0$  ہے لہذا یہ حصہ  $x = 0$  پر بھی صفر کے برابر ہو گا۔ اس نتیجے اور مساوات 5.156 سے مساوات 5.153 اخذ ہوتا ہے۔

## سوالات

سوال 5.117 تا سوال 5.120 میں دیے گئے کثیر رکنی کو لیٹنڈر کثیر رکنی کو صورت میں لکھیں۔ (مساوات 5.30 کی مدد لیں۔)

سوال 5.117:  $1, x, x^2, x^3, x^4$  جوابات:

$$1 = P_0(x), x = P_1(x), x^2 = \frac{1}{3}P_0(x) + \frac{2}{3}P_2(x), x^3 = \frac{3}{5}P_1(x) + \frac{2}{5}P_3(x),$$

$$x^4 = \frac{1}{5}P_0(x) + \frac{4}{7}P_2(x) + \frac{8}{35}P_4(x)$$



5.8. قانیت لیٹنڈر کثیر رکنی اور بیسل تفعل

سوال 5.118:  $3x^2 + 2x$   
جواب:  $2P_2(x) + 2P_1(x) + P_0(x)$

سوال 5.119:  $5x^3 + 6x^2 - x - 1$   
جواب:  $2P_3(x) + 4P_2(x) + 2P_1(x) + P_0(x)$

سوال 5.120:  $35x^4 - 15x^3 + 6x^2 - 2x - 10$   
جواب:  $8P_4(x) - 6P_3(x) + 42P_2(x) - 11P_1(x) - P_0(x)$

سوال 5.121 تا سوال 5.123 میں دیے گئے تفاعل کی لیٹنڈر فوریز تسلسل وقفہ  $-1 < x < 1$  پر دریافت کریں۔

سوال 5.121:

$$f(x) = \begin{cases} 0 & -1 < x < 0 \\ x & 0 < x < 1 \end{cases}$$

جواب: مساوات 5.136 میں  $g_m$  کی جگہ  $P_n$  اور  $p = 1$  پر کرتے ہوئے تفاعل  $f(x)$  کی لیٹنڈر فوریز تسلسل  $f = c_0P_0 + c_1P_1 + c_2P_2 + \dots$  لکھی جائے گی۔ مساوات 5.39 اور مساوات 5.30 استعمال کرتے ہوئے یوں مساوات 5.137 سے تسلسل کے عددی سر درج ذیل ہوں گے۔

$$\begin{aligned} c_0 &= \frac{1}{\|P_0\|^2} \int_0^1 P_0(x) \cdot x \, dx = \frac{1}{2} \int_0^1 1 \cdot x \, dx = \frac{1}{2 \cdot 2} = \frac{1}{4} \\ c_1 &= \frac{1}{\|P_1\|^2} \int_0^1 P_1(x) \cdot x \, dx = \frac{3}{2} \int_0^1 x \cdot x \, dx = \frac{3}{2 \cdot 3} = \frac{1}{2} \\ c_2 &= \frac{1}{\|P_2\|^2} \int_0^1 P_2(x) \cdot x \, dx = \frac{5}{2} \int_0^1 \frac{1}{2} (3x^2 - 1)x \, dx = \frac{5}{16} \end{aligned}$$

یوں لیٹنڈر فوریز تسلسل  $f(x) = \frac{1}{4}P_0(x) + \frac{1}{2}P_1(x) + \frac{5}{16}P_2(x) + \dots$  ہو گا۔

سوال 5.122:

$$f(x) = \begin{cases} 0 & -1 < x < 0 \\ 1 & 0 < x < 1 \end{cases}$$

جواب:  $f(x) = \frac{1}{2}P_0(x) + \frac{3}{4}P_1(x) - \frac{7}{16}P_3(x) + \dots$

سوال 5.123:

$$f(x) = |x| \quad -1 < x < 1$$

$$f(x) = \frac{1}{2}P_0(x) + \frac{5}{8}P_2(x) + \dots \text{ جواب:}$$

سوال 5.124: ثابت کریں کہ تفاعل قدر  $\sin \theta$  کے لحاظ سے  $n = 0, 1, \dots$  کی صورت میں  $P_n(\cos \theta)$  وقفہ  $0 < \theta < \pi$  پر قائمہ الزاویہ تفاعل ہوں گے۔

سوال 5.125 تا سوال 5.130 ہرمانٹ کثیر رکنی  $He_n$  سے متعلق سوالات ہیں جن کی تعریف درج ذیل ہے۔

$$(5.158) \quad He_0 = 1, \quad He_n(x) = (-1)^n e^{\frac{x^2}{2}} \frac{d^n}{dx^n} (e^{-\frac{x^2}{2}}), \quad n = 1, 2, \dots$$

توجہ رہے کہ دیگر اعلیٰ تفاعل کی طرح ہرمانٹ کثیر رکنی  $He_n$  کو بھی کئی طریقوں سے ظاہر کیا جاتا ہے لہذا طبیعیات کے میدان میں ہرمانٹ کثیر رکنی  $H_n^*$  کی تعریف درج ذیل دی جاتی ہے۔

$$H_0^* = 1, \quad H_n^* = (-1)^n e^{x^2} \frac{d^n}{dx^n} e^{-x^2}$$

سوال 5.125: ہرمانٹ کثیر رکنی کی درج بالا تعریف سے درج ذیل لکھیں۔

$$He_1(x) = x, \quad He_2(x) = x^2 - 1, \quad He_3(x) = x^3 - 3x, \quad He_4(x) = x^4 - 6x^2 + 3$$

سوال 5.126: ثابت کریں کہ مکلارن تسلسل

$$e^{tx - \frac{t^2}{2}} = \sum_{n=0}^{\infty} a_n(x) t^n$$

کے عددی سر اور ہرمانٹ کثیر رکنی کا تعلق  $He_n(x) = n! a_n(x)$  ہے۔ (آپ  $tx - \frac{t^2}{2} = \frac{x^2}{2} - \frac{(x-t)^2}{2}$  لکھ سکتے ہیں۔) درج بالا کا بائیں ہاتھ یعنی  $e^{tx - \frac{t^2}{2}}$  ہرمانٹ کثیر رکنی کا پیدا کار تفاعل کہلاتا ہے۔

<sup>85</sup>فرانسیسی ریاضی دان چارلس ہرمانٹ [1822-1901]  
Hermite polynomials<sup>86</sup>

سوال 5.127: ثابت کریں کہ ہرمانٹ کثیر رکنی درج ذیل تعلق پر پورا اترتے ہیں۔ (اشارہ۔ ہرمانٹ کثیر رکنی کی تعریف مساوات 5.158 کا تفرق لیں۔)

$$\text{He}_{n+1}(x) = x \text{He}_n(x) - \text{He}'_n(x)$$

سوال 5.128: ہرمانٹ کثیر رکنی کے پیدا کار تفاعل (سوال 5.126) کا  $x$  کے ساتھ تفرق لیتے ہوئے درج ذیل ثابت کریں۔

$$\text{He}'_n(x) = n \text{He}_{n-1}(x)$$

اس کلیے کے ساتھ سوال 5.127 میں دیے گئے کلیہ میں  $n$  کی جگہ  $n-1$  استعمال کرتے ہوئے ثابت کریں کہ  $\text{He}_n(x)$  درج ذیل تفرقی مساوات پر پورا اترتے ہیں۔

$$y'' - xy' + ny = 0$$

سوال 5.129: سوال 5.128 میں دیا گیا تفرقی مساوات استعمال کرتے ہوئے ثابت کریں کہ  $w = e^{-\frac{x^2}{4}} \text{He}_n(x)$  درج ذیل مساوات ویبر<sup>87</sup> کا حل ہے۔

$$w'' + \left(n + \frac{1}{2} - \frac{1}{4}x^2\right)w = 0, \quad n = 0, 1, \dots$$

سوال 5.130: ثابت کریں کہ وقفہ  $-\infty < x < \infty$  (محور  $x$ ) پر تفاعل قدر  $p(x) = e^{-\frac{x^2}{2}}$  کے لحاظ سے ہرمانٹ کثیر رکنی قائمہ الزاویہ ہیں۔ (اشارہ۔ سوال 5.128 میں دیے گئے کلیے کا مکمل بالخصص لیں۔)

سوال 5.131 تا 5.135 لاگینگ کثیر رکنی<sup>88</sup> پر مبنی ہیں۔ لاگینگ کثیر رکنی<sup>89</sup> درج ذیل تفاعل کو کہتے ہیں۔

$$L_0 = 1, \quad L_n(x) = \frac{e^x}{n!} \frac{d^n (x^n e^{-x})}{dx^n}, \quad n = 1, 2, \dots$$

سوال 5.131: لاگینگ کثیر رکنی کی درج بالا تعریف سے درج ذیل لکھیں۔

$$L_1(x) = 1 - x, \quad L_2(x) = 1 - 2x + \frac{1}{2}x^2, \quad L_3(x) = 1 - 3x + \frac{3}{2}x^2 - \frac{1}{6}x^3$$

<sup>87</sup>جرمن ریاضی دان ہائزک ویبر [1842-1913]

<sup>88</sup>Laguerre polynomials

<sup>89</sup>فرانسیسی ریاضی دان ایڈمنڈ نیولس لاگینگ [1834-1886]

سوال 5.132: درج ذیل ثابت کریں۔

$$L_n(x) = \sum_{m=0}^n \frac{(-1)^m}{m!} \binom{n}{m} x^m = 1 - nx + \frac{n(n-1)}{2}x^2 - \dots + \frac{(-1)^n}{n!}x^n$$

سوال 5.133: لاگنچ تفاعل  $L_n(x)$  درج ذیل تصرفی مساوات پر پورا اترتے ہیں۔

$$xy'' + (1-x)y' + ny = 0$$

$n = 0, 1, 2, 3$  کے لئے اس حقیقت کی تصدیق کریں۔

سوال 5.134: مکمل لیتے ہوئے ثابت کریں کہ مثبت  $x$  محور یعنی وقفہ  $0 \leq x < \infty$  پر تفاعل قدر  $p(x) = e^{-x}$  کے لحاظ سے  $L_0$ ،  $L_1(x)$  اور  $L_2(x)$  قائمہ الزاویہ ہیں۔

سوال 5.135: ثابت کریں کہ مثبت  $x$  محور یعنی وقفہ  $0 \leq x < \infty$  پر تفاعل قدر  $p(x) = e^{-x}$  کے لحاظ سے تمام لاگنچ تفاعل قائمہ الزاویہ ہیں۔ (اشارہ۔ وقفہ  $0 \leq x < \infty$  پر تفاعل  $e^{-x}L_m(x)L_n(x)$  کے مکمل پر غور کریں جہاں  $m < n$  ہے۔ چونکہ  $L_m$  میں بلند تر طاقت والا جزو  $x^m$  ہے لہذا اس سے اخذ کریں کہ اتنا کافی ہو گا کہ وقفہ  $0 \leq x < \infty$  پر  $e^{-x}x^k L_n(x)$  کا مکمل صفر کے برابر ثابت کیا جائے، جہاں  $k < n$  ہے۔ بار بار مکمل بالخصوص سے ایسا ثابت کریں۔

جواب:

$$\begin{aligned} \int_0^\infty e^{-x} x^k L_n(x) dx &= \frac{1}{n!} \int_0^\infty x^k \frac{d^n}{dx^n} (x^n e^{-x}) dx \\ &= -\frac{k}{n!} \int_0^\infty x^{k-1} \frac{d^{n-1}}{dx^{n-1}} (x^n e^{-x}) dx \\ &= \dots = (-1)^k \frac{k!}{n!} \int_0^\infty \frac{d^{n-k}}{dx^{n-k}} (x^n e^{-x}) dx \\ &= 0 \quad \text{اگر } (n > k) \end{aligned}$$

سوال 5.136 تا سوال 5.138 چیشیف کثیر رکنی<sup>90</sup> پر مبنی ہیں جس کی تعریف درج ذیل ہے۔

(5.159)

$$T_n(x) = \cos(n \cos^{-1} x), \quad U_n(x) = \frac{\sin[(n+1) \cos^{-1} x]}{\sqrt{1-x^2}} \quad n = 0, 1, \dots$$

$T_n(x)$  چیشیف کثیر رکنی<sup>91</sup> کی پہلی قسم اور  $U_n(x)$  اس کی دوسری قسم کہلاتے ہیں۔

<sup>90</sup> روسی ریاضی دان پنٹونی لودوچ چیشیف [1821-1894]

<sup>91</sup> 'Tchebichef polynomials', first and second kind

سوال 5.136: چیشیف تفاعل (مساوات 5.159) سے درج ذیل لکھیں۔

$$T_0 = 1, T_1(x) = x, T_2(x) = 2x^2 - 1, T_3(x) = 4x^3 - 3x, \\ U_0 = 1, U_1(x) = 2x, U_2(x) = 4x^2 - 1, U_3(x) = 8x^3 - 4x,$$

سوال 5.137: ثابت کریں کہ چیشیف تفاعل  $T_n(x)$  درج ذیل تفرقی مساوات پر پورا اترتے ہیں۔

$$(1 - x^2)T_n'' - xT_n' + n^2T_n = 0$$

جواب:  $v(\theta) = \cos n\theta$  تفرقی مساوات  $\frac{d^2v}{d\theta^2} + n^2v = 0$  پر پورا اترتا ہے۔  $x = \cos \theta$  کا استعمال کریں۔

سوال 5.138: ثابت کریں کہ چیشیف تفاعل  $T_n$  وقفہ  $-1 \leq x \leq 1$  پر تفاعل قدر  $p(x) = \frac{1}{\sqrt{1-x^2}}$  کے لحاظ سے قائمہ الزاویہ ہیں۔ (اشارہ۔ مکمل لیتے ہوئے  $\cos^{-1} x = \theta$  لکھیں۔)

سوال 5.139 تا سوال 5.144 میں دیے گئے تفاعل  $f(x)$  کا وقفہ  $0 < x < R$  پر درج ذیل صورت کی فوریر بیسل تسلسل دریافت کریں۔

$$f(x) = c_0 J_0(\lambda_{10}x) + c_0 J_0(\lambda_{20}x) + c_0 J_0(\lambda_{30}x) + \dots$$

سوال 5.139:

اشارہ۔ مساوات 5.98 کا استعمال کریں  $f(x) = 1$

جواب: مساوات 5.154 سے عددی سر لکھ کر  $v = 1$  لیتے ہوئے مساوات 5.98 استعمال کرتے ہیں۔

$$c_m = \frac{2}{R^2 J_1^2(\alpha_{m0})} \int_0^R x J_0\left(\frac{\alpha_{m0}}{R}x\right) dx = \frac{2}{\alpha_{m0}^2 J_1^2(\alpha_{m0})} \int_0^{\alpha_{m0}} w J_0(w) dw \\ = \frac{2}{\alpha_{m0} J_1(\alpha_{m0})}$$

$$f(x) = 2 \left( \frac{J_0(\lambda_{10})x}{\alpha_{10} J_1(\alpha_{10})} + \frac{J_0(\lambda_{20})x}{\alpha_{20} J_1(\alpha_{20})} + \dots \right)$$

سوال 5.140:

$$f(x) = \begin{cases} k & 0 < x < a \\ 0 & a < x < R \end{cases}$$

باب 5. متقی تسلسل سے سادہ تفرقی مساوات کا حل۔ اعلیٰ تفاعل

$$c_m = \frac{2akJ_1\left(\frac{\alpha_{m0}}{R}a\right)}{\alpha_{m0}RJ_1^2(\alpha_{m0})} \text{ جواب:}$$

سوال 5.141:

اشارہ۔ مساوات 5.98 استعمال کرتے ہوئے مکمل بالخصوص لیں  $f(x) = 1 - x^2$ ,  $(R = 1)$

$$c_m = \frac{4J_2(\alpha_{m0})}{\alpha_{m0}^2 J_1^2(\alpha_{m0})} \text{ جواب:}$$

سوال 5.142:

$$f(x) = x^2$$

$$c_m \frac{2R^2}{\alpha_{m0}J_1(\alpha_{m0})} \left[ 1 - \frac{2J_2(\alpha_{m0})}{\alpha_{m0}J_1(\alpha_{m0})} \right] \text{ جواب:}$$

سوال 5.143: ثابت کریں کہ  $f(x) = x^n$  جہاں  $n = 0, 1, \dots$  ہے کو وقفہ  $0 < x < 1$  پر درج ذیل فوریر بیسل تسلسل سے ظاہر کیا جاسکتا ہے۔

$$x^n = \frac{2J_n(\alpha_{1n}x)}{\alpha_{1n}J_{n+1}(\alpha_{1n})} + \frac{2J_n(\alpha_{2n}x)}{\alpha_{2n}J_{n+1}(\alpha_{2n})} + \dots$$

سوال 5.144: تفاعل  $f(x) = x^3$  کو وقفہ  $0 < x < 2$  پر  $J_3$  کی فوریر بیسل تسلسل سے ظاہر کریں۔

$$x^3 = 16 \left[ \frac{J_3\left(\frac{\alpha_{13}}{2}x\right)}{\alpha_{13}J_4(\alpha_{13})} + \frac{J_3\left(\frac{\alpha_{23}}{2}x\right)}{\alpha_{23}J_4(\alpha_{23})} + \dots \right] \text{ جواب:}$$

## باب 6

### لاپلاس تبادلہ

لاپلاس بدل کی ترکیب سے ابتدائی قیمت (سرحدی قیمت) تفرقی مساوات حل کیے جاتے ہیں۔ یہ ترکیب تین قدم پر مشتمل ہے۔

- پہلا قدم: ابتدائی قیمت (سرحدی قیمت) تفرقی مساوات کا لاپلاس بدل لیتے ہوئے سادہ ضمنی مساوات حاصل کی جاتی ہے۔

- دوسرا قدم: ضمنی مساوات کو خالصتاً الجبرائی طور پر حل کیا جاتا ہے۔

- تیسرا قدم: ضمنی مساوات کے حل کا الٹ لاپلاس بدل لیتے ہوئے اصل حل حاصل کیا جاتا ہے۔

یوں لاپلاس بدل تفرقی مساوات کے مسئلے کو سادہ الجبرائی مسئلہ میں تبدیل کرتا ہے۔ تیسرے قدم پر الٹ لاپلاس بدل حاصل کرتے ہوئے عموماً ایسی جدول کا سہارا لیا جاتا ہے جس میں تفاعل اور تفاعل کے الٹ لاپلاس بدل درج ہوں۔ اس باب کے آخر میں ایسا جدول (جدول 6.2) دکھایا گیا ہے۔

انجینئری میں لاپلاس بدل کی ترکیب اہم کردار ادا کرتی ہے، بالخصوص ان مسائل میں جہاں جبری تفاعل غیر استمراری ہو، مثلاً جب جبری تفاعل کچھ وقفے کے لئے کارآمد ہو یا جبری تفاعل غیر سائن نما دہراتا تفاعل ہو۔

اب تک غیر متجانس مساوات کا عمومی حل حاصل کرتے ہوئے پہلے مطابقتی متجانس مساوات کا حل اور پھر غیر متجانس مساوات کا مخصوص حل حاصل کیا جاتا رہا۔ لاپلاس بدل کی ترکیب میں عمومی حل ایک ہی بار میں حاصل ہوتا ہے۔ اسی طرح لاپلاس بدل استعمال کرتے ہوئے ابتدائی قیمت (سرحدی قیمت) مسائل کے حل میں عمومی حل حاصل کرنے کے بعد ابتدائی (سرحدی) شرائط پر کرنے کی ضرورت پیش نہیں آتی چونکہ حل یہ شرائط شامل ہوتے ہیں۔

## 6.1 لاپلاس بدل۔ الٹ لاپلاس بدل۔ خطیت

فرض کریں کہ تفاعل  $f(t)$  تمام  $t \geq 0$  پر معین ہے۔ ہم  $f(t)$  کو  $e^{-st}$  سے ضرب دیتے ہوئے،  $t$  کے ساتھ،  $0$  تا  $\infty$  تکمل لیتے ہیں۔ اگر ایسا تکمل موجود ہو تو یہ  $s$  پر منحصر ہو گا لہذا اس کو  $F(s)$  لکھا جا سکتا ہے۔

$$(6.1) \quad F(s) = \int_0^{\infty} e^{-st} f(t) dt$$

تفاعل  $F(s)$  کو تفاعل  $f(t)$  کا لاپلاس بدل<sup>1</sup> کہا جاتا ہے اور اس کو  $\mathcal{L}(f)$  سے ظاہر کیا جاتا ہے۔

$$(6.2) \quad F(s) = \mathcal{L}(f) = \int_0^{\infty} e^{-st} f(t) dt$$

$f(t)$  سے  $F(s)$  کے حصول کو لاپلاس تبدل<sup>2</sup> کہتے ہیں۔

اسی طرح  $f(t)$  کو  $F(s)$  کا الٹ لاپلاس بدل<sup>3</sup> کہتے ہیں جسے  $\mathcal{L}^{-1}(F)$  سے ظاہر کیا جاتا ہے۔

$$(6.3) \quad f(t) = \mathcal{L}^{-1}(F)$$

علامت نویسی

اصل تفاعل کو چھوٹے لاطینی حرف تہجی سے ظاہر کیا جاتا ہے جبکہ لاپلاس بدل کو اسی حرف تہجی کی بڑی صورت سے ظاہر کیا جاتا ہے۔ یوں  $f(t)$  کا بدل  $F(s)$  ہو گا اور  $g(t)$  کا لاپلاس بدل  $G(s)$  ہو گا۔

مثال 6.1: تفاعل  $f(t) = 1$ ، جہاں  $t \geq 0$  ہے، کا لاپلاس بدل مساوات 6.2 سے بذریعہ تکمل حاصل کرتے ہیں۔

$$\mathcal{L}(f) = \mathcal{L}(1) = \int_0^{\infty} e^{-st} dt = -\frac{1}{s} e^{-st} \Big|_0^{\infty}$$

<sup>1</sup> Laplace transform  
<sup>2</sup> Laplace transformation  
<sup>3</sup> inverse Laplace transform



ہو گا جو  $s > 0$  کی صورت میں درج ذیل ہو گا۔

$$\mathcal{L}(1) = \frac{1}{s}$$

نکمل 6.2 کی علامت پر آسائش ضرور ہے لیکن اس پر مزید غور کی ضرورت ہے۔ اس نکمل کا وقفہ لامتناہی ہے۔ ایسے نکمل کو غیر مناسب نکمل<sup>4</sup> کہتے ہیں اور حزب تعریف، اس کی قیمت درج ذیل اصول کے تحت حاصل کی جاتی ہے۔

$$\int_0^{\infty} e^{-st} f(t) dt = \lim_{T \rightarrow \infty} \int_0^T e^{-st} f(t) dt$$

یوں اس مثال میں اس آسائش علامت کا مطلب درج ذیل ہے۔

$$\int_0^{\infty} e^{-st} dt = \lim_{T \rightarrow \infty} \int_0^T e^{-st} dt = \lim_{T \rightarrow \infty} \left[ -\frac{1}{s} e^{-sT} + \frac{1}{s} e^0 \right] = \frac{1}{s}, \quad (s > 0)$$

اس پورے باب میں نکمل کی یہی علامت استعمال کی جائے گی۔

مثال 6.2: تفاعل  $f(t) = e^{at}$  جہاں  $t \geq 0$  اور  $a$  مستقل ہے کا لاپلاس بدل  $\mathcal{L}(f)$  دریافت کریں۔

حل: مساوات 6.2 سے

$$\mathcal{L}(e^{at}) = \int_0^{\infty} e^{-st} e^{at} dt = \frac{1}{a-s} e^{-(s-a)t} \Big|_0^{\infty}$$

ملتا ہے۔ اب اگر  $s - a > 0$  ہو (یعنی  $s$  کی قیمت  $a$  سے زیادہ چنی گئی ہو)۔ تب درج ذیل حاصل ہو گا۔

$$\mathcal{L}(e^{at}) = \frac{1}{s-a}$$

اگرچہ ہم بالکل اسی طرز پر دیگر تفاعل کے لاپلاس بدل بذریعہ مکمل حاصل کر سکتے ہیں، حقیقت میں لاپلاس تبدلہ کے ایسی کئی خواص ہیں جنہیں استعمال کرتے ہوئے دیگر لاپلاس بدل نہایت عمدگی کے ساتھ حاصل کیے جا سکتے ہیں۔ لاپلاس تبدلہ کی ایک خاصیت خطیت ہے جس سے مراد درج ذیل ہے۔

مسئلہ 6.1: لاپلاس تبدلہ کی خطیت

لاپلاس تبدلہ خطی عمل ہے۔ یوں ایسے تفاعل  $f(t)$  اور  $g(t)$ ، جن کے لاپلاس بدل موجود ہوں، کے عمومی مجموعے کا لاپلاس بدل درج ذیل ہو گا جہاں  $a$  اور  $b$  مستقل ہیں۔

$$\mathcal{L}[af(t) + bg(t)] = a\mathcal{L}[f(t)] + b\mathcal{L}[g(t)]$$

ثبوت: لاپلاس تبدلہ کی تعریف سے درج ذیل لکھتے ہیں۔

$$\begin{aligned}\mathcal{L}[af(t) + bg(t)] &= \int_0^{\infty} e^{-st} [af(t) + bg(t)] dt \\ &= a \int_0^{\infty} e^{-st} f(t) dt + b \int_0^{\infty} e^{-st} g(t) dt \\ &= a\mathcal{L}[f(t)] + b\mathcal{L}[g(t)]\end{aligned}$$

مثال 6.3: آئیں تفاعل  $f(t) = \cosh at$  کا لاپلاس بدل مسئلہ 6.1 اور مثال 6.2 کی مدد سے لکھیں۔ چونکہ  $\cosh at = \frac{1}{2}(e^{at} + e^{-at})$  ہے لہذا

$$\mathcal{L}(\cosh at) = \frac{1}{2}\mathcal{L}(e^{at}) + \frac{1}{2}\mathcal{L}(e^{-at}) = \frac{1}{2} \left( \frac{1}{s-a} + \frac{1}{s+a} \right) = \frac{s}{s^2 - a^2}$$

ہو گا جہاں  $s > a \geq 0$  چنا گیا ہے۔

مثال 6.4: آئیں تقابل  $\sinh at$  کا لاپلاس بدل حاصل کریں۔ چونکہ  $\sinh at = \frac{1}{2}(e^{at} - e^{-at})$  ہے لہذا مسئلہ خطیت سے تقابل کا لاپلاس بدل درج ذیل ہو گا۔

$$\mathcal{L}(\sinh at) = \frac{1}{2}\mathcal{L}(e^{at}) - \frac{1}{2}\mathcal{L}(e^{-at}) = \frac{1}{2}\left(\frac{1}{s-a} - \frac{1}{s+a}\right) = \frac{a}{s^2 - a^2}$$


---

مثال 6.5:  $\sin \omega t$  اور  $\cos \omega t$  کے لاپلاس بدل حاصل کریں۔

حل: نہیں  $\sin \omega t = \frac{1}{2j}(e^{j\omega t} - e^{-j\omega t})$  اور  $\cos \omega t = \frac{1}{2}(e^{j\omega t} + e^{-j\omega t})$  لکھ کر لاپلاس بدل حاصل کرتے ہیں۔

$$\mathcal{L}(\cos \omega t) = \frac{1}{2}\mathcal{L}(e^{j\omega t}) + \frac{1}{2}\mathcal{L}(e^{-j\omega t}) = \frac{1}{2}\left(\frac{1}{s-j\omega} + \frac{1}{s+j\omega}\right) = \frac{s}{s^2 + \omega^2}$$

$$\mathcal{L}(\sin \omega t) = \frac{1}{2j}\mathcal{L}(e^{j\omega t}) - \frac{1}{2j}\mathcal{L}(e^{-j\omega t}) = \frac{1}{2j}\left(\frac{1}{s-j\omega} - \frac{1}{s+j\omega}\right) = \frac{\omega}{s^2 + \omega^2}$$


---

جدول 6.1 میں چند اہم بنیادی تقابل اور ان کے لاپلاس بدل دیے گئے ہیں (اس باب کے آخر میں جدول 6.2 میں مزید لاپلاس جوڑیاں پیش کی گئی ہیں)۔ اس جدول میں دیے لاپلاس بدل جاننے کے بعد ہم تقریباً ان تمام تقابل کے بدل، لاپلاسی خواص سے حاصل کر پائیں گے، جو ہمیں درکار ہوں گے۔

جدول 6.1 میں پہلا، دوسرا اور تیسرا کلیہ چوتھے کلیے سے اخذ کیے جاسکتے ہیں جبکہ چوتھا کلیہ از خود پانچویں کلیہ میں مساوات 5.93 استعمال کرتے ہوئے  $\Gamma(n+1) = n!$  لکھ کر حاصل کیا جاسکتا ہے، جہاں  $n$  غیر منفی  $n \geq 0$  عدد صحیح ہے۔ پانچواں کلیہ، لاپلاس بدل کی تعریف مساوات 6.2

$$\mathcal{L}(t^a) = \int_0^\infty e^{-st} t^a dt$$

میں  $st = x$  پر کرتے ہوئے مساوات 5.91 کے استعمال سے حاصل کرتے ہیں۔

$$\mathcal{L}(t^a) = \int_0^\infty e^{-x} \left(\frac{x}{s}\right)^a \frac{dx}{s} = \frac{1}{s^{a+1}} \int_0^\infty e^{-x} x^a dx = \frac{\Gamma(a+1)}{s^{a+1}}, \quad (s > 0)$$

جدول 6.1: چند بنیادی تقاض  $f(t)$  اور ان کے لاپلاس بدل  $\mathcal{L}(f)$

شمار	$f(t)$	$\mathcal{L}(f)$	شمار	$f(t)$	$\mathcal{L}(f)$
1	1	$\frac{1}{s}$	7	$\cos \omega t$	$\frac{s}{s^2 + \omega^2}$
2	$t$	$\frac{1}{s^2}$	8	$\sin \omega t$	$\frac{\omega}{s^2 + \omega^2}$
3	$t^2$	$\frac{2!}{s^3}$	9	$\cosh at$	$\frac{s}{s^2 - a^2}$
4	$t^n$ ( $n = 1, 2, \dots$ )	$\frac{n!}{s^{n+1}}$	10	$\sinh at$	$\frac{a}{s^2 - a^2}$
5	$t^a$ ( $a > 0$ )	$\frac{\Gamma(a+1)}{s^{a+1}}$	11	$e^{at} \cos \omega t$	$\frac{s-a}{(s-a)^2 + \omega^2}$
6	$e^{at}$	$\frac{1}{s-a}$	12	$e^{at} \sin \omega t$	$\frac{\omega}{(s-a)^2 + \omega^2}$

لاپلاس بدل کی وجودیت اور یکسانی

اگر تمام  $t \geq 0$  کے لئے، کسی مستقل  $k$  اور  $M$  پر تقاض  $f$  بڑھنے کی پابندی

$$(6.4) \quad |f(t)| \leq Me^{kt}$$

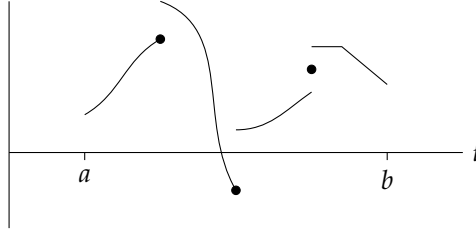
پر پورا اترتا ہو، تب اس کا لاپلاس بدل موجود ہو گا۔ ہم کہتے ہیں کہ نہایت تیزی سے نہ بڑھنے والے تقاض  $f(t)$  کا لاپلاس بدل موجود ہو گا۔

$f(t)$  کا استمراری ہونا ضروری نہیں ہے البتہ اس کا ٹکڑوں میں استمراری<sup>5</sup> ہونا لازم ہے۔ اگر محدود وقفہ  $a \leq t \leq b$  جس پر  $f(t)$  معین ہو، کو کئی ایسے ٹکڑوں میں تقسیم کرنا ممکن ہو کہ ہر ٹکڑے پر  $f(t)$  استمراری ہو اور  $t$  کا اندرون ٹکڑے سے ٹکڑے کے (دونوں) سروں تک پہنچنے پر  $f(t)$  کی قیمت کا حد<sup>6</sup> محدود حاصل ہو تب  $f(t)$  ٹکڑوں میں استمراری کہلائے گا۔ ایسی صورت میں، جیسا شکل 6.1 میں دکھایا گیا ہے، محدود چھلانگ<sup>7</sup> پائے جائیں گے جو غیر استمراری صورت کی واحد وجہ ہو گی۔ عموماً عملی مسائل اسی نوعیت کے ہوتے ہیں۔ درج ذیل مسئلہ بھی اسی نوعیت کا ہے۔

مسئلہ 6.2: مسئلہ وجودیت لاپلاس بدل

اگر نصف محور  $t \geq 0$  کے ہر محدود وقفے پر تقاض  $f(t)$  معین اور ٹکڑوں میں استمراری ہو اور مساوات 6.4

<sup>5</sup> piecewise continuous  
<sup>6</sup> limit  
<sup>7</sup> jumps



شکل 6.1: ٹکڑوں میں استمراری تفاعل  $f(t)$ ۔ غیر استمراری مقام پر تفاعل کی قیمت کو نقطوں سے ظاہر کیا گیا ہے۔

پر، تمام  $t \geq 0$  اور کسی مستقل  $M$  اور  $k$  کے لئے، پورا اترتا ہو تب لاپلاس بدل  $\mathcal{L}(f)$  تمام  $s > k$  کے لئے موجود ہو گا۔

ثبوت: چونکہ  $f(t)$  ٹکڑوں میں استمراری ہے لہذا  $t$  محور کے کسی بھی محدود وقفے پر  $e^{-st} f(t)$  قابل مکمل ہے۔ مساوات 6.4 کو دیکھ کر،  $s > k$  تصور کرتے ہوئے (جو درج ذیل آخری مکمل میں درکار ہے)، لاپلاس بدل کی وجودیت کا ثبوت حاصل کرتے ہیں۔

$$|\mathcal{L}(f)| = \left| \int_0^\infty e^{-st} f(t) dt \right| \leq \int_0^\infty |f(t)| e^{-st} dt \leq \int_0^\infty M e^{kt} e^{-st} dt = \frac{M}{s-k}$$

کسی بھی تفاعل کا مساوات 6.4 میں دیے گئے شرط پر پورا اترنے کو با آسانی دیکھا جاسکتا ہے، مثلاً  $\cosh t < e^t$  یا  $t^n < n! e^t$  (چونکہ  $\frac{t^n}{n!}$  مکملارن تسلسل کا ایک رکن ہے)۔ ایسا تفاعل جو مساوات 6.4 پر پورا نہ اترتا ہو کی مثال  $e^{t^2}$  ہے۔ آپ سوال 6.15 میں دیکھیں گے کہ مسئلہ 6.2 میں دیے گئے شرائط لاپلاس بدل کی وجودیت کے لئے کافی ہیں ناکہ لازمی ہیں۔

یکتائی

اگر کسی تفاعل کا لاپلاس بدل موجود ہو تو یہ بدل یکتا ہو گا۔ اسی طرح اگر (حقیقی مثبت محور پر معین) دو تفاعل کے لاپلاس بدل یکساں ہوں تب یہ تفاعل، کسی بھی مثبت لمبائی کے وقفے پر، آپس میں مختلف نہیں ہو سکتے ہیں، البتہ تنہا نقطوں پر ان کی قیمت غیر یکساں ہو سکتی ہے۔ یوں ہم کہہ سکتے ہیں کہ الٹ لاپلاس بدل یکتا ہے۔ بالخصوص دو ایسے استمراری تفاعل جن کا لاپلاس بدل یکساں ہو، آپس میں مکمل طور پر یکساں ہوں گے۔

## سوالات

سوال 6.1 تا سوال 6.8 میں لاپلاس بدل حاصل کریں۔  $a$  اور  $b$  کو مستقل تصور کریں۔

سوال 6.1:  $2t - 3$   
جواب:  $\frac{2}{s^2} - \frac{3}{s}$

سوال 6.2:  $(at + b)^2$   
جواب:  $a(\frac{b}{s^2} + \frac{2a}{s^3}) + b(\frac{b}{s} + \frac{a}{s^2})$

سوال 6.3:  $\sin 2\pi t$   
جواب:  $\frac{2\pi}{s^2 + 4\pi^2}$

سوال 6.4:  $\sin^2 2\pi t$   
جواب:  $\frac{8\pi^2}{s(s^2 + 16\pi^2)}$

سوال 6.5:  $e^{-3t} \sin 4t$   
جواب:  $\frac{4}{(s+3)^2 + 16}$

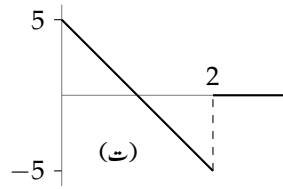
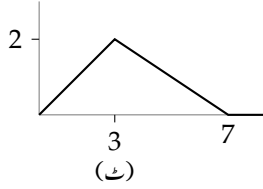
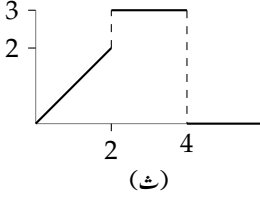
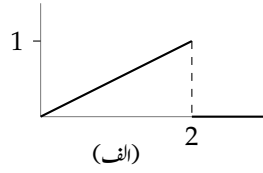
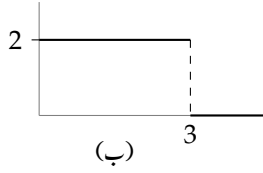
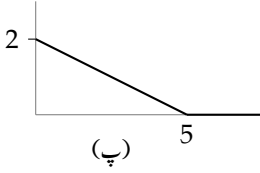
سوال 6.6:  $e^{2t} \cos 3t$   
جواب:  $\frac{s-2}{(s-2)^2 + 9}$

سوال 6.7:  $\cos(2t - \frac{\pi}{3})$   
جواب:  $\frac{\frac{s}{2} + \sqrt{3}}{s^2 + 4}$

سوال 6.8:  $2 \sin(5t + \pi)$   
جواب:  $\frac{-10}{s^2 + 25}$

سوال 6.9: شکل 6.2-الف میں ٹکڑوں میں استمراری تفاعل دکھایا گیا ہے۔ تمام ٹکڑوں کی ریاضی مساوات حاصل کریں۔ مکمل 6.2 کو ٹکڑوں میں تقسیم کرتے ہوئے لاپلاس بدل حاصل کریں۔

جواب:  $\frac{1 - e^{-2s}(2s+1)}{2s^2}$



شکل 6.2: سوال 6.9 تا سوال 6.9 کے اشکال۔

سوال 6.10: شکل 6.2-ب میں دیے گئے تفاعل کا لاپلاس بدل حاصل کریں۔

جواب:  $\frac{2}{s}(1 - e^{-3s})$

سوال 6.11: شکل 6.2-پ میں دیے گئے تفاعل کا لاپلاس بدل حاصل کریں۔

جواب:  $\frac{2e^{-5s} + 10s - 2}{5s^2}$

سوال 6.12: شکل 6.2-ت میں دیے گئے تفاعل کا لاپلاس بدل حاصل کریں۔

جواب:  $\frac{5(s+1)e^{-2s} + 5(s-1)}{s^2}$

سوال 6.13: شکل 6.2-ث میں دیے گئے تفاعل کا لاپلاس بدل حاصل کریں۔

جواب:  $\frac{4 - 7e^{-3s} + 3e^{-7s}}{6s^2}$

سوال 6.14: شکل 6.2-ت میں دیے گئے تفاعل کا لاپلاس بدل حاصل کریں۔

جواب:  $\frac{1 + (s-1)e^{-2s} - 3se^{-4s}}{s^2}$

سوال 6.15: وجوہیت  $\frac{1}{\sqrt{t}}$  کا لاپلاس بدل حاصل کریں۔ ایسا کرتے ہوئے  $\Gamma(\frac{1}{2}) = \sqrt{\pi}$  (مساوات 5.97) کا استعمال کریں۔ اس سے آپ اخذ کر سکتے ہیں کہ مسئلہ 6.2 میں دیے شرائط کافی ہیں تاکہ لازمی۔

جواب:  $\frac{\sqrt{\pi}}{s}$

سوال 6.16:  $e^{at}$  کا لاپلاس بدل  $\cosh at$  اور  $\sinh at$  کے لاپلاس بدل سے حاصل کریں۔

جواب:  $e^{at} = \sinh at + \cosh at$  لکھ کر جواب  $\frac{1}{s-a}$  ملتا ہے۔

سوال 6.17: پیمائشی فیتہ میں ردوبدل ثابت کریں کہ اگر  $\mathcal{L}[f(t)] = F(s)$  ہو تب  $\mathcal{L}[f(ct)] = \frac{F(\frac{s}{c})}{c}$  ہوگا جہاں  $c$  مستقل ہے۔ اس کیلئے کو استعمال کرتے ہوئے  $\mathcal{L}(\cos t)$  سے  $\mathcal{L}(\cos \omega t)$  حاصل کریں۔

جواب: مساوات 6.2 استعمال کرتے ہوئے کلیہ ثابت ہوگا۔

سوال 6.18: الٹ لاپلاس بدل کی خطیت  $\mathcal{L}^{-1}$  کی خطیت کو استعمال کرتے ہوئے ثابت کریں کہ خطی ہے۔

سوال 6.19 تا سوال 6.26 میں الٹ لاپلاس بدل حاصل کریں۔

سوال 6.19:  $\frac{0.5s+1.3}{s^2+1.69}$  جواب:  $\sin(1.3t) + 0.5 \cos(1.3t)$

سوال 6.20:  $\frac{4s+1}{s^2-16}$  جواب:  $\frac{1}{8}(17e^{4t} + 15e^{-4t})$

سوال 6.21:  $\frac{s}{m^2s^2+n^2}$  جواب:  $\frac{\cos \frac{nt}{m}}{m^2}$

سوال 6.22:  $\frac{1}{(s+3)(s-2)}$  جواب:  $\frac{1}{5}(e^{2t} - e^{-3t})$



سوال 6.23:  $\frac{2}{s^3} + \frac{3}{s^5}$   
جواب:  $t^2 + \frac{t^4}{8}$

سوال 6.24:  $\frac{3s+8}{s^2-9}$   
جواب:  $\frac{1}{6}(17e^{3t} + e^{-3t})$

سوال 6.25:  $\frac{s-1}{s^2-s-6}$   
جواب:  $\frac{1}{5}(2e^{3t} + 3e^{-2t})$

سوال 6.26:  $\frac{1}{(s-a)(s+b)}$   
جواب:  $\frac{1}{a+b}(e^{at} - e^{-bt})$

## 6.2 تفرقات اور تفرقی مساوات کے لاپلاس بدل۔ سادہ تفرقی مساوات

لاپلاس بدل کو استعمال کرتے ہوئے سادہ تفرقی مساوات اور ابتدائی قیمت مسائل حل کیے جاتے ہیں۔ لاپلاس بدل کے استعمال سے احصائی اعمال کی جگہ الجبرائی اعمال استعمال کیے جاتے ہیں۔ یوں  $f(t)$  کا تفرق،  $F(s)$  کو  $s$  سے ضرب دینے کے (تقریباً) مترادف ہو گا جبکہ  $f(t)$  کا مکمل،  $F(s)$  کو  $s$  سے تقسیم کرنے کے مترادف ہو گا۔ مسئلہ 6.3:  $f(t)$  کی تفرق کا لاپلاس بدل

اگر  $f(t)$  تمام  $t \geq 0$  پر استمراری ہو، مساوات 6.4 پر پورا اترتا ہو اور  $f'(t)$  نصف محور  $t \geq 0$  کے ہر محدود وقفے پر ٹکڑوں میں استمراری ہو تب،  $s > k$  کی صورت میں،  $f'(t)$  کا لاپلاس بدل موجود ہو گا جو درج ذیل سے حاصل کیا جاسکتا ہے۔

$$(6.5) \quad \mathcal{L}(f') = s\mathcal{L}(f) - f(0) \quad (s > k)$$

ثبوت: ہم یہ فرض کرتے ہوئے کہ  $f'$  بھی استمراری ہے مساوات 6.5 ثابت کرتے ہیں۔ یوں لاپلاس بدل کی تعریف (مساوات 6.2) اور مکمل بالخصوص سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\mathcal{L}(f') = \int_0^\infty e^{-st} f'(t) dt = e^{-st} f(t) \Big|_0^\infty + s \int_0^\infty e^{-st} f(t) dt = f(0) + sF(s)$$

چونکہ  $f(t)$  مساوات 6.4 پر پورا اترتی ہے لہذا  $s > k$  کی صورت میں  $t = \infty$  پر  $e^{-st}f(t)$  صفر دیگا جبکہ  $t = 0$  پر یہ  $f(0)$  دیگا۔ آخری مکمل  $\mathcal{L}(f) = F(s)$  کے برابر ہے جس کا حل،  $s > k$  کی صورت میں، مسئلہ 6.2 کے تحت موجود ہے۔ یوں  $\mathcal{L}(f')$  کا حل موجود ہے۔

اگر  $f'$  ٹکڑوں میں استمراری ہو تب درج بالا ثبوت میں مکمل کو ایسے ٹکڑوں میں تقسیم کیا جاتا ہے کہ ہر ٹکڑے (وقفے) پر  $f'$  استمراری ہو۔ سوال 6.40 میں اس پر غور کیا گیا ہے۔

$f''$  پر مساوات 6.5 لاگو کر کے حاصل جواب میں مساوات 6.5 پر کرتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے۔

(6.6)

$$\mathcal{L}(f'') = s\mathcal{L}(f') - f'(0) = s[s\mathcal{L}(f) - f(0)] - f'(0) = s^2\mathcal{L}(f) - sf(0) - f'(0)$$

اسی ترکیب کو  $f'''$  پر لاگو کرتے ہوئے

(6.7)

$$\mathcal{L}(f''') = s^3\mathcal{L}(f) - s^2f(0) - sf'(0) - f''(0)$$

ملتا ہے۔ اس ترکیب کو بار بار استعمال کرتے ہوئے درج ذیل مسئلہ اخذ کیا جاسکتا ہے۔

مسئلہ 6.4: بلند درجی تفرق  $f^n$

اگر  $f(t)$  اور اس کے تفرقات  $f'(t)$ ،  $f''(t)$ ،  $\dots$ ،  $f^{(n-1)}(t)$  تمام  $t \geq 0$  پر استمراری ہوں، مساوات 6.4 پر پورا اترتے ہوں اور  $f^{(n)}(t)$  نصف محور  $t \geq 0$  کے ہر محدود وقفے پر ٹکڑوں میں استمراری ہو تب،  $s > k$  کی صورت میں،  $f^{(n)}(t)$  کا لاپلاس بدل موجود ہوگا جو درج ذیل سے حاصل کیا جاسکتا ہے۔

(6.8)

$$\mathcal{L}(f^{(n)}) = s^n\mathcal{L}(f) - s^{n-1}f(0) - s^{n-2}f'(0) - \dots - f^{(n-1)}(0)$$

مثال 6.6: تفاعل  $f(t) = t^2$  کا لاپلاس بدل حاصل کریں۔

حل:  $f' = 2t$  اور  $f'' = 2$  ہیں۔ یوں  $f(0) = 0$ ،  $f'(0) = 0$  اور  $f''(0) = 2$  ملتے ہیں۔ اب  $\mathcal{L}(2) = \frac{2}{s}$  ہے لہذا مساوات 6.6 استعمال کرتے ہوئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے جو جدول 6.1 کے عین مطابق ہے۔

$$\mathcal{L}(f'') = \mathcal{L}(2) = \frac{2}{s} = s^2 \mathcal{L}(f), \quad \implies \quad \mathcal{L}(t^2) = \frac{2}{s^3}$$

عموماً کسی بھی تفاعل کا لاپلاس بدل کئی مختلف طریقوں سے حاصل کرنا ممکن ہوتا ہے۔

مثال 6.7: تفاعل  $f(t) = \sin^2 t$  کا لاپلاس بدل حاصل کریں۔

حل:  $f(0) = 0$  ہے جبکہ  $f' = 2 \sin t \cos t = \sin 2t$  لکھا جاسکتا ہے۔ یوں مساوات 6.5 استعمال کرتے ہوئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\mathcal{L}(\sin 2t) = \frac{2}{s^2 + 4} = s \mathcal{L}(f) \quad \implies \quad \mathcal{L}(f) = \frac{2}{s(s^2 + 4)}$$

مثال 6.8: تفاعل  $f(t) = t \sin \omega t$  کا لاپلاس بدل حاصل کریں۔

حل:  $f(0) = 0$  ہے جبکہ

$$f'(t) = \sin \omega t - \omega t \cos \omega t, \quad f'(0) = 0,$$

$$f''(t) = 2\omega \cos \omega t - \omega^2 t \sin \omega t = 2\omega \cos \omega t - \omega^2 f(t)$$

ہیں۔ یوں مساوات 6.6 استعمال کرتے ہوئے

$$\mathcal{L}(f'') = 2\omega \mathcal{L}(\cos \omega t) - \omega^2 \mathcal{L}(f) = s^2 \mathcal{L}(f)$$

لکھا جاسکتا ہے جس میں  $\cos \omega t$  کا لاپلاس بدل پر کرتے

$$(s^2 + \omega^2)\mathcal{L}(f) = 2\omega\mathcal{L}(\cos \omega t) = \frac{2\omega s}{s^2 + \omega^2}$$

ہوئے درج ذیل حاصل کرتے ہیں۔

$$\mathcal{L}(t \sin \omega t) = \frac{2\omega s}{(s^2 + \omega^2)^2}$$

مثال 6.9: تفاعل  $f(t) = t \cos \omega t$  کا لاپلاس بدل حاصل کریں۔

حل: ہم درج ذیل لکھ سکتے ہیں۔

$$\begin{aligned} f(t) &= t \cos \omega t, & f(0) &= 0 \\ f'(t) &= \cos \omega t - \omega t \sin \omega t, & f'(0) &= 1 \\ f''(t) &= -2\omega \sin \omega t - \omega^2 f(t) \end{aligned}$$

یوں مساوات 6.6 استعمال کرتے ہوئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

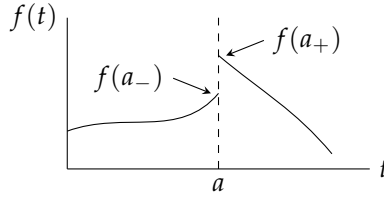
$$\begin{aligned} \mathcal{L}(f'') &= s^2 \mathcal{L}(f) - sf(0) - sf'(0) \\ &= s^2 F(s) - 1 \end{aligned}$$

ساتھ ہی ساتھ  $f''$  کی مساوات کا لاپلاس بدل درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\begin{aligned} \mathcal{L}(f'') &= \mathcal{L}[-2\omega \sin \omega t - \omega^2 f(t)] \\ &= -\frac{2\omega^2}{s^2 + \omega^2} - \omega^2 F(s) \end{aligned}$$

ان دونوں جوابات کو برابر پر کرتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے۔

$$(6.9) \quad F(s) = \mathcal{L}[t \cos \omega t] = \frac{s^2 - \omega^2}{(s^2 + \omega^2)^2}$$



شکل 6.3: ٹکڑوں میں استمراری تفاعل  $f(t)$  (مثال 6.10)

مثال 6.10: استمراری  $f(t)$  کی صورت میں  $f'(t)$  کا لاپلاس بدل مسئلہ 6.3 دیتی ہے۔ آئیں ٹکڑوں میں استمراری  $f(t)$  کی صورت میں  $f'(t)$  کا لاپلاس بدل حاصل کریں۔ شکل 6.3 کے تفاعل میں  $t = a (> 0)$  پر تفاعل غیر استمراری ہے جبکہ بقایا تمام شرائط وہی ہیں جو مسئلہ 6.3 میں تھے۔ اس تفاعل کا لاپلاس بدل حاصل کریں۔

شکل 6.3 میں دکھایا گیا تفاعل  $t = a$  غیر استمراری ہے۔ ہم کہتے ہیں کہ  $t = a$  پر تفاعل چھلانگ<sup>8</sup> لگتا ہے یا کہ تفاعل میں  $t = 0$  پر چھلانگ پائی جاتی ہے۔ نقطہ چھلانگ تک بائیں جانب سے پہنچتے ہوئے تفاعل کے قیمت کی حد<sup>9</sup> کو  $f(a_-)$  لکھا جاتا ہے جبکہ نقطہ چھلانگ تک دائیں جانب سے پہنچتے ہوئے تفاعل کے قیمت کی حد کو  $f(a_+)$  لکھا جاتا ہے۔ یوں  $t = a$  پر تفاعل کی چھلانگ  $f(a_+) - f(a_-)$  ہوگی۔

لاپلاس بدل کی تعریف (مساوات 6.2) سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے جہاں مکمل کو ایسے ٹکڑوں (وقفوں) میں تقسیم کیا گیا ہے کہ ہر وقفے پر  $f(t)$  استمراری ہے۔

$$\mathcal{L}(f') = \int_{a_+}^{\infty} e^{-st} f' dt + \int_0^{a_-} e^{-st} f' dt$$

پہلے مکمل کا ابتدائی حد  $a_+$  ہے جو  $t = a$  کے دائیں طرف کو ظاہر کرتی ہے جہاں تفاعل کی قیمت  $f(a_+)$  ہے۔ اسی طرح دوسری مکمل کا اختتامی حد  $a_-$  ہے جس پر تفاعل کی قیمت  $f(a_-)$  ہے۔ انہیں شکل میں دکھایا

گیا ہے۔ مکمل بالخصوص سے

$$\begin{aligned}
 \mathcal{L}(f') &= e^{-st}f(t)\Big|_{a_+}^{\infty} + s \int_{a_+}^{\infty} e^{-st}f(t) dt + e^{-st}f(t)\Big|_0^{a_-} + s \int_0^{a_-} e^{-st}f(t) dt \\
 &= -e^{-sa}f(a_+) + s \int_{a_+}^{\infty} e^{-st}f(t) dt + e^{-sa}f(a_-) - f(0) + s \int_0^{a_-} e^{-st}f(t) dt \\
 &= s \int_0^{\infty} e^{-st}f(t) dt - f(0) - e^{-sa}[f(a_+) - f(a_-)] \\
 &= sF(s) - f(0) - e^{-sa}[f(a_+) - f(a_-)]
 \end{aligned}$$

حاصل ہوتا ہے جہاں  $e^{-st}$  استمراری ہونے کی بدولت  $e^{-sa_+} = s^{-sa_-} = s^{-sa}$  ہے۔

مثال 6.11: تفرقی مساوات  
درج ذیل ابتدائی قیمت مسئلہ حل کریں۔

$$y'' + 3y' + 2y = 0, \quad y(0) = 2, \quad y'(0) = -1$$

حل: پہلا قدم ضمنی مساوات کا حصول ہے۔ تا معلوم تفاعل  $y(t)$  کا لاپلاس بدل  $Y(s) = \mathcal{L}(y)$  لکھ کر مساوات 6.5 اور مساوات 6.6 میں دیے گئے ابتدائی معلومات پر کرتے ہوئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\mathcal{L}(y') = sY - y(0) = sY - 2$$

$$\mathcal{L}(y'') = s^2Y - sy(0) - y'(0) = s^2Y - 2s + 1$$

انہیں دیے گئے تفرقی مساوات میں پر کرتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے۔  $Y$  کی مساوات کو ضمنی مساوات<sup>10</sup> کہتے ہیں۔

$$s^2Y + 3sY + 2Y = 2s + 5$$

دوسرا قدم ضمنی مساوات کا الجبرائی حل ہے۔ موجودہ ضمنی مساوات کو

$$(s+1)(s+2)Y = 2s+5$$

6.2. تفرقات اور عملات کے لاپلاس بدل۔ سادہ تفرقی مساوات

لکھ کر جزوی کسری پھیلاؤ کی مدد سے درج ذیل لکھ سکتے ہیں۔

$$Y = \frac{2s+5}{(s+1)(s+2)} = \frac{3}{s+1} - \frac{1}{s+2}$$

تیسرا قدم الٹ لاپلاس بدل حاصل کرنا ہے۔ جدول 6.1 سے

$$\mathcal{L}^{-1} \left[ \frac{3}{s+1} \right] = 3e^{-t}, \quad \mathcal{L}^{-1} \left[ \frac{1}{s+2} \right] = e^{-2t}$$

لکھا جاسکتا ہے۔ یوں خطیت (مسئلہ 6.1) استعمال کرتے ہوئے دیے گئے ابتدائی قیمت مسئلے کا حل لکھتے ہیں۔

$$y(t) = \mathcal{L}^{-1}[Y] = 3e^{-t} - e^{-2t}$$

درج بالا مثال میں آپ نے دیکھا کہ لاپلاس بدل سے تفرقی مساوات کے حل میں شروع سے ابتدائی قیمتیں مسئلے کا حصہ بنتی ہیں۔

تفاعل کے مکمل کا لاپلاس بدل

ہم نے دیکھا کہ تفاعل کے تفرق کا لاپلاس بدل، اصل تفاعل کے لاپلاس بدل کو  $s$  سے ضرب دینے کے (تقریباً) مترادف ہے۔ چونکہ مکمل اور تفرق آپس میں الٹ اعمال ہیں لہذا ہم توقع کرتے ہیں کہ تفاعل کے مکمل کا لاپلاس بدل، اصل تفاعل کے لاپلاس بدل تقسیم  $s$  ہو گا۔

مسئلہ 6.5:  $f(t)$  کی مکمل کا لاپلاس بدل

اگر  $f(t)$  فکٹروں میں استمراری ہو اور مساوات 6.4 پر پورا اترتا ہو تب درج ذیل ہو گا۔

$$(6.10) \quad \mathcal{L} \left[ \int_0^t f(\tau) d\tau \right] = \frac{1}{s} \mathcal{L}[f(t)] \quad (s > 0, s > k)$$

ثبوت: فرض کریں کہ  $f(t)$  ٹکڑوں میں استمراری ہے اور مساوات 6.4 پر پورا اترتی ہے۔ اب اگر منفی  $k$  کے لئے مساوات 6.4 کی شرط پوری ہوتی ہو تب مثبت  $k$  کے لئے بھی یہ شرط پوری ہوگی۔ ہم فرض کرتے ہیں کہ  $k$  مثبت ہے لہذا مکمل

$$(6.11) \quad g(t) = \int_0^t f(\tau) d\tau$$

استمراری ہو گا اور مساوات 6.4 کے استعمال سے

$$|g(t)| \leq \int_0^t |f(\tau)| d\tau \leq M \int_0^t e^{k\tau} d\tau = \frac{M}{k} (e^{kt} - 1) \quad (k > 0)$$

لکھا جاسکتا ہے۔ مزید ماسوائے ان نقطوں پر جہاں  $f(t)$  غیر استمراری ہو،  $g'(t) = f(t)$  ہو گا۔ اس طرح  $g'(t)$  ہر محدود وقفے پر ٹکڑوں میں استمراری ہو گا لہذا مسئلہ 6.3 کے تحت

$$\mathcal{L}[f(t)] = \mathcal{L}[g'(t)] = s\mathcal{L}[g(t)] - g(0) \quad (s > k)$$

ہو گا۔ اب مساوات 6.11 سے  $g(0) = 0$  ملتا ہے لہذا  $\mathcal{L}(f) = s\mathcal{L}(g)$  ہو گا جو مساوات 6.10 ہی ہے۔

مساوات 6.10 میں  $\mathcal{L}[f(t)] = F(s)$  لکھ کر اور اطراف بدل کر، الٹ لاپلاس بدل لینے سے

$$(6.12) \quad \mathcal{L}^{-1} \left[ \frac{F(s)}{s} \right] = \int_0^t f(\tau) d\tau$$

حاصل ہوتا ہے جو مساوات 6.10 کی جڑواں مساوات ہے۔

مثال 6.12:  $\frac{1}{s^2(s^2+\omega^2)}$  کا الٹ لاپلاس بدل لیتے ہوئے تفاعل  $f(t)$  حاصل کریں۔

حل: جدول 6.1

$$\mathcal{L}^{-1} \left( \frac{1}{s^2 + \omega^2} \right) = \frac{1}{\omega} \sin \omega t$$



دیتی ہے۔ یوں مسئلہ 6.5 استعمال کرتے ہوئے

$$\mathcal{L}^{-1} \left[ \frac{1}{s} \left( \frac{1}{s^2 + \omega^2} \right) \right] = \frac{1}{\omega} \int_0^t \sin \omega \tau \, d\tau = \frac{1}{\omega^2} (1 - \cos \omega t)$$

حاصل ہو گا۔ مسئلہ 6.5 ایک مرتبہ دوبارہ استعمال کرتے ہوئے درج ذیل حاصل ہو گا۔

$$\mathcal{L}^{-1} \left[ \frac{1}{s^2} \left( \frac{1}{s^2 + \omega^2} \right) \right] = \frac{1}{\omega^2} \int_0^t (1 - \cos \omega \tau) \, d\tau = \frac{1}{\omega^2} \left( t - \frac{\sin \omega t}{\omega} \right)$$

### سوالات

سوال 6.27:  $\sin^2 t$  کا لاپلاس بدل مثال 6.7 میں حاصل کیا گیا۔ یہاں  $\sin^2 t = \frac{1}{2}(1 - \cos 2t)$  لکھ کر لاپلاس بدل دوبارہ حاصل کریں۔

$$\text{جواب: } \frac{1}{2} \left[ \frac{1}{s} - \frac{s}{s^2 + 4} \right] = \frac{2}{s(s^2 + 4)}$$

سوال 6.28:  $\cos^2 t$  کا لاپلاس بدل مثال 6.7 کی طرز پر حاصل کریں۔

$$\text{جواب: } \frac{s^2 + 2}{s(s^2 + 4)}$$

سوال 6.29:  $\cos^2 t = 1 - \sin^2 t$  لکھ کر  $\cos^2 t$  کا لاپلاس بدل حاصل کریں۔

$$\text{جواب: } \frac{s^2 + 2}{s(s^2 + 4)}$$

سوال 6.30: ہم نے مثال 6.12 میں الٹ لاپلاس بدل حاصل کیا۔ اسی کو درج ذیل لکھ کر دوبارہ الٹ لاپلاس بدل حاصل کریں۔

$$\frac{1}{s^2(s^2 + \omega^2)} = \frac{1}{\omega^2} \left( \frac{1}{s^2} - \frac{1}{s^2 + \omega^2} \right)$$

سوال 6.31: مسئلہ 6.3 استعمال کرتے ہوئے  $\sin \omega t$  کے لاپلاس بدل سے  $\cos \omega t$  کا لاپلاس بدل حاصل کریں۔

سوال 6.32: تفاعل  $f(t) = \sin \omega t$  کا لاپلاس بدل بذریعہ مساوات 6.6 حاصل کریں۔

جواب:  $f(0) = 0$  ہے جبکہ  $f' = \omega \cos \omega t$  اور  $f'' = -\omega^2 \sin \omega t = -\omega^2 f$  ہیں۔ یوں  $f'(0) = \omega$  ملتا ہے۔ مساوات 6.6 سے  $\mathcal{L}(f'') = -\omega^2 \mathcal{L}(f) = s^2 \mathcal{L}(f) - s(0) - \omega$  لکھا جائے گا جس سے جدول 6.1 میں دیا گیا جواب  $\mathcal{L}(f) = \frac{\omega}{s^2 + \omega^2}$  ملتا ہے۔

سوال 6.33: تفاعل  $f(t) = \cos \omega t$  کا لاپلاس بدل بذریعہ مساوات 6.6 حاصل کریں۔ جدول سے جواب دیکھیں۔

سوال 6.34: مسئلہ 6.4 استعمال کرتے ہوئے  $f(t) = t^n$  کا لاپلاس بدل حاصل کریں جہاں  $t$  عدد صحیح ہے۔

جواب: چونکہ  $f(0) = 0$ ،  $f'(0) = 0$ ،  $\dots$ ،  $f^{(n-1)}(0) = 0$  ہیں جبکہ  $f^n = n!$  ہے لہذا مسئلہ 6.4 سے  $\mathcal{L}(f^n) = s^n F(s)$  لکھا جائے گا جبکہ  $\mathcal{L}(f^{(n)}) = \mathcal{L}(n!) = \frac{n!}{s}$  ہے۔ یوں  $\mathcal{L}(t^n) = \frac{n!}{s^{n+1}}$  حاصل ہوتا ہے۔

سوال 6.35: ہم نے مثال 6.9 میں  $t \cos \omega t$  کا لاپلاس بدل حاصل کیا۔ اسی طرز پر  $t \sin \omega t$  کا لاپلاس بدل حاصل کریں۔

$$\text{جواب: } \frac{2\omega s}{(s^2 + \omega^2)^2}$$

سوال 6.36:  $t \sinh at$  کا لاپلاس بدل حاصل کریں۔

$$\text{جواب: } \frac{2as}{(s^2 - a^2)^2}$$

سوال 6.37:  $t \cosh at$  کا لاپلاس بدل حاصل کریں۔

$$\text{جواب: } \frac{s^2 + a^2}{(s^2 - a^2)^2}$$

سوال 6.38: مثال 6.9 اور سوال 6.35 میں بالترتیب  $t \cos \omega t$  اور  $t \sin \omega t$  کا لاپلاس بدل حاصل کیا گیا۔ انہیں استعمال کرتے ہوئے درج ذیل حاصل کریں۔

$$(6.13) \quad \mathcal{L}^{-1} \left[ \frac{1}{(s^2 + \omega^2)^2} \right] = \frac{1}{2\omega^3} (\sin \omega t - \omega t \cos \omega t)$$

جواب:  $t \sin \omega t$  کے بدل سے  $\mathcal{L}^{-1} \frac{2\omega s}{(s^2 + \omega^2)^2} = t \sin \omega t$  لکھا جاسکتا ہے جسے استعمال کرتے ہوئے مسئلہ

6.5 سے  $\mathcal{L}^{-1} \frac{2\omega}{(s^2 + \omega^2)^2} = \int_0^t \tau \sin \omega \tau d\tau$  ملتا ہے۔ دائیں ہاتھ تکمیل بالخصوص سے  $\frac{\sin \omega t}{\omega^3} - \frac{t \cos \omega t}{\omega^2}$  ملتا ہے۔ ان نتائج کو اکٹھے کرتے ہوئے درکار جواب حاصل ہوتا ہے۔

سوال 6.39: درج ذیل ثابت کریں۔ سوال 6.38 کی طرز پر حل کریں۔

$$(6.14) \quad \mathcal{L}^{-1} \left[ \frac{s^2}{(s^2 + \omega^2)^2} \right] = \frac{1}{2\omega} (\sin \omega t + \omega t \cos \omega t)$$

سوال 6.40:  $f'(t)$  میں محدود چھلانگ نقطہ  $t_1, t_2, \dots, t_n$  پر پائے جاتے ہیں جبکہ  $f(t)$  استمراری ہے۔  $t_1 < t_2 < \dots < t_n$  لیتے ہوئے مسئلہ 6.3 ثابت کریں۔

جواب:

$$\mathcal{L}(f') = \int_0^{t_1-} e^{-st} f' dt + \int_{t_1+}^{t_2-} e^{-st} f' dt + \int_{t_2+}^{t_3-} e^{-st} f' dt + \dots + \int_{t_n+}^{\infty} e^{-st} f' dt$$

لکھ کر تکمیل بالخصوص حاصل کرتے ہیں۔

(6.15)

$$\begin{aligned} \mathcal{L}(f') &= e^{-st} f(t) \Big|_0^{t_1-} + s \int_0^{t_1-} e^{-st} f(t) dt + e^{-st} f(t) \Big|_{t_1+}^{t_2-} + s \int_{t_1+}^{t_2-} e^{-st} f(t) dt \\ &+ e^{-st} f(t) \Big|_{t_2+}^{t_3-} + s \int_{t_2+}^{t_3-} e^{-st} f(t) dt + \dots + e^{-st} f(t) \Big|_{t_n+}^{\infty} + s \int_{t_n+}^{\infty} e^{-st} f(t) dt \end{aligned}$$

اب  $f(t)$  استمراری ہے لہذا مساوات 6.15 میں متعدد نکلمات کو یکجا کیا جاسکتا ہے

$$s \int_0^{t_1-} e^{-st} f(t) dt + s \int_{t_1+}^{t_2-} e^{-st} f(t) dt + \dots + s \int_{t_n+}^{\infty} e^{-st} f(t) dt = s \int_0^{\infty} e^{-st} f(t) dt$$

جبکہ بقایا اجزاء سے درج ذیل ملتا ہے۔

$$e^{(-st_{1-})}f(t_{1-}) - f(0) + e^{(-st_{2-})}f(t_{2-}) - e^{(-st_{1+})}f(t_{1+}) + e^{(-st_{3-})}f(t_{3-}) \\ - e^{(-st_{2+})}f(t_{2+}) + \dots + e^{(-\infty)}f(\infty) - e^{(-st_{n+})}f(t_{n+})$$

چونکہ  $f(t)$  استمراری ہے لہذا  $e^{(-st_{m-})}f(t_{m-}) = e^{(-st_{m+})}f(t_{m+}) = e^{(-st_m)}f(t_m)$  اور  $e^{(-st_{1-})}f(t_{1-}) - e^{(-st_{1+})}f(t_{1+})$  آپس میں کٹ جائیں گے۔ اسی طرح بقایا اجزاء بھی آپس میں کٹ جاتے ہیں۔ پہلے دو اجزاء میں سے  $f(0)$  بچتا ہے جبکہ  $f(t)$  محدود تغاقل ہونے کی بنا پر  $e^{-\infty}f(\infty) = 0$  ہو گا۔ اس طرح مسئلہ 6.3 کا ثبوت مکمل ہوتا ہے۔

سوال 6.41 تا سوال 6.51 کو مسئلہ 6.5 کی مدد سے حل کریں۔

سوال 6.41:  $\frac{1}{s^2+s}$   
جواب:  $1 - e^{-t}$

سوال 6.42:  $\frac{6}{s^2+4s}$   
جواب:  $\frac{3}{2}(1 - e^{-4t})$

سوال 6.43:  $\frac{3}{s^2-9s}$   
جواب:  $\frac{1}{3}(e^{9t} - 1)$

سوال 6.44:  $\frac{9}{s^3+9s}$   
جواب:  $1 - \cos 3t$

سوال 6.45:  $\frac{4}{s^2(s+2)}$   
جواب:  $e^{-2t} + 2t - 1$

سوال 6.46:  $\frac{4}{s^3(s+2)}$   
جواب:  $-\frac{e^{-2t}}{2} + t^2 - t + \frac{1}{2}$

سوال 6.47:  $\frac{12}{s(s^2+4)}$   
جواب:  $3 - 3 \cos 2t$

سوال 6.48:  $\frac{12}{s^2(s^2+4)}$   
جواب:  $3t - \frac{3}{2} \sin 2t$

سوال 6.49:  $\frac{32}{s(s^2-16)}$   
جواب:  $2 \cosh 4t - 2$

سوال 6.50:  $\frac{32}{s^2(s^2-16)}$   
جواب:  $\frac{1}{2} \sinh 4t - 2t$

سوال 6.51:  $\frac{6}{s^4(s^2+1)}$   
جواب:  $6 \sin t + t^3 - 6t$

لاپلاس بدل استعمال کرتے ہوئے ابتدائی قیمت سوالات 6.52 تا 6.58 حل کریں۔

سوال 6.52:  $y'' + \pi^2 y = 0, \quad y(0) = 1, y'(0) = 0$   
جواب:  $y = \cos \pi t$

سوال 6.53:  $y'' + \omega^2 y = 0, \quad y(0) = A, y'(0) = B$   
جواب:  $y = A \cos \omega t + \frac{B}{\omega} \sin \omega t$

سوال 6.54:  $y'' - 5y' + 6y = 0, \quad y(0) = 1, y'(0) = -1$   
جواب:  $y = 4e^{2t} - 3e^{3t}$

سوال 6.55:  $y'' - y' - 2y = 0, \quad y(0) = 2, y'(0) = 1$   
جواب:  $y = e^{2t} + e^{-t}$

سوال 6.56:  $y'' - 2y' + y = 0, \quad y(0) = 2, y'(0) = 1$   
جواب:  $y = (2 - t)e^t$

سوال 6.57:  $y'' - ky' = 0, \quad y(0) = 2, y'(0) = k, k > 0$   
جواب:  $y = 1 + e^{kt}$

سوال 6.58:  $y'' + ky' - 2k^2 y = 0, \quad y(0) = 2, y'(0) = 2k$   
جواب:  $y = 2e^{kt}$

سوال 6.59: جبری، بلا تقصیر ارتعاش  
ثابت کریں کہ درج ذیل

$$y'' + \omega^2 y = r(t)$$

کے ضمنی مساوات کا حل درج ذیل ہے جہاں  $r(t)$  کا لاپلاس بدل  $R(s)$  ہے۔  $\omega$  مستقل ہے اور  $r(t)$  جبری تفاعل ہے۔

$$Y(s) = \frac{sy(0) + y'(0)}{s^2 + \omega^2} + \frac{R(s)}{s^2 + \omega^2}$$

دھیان رہے کہ جواب کا پہلا جزو صرف اور صرف ابتدائی معلومات پر منحصر ہے جبکہ جواب کے دوسرے جزو پر ابتدائی معلومات کا کوئی اثر نہیں پایا جاتا ہے۔

### 6.3 $s$ محور پر منتقلی، $t$ محور پر منتقلی، اکائی سیڑھی تفاعل

اب تک ہم لاپلاس بدل کے کئی خواص جان چکے ہیں۔ اس حصے میں دو مزید خصوصیات پیش کیے جائیں گے جنہیں  $s$  محور پر منتقلی (مسئلہ 6.6) اور  $t$  محور پر منتقلی (مسئلہ 6.7) کہتے ہیں۔

مسئلہ 6.6:  $s$  محور پر منتقلی؛ منتقلی کا پہلا مسئلہ  
اگر  $f(t)$  کا لاپلاس بدل  $F(s)$  ہو جہاں  $s > k$  ہے، تب  $e^{at} f(t)$  کا لاپلاس بدل  $F(s - a)$  ہو گا جہاں  $s - a > k$  ہے۔ یوں اگر

$$\mathcal{L}[f(t)] = F(s)$$

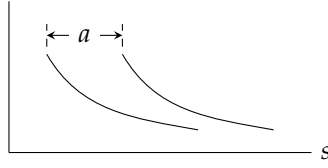
ہو تب

$$\mathcal{L}[e^{at} f(t)] = F(s - a)$$

ہو گا۔ یوں اصل تفاعل کو  $e^{at}$  سے ضرب دینا، لاپلاس بدل میں  $s$  کی جگہ  $s - a$  پر کرنے کے مترادف ہے یعنی لاپلاس بدل  $s$  محور پر اپنی جگہ سے سرک کر نئی جگہ منتقل ہو جاتا ہے (شکل 6.4 دیکھیں)۔

ثبوت: لاپلاس بدل کی تعریف

$$F(s) = \int_0^{\infty} e^{-st} f(t) dt$$

شکل 6.4: منتقلی کا پہلا مسئلہ،  $s$  محور پر منتقلی

استعمال کرتے ہوئے  $s$  کی جگہ  $s - a$  پر کرتے ہیں۔

$$F(s - a) = \int_0^{\infty} e^{-(s-a)t} f(t) dt = \int_0^{\infty} e^{-st} [e^{at} f(t)] dt = \mathcal{L}[e^{at} f(t)]$$

مثال 6.13: قسری ارتعاش

جدول 6.1 میں  $\cos \omega t$  اور  $\sin \omega t$  کے بدل کو استعمال کرتے ہوئے جدول میں گیارہ اور بارہ شمار پر دیے گئے لاپلاس بدل کو مسئلہ 6.6 کی مدد سے فوراً لکھا جاسکتا ہے۔

$$\mathcal{L}[e^{at} \cos \omega t] = \frac{s - a}{(s - a)^2 + \omega^2} \quad \mathcal{L}[e^{at} \sin \omega t] = \frac{\omega}{(s - a)^2 + \omega^2}$$

انہیں استعمال کرتے ہوئے درج ذیل کا الٹ لاپلاس بدل حاصل کریں۔

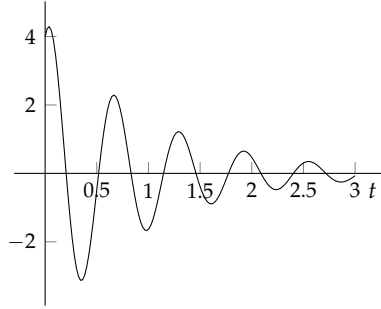
$$\mathcal{L}(f) = \frac{4s + 24}{s^2 + 2s + 101}$$

حل: اس کو درکار صورت

$$f = \mathcal{L}^{-1} \left[ \frac{4(s + 1) + 2(10)}{(s + 1)^2 + 10^2} \right] = 4\mathcal{L}^{-1} \left[ \frac{s + 1}{(s + 1)^2 + 10^2} \right] + 2\mathcal{L}^{-1} \left[ \frac{10}{(s + 1)^2 + 10^2} \right]$$

میں لاتے ہوئے الٹ لاپلاس بدل لکھتے ہیں

$$f = e^{-t}(4 \cos 10t + 2 \sin 10t)$$



شکل 6.5: قسری ارتعاش (مثال 6.13)

جسے شکل 6.5 میں دکھایا گیا ہے۔ یہ قسری ارتعاش کو ظاہر کرتی ہے۔

مثال 6.14: منتقلی کا پہلا مسئلہ استعمال کرتے ہوئے جدول 6.1 میں درج تفاعل  $t^n$ ،  $\sin \omega t$  اور  $\cos \omega t$  کو  $e^{at}$  سے ضرب دے کر لاپلاس بدل لکھتے ہیں۔

$$\mathcal{L}[e^{at} t^n] = \frac{n!}{(s-a)^{n+1}}$$

$$\mathcal{L}[e^{at} \sin \omega t] = \frac{\omega}{(s-a)^2 + \omega^2}$$

$$\mathcal{L}[e^{at} \cos \omega t] = \frac{s-a}{(s-a)^2 + \omega^2}$$

مثال 6.15: قسری آزاد ارتعاش  
چھت سے لٹکی پکدار اسپرنگ کے نچلے سرے سے کمیت  $m = 3$  لٹکانی گئی ہے۔ اسپرنگ کا ینگ مقیاس پک



$k = 6$  ہے۔ کمیت کے ساکن مقام سے فاصلہ  $y(t)$  ہے۔ کمیت کو ابتدائی طور پر  $y(0) = 4$  پر رکھ کر اس کو ابتدائی رفتار  $y'(0) = -3$  دی جاتی ہے۔ فرض کریں کہ کمیت کی رفتار کے راست متناسب قسری قوت عمل کرتی ہے جہاں قسری مستقل  $c = 12$  کے برابر ہے۔ کمیت کی حرکت دریافت کریں۔

حل: کمیت کی حرکت کو درج ذیل ابتدائی قیمت مسئلہ بیان کرتا ہے

$$y'' + 2y' + 4y = 0, \quad y(0) = 4, \quad y'(0) = -3$$

جس کا ضمنی مساوات

$$s^2Y - 4s + 3 + 2(sY - 4) + 4Y = 0$$

ہے۔ ضمنی مساوات کا حل لکھتے ہیں۔

$$Y = \frac{4s + 5}{s^2 + 2s + 4} = \frac{4(s + 1)}{(s + 1)^2 + 3} + \frac{1}{(s + 1)^2 + 3}$$

اب ہم جانتے ہیں کہ

$$\mathcal{L}^{-1}\left(\frac{s}{s^2 + 3}\right) = \cos \sqrt{3}t, \quad \mathcal{L}^{-1}\left(\frac{\sqrt{3}}{s^2 + 3}\right) = \sin \sqrt{3}t$$

ہیں لہذا مسئلہ 6.6 کی مدد سے حل لکھتے ہیں۔

$$y(t) = \mathcal{L}^{-1}(Y) = e^{-t}(4 \cos \sqrt{3}t + \frac{1}{\sqrt{3}} \sin \sqrt{3}t)$$

$t$  محور پر منتقلی، اکائی سیڑھی تفاعل

منتقلی کے پہلے مسئلے میں ہم نے دیکھا کہ تفاعل  $f(t)$  کو  $e^{at}$  سے ضرب دینا، لاپلاس بدل میں  $s$  کی جگہ  $s - a$  لکھنے کے مترادف ہے۔ اب ہم منتقلی کا دوسرا مسئلہ (مسئلہ 6.7) پیش کرتے ہیں جس کے تحت تفاعل  $f(t)$  میں  $t$  کی جگہ  $t - a$  پر کرنا، لاپلاس بدل  $F(s)$  کو (تقریباً)  $e^{-as}$  سے ضرب دینے کے مترادف ہے۔

مسئلہ 6.7:  $t$  محور پر منتقلی؛ منتقلی کا دوسرا مسئلہ  
اگر تفاعل  $f(t)$  کا لاپلاس بدل  $F(s)$  ہو تب  $e^{-as}F(s)$ ، جہاں  $a > 0$  ہے، درج ذیل تفاعل کا لاپلاس بدل ہو گا۔

$$\tilde{f}(t) = \begin{cases} 0 & t < a \\ f(t-a) & t > a \end{cases}$$

ہیوی سائیڈ سیڑھی تفاعل<sup>11</sup>، جسے شکل 6.6 میں دکھایا گیا ہے، کی تعریف<sup>12</sup> درج ذیل ہے۔ ہیوی سائیڈ سیڑھی تفاعل کو اکائی سیڑھی تفاعل<sup>13</sup> بھی کہتے ہیں۔

$$u(t-a) = \begin{cases} 0 & t < a \\ 1 & t > a \end{cases} \quad (6.16)$$

$t < a$  پر اکائی سیڑھی تفاعل کی قیمت صفر ہے جبکہ  $t > a$  پر اس کی قیمت اکائی ہے۔ عین  $t = a$  پر اکائی سیڑھی تفاعل غیر معین<sup>14</sup> ہے اور یہاں اس میں اکائی کی چھلانگ پائی جاتی ہے۔

اکائی سیڑھی تفاعل کو زیر استعمال لاتے ہوئے ہم  $\tilde{f}(t)$  کو  $f(t-a)u(t-a)$  لکھ سکتے ہیں جس کی مثال شکل 6.7 میں دکھائی گئی ہے۔ اس طرح مسئلہ 6.7 کہتا ہے کہ

$$e^{-as}F(s) = \mathcal{L}[f(t-a)u(t-a)] \quad (6.17)$$

جسے الٹ لاپلاس بدل لیتے ہوئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\mathcal{L}^{-1}[e^{-as}F(s)] = f(t-a)u(t-a) \quad (6.18)$$

ثبوت: مسئلہ 6.7 کا ثبوت  
لاپلاس بدل کی تعریف سے

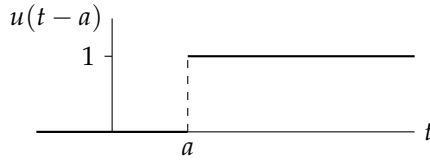
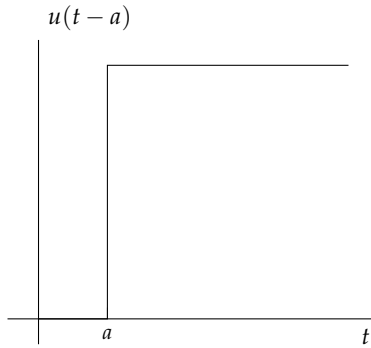
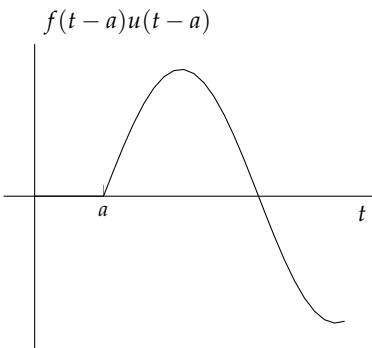
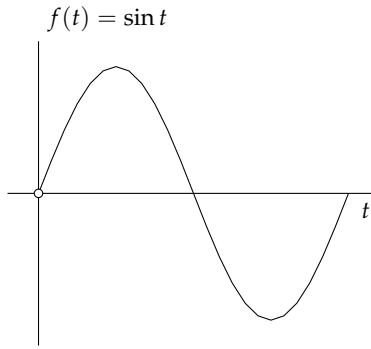
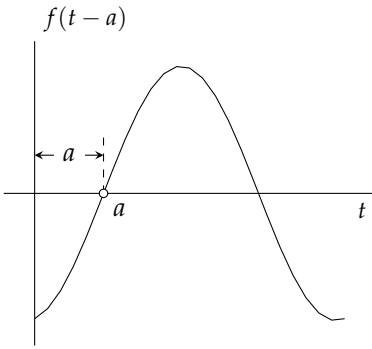
$$e^{-as}F(s) = e^{-as} \int_0^{\infty} e^{-s\tau} f(\tau) d\tau = \int_0^{\infty} e^{-s(\tau+a)} f(\tau) d\tau$$

<sup>11</sup>Heaviside step function

<sup>12</sup>ایور ہیوی سائیڈ [1850-1925] خود لکھ پڑھ کر برقی مہندس، ریاضی دان اور ماہر طبیعیات بنے۔ یہ انگریزی تھے۔

<sup>13</sup>unit step function

<sup>14</sup>undefined

شکل 6.6: اکائی سیرس ہی فنکشن  $u(t-a)$ شکل 6.7:  $f(t-a)u(t-a)$  جہاں  $f(t) = \sin t$  ہے۔

لکھا جاسکتا ہے جس میں  $\tau + a = t$  پر کرتے ہوئے

$$e^{-as}F(s) = \int_a^{\infty} e^{-st}f(t-a)dt$$

لکھا جاسکتا ہے۔ اگر اندرون مکمل مقدار کی قیمت وقفہ  $t=0$  تا  $t=a$  کے درمیان صفر کے برابر ہو تب اس مکمل کے حدود کو 0 تا  $\infty$  لکھا جاسکتا ہے۔ یہی کچھ اندرون مکمل کو  $u(t-a)$  سے ضرب دیتے ہوئے کرنا ممکن ہے لہذا درج بالا کو

$$e^{-as}F(s) = \int_0^{\infty} e^{-st}f(t-a)u(t-a)dt = \mathcal{L}[f(t-a)u(t-a)]$$

لکھا جاسکتا ہے۔ یوں ثبوت مکمل ہوتا ہے۔

اکائی سیڑھی تفاعل نہایت اہم تفاعل ہے۔ آئیں اس کا لاپلاس بدل حاصل کریں۔ لاپلاس بدل کی تعریف سے

$$\mathcal{L}[u(t-a)] = \int_0^{\infty} e^{-st}u(t-a)dt = \int_0^a e^{-st}0dt + \int_a^{\infty} e^{-st}1dt = -\frac{1}{s}e^{-st}\Big|_a^{\infty}$$

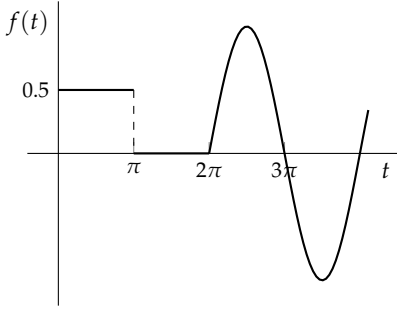
لکھتے ہیں جس سے درج ذیل ملتا ہے جہاں  $s > 0$  ہے۔

$$(6.19) \quad \mathcal{L}[u(t-a)] = \frac{e^{-as}}{s} \quad (s > 0)$$

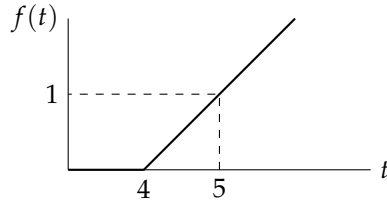
آپ دیکھ سکتے ہیں کہ  $a=0$  کی صورت میں  $\mathcal{L}[u(t)] = \frac{1}{s}$  ملتا ہے۔

لاپلاس بدل کی عملی استعمال

لاپلاس بدل کے بارے میں اب ہم اتنا جانتے ہیں کہ اس کو استعمال کرتے ہوئے ایسے مشکل مسائل (مثلاً مثال 6.18، مثال 6.19 اور مثال 6.20) حل کریں جنہیں دیگر طریقوں سے حل کرنا نسبتاً زیادہ دشوار ہو گا۔



(ب) مثال 6.17 کا تفاعل۔



(الف) مثال 6.16 کا تفاعل۔

شکل 6.8: مثال 6.16 اور مثال 6.17 کے تفاعل۔

مثال 6.16: تفاعل  $\frac{e^{-4s}}{s^2}$  کا الٹ لاپلاس بدل دریافت کریں۔

حل: چونکہ  $\mathcal{L}^{-1}\left(\frac{1}{s^2}\right) = t$  ہے لہذا مسئلہ 6.7 کے استعمال سے درج ذیل ملتا ہے۔ شکل 6.8-الف دیکھیں۔

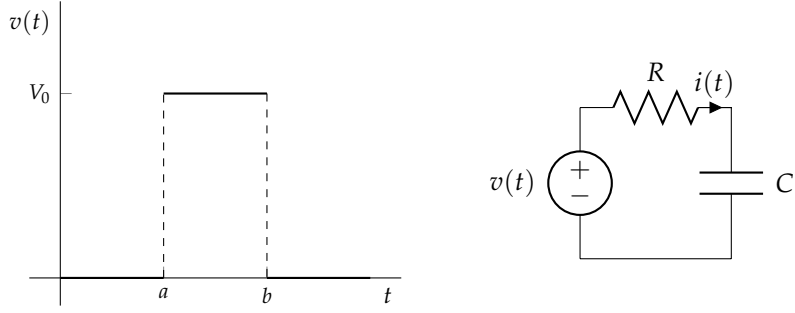
$$\mathcal{L}^{-1}\left(\frac{e^{-4s}}{s^2}\right) = (t-4)u(t-4)$$

مثال 6.17: شکل 6.8-ب میں درج ذیل تفاعل دکھایا گیا ہے۔ اس کا لاپلاس بدل حاصل کریں۔

$$f(t) = \begin{cases} 0.5 & 0 < t < \pi \\ 0 & \pi < t < 2\pi \\ \sin t & t > 2\pi \end{cases}$$

حل: اکائی سیڑھی تفاعل کی مدد سے دیے گئے تفاعل کو لکھتے ہیں

$$f(t) = 0.5u(t) - 0.5u(t-\pi) + u(t-2\pi)\sin t$$



شکل 6.9: مثال 6.18 کا دور اور داخلی دباؤ۔

جہاں  $\sin(t - 2\pi) = \sin t$  کا استعمال کیا گیا ہے۔ مساوات 6.19، مساوات 6.17 اور جدول 6.1 کی مدد سے لاپلاس بدل لکھتے ہیں۔

$$\mathcal{L}(f) = \frac{0.5}{s} - \frac{0.5e^{-\pi s}}{s} + \frac{e^{-2\pi s}}{s^2 + 1}$$

مثال 6.18: ایک عدد چکور موج پر RC دور کا رد عمل مزاحمت اور برق گیر کا سلسلہ وار دور شکل میں دکھایا گیا ہے۔ اس کو ایک عدد چکور موج  $v(t)$  مہیا کی جاتی ہے۔ دور میں برقی رو  $i(t)$  دریافت کریں۔ شکل 6.9 سے رجوع کریں۔

حل: کرخوف مساوات دباؤ سے

$$i(t)R + \frac{1}{C} \int_0^t i(\tau) d\tau = v(t)$$

لکھ سکتے ہیں جہاں داخلی دباؤ کو دو عدد اکائی سیڑھی تعامل کی مدد سے

$$v(t) = V_0(u(t - a) - u(t - b))$$

لکھا جاسکتا ہے۔ مساوات 6.19 اور مسئلہ استعمال کرتے ہوئے ضمنی مساوات لکھتے ہیں

$$I(s)R + \frac{I(s)}{sC} = \frac{V_0}{s} [e^{-as} - e^{-bs}]$$

جس کا حل درج ذیل ہے۔

$$I(s) = \left( \frac{\frac{V_0}{R}}{s + \frac{1}{RC}} \right) [e^{-as} - e^{-bs}]$$

اب ہم جدول 6.1 سے جانتے ہیں کہ

$$\mathcal{L}^{-1} \left( \frac{\frac{V_0}{R}}{s + \frac{1}{RC}} \right) = \mathcal{L}^{-1}[F(s)] = \frac{V_0}{R} e^{-\frac{t}{RC}}$$

کے برابر ہے لہذا اصل حل مسئلہ 6.7 کے تحت درج ذیل ہو گا

$$\begin{aligned} i(t) &= \mathcal{L}^{-1}(I) = \mathcal{L}^{-1}[e^{-as}F(s)] - \mathcal{L}^{-1}[e^{-bs}F(s)] \\ &= \frac{V_0}{R} [e^{-\frac{(t-a)}{RC}} u(t-a) - e^{-\frac{(t-b)}{RC}} u(t-b)] \end{aligned}$$

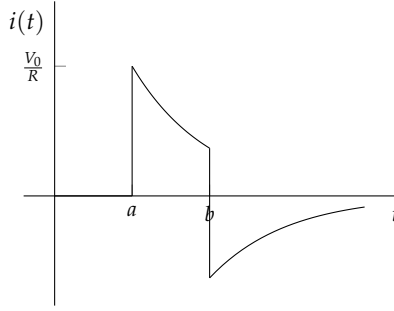
جس کو یوں

$$i(t) = \begin{cases} 0 & t < a \\ K_1 e^{-\frac{t}{RC}} & a < t < b \\ (K_1 - K_2) e^{-\frac{t}{RC}} & t > b \end{cases}$$

بھی لکھا جاسکتا ہے جہاں  $K_1 = \frac{V_0}{R} e^{\frac{a}{RC}}$  اور  $K_2 = \frac{V_0}{R} e^{\frac{b}{RC}}$  ہیں۔ برقی رو  $i(t)$  کو شکل 6.10 میں دکھایا گیا ہے۔

مثال 6.19: بلا تقصیر نظام کا رد عمل۔ ایک عدد چکور داخلی موج درج ذیل ابتدائی قیمت مسئلہ حل کریں جہاں  $r(t)$  کو شکل 6.20 میں دکھایا گیا ہے۔

$$y'' + 4y = r(t), \quad y(0) = 0, \quad y'(0) = 0$$

شکل 6.10: مثال 6.18 کی رو  $i(t)$ 

حل: داخلی جبری قوت کو  $r(t) = 2[u(t) - u(t-1)]$  لکھا جاسکتا ہے۔ دیے گئے ابتدائی قیمت مسئلے سے ضمنی مساوات لکھتے ہیں

$$s^2 Y + 4Y = \frac{2}{s}(1 - e^{-s})$$

جس کا حل درج ذیل ہے۔

$$Y = \frac{2}{s(s^2 + 4)}(1 - e^{-s})$$

اب جدول 6.1 کے تحت  $\mathcal{L}^{-1}\left(\frac{2}{s^2+4}\right) = \sin 2t$  ہے لہذا مساوات 6.12 استعمال کرتے ہوئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\mathcal{L}^{-1}\left[\frac{2}{s(s^2 + 4)}\right] = \int_0^t \sin 2\tau \, d\tau = \frac{1}{2}(1 - \cos 2t)$$

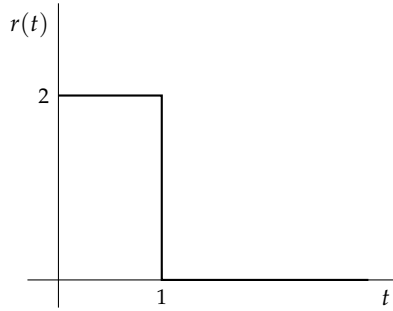
اب مسئلہ 6.7 زیر استعمال لاتے ہوئے اصل جواب لکھتے ہیں

$$y(t) = \frac{1}{2}[1 - \cos 2t] - \frac{1}{2}[1 - \cos 2(t-1)]u(t-1)$$

جس کو درج ذیل بھی لکھا جاسکتا ہے۔ ہم دیکھتے ہیں کہ رد عمل دو مختلف ہارمونی ارتعاش کا مجموعہ ہے۔

$$y(t) = \begin{cases} \frac{1}{2}[1 - \cos 2t] & 0 < t < 1 \\ \frac{1}{2}[\cos 2(t-1) - \cos 2t] & t > 1 \end{cases}$$





شکل 6.11: مثال 6.19 اور مثال 6.20 کا داخلی تعامل۔

مثال 6.20: قصری نظام کا رد عمل۔ ایک عدد چکور موج درج ذیل قصری ابتدائی قیمت مسئلے کو حل کریں جہاں  $r(t)$  کو شکل 6.11 میں دکھایا گیا ہے۔

$$y'' + 4y' + 3y = r(t) \quad y(0) = 0, y'(0) = 0$$

حل: ضمنی مساوات لکھ کر

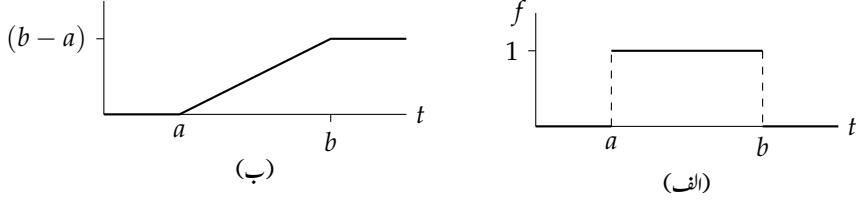
$$s^2 Y + 4sY + 3Y = \frac{2}{s}(1 - e^{-s})$$

حل کرتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے۔

$$Y = \frac{2}{s(s+1)(s+3)}(1 - e^{-s})$$

$$F(s) = \frac{2}{s(s+1)(s+3)} \text{ کا جزوی کسری پھیلاؤ}$$

$$F(s) = \frac{2}{3s} + \frac{1}{3(s+3)} - \frac{1}{s+1}$$



شکل 6.12: مثال 6.21 کے اشکال۔

ہے لہذا

$$f(t) = \mathcal{L}^{-1}(F) = \frac{2}{3} + \frac{e^{-3t}}{3} - e^{-t}$$

ہو گا۔ یوں مسئلہ 6.7 کی مدد سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\mathcal{L}^{-1}(Fe^{-s}) = f(t-1)u(t-1) = \begin{cases} 0 & 0 < t < 1 \\ \frac{2}{3} + \frac{e^{-3(t-1)}}{3} - e^{-(t-1)} & t > 1 \end{cases}$$

ان نتائج کو استعمال کرتے ہوئے اصل حل لکھتے ہیں۔

$$y(t) = \mathcal{L}^{-1}(Y) = f(t) - f(t-1)u(t-1) = \begin{cases} \frac{2}{3} + \frac{e^{-3t}}{3} - e^{-t} & 0 < t < 1 \\ (1 - e^3)\frac{e^{-3t}}{3} - (1 - e)e^{-t} & t > 1 \end{cases}$$

مثال 6.21: شکل 6.12-الف میں تعادل  $f(t)$  اور شکل-ب میں اس کا مکمل دکھایا گیا ہے۔  $f(t)$  کے بدل سے شکل-ب کا لاپلاس بدل حاصل کریں۔

جواب: شکل 6.12-الف کا لاپلاس بدل  $F = \frac{1}{s}(e^{-as} - e^{-bs})$  ہے لہذا شکل-ب کا بدل  $\frac{F}{s} = \frac{e^{-as} - e^{-bs}}{s^2}$  ہو گا۔

## سوالات

سوال 6.60 تا سوال 6.75 منتقلی  $s$  پر مبنی ہیں۔ سوال 6.60 تا سوال 6.67 میں لاپلاس بدل جبکہ سوال 6.68 تا سوال 6.75 میں الٹ لاپلاس بدل حاصل کریں۔

سوال 6.60:  $e^{-3t} \sin 4t$   
جواب:  $\frac{4}{(s+3)^2+16}$

سوال 6.61:  $e^{-t} \cos(\omega t - \theta)$   
جواب:  $\frac{(s+1) \cos \theta + \omega \sin \theta}{(s+1)^2 + \omega^2}$

سوال 6.62:  $e^{-at} (A \sin \omega t + B \cos \omega t)$   
جواب:  $\frac{\omega A + (s+a)B}{(s+a)^2 + \omega^2}$

سوال 6.63:  $e^{2t} (3t - 4t^2)$   
جواب:  $\frac{3}{(s-2)^2} - \frac{8}{(s-2)^3}$

سوال 6.64:  $te^{2t}$   
جواب:  $\frac{1}{(s-2)^2}$

سوال 6.65:  $e^{-3t} \sin 5t$   
جواب:  $\frac{5}{(s+3)^2+5^2}$

سوال 6.66:  $0.25e^{-1.5t} \cos(3\pi t)$   
جواب:  $\frac{0.25(s+1.5)}{(s+1.5)^2+(3\pi)^2}$

سوال 6.67:  $\sinh t \sin \omega t$   
جواب:  $\frac{1}{2} \left[ \frac{\omega}{(s-1)^2+\omega^2} - \frac{\omega}{(s+1)^2+\omega^2} \right]$

سوال 6.68:  $\frac{m}{(s+n)^2}$   
جواب:  $mte^{-nt}$

سوال 6.69:  $\frac{3}{(s+5)^4}$   
جواب:  $\frac{t^3 e^{-5t}}{2}$

سوال 6.70:  $\frac{3}{(s+\sqrt{5})^3}$   
 جواب:  $\frac{3t^2 e^{-\sqrt{5}t}}{2}$

سوال 6.71:  $\frac{4}{s^2+2s+5}$   
 جواب:  $2e^{-t} \sin 2t$

سوال 6.72:  $\frac{\pi}{s^2+8\pi s+17\pi^2}$   
 جواب:  $e^{-4\pi t} \sin \pi t$

سوال 6.73:  $\frac{3s+22}{s^2+8s+41}$   
 جواب:  $e^{-4t} (2 \sin 5t + 3 \cos 5t)$

سوال 6.74:  $\frac{s+a+b}{(s+a)^2+b^2}$   
 جواب:  $e^{-at} (\cos bt + \sin bt)$

سوال 6.75:  $\frac{a}{s+c} + \frac{b}{(s+c)^2}$   
 جواب:  $(a+bt)e^{-ct}$

سوال 6.76 تا سوال 6.79 میں بذلولی سائن اور بذلولی کوسائن کو قوت نمائی تفاعل کی صورت میں لکھ کر لاپلاس بدل حاصل کریں۔

سوال 6.76:  $e^{-at} \sinh \omega t$   
 جواب:  $\frac{\omega}{(s+a)^2-\omega^2}$

سوال 6.77:  $\sinh at \sin at$   
 جواب:  $\frac{2a^2 s}{s^4+4a^4}$

سوال 6.78:  $\sinh at \sin \omega t$   
 جواب:  $\frac{\omega}{2[(s-a)^2+\omega^2]} - \frac{\omega}{2[(s+a)^2+\omega^2]}$

سوال 6.79:  $t \cosh at$   
 جواب:  $\frac{1}{2(s-a)^2} + \frac{1}{2(s+a)^2}$

سوال 6.80 تا سوال 6.83 میں  $\mathcal{L}^{-1}$  دریافت کریں۔

6.3.  $s$  محور پر منتقلی،  $t$  محور پر منتقلی، اکائی سیزر ہی تف عمل

سوال 6.80:  $\frac{s+4}{(s+1)^2+9}$   
جواب:  $e^{-t}(\cos 3t + \sin 3t)$

سوال 6.81:  $\frac{s-2}{s^2+4s+8}$   
جواب:  $e^{-2t}(\cos 2t - 2 \sin 2t)$

سوال 6.82:  $\frac{2}{(s+1)^3} - \frac{6}{(s+1)^4}$   
جواب:  $e^{-t}(t^2 + t^3)$

سوال 6.83:  $\frac{as+b}{(s-c)^2+\omega}$   
جواب:  $e^{ct}[\frac{(ac+b)}{\omega} \sin \omega t + a \cos \omega t]$

سوال 6.84 تا سوال 6.87 ابتدائی قیمت مسئلے ہیں۔ انہیں لاپلاس بدل کی استعمال سے حل کریں۔

سوال 6.84:  $y'' + 2y' + 10y = 0, \quad y(0) = -2, y'(0) = 1$   
جواب:  $y = -e^{-t}(2 \cos 3t + \frac{1}{3} \sin 3t)$

سوال 6.85:  $y'' - 6y' + 9y = 0, \quad y(0) = 1, y'(0) = 2$   
جواب:  $y = (1-t)e^{3t}$

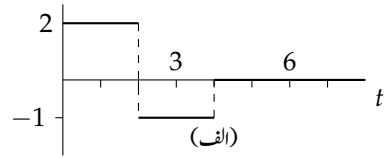
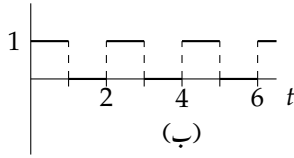
سوال 6.86:  $y'' - 2y' + 5y = 0, \quad y(0) = -1, y'(0) = 1$   
جواب:  $y = e^t(\sin 2t - \cos 2t)$

سوال 6.87:  $y'' + 10y' + 25 = 0, \quad y(0) = 2, y'(0) = -1$   
جواب:  $y = (9t + 2)e^{-5t}$

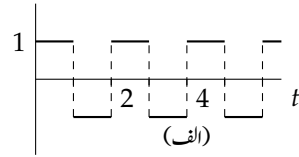
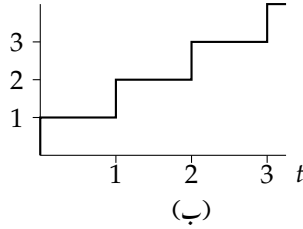
اکائی سیزر ہی تفاعل استعمال کرتے ہوئے سوال 6.88 تا سوال 6.93 میں دیے گئے خطوط کو لکھ کر ان کا لاپلاس بدل حاصل کریں۔

سوال 6.88: شکل 6.13-الف میں دکھائے گئے خط بقایا تمام  $t$  پر صفر کے برابر ہے۔

جواب:  $\frac{1}{s}(2 - 3e^{-2s} + e^{-4s})$



شکل 6.13: سوال 6.88 اور سوال 6.89 کے اشکال۔



شکل 6.14: سوال 6.90 اور سوال 6.91 کے اشکال۔

سوال 6.89: شکل 6.13-ب مسلسل موج ہے۔

جواب:

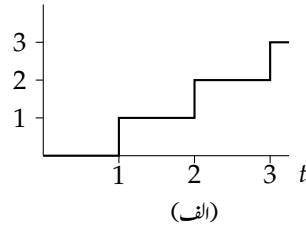
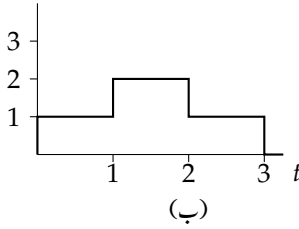
$$\begin{aligned}
 f(t) &= u(t) - u(t-1) + u(t-2) - u(t-3) + u(t-4) - u(t-5) + \dots \\
 \mathcal{L}(f) &= \frac{1}{s}(1 - e^{-s} + e^{-2s} - e^{-3s} + e^{-4s} - e^{-5s} + \dots) \\
 &= \frac{1}{s} \left[ \frac{1 - (-e^{-s})^n}{1 + e^{-s}} \right] = \frac{1}{s(1 + e^{-s})} \quad \text{ہو گا } e^{-sn} \rightarrow 0 \text{ پر } s > 0, n \rightarrow \infty
 \end{aligned}$$

سوال 6.90: شکل 6.14-الف مسلسل موج ہے۔

جواب:

$$\begin{aligned}
 f(t) &= u(t) - 2u(t-1) + 2u(t-2) - 2u(t-3) + 2u(t-4) - 2u(t-5) + \dots \\
 \mathcal{L}(f) &= \frac{1}{s} - \frac{2e^{-s}}{s} + \frac{2e^{-2s}}{s} - \frac{2e^{-3s}}{s} + \frac{2e^{-4s}}{s} - \frac{2e^{-5s}}{s} + \dots \\
 &= -\frac{1}{s} + \frac{2}{s} - \frac{2e^{-s}}{s} + \frac{2e^{-2s}}{s} - \frac{2e^{-3s}}{s} + \frac{2e^{-4s}}{s} - \dots = -\frac{1}{s} + \frac{2}{s(1 + e^{-s})}
 \end{aligned}$$

6.3. s محور پر منتقلی، t محور پر منتقلی، اکائی سیریز ہی تفہم



شکل 6.15: سوال 6.92 اور سوال 6.93 کے اشکال۔

سوال 6.91: شکل 6.14-ب مسلسل موج ہے۔

جواب:

$$f(t) = u(t) + u(t-1) + u(t-2) + u(t-3) + u(t-4) + \dots$$

$$\mathcal{L}(f) = \frac{1}{s} + \frac{e^{-s}}{s} + \frac{e^{-2s}}{s} + \frac{e^{-3s}}{s} + \dots = \frac{1}{s(1-e^{-s})}$$

سوال 6.92: شکل 6.15-الف مسلسل موج ہے۔

جواب:

$$f(t) = u(t-1) + u(t-2) + u(t-3) + u(t-4) + \dots$$

$$\mathcal{L}(f) = \frac{e^{-s}}{s} + \frac{e^{-2s}}{s} + \frac{e^{-3s}}{s} + \dots = \frac{e^{-s}}{s(1-e^{-s})}$$

سوال 6.93: شکل 6.15-ب غیر مسلسل موج ہے۔ بتایا تمام t پر موج صفر کے برابر ہے۔

$$\text{جواب: } \frac{1}{s}(1 + e^{-s} - e^{-2s} - e^{-3s})$$

سوال 6.94 تا سوال 6.97 میں الٹ لاپلاس بدل حاصل کریں۔

$$\text{سوال 6.94: } \frac{e^{-2s} - e^{-3s}}{s}$$

جواب:  $f = u(t-2) - u(t-3)$  یعنی  $2 < t < 3$  کے لئے  $f = 1$  ہے جبکہ بتایا اوقات  $f = 0$  ہے۔

سوال 6.95:  $\frac{e^{-s}}{s^2}$   
جواب:  $(t-1)u(t-1)$

سوال 6.96:  $\frac{e^{-s}+2e^{-2s}-4e^{-3s}}{s^2}$   
جواب:  $t < 1$  ،  $1 < t < 2$  ،  $2 < t < 3$  اور  $t > 3$  پر  $f = t-1$  ،  $f = 0$  ،  $f = -t+11$  اور  $f = 3t-5$  ہیں۔

سوال 6.97:  $\frac{6(e^{-2s}-e^{-3s})}{s^3}$   
جواب:  $t < 2$  ،  $2 < t < 3$  اور  $t > 3$  کے لئے  $f = 0$  ،  $f = (t-2)^2$  اور  $f = 2t-5$  ہے۔

سوال 6.98 تا سوال 6.102 کے لاپلاس بدل حاصل کریں۔

سوال 6.98:  $(t-3)u(t-3)$   
جواب:  $\frac{e^{-3s}}{s^2}$

سوال 6.99:  $tu(t)$   
جواب:  $\frac{1}{s^2}$

سوال 6.100:  $u(t-\pi) \sin t$   
جواب:  $\frac{1+e^{-\pi s}}{s^2+1}$

سوال 6.101:  $u(t-\frac{2\pi}{\omega}) \sin \omega t$   
جواب:  $\frac{\omega(1-e^{-\frac{2\pi s}{\omega}})}{s^2+\omega^2}$

سوال 6.102:  $t^2 u(t-1)$   
جواب:  $\frac{(s^2+2s+2)e^{-s}}{s^3}$

سوال 6.103 تا سوال 6.105 کے تفاعل دیے گئے وقفے کے باہر صفر کے برابر ہیں۔ ان کا لاپلاس بدل حاصل کریں۔

سوال 6.103:  $A \sin \omega t$  ( $0 < t < \frac{\pi}{\omega}$ )  
جواب:  $\frac{A}{s^2+\omega^2} (1 + e^{-\frac{\pi s}{\omega}})$

سوال 6.104:  $A \cos \omega t$  ( $0 < t < \frac{\pi}{2\omega}$ )  
جواب:  $\frac{A}{s^2+\omega^2} (s + \omega e^{-\frac{\pi s}{2\omega}})$



6.3.  $s$  محور پر منتقلی،  $t$  محور پر منتقلی، اکائی سیریز ہی تفہ عمل

سوال 6.105:  $t^2$  ( $0 < t < 1$ )  
جواب:  $\frac{2-(s^2+2s+2)e^{-s}}{s^3}$

سوال 6.106 تا سوال 6.111 کے الٹ لاپلاس بدل حاصل کریں۔

سوال 6.106:  $\frac{e^{-3s}}{s}$   
جواب:  $u(t-3)$

سوال 6.107:  $\frac{e^{-4s}}{s^2}$   
جواب:  $(t-4)u(t-4)$

سوال 6.108:  $\frac{e^{-3s}}{s-4}$   
جواب:  $e^{4(t-3)}u(t-3)$

سوال 6.109:  $\frac{\omega e^{-2s}}{s^2+\omega^2}$   
جواب:  $\sin[\omega(t-2)]u(t-2)$

سوال 6.110:  $\frac{1-e^{-2s}}{s^2+9}$   
جواب:  $\frac{1}{3} \sin 3tu(t) - \frac{1}{3} \sin[3(t-2)]u(t-2)$

سوال 6.111:  $\frac{e^{-\pi s}}{s^2+2s+2}$   
جواب: وقفہ  $t > \pi$  پر تفاعل  $f = -e^{(\pi-t)} \sin(t-\pi)u(t-\pi)$  ہے۔ بقایا اوقات تفاعل صفر کے برابر ہے۔

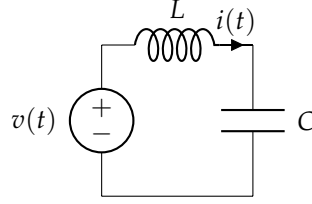
سوال 6.112 تا سوال 6.113 میں  $L = 1\text{ H}$  اور  $C = 1\text{ F}$  لیتے ہوئے برقی رو  $i(t)$  دریافت کریں۔ داخلی دباؤ  $v(t)$  سوال میں دیا گیا ہے۔

سوال 6.112:  $0 < t < a$  داخلی دباؤ  $v(t) = t$  ہے۔ بقایا اوقات  $v(t) = 0$  ہے۔

جواب:

$$Li' + \frac{1}{C} \int_0^t i \, dt = t[1 - u(t-a)] = t - (t-a)u(t-a) - au(t-a)$$

$$i = \begin{cases} 1 - \cos t & 0 < t < a \\ \cos(t-a) - a \sin(t-a) - \cos t & t > a \end{cases}$$



شکل 6.16: سوال 6.112 تا سوال 6.113 کا دور۔

سوال 6.113:  $0 < t < \pi$  پر  $v(t) = 1 - e^{-t}$  ہے جبکہ بقایا اوقات  $v(t) = 0$  ہے۔

جواب:

$$i = \begin{cases} \frac{1}{2}(e^{-t} - \cos t + \sin t) & 0 < t < a \\ -\frac{1}{2}(1 + e^{-\pi}) \cos t + \frac{1}{2}(3 - e^{-\pi}) \sin t & t > \pi \end{cases}$$

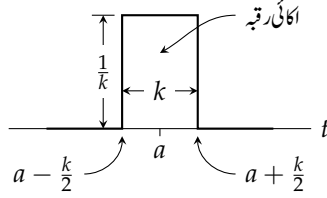
سوال 6.114: ثابت کریں کہ اگر  $\mathcal{L}[f(t)] = F(s)$  ہو تب  $\mathcal{L}[f(at)] = \frac{F(\frac{s}{a})}{a}$  ہو گا۔ اس کیلئے استعمال کرتے ہوئے  $\cos t$  کے لاپلاس بدل سے  $\cos \omega t$  کا لاپلاس بدل حاصل کریں۔

سوال 6.115: ثابت کریں کہ مساوات 6.17 سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے جو عملاً زیادہ بہتر صورت ہے۔

$$(6.20) \quad e^{-as} \mathcal{L}[f(t+a)] = \mathcal{L}[f(t)u(t-a)]$$

جواب: نیا تفاعل  $\tilde{f}(t) = f(t+a)$  جہاں  $\tilde{f}(t)$  ہے زیر استعمال لاتے ہیں۔ یوں  $f(t) = \tilde{f}(t-a)$  ہو گا۔ یوں مساوات 6.17 سے درج ذیل لکھنا ممکن ہے۔

$$\mathcal{L}[f(t)u(t-a)] = \mathcal{L}[\tilde{f}(t-a)u(t-a)] = e^{-as} \mathcal{L}[\tilde{f}(t)] = e^{-as} \mathcal{L}[f(t+a)]$$



شکل 6.17: ڈیراک ڈیلٹائی تفاعل۔

## 6.4 ڈیراک ڈیلٹائی تفاعل۔ اکائی ضرب تفاعل۔ جزوی کسری پھیلاؤ

الیکٹران کی کمیت کو نقطہ کمیت تصور کیا جاسکتا ہے۔ اسی طرح اس کی برقی بار کو نقطہ بار تصور کیا جاسکتا ہے۔ یوں کارٹیزی محور کے مبدا پر موجود الیکٹران کی کمیت مبدا پر پائی جائے گی جبکہ مبدا سے ہٹ کر کسی بھی نقطے پر کمیت صفر کے برابر ہوگی۔ نقطہ کمیت یا نقطہ بار کو ڈیراک ڈیلٹائی تفاعل<sup>15</sup> سے ظاہر<sup>16</sup> کیا جاتا ہے۔ اسی طرح گیند کو پلے سے مارتے ہوئے یا بندوق سے گولی چلاتے وقت انتہائی کم دورانیے کے لئے قوت عمل میں آتی ہے۔ ایسی قوت کو بھی ڈیراک ڈیلٹائی تفاعل سے ظاہر کیا جاتا ہے۔

ایسی برقی یا میکانی قوت (یا عمل) جو انتہائی کم دورانیے کے لئے کارآمد ہو کو ڈیراک ڈیلٹائی تفاعل سے ظاہر کرتے ہوئے مسئلے کو لاپلاس بدل کی مدد سے نہایت عمدگی کے ساتھ حل کیا جاسکتا ہے۔

ڈیراک ڈیلٹائی تفاعل کو شکل 6.17 کی مدد سے سمجھتے ہیں جس میں درج ذیل تفاعل دکھایا گیا ہے، جہاں  $k$  مثبت اور چھوٹی قیمت ہے۔

$$(6.21) \quad f_k(t-a) = \begin{cases} \frac{1}{k} & a - \frac{k}{2} < t < a + \frac{k}{2} \\ 0 & \text{بقایا} \end{cases}$$

یہ تفاعل کسی ایسی قوت کو ظاہر کر سکتی ہے جس کی مقدار  $\frac{1}{k}$  ہو اور جو لمحہ  $t = a - \frac{k}{2}$  تا  $t = a + \frac{k}{2}$  عمل پیرا ہو۔ میکانیات میں ایسی قوت کا، لمحہ  $t = a - \frac{k}{2}$  تا  $t = a + \frac{k}{2}$ ، مکمل میکانی ضرب<sup>17</sup> کہلاتی ہے۔ برقی

<sup>15</sup> Dirac delta function

<sup>16</sup> ماہر طبیعیات، پال ڈیرین مارش ڈیراک [1902-1984] (جرمنی کے اردن روڈلف یوسف شرودنگر کے ساتھ مشترک) نوبل انعام یافتہ [1933]، انگلستان کے رہائشی (جن کا تعلق سوئٹزرلینڈ سے تھا) نے کوانٹم میکانیات میں کلیدی کردار ادا کیا۔

<sup>17</sup> impulse

میدان میں ایسے برقی دباؤ کو برقی ضرب کہا جاتا ہے۔ شکل 6.17 میں ضرب درج ذیل ہے۔

$$(6.22) \quad I_k = \int_0^{\infty} f_k(t-a) dt = \int_{a-\frac{k}{2}}^{a+\frac{k}{2}} \frac{1}{k} dt = 1$$

آئیں دیکھتے ہیں کہ  $k$  کی قیمت کم سے کم کرنے سے ضرب کی قیمت پر کیا اثر پڑتا ہے۔ ہم  $f_k$  کی قیمت کی حد  $k \rightarrow 0$  پر حاصل کرتے ہیں جہاں  $k > 0$  ہے۔ اس حد کو ڈیراک ڈیلٹائی تفاعل یا اکائی ضرب تفاعل<sup>18</sup> پکارا اور  $\delta(t-a)$  سے ظاہر کیا جاتا ہے۔

$$(6.23) \quad \delta(t-a) = \lim_{k \rightarrow 0} f_k(t-a)$$

$\delta(t-a)$  کو، علم الاحصاء میں سادہ تفاعل کی رسمی مطلب کے تحت تفاعل نہیں سمجھا جاسکتا ہے البتہ اسے عمومی تفاعل<sup>19</sup> کے تحت تفاعل سمجھا جاسکتا ہے۔ یہ حقیقت سمجھنے کی خاطر ہم دیکھتے ہیں کہ  $f_k$  کا  $I_k$  اکائی (1) ہے لہذا مساوات 6.21 اور مساوات 6.22 میں  $k \rightarrow 0$  پر کرنے سے درج ذیل حاصل ہوگا

$$(6.24) \quad \delta(t-a) = \begin{cases} \infty & t = a \\ 0 & t \neq a \end{cases} \quad \int_0^{\infty} \delta(t-a) dt = 1$$

جبکہ علم الاحصاء کے تحت، ایسے تفاعل کا مکمل صفر کے برابر ہوگا جس کی قیمت، ماسوائے کسی ایک نقطہ پر، صفر کے برابر ہو۔ اس کے باوجود ضرب تفاعل استعمال کرتے ہوئے، اپنی آسانی کی خاطر، ہم  $\delta(t-a)$  کو سادہ تفاعل تصور کرتے ہیں۔ بالخصوص  $\delta(t-a)$  کی چننے<sup>20</sup> کی خاصیت استعمال کرتے ہوئے استمراری تفاعل  $g(t)$  کے لئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\int_0^{\infty} g(t) \delta(t-a) dt = \int_0^{a-} g(t) \delta(t-a) dt + \int_{a-}^{a+} g(t) \delta(t-a) dt + \int_{a+}^{\infty} g(t) \delta(t-a) dt$$

چونکہ  $t \neq a$  پر  $\delta(t-a) = 0$  ہے لہذا درج بالا دائیں ہاتھ پہلا اور تیسرا مکمل صفر کے برابر ہیں۔ یوں

$$(6.25) \quad \int_0^{\infty} g(t) \delta(t-a) dt = \int_{a-}^{a+} g(t) \delta(t-a) dt = g(a) \int_{a-}^{a+} \delta(t-a) dt = g(a)$$

<sup>18</sup> unit impulse function

<sup>19</sup> روسی ریاضی دان سرگی لودچ سوپولو [1908-1989] نے عمومی تفاعل کے نظریے کی بنیاد رکھی۔

<sup>20</sup> sifting property

حاصل ہوتا ہے۔ نقطہ  $a$  لامتناہی کم وسعت کا ہو گا جس پر  $g(t)$  کی قیمت میں تبدیلی کو رد کیا جاسکتا ہے۔ یوں اس نقطے پر  $g(t)$  کی قیمت، مستقل مقدار  $g(a)$  ہوگی۔ اس مستقل مقدار  $g(a)$  کو مکمل کے باہر لے جایا گیا ہے جبکہ  $\delta(t-a)$  کا مکمل اکائی کے برابر ہے۔

$\delta(t-a)$  کا لاپلاس بدل حاصل کرنے کی خاطر ہم درج ذیل لکھتے ہیں

$$f_k(t-a) = \frac{1}{k}u[t-(a-\frac{k}{2})] - \frac{1}{k}u[t-(a+\frac{k}{2})]$$

لہذا

$$\mathcal{L}(f_k) = \frac{e^{-(a-\frac{k}{2})s}}{ks} - \frac{e^{-(a+\frac{k}{2})s}}{ks} = e^{-as} \left( \frac{e^{\frac{ks}{2}} - e^{-\frac{ks}{2}}}{ks} \right)$$

ہو گا۔ اب  $k \rightarrow 0$  پر درج بالا  $\mathcal{L}[\delta(t-a)]$  دے گا۔ ہم  $e^{\pm x} = 1 \pm x + \frac{x^2}{2!} \pm \dots$  استعمال کرتے ہوئے قوسین کو پھیلا کر لکھتے ہیں۔

$$\frac{e^{\frac{ks}{2}} - e^{-\frac{ks}{2}}}{ks} = \frac{(1 + \frac{ks}{2} + \frac{(\frac{ks}{2})^2}{2!} + \dots) - (1 - \frac{ks}{2} + \frac{(\frac{ks}{2})^2}{2!} - \dots)}{ks} = \frac{ks + \frac{1}{3}(\frac{ks}{2})^3 + \dots}{ks}$$

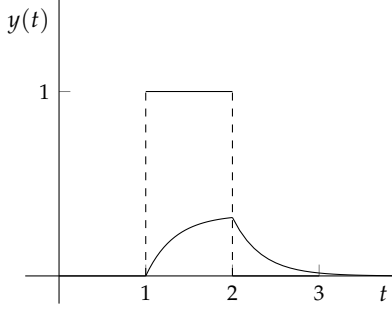
یوں  $k \rightarrow 0$  پر قوسین کی حد درج ذیل ہوگی

$$\lim_{k \rightarrow 0} \frac{ks + \frac{1}{3}(\frac{ks}{2})^3 + \dots}{ks} = 1$$

لہذا ڈیراک ڈیلٹائی تفاعل کا لاپلاس بدل درج ذیل ہوگا۔

$$(6.26) \quad \mathcal{L}[\delta(t-a)] = e^{-as}$$

اکائی سیڑھی تفاعل اور اکائی ضرب تفاعل کے لاپلاس بدل جانتے ہوئے، انہیں اب سادہ تفرقی مساوات کو حل کرتے ہوئے لاپلاس بدل کی طاقت دیکھیں۔ آپ مثال 6.22، مثال 6.23 اور مثال 6.27 کو دیگر طریقوں سے حل کر کے تسلی کر سکتے ہیں کہ لاپلاس بدل کا طریقہ نہایت عمدہ ہے۔



شکل 6.18: اسپرنگ اور کمیت کا قسری نظام (مثال 6.22)۔

مثال 6.22: درج ذیل اسپرنگ اور کمیت کی قسری نظام (حصہ 2.8) کا رد عمل، شکل 6.18 میں دکھائے گئے، اکائی چکور جبری قوت کی صورت میں حاصل کریں۔

$$(6.27) \quad y'' + 4y' + 3y = r(t) = u(t-1) - u(t-2) \quad y(0) = 0, y'(0) = 0$$

حل: دیے گئے تفرقی مساوات سے ضمنی مساوات لکھتے ہیں۔ ایسا مساوات 6.5، مساوات 6.6 اور مساوات 6.19 کی مدد سے کیا جائے گا۔

$$s^2Y + 4sY + 3Y = \frac{e^{-s}}{s} - \frac{e^{-2s}}{s}$$

ضمنی مساوات کا حل

$$Y = \frac{1}{s(s^2 + 4s + 3)}(e^{-s} - e^{-2s}) = \frac{1}{s(s+1)(s+3)}(e^{-s} - e^{-2s})$$

ہے جس کا جزوی کسری پھیلاؤ درج ذیل ہے۔

$$Y = \left[ \frac{1}{3s} - \frac{1}{2(s+1)} + \frac{1}{6(s+3)} \right] (e^{-s} - e^{-2s})$$

چکور توسین کا الٹ لاپلاس بدل لکھتے ہیں۔

$$f(t) = \mathcal{L}^{-1}[F(s)] = \mathcal{L}^{-1} \left[ \frac{1}{3s} - \frac{1}{2(s+1)} + \frac{1}{6(s+3)} \right] = \frac{1}{3} - \frac{e^{-t}}{2} + \frac{e^{-3t}}{6}$$

مسئلہ 6.7 کی مدد سے حل  $y(t) = \mathcal{L}^{-1}[F(s)(e^{-s} - e^{-2s})]$  لکھتے ہیں جسے شکل 6.18 میں دکھایا گیا ہے۔

$$y(t) = \mathcal{L}^{-1}(Fe^{-s}) - \mathcal{L}(Fe^{-2s}) = f(t-1)u(t-1) - f(t-2)u(t-2)$$

$$= \begin{cases} 0 & 0 < t < 1 \\ \frac{1}{3} - \frac{e^{-(t-1)}}{2} + \frac{e^{-3(t-1)}}{6} & 1 < t < 2 \\ -\frac{e^{-(t-1)}}{2} + \frac{e^{-(t-2)}}{2} + \frac{e^{-3(t-1)}}{6} - \frac{e^{-3(t-2)}}{6} & t > 2 \end{cases}$$

مثال 6.23: گزشتہ مثال میں اسپرنگ اور کمیت کے نظام پر اکائی چکور قوت لاگو کی گئی۔ موجودہ مثال میں اسپرنگ اور کمیت کی اسی نظام کو لمحہ  $t = 1$  پر ہتھوڑی سے اکائی ضرب لگایا جاتا ہے۔ نظام کا رد عمل دریافت کریں۔

حل: نظام کی مساوات درج ذیل ہوگی

$$y'' + 4y' + 3y = r(t) = \delta(t-1) \quad y(0) = 0, y'(0) = 0$$

جس کی ضمنی مساوات

$$s^2Y + 4sY + 3Y = e^{-s}$$

کا حل لکھتے ہیں۔

$$Y = \frac{1}{(s+1)(s+3)}e^{-s} = \left[ \frac{1}{2(s+1)} - \frac{1}{2(s+3)} \right] e^{-s}$$

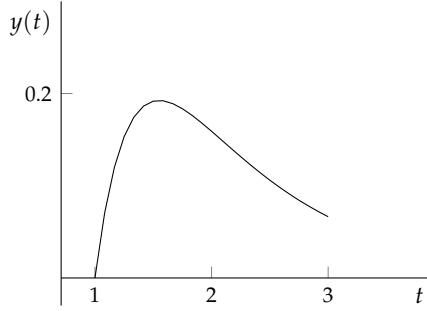
چکور توسین کا الٹ لاپلاس بدل لکھتے ہیں

$$f(t) = \mathcal{L}^{-1}[F(s)] = \mathcal{L}^{-1} \left[ \frac{1}{2(s+1)} - \frac{1}{2(s+3)} \right] = \frac{e^{-t}}{2} - \frac{e^{-3t}}{2}$$

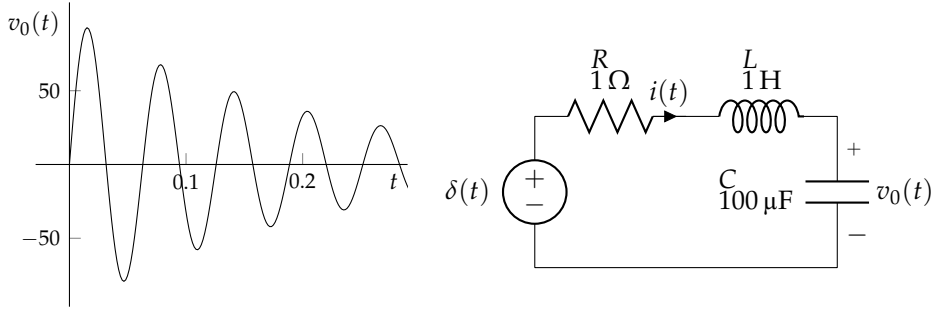
جس کو استعمال کرتے ہوئے  $y(t) = \mathcal{L}^{-1}(Y)$  حاصل کرتے ہیں جسے شکل 6.19 میں دکھایا گیا ہے۔

$$y(t) = \mathcal{L}^{-1}[Fe^{-s}] = f(t-1)u(t-1)$$

$$= \begin{cases} 0 & 0 < t < 1 \\ \frac{e^{-(t-1)}}{2} - \frac{e^{-3(t-1)}}{2} & t > 1 \end{cases}$$



شکل 6.19: اکائی ضرب پراسپرنگ اور کمیت کے نظام کا رد عمل (مثال 6.23)۔



شکل 6.20: سلسلہ وار دور (مثال 6.24)۔

مثال 6.24: سلسلہ وار جڑے مزاحمت، امالہ اور برق گیر کو لمحہ  $t = 0$  پر اکائی ضرب دباؤ مہیا کیا جاتا ہے۔ اس برقی دور کو شکل 6.20 میں دکھایا گیا ہے۔ برق گیر پر دباؤ  $v_0(t)$  دریافت کریں۔

حل: مسئلے کی تفرقی مساوات لکھتے ہیں

$$Ri(t) + L \frac{di(t)}{dt} + \frac{1}{C} \int_0^t i(t) dt = Lq'' + Rq' + \frac{q}{C} = \delta(t)$$



جس کی ضمنی مساوات درج ذیل ہے جہاں برقی پوزوں کی قیمتیں بھی پر کی گئی ہیں۔

$$(s^2 + 10s + 10000)Q = 1$$

ضمنی مساوات کا حل

$$Q = \frac{1}{(s+5)^2 + 9975} \approx \frac{1}{(s+5)^2 + 99.87^2}$$

ہے جس کے الٹ لاپلاس بدل سے  $q$  حاصل کرتے ہوئے  $v_0 = \frac{q}{C}$  دریافت کرتے ہیں۔

$$q(t) = \frac{e^{-5t}}{99.87} \sin 99.87t \quad \Rightarrow \quad v_0(t) = \frac{q(t)}{C} = 100.13e^{-5t} \sin 99.87t$$

جزوی کسری پھیلاؤ پر مزید تبصرہ

ہم نے دیکھا کہ عموماً ضمنی مساوات کی صورت  $Y(s) = \frac{F(s)}{G(s)}$  ہوتی ہے جہاں  $F(s)$  اور  $G(s)$  کثیر رکنی ہوتے ہیں۔ الٹ لاپلاس بدل لیتے ہوئے حل  $y(t) = \mathcal{L}^{-1}[Y(s)]$  حاصل کیا جاتا ہے۔ الٹ لاپلاس بدل لینے سے پہلے کسر کو جزوی کسری پھیلاؤ کی مدد سے ایسے ٹکڑوں میں تقسیم کیا جاتا ہے کہ ہر ٹکڑے کا الٹ لاپلاس بدل با آسانی حاصل کرنا ممکن ہو۔

$G(s)$  میں غیر دہراتے جزو  $s - a$  کی صورت میں درج ذیل لکھا جاسکتا ہے جہاں  $W(s)$  بقایا حصے کو ظاہر کرتی ہے۔

$$(6.28) \quad Y(s) = \frac{F(s)}{G(s)} = \frac{()() \cdots ()}{(s-a)() \cdots ()} = \frac{A}{s-a} + W(s)$$

یوں  $s - a$  سے حاصل رکن  $\frac{A}{s-a}$  کا الٹ لاپلاس بدل  $Ae^{at}$  ہے۔ اسی طرح بلند درجی اجزاء  $(s-a)^2$  اور  $(s-a)^3$  درج ذیل ارکان دیتے ہیں

$$(6.29) \quad \frac{A_1}{(s-a)} + \frac{A_2}{(s-a)^2} \quad \text{اور} \quad \frac{A_1}{s-1} + \frac{A_2}{(s-a)^2} + \frac{A_3}{(s-a)^3}$$

جن کے الٹ لاپلاس بدل  $(A_1 + A_2t)e^{at}$  اور  $(A_1 + A_2t + \frac{1}{2}A_3t^2)e^{at}$  ہیں۔

دہراتے جزو  $(s-a)^m$  کی صورت میں جزوی کسری پھیلاؤ درج ذیل ہوگا

$$(6.30) \quad \frac{F(s)}{G(s)} = \frac{A_1}{s-a} + \frac{A_2}{(s-a)^2} + \cdots + \frac{A_{m-1}}{(s-a)^{m-1}} + \frac{A_m}{(s-a)^m} + W(s)$$

جس کے دونوں اطراف کو  $(s-a)^m$  سے ضرب دیتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے۔

(6.31)

$$(s-a)^m \frac{F(s)}{G(s)} = A_1(s-a)^{m-1} + A_2(s-a)^{m-2} + \cdots + A_{m-1}(s-a) + A_m$$

یوں  $s = a$  پر کرتے ہوئے

$$(6.32) \quad A_m = \left. \frac{(s-a)^m F(s)}{G(s)} \right|_{s=a}$$

ملتا ہے۔ مساوات 6.31 کا  $k$  درجی تفرق لے کر  $s = a$  پر کرنے سے  $A_k$  ملتا ہے۔

$$(6.33) \quad A_k = \left. \frac{1}{(m-k)!} \frac{d^{m-k} Q(s)}{ds^{m-k}} \right|_{s=a} \quad (k = 1, 2, \dots, m)$$

$G(s)$  میں غیر دہراتے مخلوط جوڑی  $(s-a)(s-\bar{a})$  جہاں  $a = \alpha + i\beta$  اور  $\bar{a} = \alpha - i\beta$  ہیں سے درج ذیل جزوی کسری رکن حاصل ہوتا ہے

$$\frac{As + B}{(s-\alpha)^2 + \beta^2}$$

جبکہ دہراتے مخلوط جوڑی مثلاً  $[(s-a)(s-\bar{a})]^2$  سے درج ذیل ارکان ملتے ہیں۔ دہراتا مخلوط جوڑی گمک کو ظاہر کرتی ہے جس پر مثال 6.37 میں بذریعہ الجھاؤ توجہ دی گئی ہے۔

$$\frac{As + B}{(s-\alpha)^2 + \beta^2} + \frac{Cs + D}{[(s-\alpha)^2 + \beta^2]^2}$$

مثال 6.25: جزوی کسری پھیلاؤ استعمال کرتے ہوئے  $\frac{3s-2}{s^2-s}$  کا الٹ لاپلاس بدل حاصل کریں۔

حل: نسب نما میں  $s$  اور  $s-1$  غیر دہراتے جزو ہیں۔ یوں دیے گئے تفاعل کو  $\frac{A}{s}$  اور  $\frac{B}{s-1}$  کا مجموعہ لکھا جاسکتا ہے

$$\frac{3s-2}{s(s-1)} = \frac{A}{s} + \frac{B}{s-1}$$

جس میں  $A$  اور  $B$  معلوم کرنا باقی ہے۔ دونوں اطراف کو  $s(s-1)$  سے ضرب دیتے ہوئے

$$3s-2 = A(s-1) + Bs$$

ملتا ہے۔ اس مساوات میں  $s=0$  پر کرتے ہوئے  $A$  حاصل ہوگا جبکہ  $s=1$  پر کرتے ہوئے  $B$  حاصل ہوگا۔ یوں

$$3(0)-2 = A(0-1) + B(0) \implies A = 2$$

اور

$$3(1)-2 = A(1-1) + B(1) \implies B = 1$$

ملتے ہیں لہذا دیے گئے تفاعل کو

$$\frac{3s-2}{s(s-1)} = \frac{2}{s} + \frac{1}{s-1}$$

لکھا جاسکتا ہے جس کا الٹ لاپلاس بدل درج ذیل ہے۔

$$\mathcal{L}^{-1}\left(\frac{2}{s}\right) + \mathcal{L}^{-1}\left(\frac{1}{s-1}\right) = 2 + e^t$$

مثال 6.26: جزوی کسری پھیلاؤ استعمال کرتے ہوئے  $F(s) = \frac{s^2-4s}{(s+2)^3}$  کا الٹ لاپلاس بدل حاصل کریں۔

حل: یہاں  $s + 2$  دہراتا جزو ہے لہذا درج ذیل لکھا جاسکتا ہے جس میں  $A$ ،  $B$  اور  $C$  معلوم کرنا باقی ہے۔

$$\frac{s^2 - 4s}{(s + 2)^3} = \frac{A}{s + 2} + \frac{B}{(s + 2)^2} + \frac{C}{(s + 2)^3}$$

دونوں اطراف کو  $(s + 2)^3$  سے ضرب دیتے ہیں۔

$$s^2 - 4s = A(s + 2)^2 + B(s + 2) + C$$

$s = -2$  پر کرتے ہوئے  $C = 12$  ملتا ہے۔ مساوات کا ایک درجی تفرق لے کر  $s = -2$  پر کرنے سے  $B$  حاصل ہوگا جبکہ دو درجی تفرق لے کر  $s = -2$  پر کرنے سے  $A$  حاصل ہوگا۔ یوں

$$2s - 4 = 2A(s + 2) + B \implies 2(-2) - 4 = 2A(-2 + 2) + B \implies B = -8$$

$$2 = 2A \implies A = 1$$

ملتے ہیں۔ یوں دیے گئے تفاعل کا جزوی کسری پھیلاؤ اور اس کا الٹ لاپلاس بدل درج ذیل ہیں۔

$$F(s) = \frac{s^2 - 4s}{(s + 2)^3} = \frac{1}{s + 2} - \frac{8}{(s + 2)^2} + \frac{12}{(s + 2)^3}$$

$$\mathcal{L}^{-1}(F) = e^{-2t}(1 - 8t + 6t^2)$$

مثال 6.27: غیر دہراتے مخلوط جزو۔ قسری جبری ارتعاش  
درج ذیل اسپرنگ اور کمیت کا ابتدائی قیمت مسئلہ حل کریں۔ جبری قوت  $0 < t < \pi$  دورانے کے لئے عمل پیرا ہے۔

$$y'' + 2y' + 10y = r(t), \quad y(0) = 1, \quad y'(0) = -6, \quad r(t) = \begin{cases} 85 \sin t & 0 < t < \pi \\ 0 & t > \pi \end{cases}$$

حل: مسئلے کو اکائی سیڑھی تفاعل کی مدد سے لکھتے ہیں

$$y'' + 2y' + 10y = 85 \sin t [u(t) - u(t - \pi)]$$

$$= 85 \sin t u(t) + 85 \sin(t - \pi) u(t - \pi)$$

جہاں دائیں جزو میں  $\sin t = -\sin(t - \pi)$  استعمال کرتے ہوئے اس کو  $f(t - a)u(t - a)$  صورت میں لکھا گیا ہے۔ منتقلی کا دوسرا مسئلہ استعمال کرتے ہوئے اس کا ضمنی مساوات لکھتے ہیں۔

$$[s^2Y - s(1) + 6] + 2[sY - 1] + 10Y = 85 \frac{1}{s^2 + 1} (1 + e^{-\pi s})$$

جسے  $Y$  کے لئے حل کرتے ہیں۔

$$(6.34) \quad Y = \frac{85}{(s^2 + 1)(s^2 + 2s + 10)} + \frac{85}{(s^2 + 1)(s^2 + 2s + 10)} e^{-\pi s} + \frac{s - 4}{s^2 + 2s + 10}$$

منتقلی کے پہلے مسئلے سے مساوات 6.34 کے آخری جزو کا الٹ لاپلاس بدل لکھتے ہیں۔

$$(6.35) \quad \mathcal{L}^{-1} \left[ \frac{s - 4}{s^2 + 2s + 10} \right] = \mathcal{L}^{-1} \left[ \frac{(s + 1) - 5}{(s + 1)^2 + 3^2} \right] = e^{-t} (\cos 3t - \frac{5}{3} \sin 3t)$$

مساوات 6.34 کے پہلے جزو میں غیر دہراتے مخلوط جذر پائے جاتے ہیں لہذا اس کا جزوی کسری پھیلاؤ درج ذیل ہو گا جہاں  $A$  ،  $B$  ،  $C$  اور  $D$  معلوم کرنا باقی ہے۔

$$\frac{85}{(s^2 + 1)(s^2 + 2s + 10)} = \frac{As + B}{s^2 + 1} + \frac{Cs + D}{s^2 + 2s + 10}$$

دونوں اطراف کو  $(s^2 + 1)(s^2 + 2s + 10)$  سے ضرب دیتے ہیں۔

$$85 = (As + B)(s^2 + 2s + 10) + (Cs + D)(s^2 + 1)$$

ہر  $s$  کے دونوں اطراف کے عددی سروں کو آپس میں برابر لکھتے

$$s^3: \quad A + C = 0, \quad s^2: \quad 2A + B + D = 0$$

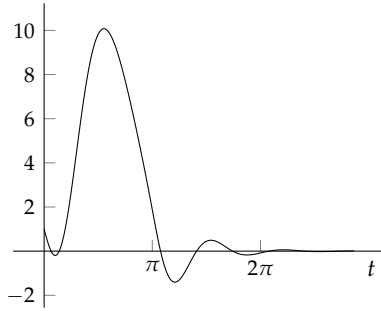
$$s^1: \quad 10A + 2B + C = 0, \quad s^0: \quad 10B + D = 85$$

ہوئے چار عدد ہمزاد مساوات حاصل ہوتے ہیں جن کا حل  $A = -2$  ،  $B = 9$  ،  $C = 2$  اور  $D = -5$  ہے۔ یوں مساوات 6.34 کے پہلے جزو کا جزوی کسری پھیلاؤ درج ذیل ہو گا

$$\frac{-2s + 9}{s^2 + 1} + \frac{2(s + 1) - 7}{(s + 1)^2 + 9}$$

جس کا الٹ لاپلاس بدل درج ذیل ہے۔

$$(6.36) \quad -2 \cos t + 9 \sin t + e^{-t} (2 \cos 3t - \frac{7}{3} \sin 3t)$$



شکل 6.21: اسپرنگ اور کمیت کا جری ارتعاش (مثال 6.27)۔

مساوات 6.35 اور مساوات 6.36 کا مجموعہ  $0 < t < \pi$  دورانیے کا حل ہے۔

$$(6.37) \quad y(t) = e^{-t}(3 \cos 3t - 4 \sin 3t) - 2 \cos t + 9 \sin t \quad 0 < t < \pi$$

مساوات 6.34 کے دوسرے جزو میں  $e^{-\pi s}$  پایا جاتا ہے لہذا مساوات 6.36 اور منتقلی کے دوسرے مسئلے سے  $t > \pi$  کے لئے اس کا الٹ لاپلاس بدل درج ذیل ہو گا

$$-2 \cos(t - \pi) + 9 \sin(t - \pi) + e^{-(t-\pi)} \left[ 2 \cos 3(t - \pi) - \frac{7}{3} \sin 3(t - \pi) \right]$$

جس میں  $\cos(t - \pi) = -\cos t$  اور  $\cos(3t - 3\pi) = -\cos 3t$  استعمال کرتے ہوئے

$$2 \cos t - 9 \sin t + e^{-(t-\pi)} \left[ -2 \cos 3t + \frac{7}{3} \sin 3t \right]$$

ملتا ہے۔ اس کو مساوات 6.37 کے ساتھ جمع کرنے سے  $t > \pi$  پر مسئلے کا حل ملتا ہے۔

$$(6.38) \quad y(t) = e^{-t}(3 \cos 3t - 4 \sin 3t) + e^{-(t-\pi)} \left( -2 \cos 3t + \frac{7}{3} \sin 3t \right) \quad t > \pi$$

شکل 6.21 میں مسئلے کا حل دکھایا گیا ہے۔

دہراتا تفاعل

عملی استعمال میں عموماً دہراتے تفاعل پائے جاتے ہیں جو سادہ سائن نما تفاعل سے زیادہ پیچیدہ ہوتے ہیں۔ آئیں ان پر غور کرتے ہیں۔

تصور کریں کہ دہراتے تفاعل  $f(t)$  کا دوری عرصہ  $p (> 0)$  ہے۔ یوں درج ذیل لکھا جائے گا۔

$$(6.39) \quad f(t+p) = f(t) \quad (t > 0)$$

اگر  $p$  پر  $f(t)$  ٹکڑوں میں استمراری ہو تب اس لاپلاس بدل موجود ہو گا۔ اس تفاعل کا لاپلاس بدل  $\mathcal{L}(f)$  لکھتے ہوئے مکمل کو دوری عرصے کے برابر ٹکڑوں میں لکھا جاسکتا ہے۔

$$\mathcal{L}(f) = \int_0^p e^{-st} f(t) dt + \int_p^{2p} e^{-st} f(t) dt + \int_{2p}^{3p} e^{-st} f(t) dt + \dots$$

دوسرے مکمل میں  $t = \tau + p$  پر کرتے ہوئے مکمل کے حدود 0 تا  $p$  لکھے جائیں گے۔ اسی طرح تیسرے مکمل میں  $t = \tau + 2p$  اور  $n$  مکمل میں  $t = \tau + (n-1)p$  پر کرتے ہوئے ان مکمل کے حدود بھی 0 تا  $p$  لکھے جائیں گے۔ یوں درج بالا کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$\mathcal{L}(f) = \int_0^p e^{-s\tau} f(\tau) d\tau + \int_0^p e^{-s(\tau+p)} f(\tau) d\tau + \int_0^p e^{-s(\tau+2p)} f(\tau) d\tau + \dots$$

جہاں  $f(\tau+p) = f(\tau)$  ،  $f(\tau+2p) = f(\tau)$  ،  $f(\tau+3p) = f(\tau)$  لکھا گیا ہے۔ درج بالا کو

$$\mathcal{L}(f) = [1 + e^{-sp} + e^{-2sp} + \dots] \int_0^p e^{-s\tau} f(\tau) d\tau$$

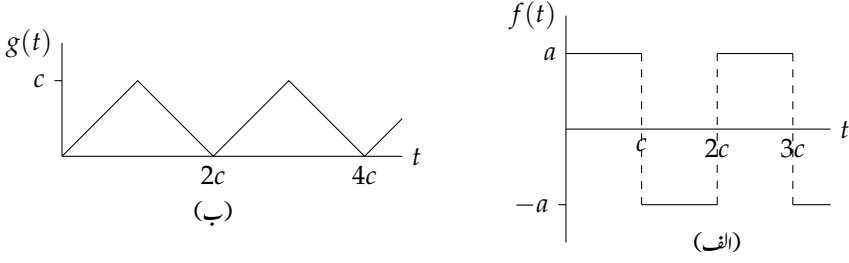
لکھا جاسکتا ہے۔ اب چکور قوسین کے اندر مجموعہ ہندسی تسلسل ہے جو  $\frac{1}{1-e^{-ps}}$  کے برابر ہے لہذا درج ذیل مسئلہ ثابت ہوتا ہے۔

مسئلہ 6.8:  $p$  دوری عرصے کا تفاعل  $f(t)$  جو ٹکڑوں میں استمراری ہو کا لاپلاس بدل درج ذیل ہو گا۔

$$(6.40) \quad \mathcal{L}(f) = \frac{1}{1-e^{-ps}} \int_0^p e^{-st} f dt \quad (s > 0)$$

مثال 6.28: دہراتا چکور موج

دہراتا چکور موج شکل 6.22-الف میں دکھایا گیا ہے۔ اس کا لاپلاس بدل حاصل کریں۔



شکل 6.22: دہراتا چکور موج اور دہراتا تگونی موج۔ (مثال 6.28 اور مثال 6.29)

حل: یہاں  $p = 2c$  ہے لہذا مساوات 6.40 کی مدد سے لاپلاس بدل حاصل کرتے ہیں۔

$$\begin{aligned}\mathcal{L}(f) &= \frac{1}{1 - e^{-2cs}} \left[ \int_0^c e^{-st} a \, dt + \int_c^{2c} e^{-st} (-a) \, dt \right] \\ &= \frac{1}{(1 - e^{-cs})(1 + e^{-cs})} \left[ \frac{a}{s} (1 - e^{-cs}) - \frac{a}{s} (e^{-cs} - e^{-2cs}) \right] \\ &= \frac{a}{s} \left( \frac{1 - e^{-cs}}{1 + e^{-cs}} \right) = \frac{a}{s} \left( \frac{e^{\frac{cs}{2}} - e^{-\frac{cs}{2}}}{e^{\frac{cs}{2}} + e^{-\frac{cs}{2}}} \right) = \frac{a}{s} \tanh \frac{cs}{2}\end{aligned}$$

اسی جواب کو زیادہ کارآمد صورت میں لکھتے ہیں۔

$$\mathcal{L}(f) = \frac{a}{s} \left( \frac{1 - e^{-cs}}{1 + e^{-cs}} \right) = \frac{a}{s} \left( 1 - \frac{2e^{-cs}}{1 + e^{-cs}} \right) = \frac{a}{s} \left( 1 - \frac{2}{e^{cs} + 1} \right)$$

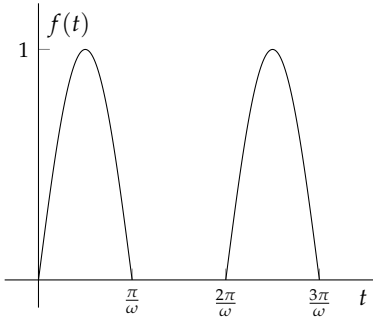
مثال 6.29: دہراتا تگونی موج

دہراتا تگونی موج شکل 6.22-ب میں دکھایا گیا ہے۔ اس کا لاپلاس بدل حاصل کریں۔

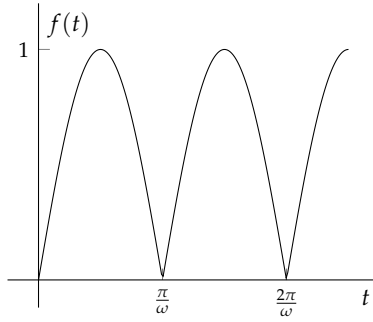
حل: چکور موج کا مکمل، تگونی موج ہوتا ہے۔ یوں شکل-الف میں  $a = 1$  لے کر مکمل لینے سے شکل-ب حاصل ہوگی لہذا مثال 6.28 کے جواب سے لاپلاس بدل حاصل کرتے ہیں۔

$$\mathcal{L}(g) = \frac{1}{s} \mathcal{L}f = \frac{1}{s^2} \tanh \frac{cs}{2}$$





(ب)



(الف)

شکل 6.23: مکمل لہر اور نصف لہر سمت کار کے امواج (مثال 6.30 اور مثال 6.31)۔

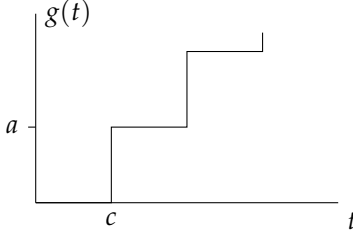
مثال 6.30: مکمل لہر سمت کار  
مکمل لہر سمت کار<sup>21</sup> بدلتی سمت سائن نما موج سے ایک سمتی موج بناتی ہے جسے شکل 6.23-الف میں دکھایا گیا ہے۔ اس لہر کا لاپلاس بدل حاصل کریں۔

حل: نصف لہر سمت کار کی موج کا  $p = \frac{2\pi}{\omega}$  ہے لہذا مساوات 6.40 کی مدد سے لاپلاس بدل حاصل کرتے ہیں

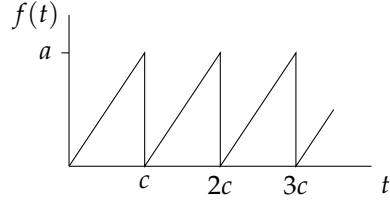
$$(6.41) \quad \mathcal{L}(f) = \frac{1}{1 - e^{-\frac{\pi s}{\omega}}} \int_0^{\frac{\pi}{\omega}} e^{-st} \sin \omega t \, dt = \frac{\omega}{s^2 + \omega^2} \left( \frac{1 + e^{-\frac{\pi s}{\omega}}}{1 - e^{-\frac{\pi s}{\omega}}} \right)$$

جس کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\mathcal{L}(f) = \frac{\omega}{s^2 + \omega^2} \left( \frac{e^{\frac{\pi s}{2\omega}} + e^{-\frac{\pi s}{2\omega}}}{e^{\frac{\pi s}{2\omega}} - e^{-\frac{\pi s}{2\omega}}} \right) = \frac{\omega}{s^2 + \omega^2} \coth \frac{\pi s}{2\omega}$$



(ب) سیڑھی موج۔



(الف) دندان موج

شکل 6.24: دندان موج (مثال 6.32) اور سیڑھی متقابل (مثال 6.33)۔

مثال 6.31: نصف لہر سمت کار  
نصف لہر سمت کار<sup>22</sup> بدلتی سمت سائن نما موج سے یک سمتی موج بناتی ہے جسے شکل 6.23-ب میں دکھایا گیا ہے۔ اس لہر کا لاپلاس بدل حاصل کریں۔

حل: مکمل لہر سمت کار کی موج کا  $p = \frac{2\pi}{\omega}$  ہے لہذا مساوات 6.40 کی مدد سے لاپلاس بدل حاصل کرتے ہیں۔

$$(6.42) \quad \mathcal{L}(f) = \frac{1}{1 - e^{-\frac{2\pi s}{\omega}}} \int_0^{\frac{\pi}{\omega}} e^{-st} \sin \omega t \, dt = \frac{\omega}{s^2 + \omega^2} \left( \frac{1 + e^{-\frac{\pi s}{\omega}}}{1 - e^{-\frac{2\pi s}{\omega}}} \right)$$

مثال 6.32: دندان موج  
دندان موج<sup>23</sup> کو شکل 6.24 میں دکھایا گیا ہے۔ اس کا لاپلاس بدل حاصل کریں۔

حل: دندان موج کو الجبرائی طور پر درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$f(t) = \frac{a}{c}t, \quad (0 < t < c) \quad \text{اور} \quad f(t+c) = f(t)$$

<sup>22</sup> half wave rectifier  
<sup>23</sup> saw-tooth wave

یوں مکمل بالخصوص سے

$$\begin{aligned}\int_0^c e^{-st} t \, dt &= -\frac{t}{s} e^{-st} \Big|_0^c + \frac{1}{s} \int_0^c e^{-st} \, dt \\ &= -\frac{c}{s} e^{-cs} - \frac{1}{s^2} (e^{-cs} - 1)\end{aligned}$$

حاصل کرتے ہوئے مساوات 6.40 کی مدد سے لاپلاس بدل لکھتے ہیں۔

$$(6.43) \quad \mathcal{L}(f) = \frac{a}{cs^2} - \frac{ae^{-cs}}{s(1 - e^{-cs})}$$

مثال 6.33: سیڑھی موج  
سیڑھی موج<sup>24</sup> کو شکل 6.24 میں دکھایا گیا ہے۔ اس کا لاپلاس بدل حاصل کریں۔

حل: سیڑھی تفاعل کو الجبرائی طور پر لکھتے ہیں

$$g(t) = na \quad (nc < t < (n+1)c \quad n = 0, 1, 2, \dots)$$

جو مسلسل بڑھتے تفاعل  $h(t) = \frac{a}{c}t$  اور دندان موج  $f(t)$  کے فرق  $g(t) = h(t) - f(t)$  کے برابر ہے۔ اب  $\mathcal{L}\left(\frac{at}{c}\right) = \frac{a}{cs^2}$  ہے جبکہ مساوات 6.43 لاپلاس بدل  $\mathcal{L}(f)$  دیتی ہے۔ یوں درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$(6.44) \quad \mathcal{L}(g) = \frac{a}{cs^2} - \left[ \frac{a}{cs^2} - \frac{ae^{-cs}}{s(1 - e^{-cs})} \right] = \frac{ae^{-cs}}{s(1 - e^{-cs})}$$

## سوالات

سوال 6.116 تا سوال 6.116 ابتدائی قیمت مسئلے ہیں۔ انہیں حل کریں۔

سوال 6.116:  $y'' + y = \delta(t - \pi)$ ,  $y(0) = 4$ ,  $y'(0) = 0$   
 جواب:  $y = 4 \cos t - u(t - \pi) \sin t$ ؛ اکائی ضرب عین  $t = \pi$  پر عمل کرتی ہے۔ ابتدائی معلومات صرف اس صورت ممکن ہیں کہ اکائی ضرب سے پہلے بھی نظام ارتعاش پذیر ہو۔ جواب میں  $4 \cos t$  اسی ارتعاش کو ظاہر کرتی ہے۔

سوال 6.117:  $y'' + y = 2\delta(t - 3\pi)$ ,  $y(0) = 1$ ,  $y'(0) = 0$   
 جواب:  $y = \cos t - 2u(t - 3\pi) \sin t$

سوال 6.118:  $y'' + 4y = 3\delta(t - 2\pi)$ ,  $y(0) = -2$ ,  $y'(0) = 1$   
 جواب:  $y = 2 \cos 2t + 0.5 \sin 2t + 1.5u(t - 2\pi) \sin t$

سوال 6.119:  $y'' + 9y = 2\delta(t - \pi) - \delta(t - 2\pi)$ ,  $y(0) = 0$ ,  $y'(0) = -1$   
 جواب:  $y = -\frac{1}{3} \sin 3t - \frac{2}{3}u(t - \pi) \sin 3t - \frac{1}{3}u(t - 2\pi) \sin 3t$

سوال 6.120:  $y'' + 6y' + 10y = \delta(t - 1)$ ,  $y(0) = 0$ ,  $y'(0) = 2$   
 جواب:  $y = 2e^{-3t} \sin t + e^{-3(t-1)}u(t - 1) \sin(t - 1)$

سوال 6.121:  $2y'' + 3y' + y = 2e^{-t} + \delta(t - 1)$ ,  $y(0) = 0$ ,  $y'(0) = 1$   
 جواب:  $y = 6e^{-\frac{t}{2}} - e^{-t}(6 + 2t) + 4u(t - 1)[e^{-\frac{1}{2}(t-1)} - e^{-(t-1)}]$

سوال 6.122:  $y'' + 3y' + 3y = 5 \sin t + 20\delta(t - 1)$ ,  $y(0) = 1$ ,  $y'(0) = 1$   
 جواب:  $y = \sin t - 3 \cos t + 8e^{-t} - 4e^{-2t} + [e^{-(t-1)} - e^{-2(t-1)}]u(t - 1)$

سوال 6.123:  $y'' + 4y' + 5y = [u(t) - u(t - 2)]e^t - 6\delta(t - 3)$ ,  $y(0) = 0$ ,  $y'(0) = 1$   
 دائیں ہاتھ پہلا جزو درج ذیل لکھتے ہوئے آگے چلیں۔

$$[u(t) - u(t - 2)]e^t = u(t)e^t - e^2u(t - 2)e^{(t-2)}$$

یوں جواب درج ذیل ملتا ہے۔

$$y = \frac{1}{5}e^{-2t}(3 \sin t - \cos t) + \frac{1}{5} + \frac{e^2 e^{-2(t-2)}}{5} [2 \sin(t-2) + \cos(t-2)] u(t-2) \\ - \frac{e^2}{5} u(t-2) - 6e^{-2(t-3)} \sin(t-3) u(t-3)$$

سوال 6.124:  $y'' + 2y' + 5y = 5t - 10\delta(t - \pi)$ ,  $y(0) = 1, y'(0) = 2$   
 جواب:  $y = \frac{1}{5}e^{-t}(6 \sin 2t + 7 \cos 2t) + t - \frac{2}{5} - 5u(t - \pi)e^{-(t-\pi)} \sin 2t$

## 6.5 الجھاو

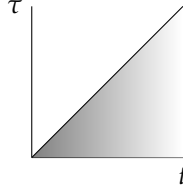
تفاعل  $F(s)$  کا الٹ لاپلاس بدل  $f(t)$  اور  $G(s)$  کا الٹ لاپلاس بدل  $g(t)$  جانتے ہوئے ہم تفاعل  $H(s) = F(s)G(s)$  کا الٹ لاپلاس بدل  $h(t)$  درج ذیل مسئلے کی مدد سے حاصل کر سکتے ہیں۔ تفاعل  $h(t)$  کو  $(f * g)(t)$  لکھا جاتا ہے جس کو  $f$  اور  $g$  کی الجھاو<sup>25</sup> کہتے ہیں۔

مسئلہ 6.9: مسئلہ الجھاو  
 اگر  $F(s)$  اور  $G(s)$  کے الٹ لاپلاس بدل بالترتیب  $f(t)$  اور  $g(t)$  ہوں، جو مسئلہ وجودیت (مسئلہ 6.2) کے شرط پر پورا اترتے ہوں، تب حاصل ضرب  $H(s) = F(s)G(s)$  کا الٹ لاپلاس بدل  $h(t)$  تفاعل  $f(t)$  اور  $g(t)$  کی الجھاو ہو گا جس کو  $(f * g)(t)$  لکھا جاتا ہے اور جس کی تعریف درج ذیل ہے۔

$$(6.45) \quad h(t) = (f * g)(t) = \int_0^t f(\tau)g(t - \tau) d\tau$$

ثبوت:  $G(s)$  کی تعریف اور منتقلی کے پہلے مسئلے سے،  $\tau(\tau \geq 0)$  کی ہر معین قیمت کے لئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$(6.46) \quad e^{-s\tau}G(s) = \int_0^\infty e^{-st}g(t - \tau)u(t - \tau) dt = \int_\infty^\tau e^{-st}g(t - \tau) dt$$



شکل 6.25: سطح  $t\tau$  پر مکمل کا خطہ (ثبوت مسئلہ 6.9)۔

جہاں  $s > \gamma$  ہے۔ اب  $F(s)$  کی تعریف سے

$$F(s)G(s) = \int_0^{\infty} e^{-s\tau} f(\tau) G(s) d\tau$$

لکھا جاسکتا ہے جس میں مساوات 6.46 استعمال کرتے ہوئے

$$F(s)G(s) = \int_0^{\infty} f(\tau) \int_{\tau}^{\infty} e^{-st} g(t - \tau) dt d\tau$$

ملتا ہے، جہاں  $s > \gamma$  ہے۔ یوں پہلے  $t$  پر  $\tau$  تا  $\infty$  تک لیا جاتا ہے اور پھر  $\tau$  پر  $0$  تا  $\infty$  تک مکمل لیا جاتا ہے۔ سطحی مکمل کا پتھر نما خطہ، جو  $t\tau$  سطح پر لامتناہی تک پھیلا ہوا ہے، کو شکل 6.25 میں گہری سیاہی میں دکھایا گیا ہے۔ تفاعل  $f$  اور  $g$  یوں چننے گئے ہیں کہ مکمل کی ترتیب الٹ کرتے ہوئے پہلے  $\tau$  اور بعد میں  $t$  پر مکمل لیا جاسکتا ہے (سطحی مکمل میں ترتیب الٹ کرنے کا ثبوت اس کتاب میں پیش نہیں کیا جائے گا)۔ یوں ہم پہلے  $\tau$  پر  $0$  تا  $t$  اور بعد میں  $t$  پر  $0$  تا  $\infty$  تک مکمل لیتے ہوئے درج ذیل لکھتے ہیں

$$\begin{aligned} F(s)G(s) &= \int_0^{\infty} e^{-st} \int_0^t f(\tau) g(t - \tau) d\tau dt \\ &= \int_0^{\infty} e^{-st} h(t) dt = \mathcal{L}(h) \end{aligned}$$

جہاں مساوات 6.45 تفاعل  $h$  دیتی ہے۔ یوں ثبوت مکمل ہوا۔

الجھاو کی تعریف (مساوات 6.45) استعمال کرتے ہوئے الجھاو کے درج ذیل خصوصیات ثابت کیے جاسکتے ہیں

$$f * g = g * f \quad (\text{قانون تبادُل})$$

$$f * (g_1 + g_2) = f * g_1 + f * g_2 \quad (\text{قانون جزیئی تقسیم})$$

$$(f * g) * v = f * (g * v) \quad (\text{قانون تلازمی})$$

$$f * 0 = 0 * f = 0$$

جو اعداد کو ضرب دینے کے کلیات ہیں۔ البتہ عموماً  $1 * g \neq g$  ہو گا مثلاً  $g(t) = t$  لیتے ہوئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$(1 * g)(t) = \int_0^\infty 1 \cdot (t - \tau) d\tau = \frac{t^2}{2}$$

جو  $t$  کے برابر نہیں ہے۔ اسی طرح الجھاو کی ایک اور انوکھی خاصیت (مثال 6.36 دیکھیں) یہ ہے کہ بعض اوقات  $(f * f)(t) \geq 0$  درست نہیں ہو گا۔

آئیں اب الجھاو استعمال کرتے ہوئے الٹ لاپلاس بدل حاصل کریں اور تفرقی مساوات حل کریں۔

مثال 6.34: تفاعل  $H(s) = \frac{1}{s(s-a)}$  کا الٹ لاپلاس بدل  $h(t)$  مسئلہ الجھاو کی مدد سے حاصل کریں۔

حل:  $F = \frac{1}{s-a}$  اور  $G = \frac{1}{s}$  لیتے ہیں جن کے الٹ لاپلاس بدل بالترتیب  $f(t) = e^{at}$  اور  $g(t) = 1$  ہیں۔ یوں  $f(\tau) = e^{a\tau}$  اور  $g(t - \tau) = 1$  ہوں گے لہذا مسئلہ الجھاو کی مدد سے درج ذیل لکھا جائے گا۔

$$h(t) = e^{at} * 1 = \int_0^t e^{a\tau} \cdot 1 d\tau = \frac{1}{a}(e^{at} - 1)$$

ہم دوبارہ لاپلاس بدل حاصل کرتے ہوئے ثابت کر سکتے ہیں کہ درج بالا جواب درست ہے۔

$$\mathcal{L}(h) = \frac{1}{a} \left( \frac{1}{s-a} - \frac{1}{s} \right) = \frac{1}{s-a} \cdot \frac{1}{s} = \mathcal{L}(e^{at}) \mathcal{L}(1)$$

مثال 6.35: تفاعل  $H(s) = \frac{\omega^2}{(s^2 + \omega^2)^2}$  کا الٹ لاپلاس بدل بذریعہ الجھاؤ حاصل کریں۔

حل: ہم  $F = G = \frac{\omega}{s^2 + \omega^2}$  لیتے ہیں جس کا الٹ لاپلاس بدل  $\sin \omega t$  ہے۔ یوں

$$\begin{aligned} h(t) &= \sin \omega t * \sin \omega t = \int_0^t \sin \omega \tau \sin \omega(t - \tau) d\tau \\ &= \int_0^t \frac{1}{2} [\cos(2\omega\tau - \omega t) - \cos \omega t] d\tau \\ &= \frac{\sin(2\omega\tau - \omega t)}{4\omega} - \frac{\tau \cos \omega t}{2} \Big|_0^t \\ &= \frac{\sin \omega t}{2\omega} - \frac{t \cos \omega t}{2} \end{aligned}$$

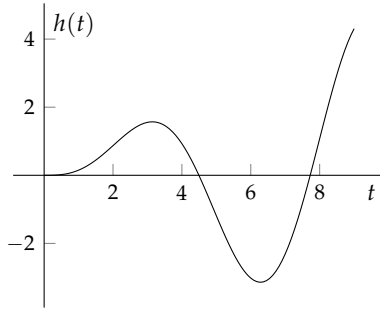
ہوگا۔

مثال 6.36:  $(f * f)(t) > 0$  درست نہیں ہے گزشتہ مثال (مثال 6.35) میں  $\omega = 1$  لیتے ہوئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے جس کو شکل 6.26 میں دکھایا گیا ہے۔ آپ دیکھ سکتے ہیں کہ اس کی قیمت منفی ممکن ہے۔

$$h(t) = \sin t * \sin t = \frac{\sin t}{2} - \frac{t \cos t}{2}$$

جزوی کسری پھیلاؤ کے آخر میں جوڑی دار مخلوط جزو کا ذکر کیا گیا جس پر اگلے مثال میں غور کرتے ہیں۔





شکل 6.26: مثال 6.36

مثال 6.37: گمک، دھرتا مخلوط جزو اسپرنگ اور کمیت کے نظام کا درج ذیل ابتدائی قیمت مسئلہ حل کریں جہاں  $F_0$  مستقل ہے۔

$$my'' + ky = F_0 \sin ct, \quad y(0) = 0, \quad y'(0) = 0$$

حل: دونوں اطراف کو  $m$  سے تقسیم کرتے ہوئے  $K = \frac{F_0}{m}$  اور  $\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}$  لکھتے ہوئے

$$y'' + \omega_0^2 y = K \sin \alpha t$$

ملتا ہے جس سے ضمنی مساوات لکھتے ہیں۔

$$s^2 Y + \omega_0^2 Y = K \frac{\alpha}{s^2 + \alpha^2}$$

ضمنی مساوات کا حل درج ذیل ہے۔

$$Y = \frac{K\alpha}{(s^2 + \omega_0^2)(s^2 + \alpha^2)}$$

اب

$$\mathcal{L}^{-1} \left[ \frac{1}{s^2 + \omega_0^2} \right] = \frac{1}{\omega_0} \sin \omega_0 t$$

$$\mathcal{L}^{-1} \left[ \frac{1}{s^2 + \alpha^2} \right] = \frac{1}{\alpha} \sin \alpha t$$

استعمال کرتے ہوئے مسئلہ الجھاؤ کی مدد سے درج ذیل ملتا ہے۔

$$y(t) = \frac{K\alpha}{\omega_0 \alpha} \sin \omega_0 t * \sin \alpha t = \frac{K}{\omega_0} \int_0^t \sin \omega_0 \tau \sin(\alpha t - \alpha \tau) d\tau$$

لکھا جاسکتا ہے۔ مکمل کے اندر مقدار کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$(6.47) \quad \frac{1}{2} [-\cos[\alpha t + (\omega_0 \tau - \alpha \tau)] + \cos[\alpha t - (\omega_0 \tau + \alpha \tau)]]$$

یہاں دو مختلف صورتیں پائی جاتی ہیں۔ پہلی صورت میں  $\omega_0 \neq \alpha$  ہو گا جو بلاگمک صورت ہے۔

بلاگمک صورت میں  $\omega_0 \neq \alpha$  ہو گا لہذا مکمل لیتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے

$$\begin{aligned} y(t) &= \frac{K}{2\omega_0} \left[ -\frac{\sin[\alpha t + (\omega_0 \tau - \alpha \tau)]}{\omega_0 - \alpha} + \frac{\sin[\alpha t - (\omega_0 \tau + \alpha \tau)]}{-\omega_0 - \alpha} \right]_0^t \\ &= \frac{K}{2\omega_0} \left[ \frac{\sin \alpha t - \sin \omega_0 t}{\omega_0 - \alpha} + \frac{\sin \alpha t + \sin \omega_0 t}{\omega_0 + \alpha} \right] \\ &= \frac{K}{\alpha^2 - \omega_0^2} \left( \frac{\alpha}{\omega_0} \sin \omega_0 t - \sin \alpha t \right) \end{aligned}$$

جو دو ہارمونی ارتعاش کا مجموعہ ہے۔ ان میں سے ایک ہارمونی ارتعاش کی تعدد نظام کی قدرتی تعدد  $\omega_0$  ہے جبکہ دوسری ہارمونی ارتعاش کی تعدد لاگو کردہ جبری قوت کی تعدد  $\alpha$  ہے۔

گمک دوسری صورت ہے جہاں  $\omega_0 = \alpha$  ہو گا۔ گمک کی صورت میں مساوات 6.47 درج ذیل دیگا۔

$$\frac{1}{2} [-\cos \omega_0 t + \cos(\omega_0 t - 2\omega_0 \tau)]$$

یوں مکمل سے

$$\begin{aligned} y(t) &= \frac{K}{2\omega_0} \left[ -\tau \cos \omega_0 t - \frac{1}{2\omega_0} \sin(\omega_0 t - 2\omega_0 \tau) \right]_0^t \\ &= \frac{K}{2\omega_0^2} [\sin \omega_0 t - \omega_0 t \cos \omega_0 t] \end{aligned}$$

حاصل ہوتا ہے جو مسلسل بڑھتی ارتعاش یعنی گمک<sup>26</sup> کو ظاہر کرتی ہے۔

## تکملی مساوات

الجھاو کی مدد سے بعض تکملی مساوات حل کرنا ممکن ہوتا ہے۔ تکملی مساوات سے مراد ایسی مساوات ہے جس میں نا معلوم مقدار  $y(t)$  تکمل کے اندر (اور ممکن ہے کہ تکمل کے باہر بھی) پایا جاتا ہو۔ ان مساوات میں الجھاو کی طرز کا تکمل پایا جاتا ہے۔ آئیں اس ترکیب کو ایک مثال کی مدد سے سیکھیں۔

مثال 6.38: درج ذیل مساوات کو حل کریں۔

$$y(t) - \int_0^t y(\tau) \sin(t - \tau) d\tau = t$$

حل: اس مساوات میں تکمل کو  $y(t)$  اور  $\sin t$  کی الجھاو  $y * \sin t$  لکھ کر

$$y(t) - y * \sin t = t$$

لاپلاس بدل لیتے ہیں جہاں  $\mathcal{L}(y) = Y$  ہے۔

$$Y - Y \frac{1}{s^2 + 1} = \frac{1}{s^2}$$

ضمنی مساوات کا حل درج ذیل ہے

$$Y = \frac{s^2 + 1}{s^4} = \frac{1}{s^2} + \frac{1}{s^4}$$

جس کا الٹ لاپلاس بدل درکار حل ہے۔

$$y(t) = t + \frac{t^3}{6}$$

## سوالات

سوال 6.125 تا سوال 6.136 میں الجھاؤ کو بذریعہ مکمل حاصل کریں۔

سوال 6.125:  $1 * 1$   
جواب:  $t$

سوال 6.126:  $1 * t$   
جواب:  $\frac{t^2}{2}$

سوال 6.127:  $t * t$   
جواب:  $\frac{t^3}{6}$

سوال 6.128:  $t * \sin \omega t$   
جواب:  $\frac{1}{\omega}(t - \sin \omega t)$

سوال 6.129:  $1 * \cos \omega t$   
جواب:  $\frac{\sin \omega t}{\omega}$

سوال 6.130:  $1 * \sin \omega t$   
جواب:  $\frac{1}{\omega}(1 - \cos \omega t)$

سوال 6.131:  $e^t * e^{-t}$   
جواب:  $te^t$

سوال 6.132:  $\sin \omega t * \cos \omega t$   
جواب:  $\frac{t \sin \omega t}{2}$

سوال 6.133:  $\cos \omega t * \cos \omega t$   
جواب:  $\frac{1}{2\omega}(\sin \omega t + \omega t \cos \omega t)$

سوال 6.134:  $e^{\omega t} * \sin \omega t$   
جواب:  $\frac{1}{2\omega}(e^{\omega t} - \sin \omega t - \cos \omega t)$

سوال 6.135:  $e^{at} * t$   
جواب:  $\frac{1}{a^2}(e^{at} - at - 1)$

سوال 6.136:  $a \neq b$   $e^{at} * e^{bt}$   
 جواب:  $\frac{e^{bt} - e^{at}}{b - a}$

سوال 6.137 تا سوال 6.142 تکمیلی مساوات ہیں۔ انہیں الجھاو کی مدد سے حل کریں۔

سوال 6.137:  $y(t) - \int_0^t y(\tau) d\tau = 1$   
 جواب:  $y(t) = e^t$

سوال 6.138:  $y(t) + 9 \int_0^t y(\tau)(t - \tau) d\tau = 3t$   
 جواب:  $y(t) = \sin 3t$

سوال 6.139:  $y(t) + 4 \int_0^t (t - \tau)y(\tau) d\tau = 1$   
 جواب:  $y(t) = \cos 2t$

سوال 6.140:  $y(t) + \int_0^t y(\tau) \sin(2t - 2\tau) d\tau = \sin 2t$   
 جواب:  $y(t) = \frac{2}{3} \sin \sqrt{6}t$

سوال 6.141:  $y(t) + 3e^t \int_0^t y(\tau)e^{-\tau} d\tau = te^t$   
 جواب:  $\frac{1}{3}(e^t - e^{-2t})$

سوال 6.142:  $y(t) + \int_0^t y(\tau)(t - \tau) d\tau = 4 + \frac{t^2}{2}$   
 جواب:  $y(t) = 1 + 3 \cos t$

سوال 6.143: ثابت کریں کہ ابتدائی قیمت مسئلہ

$$y'' + \omega y = r(t), \quad y(0) = A, \quad y'(0) = B$$

جہاں  $r(t)$  نا معلوم جبری تفاعل ہے کا حل الجھاو کی صورت میں درج ذیل ہے۔

$$y(t) = \frac{1}{\omega} \sin \omega t * r(t) + A \cos \omega t + \frac{B}{\omega} \sin \omega t$$

سوال 6.144 تا سوال 6.151 میں دیے گئے تفاعل کا الٹ لاپلاس بدل بذریعہ الجھاو حاصل کریں۔

سوال 6.144:  $\frac{1}{s(s+1)}$   
 جواب:  $1 - e^{-t}$

سوال 6.145:  $\frac{1}{s^2}$   
جواب:  $t$

سوال 6.146:  $\frac{5}{(s+2)(s-3)}$   
جواب:  $e^{3t} - e^{-2t}$

سوال 6.147:  $\frac{4s}{(s^2+4)^2}$   
جواب:  $t \sin 2t$

سوال 6.148:  $\frac{\omega^3}{s^2(s^2+\omega^2)}$   
جواب:  $\omega t - \sin \omega t$

سوال 6.149:  $\frac{4}{s(s^2-4)}$   
جواب:  $\cosh 2t - 1$

سوال 6.150:  $\frac{24}{(s^2+1)(s^2+9)}$   
جواب:  $3 \sin t - \sin 3t$

سوال 6.151:  $\frac{30}{(s^2+1)(s^2-9)}$   
جواب:  $\sinh 3t - 3 \sin t$

6.6 لاپلاس بدل کی مکمل اور تفرق۔ متغیر عددی سروالے سادہ تفرقی مساوات

ہم تفاعل  $f(t)$  کی تفرق  $\frac{df}{dt}$  کا لاپلاس بدل اور اس کی مکمل  $\int f dt$  کا لاپلاس بدل حاصل کر چکے ہیں۔ اس حصے میں لاپلاس بدل  $F(s)$  کی تفرق  $\frac{dF}{ds}$  کا الٹ لاپلاس بدل اور اس کی مکمل  $\int F ds$  کا الٹ لاپلاس بدل حاصل کیا جائے گا۔

لاپلاس بدل کی تفرق

اگر تفاعل  $f(t)$  مسئلہ 6.2 کے شرائط پر پورا اترتا ہو تب یہ ثابت (ثبوت اس کتاب میں پیش نہیں کیا جائے گا) کیا جاسکتا ہے کہ تفاعل  $\mathcal{L}(f) = F(s)$  کا تفرق  $F'(s) = \frac{dF}{ds}$ ، مکمل کے اندر  $s$  کے ساتھ تفرق لینے سے حاصل کیا جاسکتا ہے۔ یوں اگر

$$F(s) = \int_0^{\infty} e^{-st} f(t) dt$$

ہو تب

$$F'(s) = - \int_0^{\infty} e^{-st} t f(t) dt$$

ہو گا۔ اس طرح اگر  $\mathcal{L}(f) = F(s)$  ہو تب درج ذیل ہوں گے۔

$$(6.48) \quad \mathcal{L}[(tf(t))] = -F'(s) \quad \text{اور} \quad \mathcal{L}^{-1}[F'(s)] = -tf(t)$$

یوں تفاعل کی بدل کا تفرق لینا، تفاعل کو  $-t$  سے ضرب دینے کے مترادف ہے۔

مثال 6.39: درج ذیل ثابت کریں۔

$$\mathcal{L}\left(\frac{t \sin \omega t}{2\omega}\right) = \frac{s}{(s^2 + \omega^2)^2}$$

حل:  $\mathcal{L}(\sin \omega t) = \frac{\omega}{s^2 + \omega^2}$  استعمال کرتے ہوئے مساوات 6.48 کی مدد سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\mathcal{L}(t \sin \omega t) = \frac{2\omega s}{(s^2 + \omega^2)^2}$$

دونوں اطراف کو  $2\omega$  سے تقسیم کرتے ہوئے ثبوت پورا ہوتا ہے۔

مثال 6.40: درج ذیل ثابت کریں۔

$$\mathcal{L}^{-1} \left[ \frac{1}{(s^2 + \omega^2)^2} \right] = \frac{1}{2\omega^3} (\sin \omega t - \omega t \cos \omega t)$$

حل:  $\mathcal{L}(\cos \omega t) = \frac{s}{s^2 + \omega^2}$  استعمال کرتے ہوئے مساوات 6.48 سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\mathcal{L}(t \cos \omega t) = -\frac{1(s^2 + \omega^2) - s(2s)}{(s^2 + \omega^2)^2} = \frac{s^2 - \omega^2}{(s^2 + \omega^2)^2} = \frac{1}{s^2 + \omega^2} - \frac{2\omega^2}{(s^2 + \omega^2)^2}$$

الٹ لاپلاس بدل لیتے ہوئے

$$t \cos \omega t = \frac{1}{\omega} \sin \omega t - 2\omega^2 \mathcal{L}^{-1} \left[ \frac{1}{(s^2 + \omega^2)^2} \right]$$

ملتا ہے جس کو ترتیب دیتے ہوئے ثبوت پورا ہوتا ہے۔

مثال 6.41: درج ذیل ثابت کریں۔

$$\mathcal{L} \left[ \frac{s^2}{(s^2 + \omega^2)^2} \right] = \frac{1}{2\omega} (\sin \omega t + \omega t \cos \omega t)$$

حل: شمار کنندہ میں  $\omega^2$  جمع اور منفی کرتے ہوئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\frac{s^2}{(s^2 + \omega^2)^2} = \frac{s^2 - \omega^2}{(s^2 + \omega^2)^2} + \frac{\omega^2}{(s^2 + \omega^2)^2}$$

گزشتہ دو مثالوں میں ہم دیکھ چکے ہیں کہ درج بالا کے دائیں ہاتھ کے اجزاء کے الٹ لاپلاس بدل  $t \cos \omega t$  اور  $\frac{1}{2\omega} (\sin \omega t - \omega t \cos \omega t)$  ہیں۔ یوں ثبوت پورا ہوتا ہے۔



لاپلاس بدل کی مکمل

اگر  $f(t)$  مسئلہ 6.2 کے شرائط پر پورا اترتا ہو اور  $\frac{f(t)}{t}$  کی حد موجود ہو، جہاں  $t$  صفر تک دائیں جانب سے آئے تب درج ذیل لکھا جاسکتا ہے جہاں  $s > \gamma$  ہے۔

$$(6.49) \quad \mathcal{L} \left[ \frac{f(t)}{t} \right] = \int_s^\infty F(\tilde{s}) d\tilde{s} \quad \text{یعنی} \quad \mathcal{L} \left[ \int_s^\infty F(\tilde{s}) d\tilde{s} \right] = \frac{f(t)}{t}$$

یوں تفاعل  $f(t)$  کے لاپلاس بدل کا مکمل لینا  $f(t)$  کو  $t$  سے تقسیم کرنے کے مترادف ہے۔

لاپلاس بدل کی تعریف استعمال کرتے ہوئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$\int_s^\infty F(\tilde{s}) d\tilde{s} = \int_s^\infty \left[ \int_0^\infty e^{-\tilde{s}t} f(t) dt \right] d\tilde{s}$$

اور یہ ثابت (یہ ثبوت اس کتاب میں پیش نہیں کیا جائے گا) کیا جاسکتا ہے کہ درج بالا شرائط کے بعد درج بالا مکمل میں مکمل کی ترتیب الٹ کی جاسکتی ہے۔ یوں

$$\int_s^\infty F(\tilde{s}) d\tilde{s} = \int_0^\infty \left[ \int_s^\infty e^{-\tilde{s}t} f(t) d\tilde{s} \right] dt = \int_0^\infty f(t) \left[ \int_s^\infty e^{-\tilde{s}t} d\tilde{s} \right] dt$$

ملتا ہے جس میں  $s > \gamma$  کی صورت میں  $\tilde{s}$  پر مکمل  $\frac{e^{-\tilde{s}t}}{t}$  کے برابر ہے لہذا

$$\int_s^\infty F(\tilde{s}) d\tilde{s} = \int_0^\infty e^{-st} \frac{f(t)}{t} dt = \mathcal{L} \left[ \frac{f(t)}{t} \right] \quad (s > \gamma)$$

ہو گا جو مساوات 6.49 ہے۔

مثال 6.42: تفاعل  $\ln \left( \frac{s^2 - \omega^2}{s^2} \right)$  کا الٹ لاپلاس بدل حاصل کریں۔

حل: دیے گئے تفاعل کا تفریق لیتے ہوئے

$$-\frac{d}{ds} \ln \left( \frac{s^2 - \omega^2}{s^2} \right) = -\frac{2\omega^2}{s(s^2 - \omega^2)} = \frac{2}{s} - \frac{1}{s - \omega} - \frac{1}{s + \omega}$$

لکھا جاسکتا ہے جس کو ہم  $F(s)$  تصور کرتے ہیں۔ جدول 6.1 کی مدد سے اس کا الٹ لاپلاس بدل لکھتے ہیں

$$f(t) = \mathcal{L}^{-1}(F) = \mathcal{L}^{-1}\left(\frac{2}{s} - \frac{1}{s-\omega} - \frac{1}{s+\omega}\right) = 2 - e^{\omega t} - e^{-\omega t}$$

جو مساوات 6.49 کے لئے درکار شرائط پر پورا اترتا تھا ہے۔ یوں

$$\mathcal{L}^{-1}\left[\frac{s^2 - \omega^2}{s^2}\right] = \int_s^\infty F(\tilde{s}) d\tilde{s} = \frac{f(t)}{t}$$

لکھا جاسکتا ہے جس سے درج ذیل جواب ملتا ہے۔

$$\mathcal{L}^{-1}\left[\frac{s^2 - \omega^2}{s^2}\right] = \frac{1}{t} (2 - e^{\omega t} - e^{-\omega t})$$

متغیر عددی سروالے مخصوص سادہ تفرقی مساوات

تفاعل  $f(t)$  کا لاپلاس بدل  $Y(s)$  لیتے ہوئے مساوات 6.5 اور مساوات 6.6 کے تحت

$$\mathcal{L}(f') = sY - sy(0), \quad \mathcal{L}(f'') = s^2Y - sy(0) - y'(0)$$

لکھے جاسکتے ہیں جنہیں استعمال کرتے ہوئے مساوات 6.48 سے درج ذیل ملتا ہے۔

$$\begin{aligned} \mathcal{L}(tf') &= -\frac{d}{ds}[sY - sy(0)] = -Y - s\frac{dY}{ds} \\ (6.50) \quad \mathcal{L}(tf'') &= -\frac{d}{ds}[s^2Y - sy(0) - y'(0)] = -2sY - s^2\frac{dY}{ds} + y(0) \end{aligned}$$

اگر سادہ تفرقی مساوات کے عددی سر  $at + b$  طرز کے ہوں تب اس کا ضمنی مساوات  $Y$  کا ایک درجی مساوات ہوگا جو بعض اوقات دیے گئے دو درجی مساوات سے زیادہ آسان ہوتا ہے۔ البتہ  $at^2 + bt + c$  طرز کے عددی سر کی صورت میں ضمنی مساوات  $Y$  کا دو درجی مساوات ہوگا۔ یوں آپ دیکھ سکتے ہیں کہ یہ ترکیب صرف  $at + b$  طرز کی عددی سروالے سادہ تفرقی مساوات کے لئے سودمند ہوگا۔ درج ذیل مثال میں ایک اہم سادہ تفرقی مساوات کو اس ترکیب سے حل کیا گیا ہے۔

مثال 6.43: لاگین مساوات، لاگین کثیر رکنی  
درج ذیل لاگین سادہ تفریق<sup>27</sup> مساوات<sup>28</sup> کہلاتی ہے۔

$$(6.51) \quad ty'' + (1-t)y' + ny = 0 \quad n = 0, 1, 2, \dots$$

حل: مساوات 6.50 کی مدد سے لاگین مساوات کے لئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$[-2sY - s^2 \frac{dY}{ds} + y(0)] + (1-t)[-Y - s \frac{dY}{ds}] + nY = 0$$

جس کو ترتیب دیتے ہوئے

$$\frac{dY}{Y} = -\frac{n+1-s}{s-s^2} ds = \left( \frac{n}{s-1} - \frac{n+1}{s} \right) ds$$

ملتا ہے۔ اس کا حل درج ذیل ہے۔

$$(6.52) \quad Y = \frac{(s-1)^n}{s^{n+1}}$$

ہم  $l_n = \mathcal{L}^{-1}(Y)$  لکھ کر کلیہ روڈریکیس<sup>29</sup>

$$(6.53) \quad l_0 = 1, \quad l_n(t) = \frac{e^t}{n!} \frac{d^n}{dt^n} (t^n e^{-t}) \quad n = 1, 2, \dots$$

ثابت کرتے ہیں۔ اس کلیے میں تفریق لینے کے بعد قوت نمائی تفاعل آپس میں کٹ جاتے ہیں لہذا کلیے سے روڈریکیس کثیر رکنی<sup>30</sup> ملتے ہیں۔

مساوات 6.53 کو ثابت کرتے ہیں۔ جدول 6.1 اور منتقلی کے پہلے مسئلہ (s منتقلی) سے

$$(6.54) \quad \mathcal{L}(t^n e^{-t}) = \frac{n!}{(s+1)^{n+1}}$$

<sup>27</sup>Laguerre's equation

<sup>28</sup>فرنسیسی ریاضی دان ایڈمنڈ نیلوں لاگین [1834-1886]

<sup>29</sup>Rodrigues's formula

<sup>30</sup>Rodrigues's polynomials

لکھ کر مساوات 6.8 استعمال کرتے ہوئے

$$\mathcal{L} \left[ \frac{d^n}{dt^n} (t^n e^{-t}) \right] = \frac{n! s^n}{(s+1)^{n+1}}$$

ماتا ہے۔ درج بالا لکھتے ہوئے اس حقیقت کو استعمال کیا گیا ہے کہ درج  $n-1$  تک تمام تفرق صفر کے برابر ہیں۔ درج بالا کو  $n!$  سے تقسیم کرتے ہوئے اور منتقلی کا مسئلہ مزید ایک مرتبہ استعمال کرتے ہوئے

$$\mathcal{L}(l_n) = \frac{(s-1)^n}{s^{n+1}} = Y$$

لکھا جاسکتا ہے (مساوات 6.53 دیکھیں)۔ یوں  $l_n$  دیے گئے سادہ تفرقی مساوات کے حل ہیں۔

مساوات 6.51 کا ایک حل  $l_n(t)$  ہے۔ اس دو درجی تفرقی مساوات کے عمومی حل کے لئے کل دو عدد حل درکار ہیں۔ دوسرے حل کا لاپلاس بدل موجود نہیں ہے۔ یوں  $l_n(t)$  مساوات 6.51 کا مخصوص حل ہے ناکہ اس کا عمومی حل۔

### سوالات

سوال 6.152 تا سوال 6.158 کا لاپلاس بدل بذریعہ مساوات 6.48 دریافت کریں۔

سوال 6.152:  $4te^{-2t}$   
جواب:  $\frac{4}{(s+2)^2}$

سوال 6.153:  $t \cos \omega t$   
جواب:  $\frac{2s^2}{(s^2+\omega^2)^2} - \frac{1}{s^2+\omega^2}$

سوال 6.154:  $t \sin 5t$   
جواب:  $\frac{10s}{(s^2+25)^2}$

سوال 6.155:  $t^2 \sin 5t$   
 جواب: گزشتہ سوال میں  $f(t) = t \sin 5t$  کا بدل حاصل کیا گیا ہے۔ موجودہ سوال میں  $\mathcal{L}[tf(t)]$  درکار ہے  
 یعنی  $\frac{40s^2}{(s^2+25)^3} - \frac{10}{(s^2+25)^2}$

سوال 6.156:  $te^{-t} \sin t$   
 جواب:  $\frac{2(s+1)}{(s+1)^2+1}$

سوال 6.157:  $t^n e^{at}$   
 جواب:  $f = e^{at}$  کا بدل  $F = \frac{1}{s-a}$  ہے۔ بالترتیب  $\mathcal{L}[tf]$ ،  $\mathcal{L}[t^2F]$ ،  $\dots$ ،  $\mathcal{L}[t^n f]$  لیتے ہوئے  
 ملتا ہے۔  $\frac{n!}{(s-a)^{n+1}}$

سوال 6.158:  $t^2 \cos t$   
 جواب:  $\frac{8s^3}{(s^2+1)^3} - \frac{4s}{(s^2+1)^2}$

سوال 6.159 تا سوال 6.162 کلیہ روڈریکیس پر مبنی ہیں۔ سوال 6.159:  $n$  کی قیمت 1 تا 3 لیتے ہوئے  
 مساوات 6.53 میں تفریق لے کر لاگت کثیر رکنی لکھیں۔

جواب:  $n = 1$  لیتے ہوئے درج ذیل لکھا جائے گا۔

$$l_1(t) = \frac{e^t}{1} \frac{d}{dt}(te^{-t}) = e^t[e^{-t} - te^{-t}] = 1 - t$$

اسی طرح  $l_2(t) = 1 - 2t + \frac{t^2}{2}$  اور  $l_3(t) = 1 - 3t + \frac{3}{2}t^2 - \frac{1}{6}t^3$  ملتے ہیں۔

سوال 6.160: گزشتہ سوال میں  $l_1(t)$  تا  $l_3(t)$  دریافت کیے گئے۔ ثابت کریں کہ یہ تفاعل مساوات 6.51 پر  
 پورا اترتے ہیں۔

جواب:  $l_1(t) = 1 - t$  اور اس کے کے تفرقات  $l_1'(t) = 1$  اور  $l_1''(t) = 0$  کو مساوات میں پر کرتے  
 ہوئے

$$t(0) + (1-t)(1) + 1(1-t) = 0 \implies 0 = 0$$

ملتا ہے جو درکار ثبوت ہے۔ بقایا ثبوت بھی اسی طرح حاصل کیے جائیں گے۔

سوال 6.161: درج ذیل ثابت کریں اور اس کیلئے سے  $l_1(t)$  تا  $l_3(t)$  حاصل کریں۔

$$(6.55) \quad l_n(t) = \sum_{m=0}^n \frac{(-1)^m}{m!} \frac{n!}{m!(n-m)!} t^m$$

سوال 6.162: درج ذیل لاگینج کثیر رکنی کی پیداکار تفاعل<sup>31</sup> ہے۔ اس کو پھیلا کر لکھتے ہوئے دونوں اطراف  $x$  کے یکساں طاقت کے عددی سر کو برابر پر کرتے ہوئے لاگینج کثیر رکنی حاصل کیے جاسکتے ہیں۔ ایسا ہی کرتے ہوئے  $l_1(t)$  تا  $l_3(t)$  حاصل کریں۔

$$(6.56) \quad \sum_{n=0}^{\infty} l_n(t) x^n = (1-x)^{-1} e^{\frac{tx}{x-1}}$$

مسئلہ الجھاؤ، بدل کی تفرق یا بدل کی مکمل کا طریقہ استعمال کرتے ہوئے سوال 6.163 تا سوال 6.168 کے الٹ لاپلاس بدل دریافت کریں۔

سوال 6.163:  $\frac{6s}{(s^2+9)^2}$   
جواب:  $t \sin 3t$

سوال 6.164:  $\frac{2s}{(s^2-1)^2}$   
جواب:  $t \sinh t$

سوال 6.165:  $\frac{2s+4}{(s^2+4s+5)^2}$   
جواب:  $te^{-2t} \sin t$

سوال 6.166:  $\ln \left( \frac{s}{s-1} \right)$

جواب: تفاعل کو  $\ln s - \ln(s-1)$  لکھ کر اس کا تفرق لیں۔ تفرق کا الٹ لاپلاس بدل لیتے ہوئے مساوات 6.49 سے  $\frac{-1+e^t}{t}$  حاصل ہو گا۔

سوال 6.167:  $\ln \left( \frac{s^2+1}{(s-1)^2} \right)$

تفاعل کو  $\ln(s^2+1) - 2\ln(s-1)$  لکھ کر تفرق لیں۔ تفرق کا الٹ لاپلاس بدل لیتے ہوئے مساوات 6.49 سے  $\frac{2}{t}(-\cos te^t)$  حاصل ہو گا۔

سوال 6.168:  $\ln \left( \frac{s+a}{s+b} \right)$

جواب:  $\frac{e^{at} - e^{bt}}{t}$

## 6.7 تفرقی مساوات کے نظام

لاپلاس بدل سے سادہ تفرقی مساوات کا نظام بھی حل کیا جاسکتا ہے۔ اس ترکیب کو چند مثالوں کی مدد سے دیکھتے ہیں۔ انہیں سب سے پہلے مستقل عددی سروالے خطی، ایک درجی سادہ تفرقی مساوات [حصہ 4.1 دیکھیں۔] کے نظام

$$\begin{aligned} y_1' &= a_{11}y_1 + a_{12}y_2 + g_1(t) \\ y_2' &= a_{21}y_1 + a_{22}y_2 + g_2(t) \end{aligned} \quad (6.57)$$

پر غور کریں۔  $\mathcal{L}(y_1) = Y_1$  ،  $\mathcal{L}(y_2) = Y_2$  ،  $\mathcal{L}(g_1) = G_1$  اور  $\mathcal{L}(g_2) = G_2$  لکھتے ہوئے ضمنی نظام

$$\begin{aligned} sY_1 - y_1(0) &= a_{11}Y_1 + a_{12}Y_2 + G_1(s) \\ sY_2 - y_2(0) &= a_{21}Y_1 + a_{22}Y_2 + G_2(s) \end{aligned}$$

حاصل ہوتا ہے جس کو ترتیب دیتے ہوئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\begin{aligned} (a_{11} - s)Y_1 + a_{12}Y_2 &= -y_1(0) - G_1(s) \\ a_{21}Y_1 + (a_{22} - s)Y_2 &= -y_2(0) - G_2(s) \end{aligned} \quad (6.58)$$

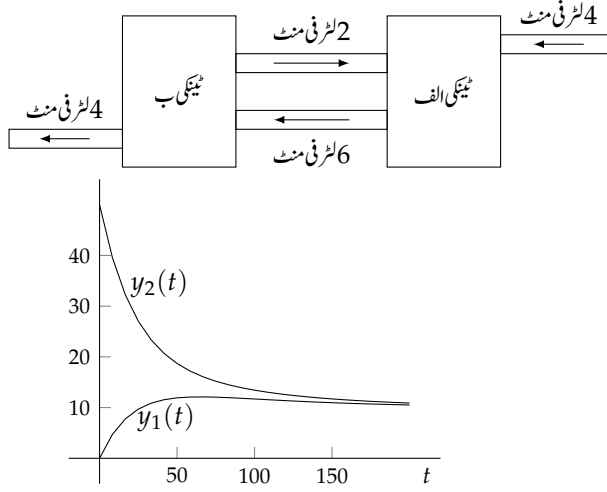
اس نظام کو الجبرائی طور پر حل کر کے  $Y_1$  اور  $Y_2$  حاصل ہوں گے جن سے  $y_1 = \mathcal{L}^{-1}[Y_1(s)]$  اور  $y_2 = \mathcal{L}^{-1}[Y_2(s)]$  ملتا ہے جو نظام کا حل ہے۔

نظام 6.58 اور نظام 6.58 کو سمتیہ کی صورت میں لکھا جاسکتا ہے۔ یوں  $\mathbf{y} = [y_1 \ y_2]^T$  ،  $\mathbf{A} = [a_{jk}]$  ،  $\mathbf{G} = [g_1 \ g_2]^T$  اور  $\mathbf{Y} = [Y_1 \ Y_2]^T$  لکھتے ہوئے درج ذیل لکھا جائے گا۔

$$\mathbf{y}' = \mathbf{A}\mathbf{y} + \mathbf{g} \quad \text{اور} \quad (\mathbf{A} - s\mathbf{I})\mathbf{y} = -\mathbf{y}(0) - \mathbf{G}$$

مثال 6.44: مرکب تیار کرنے والا دو ٹینکیوں کا نظام

شکل 6.27 میں دو ٹینکیوں کا نظام دکھایا گیا ہے۔ ابتدائی طور پر ٹینکی-الف میں دو سولٹر (2001) خالص پانی جبکہ ٹینکی-ب میں پچاس کلو گرام (50 kg) نمک ملا دو سولٹر پانی پایا جاتا ہے۔ نظام کے باہر سے ٹینکی-الف میں پانی کا



شکل 6.27: مثال 6.44 میں ٹینکیوں کا نظام۔

داخلی بہاو چار لٹر فی منٹ ہے جس میں نمک کی شرح  $\frac{1}{20}$  کلو گرام فی لٹر ( $0.05 \text{ kg l}^{-1}$ ) ہے۔ ٹینکیوں میں نمک کی مقدار بالمتقابل وقت  $y_1(t)$  اور  $y_2(t)$  دریافت کریں۔

حل: نظام کا نمونہ درج ذیل مساوات سے لکھا جائے گا (حصہ 4.1 دیکھیں)۔

خارجی بہاو فی منٹ - داخلی بہاو فی منٹ = تبدیلی کی شرح

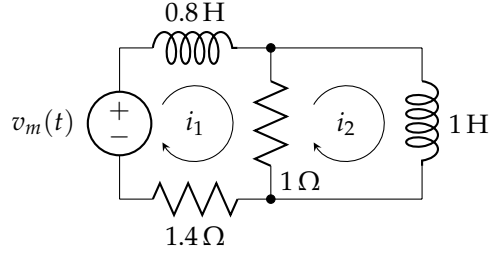
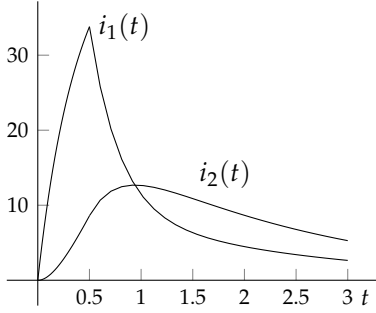
یوں درج ذیل لکھا جاسکتا ہے جہاں ابتدائی معلومات  $y_1(0) = 0$  اور  $y_2(0) = 50$  ہیں۔

$$y_1' = -\frac{6}{200}y_1 + \frac{2}{200}y_2 + 4(0.05) \quad y_2' = \frac{6}{200}y_1 - \frac{2}{200}y_2 - \frac{4}{200}y_2$$

اس طرح ضمنی نظام درج ذیل ہو گا۔

$$\begin{aligned} -(0.03 + s)Y_1 + 0.01Y_2 &= -\frac{0.2}{s} \\ 0.03Y_1 - (0.03 + s)Y_2 &= -50 \end{aligned}$$





شکل 6.28: مثال 6.45 کا دور اور اس کی برقی رو۔

ضمنی نظام کے دو عدد ہمزاو مساوات کو الجبرائی طور پر حل کرتے ہوئے  $Y_1$  اور  $Y_2$  حاصل کرتے ہیں۔

$$Y_1 = \frac{3500s + 30}{5000s^2 + 300s + 3} = \frac{10}{s} + \frac{6.56}{s + 0.0127} - \frac{16.56}{s + 0.0473}$$

$$Y_2 = \frac{250000s^2 + 7500s + 30}{5000s^2 + 300s + 3} = \frac{10}{s} + \frac{11.33}{s + 0.0127} + \frac{28.67}{s + 0.0473}$$

ان کا الٹ لاپلاس بدل لکھتے ہیں جو نظام کا حل ہے۔

$$y_1(t) = 10 + 6.56e^{-0.0127t} - 16.56e^{-0.0473t}$$

$$y_2(t) = 10 + 11.33e^{-0.0127t} + 28.67e^{-0.0473t}$$

مثال 6.45: برقی دور

برقی دور کو شکل 6.28 میں دکھایا گیا ہے۔ منبع کا دباؤ  $v_m(t)$  وقت  $t = 0$  تا  $t = 0.5$  سیکنڈ کے لئے 100 وولٹ ہے جبکہ بقیہ اوقات اس کی قیمت صفر کے برابر ہے۔ رو  $i_1(t)$  اور  $i_2(t)$  دریافت کریں۔

حل: کرخوف قانون دباؤ سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$0.8i_1' + 1(i_1 - i_2) + 1.4i_1 = 100[1 - u(t - 1)]$$

$$1(i_2 - i_1) + 1i_2' = 0$$

ابتدائی معلومات  $i_1(0) = 0$  اور  $i_2(0) = 0$  استعمال کرتے ہوئے مساوات 6.5 اور منتقلی کے دوسرے مسئلے کی مدد سے ضمنی نظام حاصل کرتے ہیں

$$(s+3)I_1 - 1.25I_2 = \frac{125}{s}(1 - e^{-\frac{s}{2}})$$

$$-I_1 + (s+1)I_2 = 0$$

جس کا الجبرائی حل درج ذیل ہے۔

$$I_1 = \frac{125(s+1)}{s(s+\frac{1}{2})(s+\frac{7}{2})}(1 - e^{-\frac{s}{2}})$$

$$I_2 = \frac{125}{s(s+\frac{1}{2})(s+\frac{7}{2})}(1 - e^{-\frac{s}{2}})$$

دائیں اطراف جزو  $1 - e^{-\frac{1}{2}}$  کے علاوہ حصے کے جزوی کسری پھیلاؤ درج ذیل ہیں

$$\frac{500}{7s} - \frac{125}{3(s+\frac{1}{2})} - \frac{625}{21(s+\frac{7}{2})}$$

$$\frac{500}{7s} - \frac{250}{3(s+\frac{1}{2})} + \frac{250}{21(s+\frac{7}{2})}$$

جن کا الٹ لاپلاس بدل  $t = 0$  تا  $t = \frac{1}{2}$  کا حل دیتے ہیں۔

$$i_1(t) = \frac{500}{7} - \frac{125}{3}e^{-\frac{1}{2}t} - \frac{625}{21}e^{-\frac{7}{2}t}$$

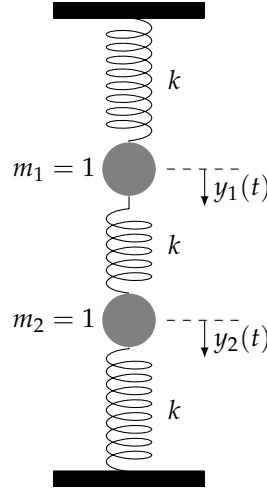
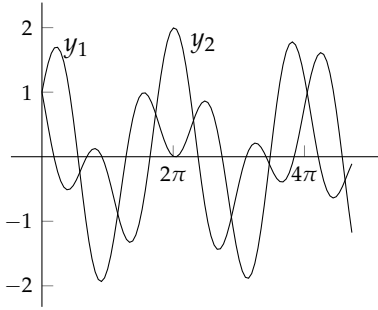
$$i_2(t) = \frac{500}{7} - \frac{250}{3}e^{-\frac{1}{2}t} + \frac{250}{21}e^{-\frac{7}{2}t} \quad (0 \leq t \leq \frac{1}{2})$$

منتقلی کے دوسرے مسئلے کے تحت  $t < \frac{1}{2}$  کے لئے حل درج ذیل ہو گا۔ رو کو شکل 6.28 میں دکھایا گیا ہے۔

$$i_1(t) = -\frac{125}{3}(1 - e^{\frac{1}{4}})e^{-\frac{t}{2}} - \frac{625}{21}(1 - e^{\frac{7}{4}})e^{-\frac{7}{2}t}$$

$$i_2(t) = -\frac{250}{3}(1 - e^{\frac{1}{4}})e^{-\frac{t}{2}} + \frac{250}{21}(1 - e^{\frac{7}{4}})e^{-\frac{7}{2}t} \quad (t > \frac{1}{2})$$

کیا آپ بتلا سکتے ہیں کہ آخر کار دونوں روصفر کیوں ہو گی؟



شکل 6.29: اسپرنگ اور کمیت کا نظام (مثال 6.46)۔

بلند درجی تفرقی مساوات کے نظام کو بھی اسی طرح لاپلاس بدل کی مدد سے حل کیا جاتا ہے۔ آئیں اسپرنگ اور کمیت کا ایک ایسا نظام حل کریں۔

مثال 6.46: دو عدد کمیت اور تین عدد اسپرنگ کا نظام شکل 6.29 میں دکھایا گیا ہے۔ قسری قوت صفر کے برابر ہے۔ ساکن حال سے نیچے کی جانب فاصلہ  $y_1(t)$  اور  $y_2(t)$  مثبت تصور کیا گیا ہے۔ ابتدائی معلومات  $y_1(0) = 1$  ،  $y_2(0) = 1$  ،  $y_1'(0) = \sqrt{3k}$  اور  $y_2'(0) = -\sqrt{3k}$  ہیں۔ مسئلہ حل کریں۔

حل: نیوٹن کا کلیہ کہتا ہے کہ کمیت ضرب اسراع برابر ہے قوت کے۔ یوں بالائی اور نچلے کمیت کے لئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\begin{aligned} y_1'' &= -ky_1 + k(y_2 - y_1) \\ y_2'' &= -k(y_2 - y_1) - ky_2 \end{aligned}$$

کمیت  $m_1$  پر بالائی اسپرنگ کی بنا  $-ky_1$  قوت عمل کرتا ہے جبکہ درمیانی اسپرنگ کی بنا اس پر  $k(y_2 - y_1)$  قوت عمل کرتا ہے۔ درمیانی اسپرنگ کی لمبائی میں کل اضافہ  $y_2 - y_1$  کے برابر ہے۔ کمیت  $m_2$  پر درمیانی اسپرنگ کی بنا  $-k(y_2 - y_1)$  قوت عمل کرتا ہے جبکہ نچلی اسپرنگ کی بنا اس پر  $-ky_2$  قوت عمل کرتا ہے۔

لکھتے ہوئے ابتدائی معلومات استعمال کرتے ہوئے مساوات 6.6 کی مدد سے  $\mathcal{L}(y_1) = Y_1$  اور  $\mathcal{L}(y_2) = Y_2$  لکھتے ہوئے ابتدائی معلومات استعمال کرتے ہوئے مساوات 6.6 کی مدد سے ضمنی مساوات لکھتے ہیں

$$s^2 Y_1 - s - \sqrt{3k} = -k Y_1 + k(Y_2 - Y_1)$$

$$s^2 Y_2 - s + \sqrt{3k} = -k(Y_2 - Y_1) - k Y_2$$

جن کو ترتیب دیتے ہوئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$(s^2 + 2k)Y_1 - kY_2 = s + \sqrt{3k}$$

$$-kY_1 + (s^2 + 2k)Y_2 = s - \sqrt{3k}$$

ان ہمزاد مساوات کا الجبرائی حل لکھتے ہیں۔

$$Y_1 = \frac{(s + \sqrt{3k})(s^2 + 2k) + k(s - \sqrt{3k})}{(s^2 + 2k)^2 - k^2} = \frac{s}{s^2 + k} + \frac{\sqrt{3k}}{s^2 + 3k}$$

$$Y_2 = \frac{(s - \sqrt{3k})(s^2 + 2k) + k(s + \sqrt{3k})}{(s^2 + 2k)^2 - k^2} = \frac{s}{s^2 + k} - \frac{\sqrt{3k}}{s^2 + 3k}$$

الٹ لاپلاس بدل لیتے ہوئے حل حاصل کرتے ہیں

$$y_1(t) = \cos \sqrt{kt} + \sin \sqrt{3kt}$$

$$y_2(t) = \cos \sqrt{kt} - \sin \sqrt{3kt}$$

جس کو شکل 6.29 میں دکھایا گیا ہے۔ آپ دیکھ سکتے ہیں کہ حرکت دو ہارمونی ارتعاش کا مجموعہ ہے۔

## سوالات

سوال 6.169 تا سوال 6.178 میں سادہ تفرقی مساوات کا نظام دیا گیا ہے۔ اس کو لاپلاس سے حل کریں۔

سوال 6.169:  $y_1' + y_2 = 0$ ,  $y_1 + y_2' = 1$ ,  $y_1(0) = 0$ ,  $y_2(0) = 1$   
 جوابات:  $y_2(t) = e^t$  اور  $y_1(t) = 1 - e^t$

سوال 6.170:  $y_1' + y_2 = 0, \quad y_1 + y_2' = \sin t, \quad y_1(0) = 0, y_2(0) = 1$   
 جوابات:  $y_2 = \frac{1}{2}(-\cos t + 3 \cosh t)$  اور  $y_1 = \frac{1}{2}(\sin t - 3 \sinh t)$

سوال 6.171:  $y_1' + y_1 - 2y_2 = 0, \quad y_2' - y_1 + 2y_2 = 0, \quad y_1(0) = 1, y_2(0) = 1$   
 جوابات:  $y_2 = \frac{1}{3}(2 + e^{-3t})$  اور  $y_1 = \frac{1}{3}(4 - e^{-3t})$

سوال 6.172:  $y_1' = y_2 - 4 \cos 4t, \quad y_2' = -3y_1 - 9 \sin 4t, \quad y_1(0) = 0, y_2(0) = 0$   
 جوابات:  $y_2 = \frac{24}{13}(\cos 4t - \cos \sqrt{3}t)$  اور  $y_1 = -\frac{1}{13}(8\sqrt{3} \sin \sqrt{3}t + 7 \sin 4t)$

سوال 6.173:

$$y_1' = y_2 + 1 - u(t-1), \quad y_2' = -y_1 + 1 - u(t-1), \quad y_1(0) = 0, y_2(0) = 0$$

جوابات:

$$y_1 = -\cos t + \sin t + 1 + u(t-1)[-1 + \cos(t-1) - \sin(t-1)]$$

$$y_2 = \cos t + \sin t - 1 + u(t-1)[1 - \cos(t-1) - \sin(t-1)]$$

سوال 6.174:

$$y_1' = 2y_1 - 4y_2 + u(t-1)e^t$$

$$y_2 = y_1 - 3y_2 + u(t-1)e^t, \quad y_1(0) = 3, y_2(0) = 0$$

جوابات:

$$y_1 = -e^{-2t} + 4e^t + \frac{1}{3}u(t-1)(e^t - e^{3-2t})$$

$$y_2 = -e^{-2t} + e^t + \frac{1}{3}u(t-1)(e^t - e^{3-2t})$$

سوال 6.175:

$$y_1' = 4y_1 + y_2$$

$$y_2 = -y_1 + 2y_2, \quad y_1(0) = 3, y_2(0) = 1$$

جوابات:  $y_2(1-4t)e^{3t}$  اور  $y_1 = (3+4t)e^{3t}$

سوال 6.176:

$$y_1'' = y_1 + 3y_2, \quad y_2'' = 4y_1 - 4e^t$$

$$y_1(0) = 2, y_1'(0) = 3, y_2(0) = 1, y_2'(0) = 2$$

جوابات:  $y_1 = e^t + e^{2t}$  اور  $y_2 = e^{2t}$ 

سوال 6.177:

$$y_1'' = -y_2 - 101 \sin 10t, \quad y_2'' = -y_1 + 101 \sin 10t$$

$$y_1(0) = 0, y_1'(0) = 6, y_2(0) = 8, y_2'(0) = -6$$

جوابات:

$$y_1 = -4e^t + \sin 10t + 4 \cos 10t$$

$$y_2 = 4e^t - \sin 10t + 4 \cos 4t$$

سوال 6.178:

$$y_1' + y_2' = 2 \sinh t$$

$$y_2' + y_3' = e^t$$

$$y_3' + y_1' = 2e^t - e^{-t}, \quad y_1(0) = 1, y_2(0) = 1, y_3(0) = 0$$

جوابات:  $y_1 = e^t$  ،  $y_2 = e^{-t}$  اور  $y_3 = e^t - e^{-t}$

## 6.8 لاپلاس بدل کے عمومی کلیے

تعریف

$$F(s) = \mathcal{L}[f(t)] = \int_0^{\infty} e^{-st} f(t) dt$$

الٹ لاپلاس بدل

$$f(t) = \mathcal{L}^{-1}[F(s)]$$

خطیت

$$\mathcal{L}[af(t) + bg(t)] = a\mathcal{L}[f(t)] + b\mathcal{L}[g(t)]$$

تفاعل کا تفرق

$$\mathcal{L}(f') = s\mathcal{L}(f) - f(0)$$

$$\mathcal{L}(f'') = s^2\mathcal{L}(f) - sf(0) - f'(0)$$

$$\mathcal{L}(f^{(n)}) = s^n\mathcal{L}(f) - s^{(n-1)}f(0) - \dots - f^{(n-1)}(0)$$

تفاعل کا مکمل

$$\mathcal{L}\left[\int_0^t f(\tau) d\tau\right] = \frac{1}{s}\mathcal{L}(f)$$

بدل کا تفرق

$$\mathcal{L}[tf(t)] = -F'(s)$$

بدل کا مکمل

$$\mathcal{L}\left[\frac{f(t)}{t}\right] = \int_0^t F(\tilde{s}) d\tilde{s}$$

الجبوا

$$\mathcal{L}(f * g)(t) = \int_0^t f(\tau)g(t - \tau) d\tau$$

$$= \int_0^t f(t - \tau)g(\tau) d\tau$$

$$\mathcal{L}(f * g) = \mathcal{L}(f)\mathcal{L}(g)$$

منتقلی کا پہلا مسئلہ،  $s$  منتقلی

$$\mathcal{L}[e^{at}f(t)] = F(s - a), \quad \mathcal{L}^{-1}[F(s - a)] = e^{at}f(t)$$

منتقلی کا دوسرا مسئلہ،  $t$  منتقلی

$$\mathcal{L}[f(t - a)u(t - a)] = e^{-as}F(s)$$

$$\mathcal{L}^{-1}[e^{-as}F(s)] = f(t - a)u(t - a)$$

دہرائتا تفاعل

$$\mathcal{L}(f) = \frac{1}{1 - e^{-ps}} \int_0^p e^{-st} f(t) dt$$

جدول 6.2: لاپلاس بدل کا وسیع جدول

$f(t)$	$F(s) = \mathcal{L}[f(t)]$	نمبر
1	$\frac{1}{s}$	1
$t$	$\frac{1}{s^2}$	2
$\frac{t^{n-1}}{(n-1)!}$	$\frac{1}{s^n} \quad (n = 1, 2, \dots)$	3
$\frac{1}{\sqrt{\pi t}}$	$\frac{1}{\sqrt{s}}$	4
$2\sqrt{\frac{t}{\pi}}$	$\frac{1}{s^{\frac{3}{2}}}$	5
$\frac{t^{a-1}}{\Gamma(a)}$	$\frac{1}{s^a} \quad (a > 0)$	6
$e^{at}$	$\frac{1}{s-a}$	7
$te^{at}$	$\frac{1}{(s-a)^2}$	8
$\frac{t^{n-1}e^{at}}{(n-1)!}$	$\frac{1}{(s-a)^n} \quad (n = 1, 2, \dots)$	9
$\frac{t^{k-1}e^{at}}{\Gamma(k)}$	$\frac{1}{(s-a)^k} \quad (k > 0)$	10
$\frac{1}{a-b}(e^{at} - e^{bt})$	$\frac{1}{(s-a)(s-b)} \quad (a \neq b)$	11
$\frac{1}{a-b}(ae^{at} - be^{bt})$	$\frac{s}{(s-a)(s-b)} \quad (a \neq b)$	12
$\sin \omega t$	$\frac{\omega}{s^2 + \omega^2}$	13
$\cos \omega t$	$\frac{s}{s^2 + \omega^2}$	14
$\sinh at$	$\frac{a}{s^2 - a^2}$	15
$\cosh at$	$\frac{s}{s^2 - a^2}$	16
$e^{at} \sin \omega t$	$\frac{\omega}{(s-a)^2 + \omega^2}$	17
$e^{at} \cos \omega t$	$\frac{s-a}{(s-a)^2 + \omega^2}$	18
$\frac{1}{\omega^2}(1 - \cos \omega t)$	$\frac{1}{s(s^2 + \omega^2)}$	19
$\frac{1}{\omega^3}(\omega t - \sin \omega t)$	$\frac{1}{s^2(s^2 + \omega^2)}$	20
$\frac{1}{2\omega^3}(\sin \omega t - \omega t \cos \omega t)$	$\frac{1}{(s^2 + \omega^2)^2}$	21
$\frac{t}{2\omega} \sin \omega t$	$\frac{s}{(s^2 + \omega^2)^2}$	22
$\frac{1}{2\omega}(\sin \omega t + \omega t \cos \omega t)$	$\frac{s^2}{(s^2 + \omega^2)^2}$	23
$\frac{1}{b^2 - a^2}(\cos at - \cos bt)$	$\frac{s}{(s^2 + a^2)(s^2 + b^2)} \quad (a^2 \neq b^2)$	24



$f(t)$	$F(s) = \mathcal{L}[f(t)]$	نمبر
$\frac{1}{4k^3}(\sin kt \cosh kt - \cos kt \sinh kt)$	$\frac{1}{s^4 + 4k^4}$	25
$\frac{1}{2k^2} \sin kt \sinh kt$	$\frac{s}{s^4 + 4k^4}$	26
$\frac{1}{2k^3}(\sinh kt - \sin kt)$	$\frac{1}{s^4 - k^4}$	27
$\frac{1}{2k^2}(\cosh kt - \cos kt)$	$\frac{s}{s^4 - k^4}$	28
$\frac{1}{2\sqrt{\pi t^3}}(e^{bt} - e^{at})$	$\sqrt{s-a} - \sqrt{s-b}$	29
$e^{-\frac{(a+b)t}{2}} I_0\left(\frac{a-b}{2}t\right)$	$\frac{1}{\sqrt{(s+a)\sqrt{s+b}}}$	30
$J_0(at)$	$\frac{1}{\sqrt{s^2 + a^2}}$	31
$\frac{1}{\sqrt{\pi t}} e^{at}(1 + 2at)$	$\frac{s}{(s-a)^{\frac{3}{2}}}$	32
$\frac{\sqrt{\pi}}{\Gamma(k)} \left(\frac{t}{2a}\right)^{k-\frac{1}{2}} I_{k-\frac{1}{2}}(at)$	$\frac{1}{(s^2 - a^2)^k} \quad (k > 0)$	33
$u(t-a)$	$\frac{e^{-as}}{s}$	34
$\delta(t-a)$	$e^{-as}$	35
$J_0(2\sqrt{kt})$	$\frac{1}{s} e^{-\frac{k}{s}}$	36
$\frac{1}{\sqrt{\pi t}} \cos 2\sqrt{kt}$	$\frac{1}{\sqrt{s}} e^{-\frac{k}{s}}$	37
$\frac{1}{\sqrt{\pi k}} \sinh 2\sqrt{kt}$	$\frac{1}{s^{\frac{3}{2}}} e^{-\frac{k}{s}}$	38
$\frac{k}{2\sqrt{\pi t^3}} e^{-\frac{k^2}{4t}}$	$e^{-k\sqrt{s}} \quad (k > 0)$	39
$-\ln t - \gamma \quad (\gamma \approx 0.5772)$	$\frac{1}{s} \ln s$	40
$\frac{1}{t}(e^{bt} - e^{at})$	$\ln \frac{s-a}{s-b}$	41
$\frac{2}{t}(1 - \cos \omega t)$	$\ln \frac{s^2 + \omega^2}{s^2}$	42
$\frac{2}{t}(1 - \cosh at)$	$\ln \frac{s^2 - a^2}{s^2}$	43
$\frac{1}{t} \sin \omega t$	$\tan^{-1} \frac{\omega}{s}$	44
$\text{Si}(t)$	$\frac{1}{s} \cot^{-1} s$	45



## باب 7

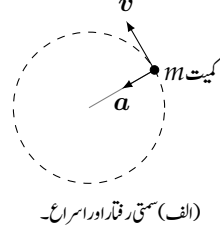
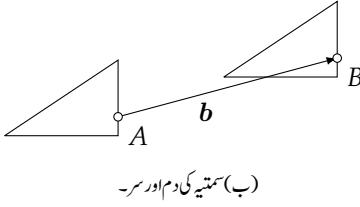
# خطی الجبرا: سمتیات

### 7.1 غیر سمتیات اور سمتیات

طبیعیات اور جیومیٹری میں ایسی قیمتیں پائی جاتی ہیں جنہیں ان کی مقدار سے مکمل طور پر بیان کیا جاسکتا ہے۔ مثلاً کمیت، درجہ حرارت، برقی بار، وقت، رقبہ، حجم، فاصلہ، برقی دباؤ وغیرہ۔ ان میں سے ہر ایک کو (مقدار کی موزوں اکائی چن کر) ایک عدد سے ظاہر کیا جاسکتا ہے۔ ایسی تمام مقداروں کو غیر سمتیات<sup>1</sup> کہتے ہیں۔ غیر سمتی مقدار کی قیمت پر چنی گئی محدود کا کوئی اثر نہیں ہوگا۔

اس کے برعکس طبیعیات اور جیومیٹری میں ایسی قیمتیں بھی پائی جاتی ہیں جن کی مکمل اظہار کے لئے ان کی قیمت کے علاوہ ان کی سمت بھی درکار ہوتی ہے۔ ان کی ایک مثال میکانیکی قوت ہے۔ آپ جانتے ہیں کہ قوت کو تیر کی نشان سے ظاہر کیا جاسکتا ہے جہاں تیر کی سمت، قوت کی سمت اور تیر کی لمبائی (کسی پیمائش کے تحت) قوت کی مقدار کو ظاہر کرتی ہے۔ شکل 7.1-الف میں ہلکے دھاگے سے بندھی ہوئی کمیت  $m$  کی دائری حرکت دکھائی گئی ہے۔ کمیت کی لمبائی سمتی رفتار  $v$  کو تیر سے دکھایا گیا ہے۔ اس تیر کی سمت، کمیت کی لمبائی سمتی رفتار دیتی ہے جبکہ تیر کی لمبائی (کسی موزوں تناسب سے) لمبائی سمتی رفتار کی قیمت دیتی ہے۔ شکل میں کمیت کی اسراع  $a$  بھی دکھائی گئی ہے جہاں  $a$  کی لمبائی (کسی موزوں تناسب سے) لمبائی اسراع کی قیمت دیتی ہے۔

<sup>1</sup> scalars



شکل 7.1: سمتیہ کی تفصیل۔

سطح مستوی میں تکون کی (بلا گھومے) منتقلی شکل 7.1-ب میں دکھائی گئی ہے۔ اس حرکت کو (تکون کے ہر نقطے کی) طے فاصلے کی مقدار اور سمت سے ظاہر کیا جاسکتا ہے۔ تکون پر کسی نقطے کی ابتدائی مقام  $A$  سے اختتامی مقام  $B$  تک سمتی خط سے اس حرکت کو ظاہر کیا جاسکتا ہے۔ یوں سمتی خط  $b$ ، تکون کے ایک نقطے کی  $A$  سے  $B$  منتقلی دکھاتی ہے۔ تکون کے ہر نقطے کی ابتدائی مقام سے اختتامی مقام تک سمتی خطوط کھینچ کر ہمیں سمتی خطوط کی نسل ملتی ہے جس میں تمام سمتی خطوط کی لمبائی ایک جیسی اور سمت ایک جیسی ہو گی (یعنی یہ آپس میں متوازی ہوں گے)۔ ہم کہہ سکتے ہیں کہ ان میں سے ہر ایک سمتی خط، تکون کے ایک نقطے کی ابتدائی مقام سے اختتامی مقام تک منتقلی کو ظاہر کرتی ہے۔

اس سے سمتیہ کی درج ذیل تعریف بیان کی جاسکتی ہے۔ تعریف: سمتیہ سمتی خط کو سمتیہ<sup>2</sup> کہتے ہیں۔ اس کی لمبائی کو سمتیہ کی لمبائی اور سمت کو سمتیہ کی سمت کہتے ہیں۔ دو سمتیات صرف اور صرف اس صورت ایک دوسرے کے برابر ہوں گے جب ان کی لمبائی ایک جیسی ہو اور ان کی سمت ایک جیسی ہو۔

سمتیہ کی لمبائی کو سمتیہ کی اقلیدسی معیار<sup>3</sup> (یا معیار) اور سمتیہ کی مقدار<sup>4</sup> بھی کہتے ہیں۔

سمتیہ کی ابتدائی نقطے کو سمتیہ کی دم<sup>5</sup> اور اختتامی نقطے کو سمتیہ کا سر<sup>6</sup> کہتے ہیں۔ یوں شکل 7.1-ب میں نقطہ  $B$  سمتیہ  $b$  کی دم ہے جبکہ نقطہ  $A$  اس کا سر ہے۔

vector<sup>2</sup>  
Euclidean norm<sup>3</sup>  
magnitude<sup>4</sup>  
tail<sup>5</sup>  
head<sup>6</sup>

ہم سمتیات کو موٹی لکھائی میں چھوٹی حروف تہجی مثلاً  $a$  ،  $b$  ،  $v$  ، وغیرہ، سے ظاہر کرتے ہیں۔ قلم و کاغذ استعمال کرتے ہوئے سمتیہ پر تیر یا آدھے تیر کا نشان بنایا جاتا ہے یوں اسراع کو  $\vec{a}$  یا  $\vec{a}$  لکھا جاتا ہے۔ سمتیہ  $a$  کی مقدار کو  $|a|$  لکھا جاتا ہے۔

سمتیہ کی تعریف سے ظاہر ہے کہ ہم سمتیہ کو بغیر گھمائے ایک جگہ سے دوسری جگہ منتقل کر سکتے ہیں<sup>7</sup> یعنی ہم سمتیہ کی دم کہیں پر بھی منتقل کر سکتے ہیں۔ ظاہر ہے کہ سمتیہ کی دم کا مقام مقرر کرنے سے اس کے سر کا مقام بھی مقرر ہو گا۔

اگر دو سمتیات  $a$  اور  $b$  ایک دوسرے کے برابر ہوں تب ہم درج ذیل لکھتے ہیں

$$(7.1) \quad a = b$$

اور اگر یہ آپس میں برابر نہ ہوں تب ہم درج ذیل لکھتے ہیں۔

$$(7.2) \quad a \neq b$$

کسی بھی سمتیہ کو تریسی طور پر موزوں لمبائی اور سمت کی سمتی خط سے ظاہر کیا جا سکتا ہے۔

ایسا سمتیہ جس کی لمبائی اکائی (1) ہو اکائی سمتیہ<sup>8</sup> کہلاتا ہے۔

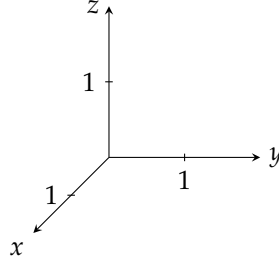
## 7.2 سمتیہ کے اجزاء

تین بُعدی فضا میں نقطہ ایک جیومیٹریائی چیز ہے جس کو محدودی نظام میں تین مرتب اعداد (تصور کیا جا سکتا ہے یا) سے ظاہر کیا جا سکتا ہے۔ گزشتہ حصے میں ہم نے سمتیہ کی تعریف جیومیٹریائی انداز میں پیش کی، جسے محدودی نظام کی استعمال سے الجبرائی انداز میں بھی پیش کیا جا سکتا ہے۔

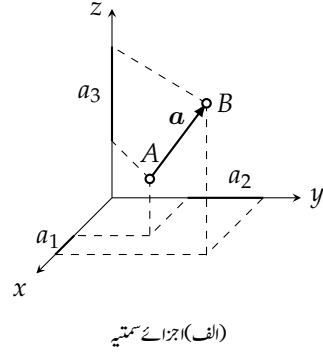
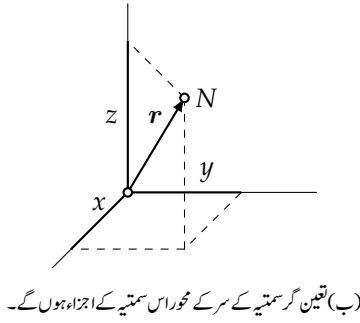
نظام محدود کے محدود<sup>9</sup>، آپس میں عمودی تین متقاطع سیدھے خطوط ہوں گے۔ ان کے مقام انقطاع کو محدودی نظام کا مبدا<sup>10</sup> کہتے ہیں۔ ہم تینوں محور پر پیمائشی ناپ ایک جیسی چنتے ہیں لہذا محور پر مبدا سے اکائی فاصلے پر  $(1, 0, 0)$  ،

<sup>7</sup> یہاں یہ بتانا ضروری ہے کہ طبیعیات اور جیومیٹری میں ایسی صورتیں پائی جاتی ہیں جہاں سمتیہ کو ایک جگہ سے دوسری جگہ منتقل کرنا ممکن نہیں ہوتا ہے۔ آپ میکانیات سے جانتے ہیں کہ کسی بھی غیر یکجہ دار مادے پر قوت کا اطلاق، قوت کی سمت میں کلیہ پر رہتے ہوئے، کسی بھی نقطہ پر کیا جا سکتا ہے۔ اس سے قابل منتقلی سمتیہ کا تصور پیدا ہوتا ہے۔ اس کے برعکس، یکجہ دار مادے پر قوت کے اطلاق کا نقطہ تبدیل کرنے سے نتائج تبدیل ہوں گے جو ناقابل قبول بات ہے۔ یہ حقیقت مقید سمتیہ کی تصور کو جنم دیتی ہے۔ اس کتاب میں صرف قابل منتقلی سمتیات پر بات کی جائے گی۔

<sup>8</sup> unit vector  
<sup>9</sup> coordinates  
<sup>10</sup> origin



شکل 7.2: کارتیسی نظام محددی



شکل 7.3: سمتیہ کے اجزاء اور تعین کر سمتیہ۔

نقطے پائے جائیں گے۔ اس محددی نظام کو فضا میں کارتیسی نظام محدد<sup>11</sup> (شکل 7.2)  $(0, 1, 0)$  اور  $(0, 0, 1)$  سے رجوع کریں) کہتے ہیں۔

ہم اب ابتدائی نقطہ  $A$  سے اختتامی نقطہ  $B$  تک سمتیہ  $a$  پر غور کرتے ہیں (شکل 7.3-الف)۔ اگر نقطہ  $A$  کے محور  $(x_1, y_1, z_1)$  اور نقطہ  $B$  کے محور  $(x_2, y_2, z_2)$  ہوں تب درج ذیل اعداد، اس کارتیسی محددی نظام کے لحاظ سے، سمتیہ  $a$  کے اجزاء<sup>12</sup> کہلاتے ہیں۔

$$(7.3) \quad a_1 = x_2 - x_1, \quad a_2 = y_2 - y_1, \quad a_3 = z_2 - z_1$$

سمتیہ کی تعریف کے تحت  $a$  کی لمبائی سے مراد  $A$  سے  $B$  تک کی لمبائی  $\overline{AB}$  ہے جو مساوات 7.3 میں

Cartesian coordinate system<sup>11</sup>  
components<sup>12</sup>

دیے گئے اجزاء کو استعمال کرتے ہوئے مسئلہ فیثاغورث کے تحت درج ذیل ہو گا۔

$$(7.4) \quad |a| = \sqrt{a_1^2 + a_2^2 + a_3^2}$$

مثال 7.1: سمتیہ کے اجزاء اور اس کی لمبائی  
 سمتیہ  $a$  کی دم  $(-2, 3, 1)$  اور سر  $(5, -2, 7)$  ہیں۔ اس سمتیہ کے اجزاء حاصل کرتے ہوئے سمتیہ کی لمبائی دریافت کریں۔

حل: اجزاء  $a_1 = 5 - (-2) = 7$ ,  $a_2 = -2 - 3 = -5$ ,  $a_3 = 7 - 1 = 6$  اور لمبائی

$$|a| = \sqrt{7^2 + (-5)^2 + 6^2} = \sqrt{110}$$

ہے۔ اگر ہم سمتیہ  $a$  کی دم کو نقطہ  $(4, 1, 3)$  پر منتقل کریں تب اس کا سر  $(11, -4, 9)$  پر ہو گا۔

مساوات 7.3 میں دیے گئے اجزاء کو ذہن میں رکھتے ہوئے آپ دیکھ سکتے ہیں کہ اگر  $a$  کی دم کو کارٹیزی محدود کی مبدا پر منتقل کیا جائے تب  $a$  کے اجزاء اس کی سر کے محور ہوں گے۔ ایسا سمتیہ جس کو شکل 7.3-ب میں دکھایا گیا ہے تعین کر سکتے ہیں<sup>13</sup> کہلاتا ہے اور اس کو  $r$  سے ظاہر کیا جاتا ہے۔

$a$  کی دم کو ایک جگہ سے دوسری جگہ منتقل کرنے سے سمتیہ کا سر بھی اتنا ہی اپنی جگہ سے ہلتا ہے لہذا مساوات 7.3 سے ظاہر ہے کہ سمتیہ  $a$  کے اجزاء  $a_1$ ,  $a_2$  اور  $a_3$  کی قیمت پر  $a$  کی ابتدائی نقطے کا کوئی اثر نہیں ہو گا۔ یوں کسی بھی معین کارٹیزی محدودی نظام کے حوالے سے سمتیہ کو مکمل طور پر تین (محوری) اعداد سے ظاہر کیا جاسکتا ہے۔

وہ سمتیہ جس کے اجزاء  $0$ ,  $0$ ,  $0$  ہوں معدوم سمتیہ<sup>14</sup> یا صفر سمتیہ<sup>15</sup> کہلاتا ہے۔ یوں کوئی بھی تین اعداد بہ شمول  $0$ ,  $0$ ,  $0$  سمتیہ کے اجزاء ہو سکتے ہیں۔

position vector<sup>13</sup>  
 null vector<sup>14</sup>  
 zero vector<sup>15</sup>

معین نظام محدود کی صورت میں ہر مرتبہ تین اعداد ایک منفرد سمتیہ کو ظاہر کریں گے۔ یہ تین اعداد سمتیہ کے اجزاء ہوں گے۔ اسی طرح معین نظام محدود میں ہر سمتیہ کے اجزاء سے سمتیہ کو تین مرتبہ اعداد کی صورت میں لکھا جا سکتا ہے۔ گزشتہ حصہ میں سمتیہ کی تعریف جیومیٹریائی نقطہ نظر سے کی گئی۔ ہم اب تین مرتبہ حقیقی اعداد (جو سمتیہ کے اجزاء کہلاتے ہیں) کو سمتیہ کی تعریف کہہ سکتے ہیں۔ اس تعریف کو استعمال کرتے ہوئے ہم سمتیہ کی جیومیٹریائی صورت حاصل کر سکتے ہیں۔

یوں دو سمتیات  $a$  اور  $b$  صرف اور صرف اس صورت ایک جیسے ہوں گے جب ان کے تین مطابقتی اجزاء ایک جیسے ہوں۔ لہذا درج ذیل سمتی مساوات

$$a = b$$

سے مراد درج ذیل تین مساوات ہیں جہاں  $a_1, a_2, a_3, b_1, b_2, b_3$  ایک ہی کارتیسی نظام محدود میں بالترتیب  $a$  اور  $b$  کے مطابقتی اجزاء ہیں۔

$$a_1 = b_1, \quad a_2 = b_2, \quad a_3 = b_3$$

ظاہر ہے کہ اگر ایک سمتیہ کوئی حقیقی یا جیومیٹریائی چیز ہو تب اس کی لمبائی اور سمت پر چننی گئی نظام محدود کا کوئی اثر نہیں ہونا چاہیے۔

اگلے باب میں سمتیہ کے تصور کو وسعت دیتے ہوئے ہر مرتبہ  $n$  اعداد کو سمتیہ تصور کیا جائے گا، جہاں  $n$  کوئی بھی مثبت عدد صحیح ہو سکتا ہے۔

### سوالات

سوال 7.1 تا سوال 7.10 میں سمتیہ  $u$  کا ابتدائی نقطہ  $A$  اور اختتامی نقطہ  $B$  ہے۔ سمتیہ  $u$  کے اجزاء حاصل کرتے ہوئے سمتیہ کی لمبائی  $|u|$  حاصل کریں۔  $u$  کا خط کھینچیں۔

سوال 7.1:  $A : (2, 3, 0), \quad B : (-4, 6, 0)$

جوابات:  $|u| = 3\sqrt{5}, \quad u_1 = -6, \quad u_2 = 3, \quad u_3 = 0$



سوال 7.2:  $A : (5, 3, 1), \quad B : (1, 7, 2)$

جوابات:  $|u| = \sqrt{33} \quad , \quad u_1 = -4 \quad , \quad u_2 = 4 \quad , \quad u_3 = 1$

سوال 7.3:  $A : (1.2, -1, 2.5), \quad B : (2.4, 1.6, -3.2)$

جوابات:  $|u| = 6.38 \quad , \quad u_1 = 1.2 \quad , \quad u_2 = 2.6 \quad , \quad u_3 = -5.7$

سوال 7.4:  $A : (0, 0, 3), \quad B : (4, 0, 0)$

جوابات:  $|u| = 5 \quad , \quad u_1 = 4 \quad , \quad u_2 = 0 \quad , \quad u_3 = -3$

سوال 7.5:  $A : (3, 3, 3), \quad B : (1, 1, 1)$

جوابات:  $|u| = 2\sqrt{3} \quad , \quad u_1 = -2 \quad , \quad u_2 = -2 \quad , \quad u_3 = -2$

سوال 7.6:  $A : (1, 1, 1), \quad B : (3, 3, 3)$

جوابات:  $|u| = 2\sqrt{3} \quad , \quad u_1 = 2 \quad , \quad u_2 = 2 \quad , \quad u_3 = 2$

سوال 7.7:  $A : (2, 2, 2), \quad B : (2, 2, 0)$

جوابات:  $|u| = 0 \quad , \quad u_1 = 0 \quad , \quad u_2 = 0 \quad , \quad u_3 = 0$ ؛ یہ صفر سمتیہ ہے۔

سوال 7.8:  $A : (0, 7, 8), \quad B : (-3, 1, 8)$

جوابات:  $|u| = 3\sqrt{5} \quad , \quad u_1 = -3 \quad , \quad u_2 = 6 \quad , \quad u_3 = 0$

سوال 7.9:  $A : (100, 200, 300), \quad B : (100, 204, 303)$

جوابات:  $|u| = 5 \quad , \quad u_1 = 0 \quad , \quad u_2 = 4 \quad , \quad u_3 = 3$

سوال 7.10:  $A : (-5, -6, -2), \quad B : (-8, -6, -4)$

جوابات:  $|u| = \sqrt{13} \quad , \quad u_1 = -3 \quad , \quad u_2 = 0 \quad , \quad u_3 = -2$

سوال 7.11 تا سوال 7.20 میں ابتدائی نقطہ  $A$  اور سمتیہ کے اجزاء دیے گئے ہیں۔ سمتیہ کا اختتامی نقطہ دریافت کریں۔

سوال 7.11:  $A : (-2, 3, 1); \quad 3, 1, 4$   
جواب:  $1, 4, 5$

سوال 7.12:  $A : (0, 0, 0); \quad 5, 1, 7$   
جواب:  $5, 1, 7$

سوال 7.13:  $A : (5, 2, -6); \quad 0, 0, 0$   
جواب:  $5, 2, -6$

سوال 7.14:  $A : (3, 6, 1); \quad -5, -7, 2$   
جواب:  $-2, -1, 3$

سوال 7.15:  $A : (4, 4, 4); \quad 4, 4, 4$   
جواب:  $8, 8, 8$

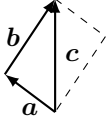
سوال 7.16:  $A : (7, 7, 7); \quad -7, -7, -7$   
جواب:  $0, 0, 0$

سوال 7.17:  $A : (-3, -4, -5); \quad 3, 4, 5$   
جواب:  $0, 0, 0$

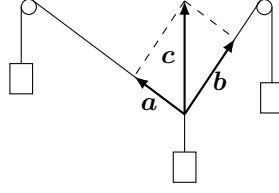
سوال 7.18:  $A : (\frac{1}{2}, \frac{2}{3}, \frac{1}{3}); \quad -\frac{3}{2}, \frac{1}{3}, 1$   
جواب:  $-1, 1, \frac{4}{3}$

سوال 7.19:  $A : (0.2, -0.1, 0.5); \quad 1.1, -0.4, -0.3$   
جواب:  $1.3, -0.5, 0.2$

سوال 7.20:  $A : (11.3, -10, -15.8); \quad 12.6, 9, -14$   
جواب:  $23.9, -1, -29.8$



(ب) سمتیوں کا مجموعہ بذریعہ متوازی الاضلاع



(الف) قوتوں کا مجموعہ بذریعہ تجربہ

شکل 7.4: تجربہ سے قوتوں کا مجموعہ حاصل کرتے ہوئے سمتیات کے مجموعے کا حصول حاصل ہوتا ہے۔

### 7.3 سمتیات کا مجموعہ، غیر سمتی کے ساتھ ضرب

چونکہ ہم سمتیات کو حساب کتاب کے لئے استعمال کرنا چاہتے ہیں لہذا سمتیات کے دو عدد الجبرائی اعمال پیش کرتے ہیں جنہیں سمتیات کا مجموعہ اور سمتیات کا غیر سمتی کے ساتھ ضرب کہتے ہیں۔

تجربے سے معلوم ہوتا ہے کہ دو قوتوں کا حاصل، متوازی الاضلاع (شکل 7.4) سے ملتا ہے۔ اس سے سمتیات کے مجموعے کی درج ذیل تعریف حاصل ہوتی ہے۔

تعریف: سمتیات کا مجموعہ

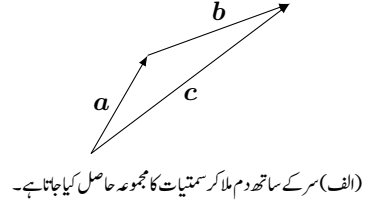
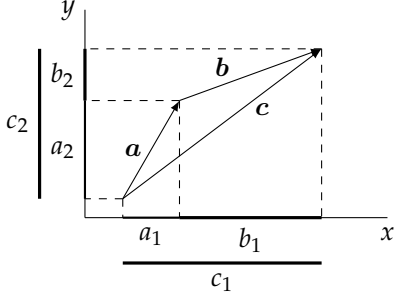
دو سمتیات  $a$  اور  $b$  کو لیتے ہوئے  $a$  کے سر کے ساتھ  $b$  کی دم ملائیں۔ اب  $a$  اور  $b$  کی مجموعے کی تعریف وہ سمتیہ  $c$  ہے جو  $a$  کی دم سے  $b$  کے سر تک کھینچی جائے گی (شکل 7.5-الف)۔ اس عمل کو درج ذیل لکھا جاتا ہے۔

$$(7.5) \quad c = a + b$$

سمتیات کی مجموعے کی تعریف سے ظاہر ہے کہ اگر کسی معین کارتیسی نظام محدود میں  $a$  کے اجزاء  $a_1, a_2$  اور  $a_3$  جبکہ  $b$  کے اجزاء  $b_1, b_2$  اور  $b_3$  ہوں تب حاصل جمع سمتیہ  $c$  کے اجزاء  $c_1, c_2$  اور  $c_3$  درج ذیل ہوں گے۔

$$(7.6) \quad c_1 = a_1 + b_1, \quad c_2 = a_2 + b_2, \quad c_3 = a_3 + b_3$$

شکل 7.5-ب میں اس عمل کو سطح پر دکھایا گیا ہے، اور فضا میں بھی بالکل ایسا ہی ہو گا۔



(الف) سر کے ساتھ دم ملا کر سمتیات کا مجموعہ حاصل کیا جاتا ہے۔

(ب) سمتیات کے مطابق اجزاء کو جمع کرتے ہوئے حاصل جمع سمتیہ کے اجزاء حاصل ہوتے ہیں۔

شکل 7.5: مجموعہ سمتیات۔

مجموعہ کی تعریف یا مساوات 7.6 سے مجموعہ سمتیات کی درج ذیل خصوصیات ملتی ہیں جہاں  $-a$  سے مراد ایسا سمتیہ ہے جس کی لمبائی  $|a|$  اور سمت  $a$  کے الٹ ہو۔

(الف)  $a + b = b + a$  قانون تبادل

(ب)  $(u + v) + w = u + (v + w)$  قانون تلازم

(7.7)

(پ)  $a + 0 = 0 + a$

(ت)  $a + (-a) = 0$

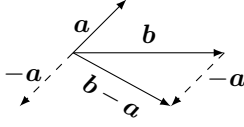
مساوات 7.7-ب میں ہم  $u + v + w$  لکھ سکتے ہیں اور یہی طریقہ زیادہ اعداد کے سمتیات کا مجموعہ لکھنے کے لئے بھی استعمال کیا جاتا ہے۔ مجموعہ  $a + a$  کی جگہ  $2a$  لکھا جاتا ہے، وغیرہ، وغیرہ۔ ان سے  $-a$  کے استعمال سے ہم سمتیات کا دوسرا الجبرائی عمل بیان کرتے ہیں۔

سمتیات کا غیر سمتیات (اعداد) کے ساتھ ضرب

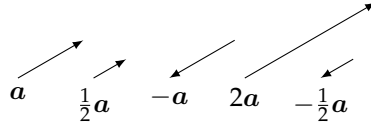
اگر  $a$  ایک سمتیہ اور  $q$  کوئی حقیقی عدد ہو تب سمتیہ  $qa$  کی تعریف درج ذیل ہے۔

$qa$  کی لمبائی  $|q||a|$  ہے۔

اگر  $a \neq 0$  ہو اور  $q > 0$  ہو تب  $qa$  کی سمت وہی ہوگی جو  $a$  کی تھی۔



(ب) سمتیات کا فرق



(الف) سمتیات کا غیر سمتیات کے ساتھ ضرب۔

شکل 7.6: سمتیات کا غیر سمتیہ کے ساتھ ضرب اور سمتیات کا فرق۔

اگر  $a \neq 0$  ہو اور  $q < 0$  ہو تب  $qa$  کی سمت  $a$  کی سمت کے الٹ ہو گی۔

اگر  $a = 0$  یا  $q = 0$  ہو (اور یا دونوں صفر ہوں) تب  $qa = 0$  ہو گا۔

ان قواعد کی سادہ مثالیں شکل 7.6-الف میں دکھائی گئی ہے۔

ظاہر ہے کہ اگر  $a$  کے اجزاء  $a_1$ ،  $a_2$  اور  $a_3$  ہوں تب اسی نظام محدود میں  $qa$  کے اجزاء  $qa_1$ ،  $qa_2$  اور  $qa_3$  ہوں گے۔ اسی طرح سمتیہ کی تعریف سے درج ذیل ہو گا۔

$$\begin{aligned} q(a + b) &= qa + qb \\ (c + k)a &= ca + ka \\ c(ka) &= (ck)a \quad \text{جس کو } cka \text{ لکھا جاتا ہے} \\ 1a &= a \end{aligned} \quad (7.8)$$

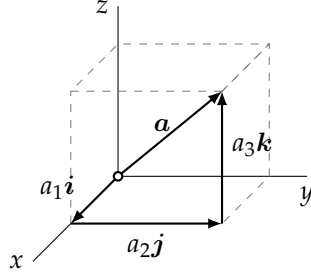
مساوات 7.7 اور مساوات 7.8 سے درج ذیل اخذ کیا جاسکتا ہے۔

$$\begin{aligned} 0a &= 0 \\ (-1)a &= -a \end{aligned} \quad (7.9)$$

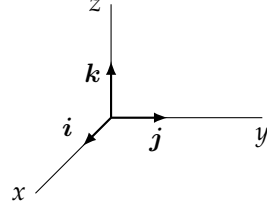
ہم  $b - a$  کی جگہ  $b - a$  لکھ سکتے ہیں (شکل 7.6-ب)۔

کسی بھی ایک کارتیسی نظام محدود کو استعمال کرتے ہوئے، ہم سمتیہ  $a$  جس کے اجزاء  $a_1$ ،  $a_2$  اور  $a_3$  ہوں کو تین ایسی سمتیات کا مجموعہ لکھ سکتے ہیں جو اس کارتیسی نظام کے تین محور کے متوازی ہوں۔ ہم اس کارتیسی نظام کے ساتھ تین ایسے اکائی سمتیات، جنہیں ہم  $i$ ،  $j$  اور  $k$  کہیں گے، وابستہ کرتے ہیں جن کی مثبت سمت اس کارتیسی نظام کے محور کی مثبت سمت ہو۔ یوں  $a$  کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے (شکل 7.7)۔

$$a = a_1 i + a_2 j + a_3 k \quad (7.10)$$



(ب) سمتیہ کا تین اکائی سمتیات کی مدد سے اظہار



(الف) اکائی سمتیات i، j اور k

شکل 7.7: اکائی سمتیات اور ان کا استعمال۔

شکل 7.7-الف میں اکائی سمتیات  $i$ ،  $j$  اور  $k$  کو دکھایا گیا ہے جہاں ان کی دم کو کارتیسی نظام کے مبدا پر رکھا گیا ہے۔ یہ اکائی سمتیات آپس میں عمودی یا قاعہ<sup>16</sup> ہیں۔ ہم کہتے ہیں کہ  $i$ ،  $j$  اور  $k$  اس نظام محدود کی ثلاثہ اکائی قاعہ سمتیات ہیں۔

کسی بھی سمتیہ کو اس کی لمبائی سے تقسیم کرتے ہوئے اسی سمت میں اکائی سمتیہ حاصل ہو گا۔ یوں  $a$  کی سمت میں اکائی سمتیہ درج ذیل ہو گا۔

$$(7.11) \quad \text{اکائی سمتیہ} = \frac{a}{|a|}$$

مثال 7.2: کسی کارتیسی نظام میں اگر  $a = 3i - 2k$  اور  $b = -5i + 4j + 2k$  ہوں، تب درج ذیل ہوں گے۔

$$3a = 9i - 6k, \quad -b = 5i - 4j - 2k, \quad 1.2a - 0.5b = 6.1i - 2j - 3.4k$$

orthogonal<sup>16</sup>

مثال 7.3: کسی سمتیہ  $a$  کی دم  $A$  پر ہے جبکہ اس کا سر  $B$  پر ہے۔ اسی سمت میں کسی بھی سمتیہ کو  $la$  لکھا جا سکتا ہے جہاں  $l$  غیر سمتی مستقل ہے۔ اب اگر  $la$  سمتیہ کی دم  $A$  پر ہو تب  $l = 0$  کی صورت میں اس سمتیہ کا سر نقطہ  $A$  پر ہو گا جبکہ  $l = 1$  کی صورت میں اس کا سر نقطہ  $B$  پر ہو گا۔ اسی طرح  $l = \frac{1}{2}$  کی صورت میں اس سمتیہ کا سر  $a$  کے عین وسط پر ہو گا۔

مثال 7.4: اکائی سمتیہ

سمتیہ  $a = 2i - 5j + 3k$  کی سمت میں اکائی سمتیہ دریافت کریں۔ اسی سمت میں ایسا سمتیہ حاصل کریں جس کی لمبائی 7 ہو۔

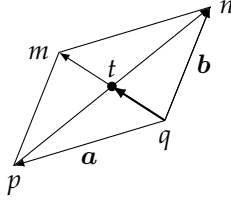
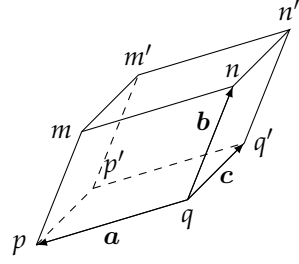
حل:  $a$  کی لمبائی  $|a| = \sqrt{4 + 25 + 9} = \sqrt{38}$  ہے۔ یوں مساوات 7.11 کے تحت  $a$  کی سمت میں اکائی سمتیہ

$$\frac{a}{|a|} = \frac{2i - 5j + 3k}{\sqrt{38}}$$

ہو گا۔ کسی بھی اکائی سمتیہ کو غیر سمتی  $l$  سے ضرب دینے سے اس اکائی سمتیہ کی سمت میں  $l$  لمبائی کا سمتیہ حاصل ہوتا ہے لہذا درکار سمتیہ درج ذیل ہو گا۔

$$7 \frac{a}{|a|} = \frac{14i - 35j + 21k}{\sqrt{38}} = 2.27i - 6.68j + 3.41k$$

مثال 7.5:  $a$ ،  $b$  اور  $c$  شکل 7.8-الف میں دکھائے گئے چٹا ڈبے کے تین قریبی کنارے ہیں۔ ڈبے کی سامنے سطح  $mnpq$  کا وتر  $v_{mq}$  اور  $v_{np}$  دریافت کریں جہاں وتر  $v_{mq}$  کی دم  $q$  اور سر  $m$  ہیں۔ جیسا

(ب) وتر نقطہ  $t$  پر ایک دونوں کو برابر حصوں میں قطع کرتے ہیں۔

(الف) چٹاؤ ڈالو۔

شکل 7.8: سمتیات کا استعمال۔ مثال 7.5

شکل 7.8-ب میں دکھایا گیا ہے، وتری سمتیات  $v_{mq}$  اور  $v_{np}$  ایک دونوں کو نقطہ  $t$  پر قطع کرتے ہیں۔ نقطہ  $t$  دریافت کرتے ہوئے ثابت کریں کہ دونوں وتر ایک دونوں کو برابر حصوں میں قطع کرتے ہیں۔

حل: شکل کو دیکھ کر درج ذیل لکھا جا سکتا ہے۔

$$r_{mq} = a + c, \quad r_{np} = -a + c$$

شکل 7.8-ب سے ظاہر ہے کہ  $q$  کو ابتدائی نقطہ تصور کرتے ہوئے  $t$  تک کئی راستوں سے پہنچا جا سکتا ہے۔ چونکہ  $t$  وتر  $v_{mq}$  پر پایا جاتا ہے لہذا  $q$  سے  $t$  تک سمتیہ کو  $v_{tq} = l_1 v_{mq}$  لکھا جا سکتا ہے جہاں  $0 < l_1 < 1$  ممکن ہے۔ اسی طرح  $q$  سے پہلے  $p$  اور یہاں سے  $v_{np}$  کی سمت میں چلتے ہوئے بھی نقطہ  $t$  تک پہنچنا ممکن ہے۔ ایسا کرتے ہوئے  $v_{tq} = a + l_2 v_{np}$  لکھا جا سکتا ہے جہاں  $0 < l_2 < 1$  ممکن ہے۔ یوں درج ذیل ہو گا

$$(7.12) \quad v_{tq} = l_1 v_{mq} = a + l_2 v_{np} \implies l_1(a + c) = a + l_2(-a + c)$$

جس کو ترتیب دیتے ہوئے

$$a(l_1 - 1 + l_2) + c(l_1 - l_2) = 0$$

ملتا ہے۔ اب چونکہ  $a$  اور  $b$  غیر صفر ہیں اور ان کی سمتیں بھی مختلف ہیں لہذا درج بالا مساوات صرف اور صرف اس صورت ممکن ہو گا جب دونوں قوسین صفر ہوں یعنی:

$$\begin{aligned} l_1 - 1 + l_2 &= 0 \\ l_1 - l_2 &= 0 \end{aligned}$$



ان ہمزاد مساوات کو حل کرتے ہوئے  $l_1 = l_2 = \frac{1}{2}$  ملتا ہے۔ اب  $l_1 = \frac{1}{2}$  کی صورت میں مساوات 7.12 سے  $v_{tq} = \frac{1}{2}v_{mq}$  ملتا ہے جس کا مطلب ہے کہ نقطہ  $t$  عین  $mq$  کے وسط میں پایا جاتا ہے۔ مساوات 7.12 کے اگلے حصے سے اسی طرح ثابت ہوتا ہے کہ نقطہ  $t$  عین  $np$  کے وسط میں پایا جاتا ہے۔

## سوالات

سوال 7.21 تا سوال 7.30 میں  $a = 2i - j + k$ ،  $b = -3i - 2j + 4k$  اور  $c = -2k$  لیں۔

سوال 7.21:  $-4a, \frac{1}{4}a, 4a$   
 جوابات:  $-4a = -8i + 4j - 4k$ ,  $\frac{1}{4}a = \frac{1}{2}i - \frac{1}{4}j + \frac{1}{4}k$ ,  $4a = 8i - 4j + 4k$

سوال 7.22:  $a + b, b + a$   
 جوابات:  $-i - 3j + 5k$

سوال 7.23:  $a - b, b - a, a - b - c$   
 جوابات:  $a - b = 5i + j - 3k$ ,  $b - a = -5i - j + 3k$ ,  $a - b - c = 5i + j - k$

سوال 7.24:  $|a - b|, |b - a|, |a - b - c|$   
 جوابات:  $\sqrt{35}, \sqrt{35}, 3^{\frac{3}{2}}$

سوال 7.25:  $|a + b|, |a| + |b|$   
 جوابات:  $5.916, 7.835$

سوال 7.26:  $|a - b|, |a| - |b|$   
 جوابات:  $5.916, -2.936$

سوال 7.27:  $\frac{a}{|a|}, \frac{b}{|b|}, \frac{c}{|c|}$   
 جوابات:  $0.82i - 0.41j + 0.41k, -0.56i - 0.31j + 0.74k, -k$

سوال 7.28:  $\frac{a+c}{|a+c|}, \frac{b-c}{|b-c|}, \frac{a+b+c}{|a+b+c|}$   
 جوابات:  $-0.17i - 0.51j + 0.85k, -0.43i - 0.29j + 0.86k, -0.23i - 0.69j + 0.69k$

سوال 7.29:  $(a + b) + c, a + (b + c)$   
جوابات:  $-i - 3j + 3k$

سوال 7.30:  $4(a - b), 4a - 4b$   
جوابات:  $20i + 4j - 12k$

سوال 7.31: قوت  $n = 2i - j - 3k$  اور  $p = -3i - 2j + 7k$  ہیں۔ ایسی قوت  $m$  دریافت کریں کہ  $m, n$  اور  $p$  توازن میں ہوں۔

جواب:  $m = i + 3j - 4k$

سوال 7.32: ثابت کریں کہ شکل 7.8 میں وتر  $m'q$  اور  $n'p$  ایک دونوں کو برابر حصوں میں تقسیم کرتے ہیں۔

جواب:  $v_{m'q} = a + b + c$  اور  $v_{n'p} = -a + b + c$  ہیں۔ اب  $v_{tq} = l_1 v_{m'q}$  اور اسی طرح  $v_{tq} = a + l_2 v_{n'p}$  لکھا جاسکتا ہے۔ انہیں برابر پر کرتے ہوئے

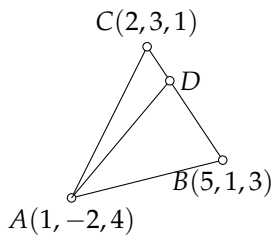
$$l_1(a + b + c) = a + l_2(-a + b + c)$$

یعنی  $a(l_1 - 1 + l_2) + b(l_1 - l_2) + c(l_1 - l_2) = 0$  ملتا ہے۔ چونکہ سمتیات صفر نہیں ہیں لہذا قوسین صفر ہوں گے۔ یوں حاصل ہمزاد مساوات  $l_1 - 1 + l_2 = 0$  اور  $l_1 - l_2 = 0$  حل کرتے ہوئے  $l_1 = l_2 = \frac{1}{2}$  ملتا ہے۔

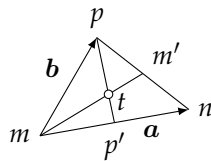
سوال 7.33: تینوں کی تین کونوں سے سامنے اطراف کی وسط کو ملانے والے خط ایک دونوں کو نقطہ  $t$  پر قطع کرتے ہیں۔  $t$  کے دونوں اطراف، خط کی لمبائی کا نسبت دریافت کریں۔

جواب: تینوں کو شکل 7.9-الف میں دکھایا گیا ہے جہاں  $mn$  کی وسط پر نقطہ  $p'$  اور  $pn$  کی وسط پر نقطہ  $m'$  دکھائے گئے ہیں۔ یوں سمتیہ  $v_{m'n}$  جس کی دم نقطہ  $n$  پر ہے کو  $v_{m'n} = \frac{1}{2}(b - a)$  لکھا جاسکتا ہے جس کو استعمال کرتے ہوئے  $v_{m'm} = a + v_{m'n}$  لکھا جاسکتا ہے۔ اسی طرح  $v_{p'p} = \frac{1}{2}a - b$  لکھا جاسکتا ہے۔ انہیں استعمال کرتے ہوئے  $v_{tm} = b + l_1 v_{p'p}$  اور  $v_{tm} = l_2 v_{m'm}$  لکھے جاسکتے ہیں۔ انہیں حل کرتے ہوئے  $l_1 = l_2 = \frac{2}{3}$  ملتا ہے۔ یوں  $m'm$  خط کے دو حصوں کا تناسب  $\frac{2}{3}$  اور  $\frac{1}{3}$  یعنی  $2 : 1$  ہو گا۔

سوال 7.34: تینوں کے کونے  $A(1, -2, 4)$ ،  $B(5, 1, 3)$  اور  $C(2, 3, 1)$  ہیں۔  $BC$  پر  $D$  پایا جاتا ہے جہاں  $\overline{BD} = 2\overline{CD}$  ہے۔ اس کو شکل 7.34-ب میں دکھایا گیا ہے۔ خط  $AD$  کی لمبائی دریافت کریں۔



(ب) سوال 7.34 کی شکل۔



(الف) سوال 7.33 کی شکل۔

شکل 7.9: سمتیات کا استعمال۔

جواب:  $v_{BA} = 4i + 3j - k$  اور  $v_{CB} = -3i + 2j - 2k$  ہیں۔ اب دی گئی معلومات کے تحت  $v_{DB} = \frac{2}{3}v_{CB}$  ہے۔ یوں  $v_{DA} = v_{BA} + v_{DB}$  یعنی  $v_{DA} = 2i + \frac{13}{3}j - \frac{7}{3}k$  ہو گا جس کی لمبائی  $\frac{\sqrt{254}}{3}$  ہے۔

سوال 7.35: ثابت کریں کہ متوازی الاضلاع کے ایک کونے سے سامنے والی طرف کی وسط تک لکیر، وتر کو 1 : 2 تناسب میں تقسیم کرتی ہے۔

سوال 7.36 تا سوال 7.38 میں  $a$  کی سمت میں اکائی سمتیہ حاصل کریں۔ اس اکائی سمتیہ کی سمت میں  $l$  لمبائی کا سمتیہ حاصل کریں۔ ظاہر ہے کہ اکائی سمتیہ کو  $-1$  سے ضرب دے کر الٹ سمت میں اکائی سمتیہ حاصل ہو گا۔

سوال 7.36:  $a = 4j$ ,  $l = 5$   
جوابات:  $5j$ ،  $j$

سوال 7.37:  $a = -2i + j + 3k$ ,  $l = 2$   
جوابات:  $-3.74i + 1.87j + 5.61k$ ,  $-0.535i + 0.267j + 0.802k$

سوال 7.38:  $a = b + 2c$ ,  $b = 3i + 2k$ ,  $c = 2i - j - k$ ,  $l = 10$   
جوابات:  $9.61i - 2.74j$ ,  $0.96i - 0.27j$

## 7.4 سمتی فضا۔ خطی تابعیت اور غیر تابعیت

ایسے تمام سمتیات کا سلسلہ  $V$  جو سمتی مجموعہ (مساوات 7.7) اور سمتی ضرب (مساوات 7.8) کے الجبرائی قواعد پر پورا اترتا ہو کو سمتی فضا<sup>17</sup> یا خطی فضا<sup>18</sup> کہتے ہیں۔ سمتی فضا کا تصور اس لئے اہم ہے کہ عملی دلچسپی کے دیگر سلسلے جو قالب، تفاعل، تبادل وغیرہ پر مبنی ہوں پائے جاتے ہیں جن کے مجموعے اور غیر سمتی ضرب کی بالکل ایسی ہی فطری تعریف کی جاسکتی ہے۔

مسئلہ 7.1: حقیقی سمتی فضا

اگر سلسلہ  $V$  کے ارکان  $a$ ،  $b$ ، ... درج ذیل دو الجبرائی اعمال (جنہیں سمتی جمع اور غیر سمتی ضرب کہتے ہیں) پر پورا اترتے ہوں تب  $V$  حقیقی سمتی فضا<sup>19</sup> یا حقیقی خطی فضا کہلاتا ہے اور یہ ارکان (جن کے خصوصیات کچھ بھی ہو سکتے ہیں) سمتیات کہلاتے ہیں۔

(الف) سمتی جمع  $V$  کے ہر دو سمتیات  $a$  اور  $b$  کے ساتھ  $V$  کا ایسا منفرد رکن، جو  $a$  اور  $b$  کا مجموعہ کہلاتا اور  $a + b$  سے ظاہر کیا جاتا ہے، وابستہ کرتا ہے کہ جو درج ذیل مساوات پر پورا اترتا ہو۔

(الف-1) قانون تبادل۔  $V$  کے ہر دو ارکان  $a$  اور  $b$  کے لئے درج ذیل ہو گا۔

$$(7.13) \quad a + b = b + a$$

(الف-2) قانون تلازم۔  $V$  کے ہر تین ارکان  $a$ ،  $b$  اور  $c$  کے لئے درج ذیل ہو گا۔

$$(7.14) \quad (a + b) + c = a + (b + c) \quad (\text{جو } a + b + c \text{ لکھا جاتا ہے})$$

(الف-3)  $V$  میں ایسا منفرد سمتیہ، جو صفر سمتیہ کہلاتا اور  $0$  سے ظاہر کیا جاتا ہے، پایا جاتا ہے کہ  $V$  میں ہر سمتیہ  $a$  کے لئے درج ذیل ہو گا۔

$$(7.15) \quad a + 0 = a$$

(الف-4)  $V$  میں ہر سمتیہ  $a$  کے لئے  $V$  میں ایسا سمتیہ  $-a$  پایا جاتا ہے کہ درج ذیل ہو گا۔

$$(7.16) \quad a + (-a) = 0$$

vector space<sup>17</sup>  
linear space<sup>18</sup>  
real vector space<sup>19</sup>

(ب) غیر سمتی ضرب۔ حقیقی اعداد غیر سمتی کہلاتے ہیں۔ غیر سمتی ضرب، ہر غیر سمتی  $c$  اور  $V$  کے ہر سمتیہ  $a$  کے ساتھ  $V$  کا ایسا منفرد رکن، جو  $a$  اور  $c$  کا حاصل ضرب کہلاتا اور  $ca$  (یا  $ac$ ) سے ظاہر کیا جاتا ہے، وابستہ کرتا ہے کہ جو درج ذیل مساوات پر پورا اترتا ہو۔

(ب-1) قانون جزئی تقسیم۔ ہر غیر سمتی  $c$  اور  $V$  میں موجود ہر سمتیات  $a$  اور  $b$  کے لئے درج ذیل ہو گا۔

$$(7.17) \quad c(a + b) = ca + cb$$

(ب-2) قانون جزئی تقسیم۔ ہر غیر سمتی  $c$ ، ہر غیر سمتی  $k$  اور  $V$  میں موجود ہر سمتیہ  $a$  کے لئے درج ذیل ہو گا۔

$$(7.18) \quad (c + k)a = ca + ka$$

(ب-3) قانون وابستگی۔ ہر غیر سمتی  $c$ ، ہر غیر سمتی  $k$  اور  $V$  میں موجود ہر سمتیہ  $a$  کے لئے درج ذیل ہو گا۔

$$(7.19) \quad c(ka) = (ck)a \quad (\text{جو } cka \text{ لکھا جاتا ہے})$$

(ب-4)  $V$  میں ہر سمتیہ  $a$  کے لئے درج ذیل ہو گا۔

$$(7.20) \quad 1 \cdot a = a$$

درج بالا تعریف میں حقیقی اعداد کی جگہ مخلوط اعداد کو غیر سمتی لینے سے مخلوط سمتی فضا کی مسلکی تعریف حاصل ہو گی۔

سمتی فضا پر مزید بحث حصہ 8.9 میں کی جائے گی۔ انہیں اب سمتی فضا کی چند اہم خصوصیات پر غور کریں۔

فرض کریں کہ  $a_{(1)}, \dots, a_{(m)}$  سلسلہ  $V$  کے ارکان ہیں۔ ان کے خطی مجموعے<sup>20</sup> سے مراد درج ذیل ہے جہاں  $c_1$  تا  $c_m$  غیر سمتی قیمتیں ہیں۔

$$c_1 a_{(1)} + c_2 a_{(2)} + \dots + c_m a_{(m)}$$

سمتی فضا کی تعریف کے تحت درج بالا از خود  $V$  کا رکن سمتیہ ہو گا۔ اس طرز کی تمام مجموعوں کا سلسلہ  $S$ ، ان سمتیات کا احاطہ<sup>21</sup> کہلاتا ہے۔ ہم کہتے ہیں کہ یہ سمتیات  $S$  کے پیدا کار<sup>22</sup> ہیں۔ ظاہر ہے کہ احاطہ از خود سمتی فضا ہے۔

خطی مجموعے کو استعمال کرتے ہوئے ہم خطی تابعیت اور خطی غیر تابعیت متعارف کرتے ہیں۔

سمتیات  $a_{(1)}, \dots, a_{(m)}$  اس صورت خطی طور غیر تابع سلسلہ پیدا کرتے ہیں جب درج ذیل

$$(7.21) \quad c_1 a_{(1)} + \dots + c_m a_{(m)} = 0$$

سے مراد  $c_1 = 0, \dots, c_m = 0$  ہو۔ ایسی صورت میں ہم کہتے ہیں کہ سمتیات خطی طور غیر تابع ہیں۔ اس کے برعکس اگر کسی ایک یا ایک سے زیادہ  $c_j$  کی قیمت غیر صفر ہونے کی صورت میں بھی مساوات 8.84 درست ہو تب  $a_{(1)}$  تا  $a_{(m)}$  خطی طور تابع<sup>23</sup> کہلاتے ہیں۔

$m = 1$  کی صورت میں مساوات 8.84 سے  $ca = 0$  ملتا ہے جس سے ظاہر ہے کہ واحد سمتیہ  $a$  اس صورت خطی طور غیر تابع ہو گا جب  $a \neq 0$  ہو۔

مثال 7.6: خطی طور تابع اور خطی طور غیر تابع سمتیات کے سلسلے

سمتیات  $a = i + 2j + k$ ،  $b = 3k$  اور  $c = 2i + 4j$  خطی طور تابع ہیں چونکہ  $6a - 2b - 3c = 0$  لکھ کر  $a = \frac{1}{3}b + \frac{1}{2}c$  حاصل کیا جاسکتا ہے۔ اس کے برعکس  $i$ ،  $j$  اور  $k$  خطی طور غیر تابع ہیں۔

اگر  $V$  میں غیر تابع سمتیات کی تعداد  $n$  ہو جبکہ  $V$  میں موجود  $n$  سے زائد تمام سمتیات خطی طور تابع ہوں تب  $V$  کا بُعد  $n$  ہو گا اور  $V$  کو  $n$  بُعدی کہیں گے۔ ان خطی طور غیر تابع  $n$  عدد سمتیات کو

<sup>21</sup> span  
<sup>22</sup> generator  
<sup>23</sup> linearly dependent

$V$  کی اساس  $^{24}$  کہتے ہیں اور  $V$  میں ہر سمتیہ کو ان اساس کا خطی مجموعہ لکھا جاسکتا ہے۔ کسی مخصوص اساس کو استعمال کرتے ہوئے یہ خطی مجموعہ منفرد ہوگا۔

اس کی مثال فضا کے تمام سمتیات (حصہ 7.1) کی سمتی فضا ہے۔ اس سمتی فضا میں کسی بھی سمتیہ کو تین عدد سمتیات  $i, j, k$  (حصہ 7.3) کا خطی مجموعہ لکھا جاسکتا ہے لہذا ہم کہتے ہیں کہ فضا  $s$  بُعدی ہے۔

اب درج ذیل مساوات پر غور کریں۔

$$(7.22) \quad c_1 a_{(1)} + c_2 a_{(2)} + \dots + c_m a_{(m)} = 0$$

ظاہر ہے کہ تمام  $c_j$  کی قیمت صفر ہونے کی صورت میں مساوات 7.22 درست ہوگا چونکہ ایسی صورت میں  $0 = 0$  حاصل ہوتا ہے۔ اگر  $m$  عدد  $c_j$  کی یہ واحد قیمت ہو جس کے لئے مساوات 7.22 درست ہو تب  $a_{(1)}$  تا  $a_{(m)}$  سمتیات خطی طور غیر تابع  $^{25}$  کہلاتے ہیں اور ہم کہتے ہیں کہ  $a_{(1)}$  تا  $a_{(m)}$  سمتیات کا خطی طور غیر تابع سلسلہ  $^{26}$  ہے۔ اس کے برعکس اگر کسی ایک یا ایک سے زیادہ  $c_j$  کی قیمت غیر صفر ہونے کی صورت میں بھی مساوات 7.22 درست ہو تب  $a_{(1)}$  تا  $a_{(m)}$  سمتیات خطی طور تابع  $^{27}$  کہلاتے ہیں۔ خطی طور غیر تابع صورت میں کم از کم ایک عدد سمتیہ کو بقایا سمتیات کی صورت میں لکھا جاسکتا ہے مثلاً  $c_1 \neq 0$  کی صورت میں ہم مساوات 7.22 کو  $c_1$  سے تقسیم کرتے ہوئے ترتیب دے کر درج ذیل لکھ سکتے ہیں

$$a_{(1)} = k_2 a_{(2)} + \dots + k_m a_{(m)} \quad (k_j = -\frac{c_j}{c_1})$$

جہاں چند  $k_j$  صفر ہو سکتے ہیں ( $a_{(1)} = 0$  کی صورت میں تمام  $k_j$  صفر ہو سکتے ہیں)۔ اگر  $m = 1$  ہو تب مساوات 7.22 کو ہم  $c_1 a_{(1)} = 0$  لکھیں گے جس میں  $k_1 \neq 0$  اس صورت ہو سکتا ہے جب  $a_{(1)} = 0$  ہو جو خطی تابعت کی تعریف کے تحت خطی طور تابع ہے۔

خطی طور تابع سمتیات کے سلسلہ سے کم از کم ایک عدد سمتیہ، اور عین ممکن ہے کہ ایک سے زیادہ سمتیات، خارج کرتے ہوئے خطی طور غیر تابع سلسلہ حاصل کیا جاسکتا ہے۔

مسئلہ 7.2: خطی طور تابعت

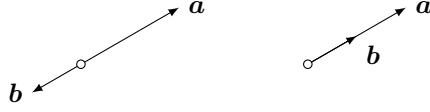
اگر مساوات 7.22 صرف اور صرف اس صورت درست ہو جب تمام  $c_1$  تا  $c_m$  صفر ہوں تب  $a_{(1)}, \dots, a_{(m)}$  خطی طور تابع ہوں گے۔

<sup>24</sup> basis

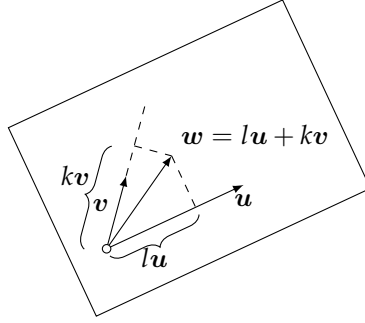
<sup>25</sup> linear independent

<sup>26</sup> linearly independent set

<sup>27</sup> linearly dependent



شکل 7.10: ہم خطی سمتیات۔



شکل 7.11: ہم سطحی سمتیات۔

درج بالا لازم اور معقول (کافی) شرط کو ہی عموماً تابعیت کی تعریف تصور کی جاتی ہے۔

اگر ان میں کوئی ایک سمتیہ بھی صفر سمتیہ ہو تب  $a_{(1)}, \dots, a_{(m)}$  خطی طور غیر تابع ہوں گے، مثلاً  $a_{(1)} = 0$  کی صورت میں مساوات 7.22 میں  $k_1 \neq 0$  اور  $k_2 = k_3 = \dots = k_m = 0$  ہو سکتا ہے۔

سہ بُعدی فضا میں دو عدد خطی طور تابع سمتیات ہم خطی<sup>28</sup> ہوں گے (شکل 7.10) یعنی اگر ان کی دم ایک ہی نقطے پر ہو تب یہ ایک ہی سیدھی خط پر واقع ہوں گے۔ ایسے تین سمتیات  $u$ ،  $v$  اور  $w$  جو خطی طور تابع سلسلہ پیدا کرتے ہوں ہم سطحی<sup>29</sup> کہلاتے ہیں، یعنی اگر ان کی دم ایک ہی نقطے پر ہو تب یہ سمتیات ایک ہی سطح مستوی پر واقع ہوں گے (شکل 7.11)۔ درحقیقت خطی تابعیت کا مطلب یہ ہے کہ ایک سمتیہ کو بقایا سمتیات کا خطی مجموعہ لکھا جاسکتا ہے۔ چونکہ سہ بُعدی فضا میں کسی بھی سمتیہ کو تین عددی سمتیات  $i$ ،  $j$  اور  $k$  کا خطی مجموعہ لکھا جاسکتا ہے لہذا سہ بُعدی فضا میں چار یا چار سے زیادہ سمتیات خطی طور تابع ہوں گے۔

collinear<sup>28</sup>  
coplanar<sup>29</sup>



## سوالات

ثابت کریں کہ سوال 7.39 تا سوال 7.42 میں دیے گئے سمتیات کا سلسلہ سمتی فضا پیدا کرتا ہے۔ اس فضا کی بُعد اور اساس دریافت کریں۔

سوال 7.39: سہ بُعدی فضا وہ تمام سمتیات جن کا پہلا جزو صفر ہے۔

جوابات: 2 ؛  $j$  ،  $k$

سوال 7.40: ایسے تمام سمتیات جنہیں  $bi + k(j + k)$  لکھا جاسکتا ہے جہاں  $b$  اور  $k$  کوئی بھی غیر سمتی ہو سکتے ہیں۔

جوابات: 2 ؛  $i$  ،  $j + k$

سوال 7.41: ایسے تمام  $n$  مرتب اعداد  $(a_1, \dots, a_n)$  کا سلسلہ جن کے مجموعے کی تعریف اور غیر سمتی کے ساتھ ضرب کی تعریف درج ذیل ہو۔

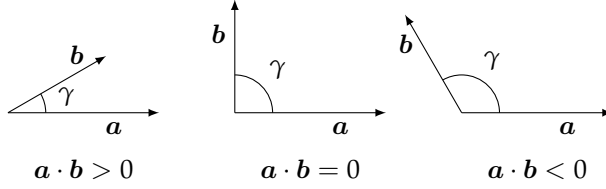
$$(a_n, \dots, a_n) + (b_1, \dots, b_n) = (a_1 + b_1, \dots, a_n + b_n)$$

$$c(a_n, \dots, a_n) = (ca_n, \dots, ca_n)$$

جوابات:  $n$  ؛  $(1, 0, \dots, 0)$  ،  $(0, 1, \dots, 0)$  ،  $\dots$  ،  $(0, 0, \dots, 1)$

سوال 7.42: ایسے تمام تفاعل جنہیں  $y(x) = a \cos x + b \sin x$  لکھا جاسکتا ہے جہاں  $a$  اور  $b$  اختیاری مستقل ہیں۔ ان تفاعل کے مجموعے اور غیر سمتیات کے ساتھ ضرب عمومی قواعد کے تحت ہیں۔

جوابات: 2 ؛  $\sin x$  ،  $\cos x$



شکل 7.12: سمتیات کے مابین زاویہ۔

## 7.5 اندرونی ضرب (ضرب نقطہ)

سہ بُعدی فضا میں سمتیات  $a$  اور  $b$  کی اندرونی ضرب<sup>30</sup> جس کو  $a \cdot b$  لکھا جاتا ہے سے مراد درج ذیل ہے جہاں  $\gamma (0 \leq \gamma \leq \pi)$  سمتیات  $a$  اور  $b$  کے مابین زاویہ ہے (جو دونوں سمتیات کی دم ایک ہی نقطہ پر رکھ کر ناپا جاتا ہے)۔ (شکل 7.12)

$$(7.23) \quad \begin{aligned} a \cdot b &= |a||b| \cos \gamma & (a \neq 0, b \neq 0) \\ a \cdot b &= 0 & (a = 0 \text{ یا } b = 0 \text{ یا } a = b = 0) \end{aligned}$$

اندرونی ضرب کو ضرب نقطہ<sup>31</sup> بھی کہتے ہیں۔ اندرونی ضرب کا حاصل غیر سمتی (حقیقی عدد) ہوتا ہے اور یوں اندرونی ضرب کو غیر سمتی ضرب<sup>32</sup> بھی کہتے ہیں۔ چونکہ مساوات 7.23 میں  $\cos \gamma$  کی قیمت مثبت، صفر یا منفی ہو سکتی ہے (شکل 7.12) لہذا اندرونی ضرب کی قیمت بھی مثبت، صفر یا منفی ہو سکتی ہے۔ زاویہ 0 تا  $\pi$  کے درمیان صرف  $\gamma = \frac{\pi}{2}$  پر  $\cos \gamma = 0$  ہو گا جس سے درج ذیل اہم نتیجہ حاصل ہوتا ہے۔

مسئلہ 7.3: قائمیت<sup>33</sup>

دو عدد غیر صفر سمتیات آپس میں صرف اور صرف اس صورت قائم الزاویہ (عمودی) ہوں گے جب ان کا اندرونی ضرب صرف کے برابر ہو۔

inner product<sup>30</sup>  
dot product<sup>31</sup>  
scalar product<sup>32</sup>  
orthogonality<sup>33</sup>

7.23 مساوات میں  $b = a$  پر کرنے سے  $a \cdot a = |a|^2$  حاصل ہوتا ہے اور یوں سمتیہ کی لمبائی (اقلیدسی معیار) کو اندرونی ضرب سے حاصل کیا جاسکتا ہے۔

$$(7.24) \quad |a| = \sqrt{a \cdot a} \quad (\geq 0)$$

درج بالا اور مساوات 7.23 سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$(7.25) \quad \cos \gamma = \frac{a \cdot b}{|a||b|} = \frac{a \cdot b}{\sqrt{a \cdot a} \sqrt{b \cdot b}}$$

اندرونی ضرب کی تعریف سے درج ذیل خصوصیات اخذ کئے جاسکتے ہیں۔

$$(7.26) \quad \begin{aligned} & \text{(الف)} \quad [q_1 a + q_2 b] \cdot c = q_1 a \cdot c + q_2 b \cdot c \quad (\text{خطیت}) \\ & \text{(ب)} \quad a \cdot b = b \cdot a \quad (\text{تثاکل}) \\ & \text{(پ)} \quad \left. \begin{aligned} a \cdot a &\geq 0 \\ a \cdot a &= 0 \text{ اگر } a = 0 \end{aligned} \right\} \text{ یقینی مثبت} \end{aligned}$$

یوں ضرب نقطہ استبدالی اور سمتیات کی جمع کے لئے جزیقی تقسیمی ہے۔ مساوات 7.26 میں  $q_1 = 1$  اور  $q_2 = 1$  لینے سے درج ذیل ملتا ہے۔

$$(7.27) \quad (a + b) \cdot c = a \cdot c + b \cdot c \quad (\text{جزیعی تقسیم})$$

مساوات 7.23 اور  $\cos \gamma \leq 1$  سے درج ذیل شوارز عدم مساوات<sup>34 35</sup> ملتی ہے۔

$$(7.28) \quad |a \cdot b| \leq |a||b| \quad (\text{شوارز عدم مساوات})$$

درج بالا اور مساوات 7.24 استعمال کرتے ہوئے آپ درج ذیل ثابت کر سکتے ہیں۔

$$(7.29) \quad |a + b| \leq |a| + |b| \quad (\text{تکوئی عدم مساوات})$$

مساوات 7.24 کی مدد سے

$$\begin{aligned} |a + b|^2 &= (a + b) \cdot (a + b) = a \cdot a + a \cdot b + b \cdot a + b \cdot b \\ |a - b|^2 &= (a - b) \cdot (a - b) = a \cdot a - a \cdot b - b \cdot a + b \cdot b \end{aligned}$$

<sup>34</sup> Schwarz inequality  
<sup>35</sup> جرمن ریاضی دان ہرمن امندس شوارز [1843-1921]

لکھ کر دونوں مساوات جمع کرنے سے درج ذیل ملتا ہے۔

$$(7.30) \quad |a + b|^2 + |a - b|^2 = 2(|a|^2 + |b|^2) \quad (\text{متوازی الاضلاع مساوات})$$

سمتیات کو اجزاء کی صورت میں لکھ کر

$$a = a_1i + a_2j + a_3k, \quad b = b_1i + b_2j + b_3k$$

ان کا غیر سمتی ضرب معلوم کرتے ہیں۔

$$\begin{aligned} a \cdot b &= (a_1i + a_2j + a_3k) \cdot (b_1i + b_2j + b_3k) \\ &= a_1b_1i \cdot i + a_1b_2i \cdot j + a_1b_3i \cdot k + a_2b_1j \cdot i + a_2b_2j \cdot j + a_2b_3j \cdot k \\ &\quad + a_3b_1k \cdot i + a_3b_2k \cdot j + a_3b_3k \cdot k \end{aligned}$$

اب چونکہ  $i$  اور  $j$  آپس میں قائمہ الزاویہ ہیں لہذا مساوات 7.23 میں  $\gamma = \frac{\pi}{2}$  ہو گا اور یوں  $i \cdot j = 0$  ہو گا۔ اسی طرح چونکہ  $i$  اور  $j$  ایک ہی سمت میں ہیں لہذا مساوات 7.23 میں  $\gamma = 0$  ہو گا اور یوں  $i \cdot i = 1$  ہو گا۔ اسی عمل سے آپ درج ذیل غیر سمتی ضرب کے تعلقات لکھ سکتے ہیں جنہیں درج بالا میں

$$(7.31) \quad i \cdot i = 1, \quad j \cdot j = 1, \quad k \cdot k = 1$$

$$(7.32) \quad i \cdot j = 0, \quad j \cdot k = 0, \quad k \cdot i = 0$$

پر پر کرتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے۔

$$(7.33) \quad a \cdot b = a_1b_1 + a_2b_2 + a_3b_3$$

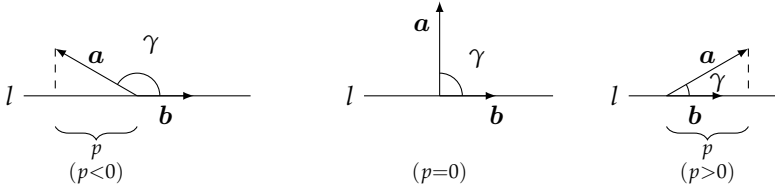
اگر  $a$  اور  $b$  ( $b \neq 0$ ) سمتیات کے مابین زاویہ  $\gamma$  ہو تب درج ذیل حقیقی عدد

$$p = |a| \cos \gamma$$

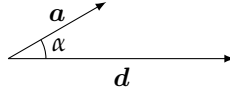
$b$  کی سمت میں  $a$  کا جزویا عمودی ساہ<sup>36</sup> ہو گا۔ اگر  $a = 0$  ہو تب  $\gamma$  غیر معین (بے معنی) ہو گا اور ہم  $p = 0$  لیں گے۔

یوں  $b$  کی سمت میں خط  $l$  پر  $a$  کے عمودی سائے کی لمبائی  $|p|$  ہو گی۔  $p$  کی قیمت مثبت، صفر یا منفی ہو سکتی ہے (شکل 7.13)۔

projection<sup>36</sup>



شکل 7.13:  $b$  کی سمت میں  $a$  کا جزو۔



شکل 7.14: قوت اور کام (مثال 7.7)

یوں کارتیسی نظام کے اکائی سمتیات  $i$ ،  $j$  اور  $k$  کی سمت میں سمتیہ  $a = a_1i + a_2j + a_3k$  کے اجزاء بالترتیب  $a_1$ ،  $a_2$  اور  $a_3$  ہوں گے۔

مساوات 7.25 کی مدد سے درج ذیل ہو گا

$$(7.34) \quad p = a \cos \gamma = \frac{a \cdot b}{|b|} \quad (b \neq 0)$$

اور اگر  $b$  اکائی سمتیہ ہو تب اس سے درج ذیل ملتا ہے۔

$$(7.35) \quad p = a \cdot b$$

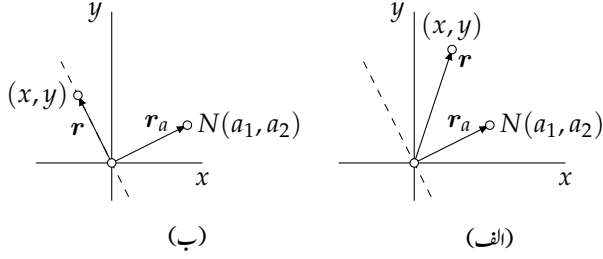
مثال 7.7: قوت اور کام

فرض کریں کہ قوت  $a$  کسی چیز کو اپنی جگہ سے ہٹا کر سمتی فاصلہ  $d$  منتقل کرتا ہے۔  $d$  کی سمت میں قوت کا جزو ضرب  $|d|$  کام  $W$  کی تعریف ہے یعنی

$$(7.36) \quad W = |a||d| \cos \alpha = a \cdot b$$

جہاں  $a$  اور  $d$  کے درمیان زاویہ  $\alpha$  ہے۔ (شکل 7.14)

آپ دیکھ سکتے ہیں کہ  $a$  کی سمت میں  $d$  کا جزو ضرب  $|a|$  بھی کام کی تعریف ہے۔



شکل 7.15: سیدھے خط کی مساوات۔

کارٹینیسی نظام کی  $xy$  سطح پر کسی بھی نقطے کا ہٹاؤ سمتیہ  $r = xi + yj$  لکھا جاتا ہے۔  $x = a_1$  اور  $y = a_2$  کی صورت میں یہ سمتیہ  $r_a = a_1i + a_2j$  صورت اختیار کرتا ہے جو کارٹینیسی نظام کی مبدا سے نقطہ  $N(a_1, a_2)$  کی ہٹاؤ ظاہر کرے گا (شکل 7.15-الف)۔

شکل 7.15-الف میں نقطہ دار لکیر دکھائی گئی ہے جو  $r_a$  کے عمودی ہے۔ اگر  $x$  اور  $y$  کو اس نقطہ دار لکیر پر رہنے پر پابند کیا جائے تب  $r$  اور  $r_a$  آپس میں قائمہ الزاویہ ہوں گے۔ شکل 7.15-ب میں ایسا ہی کیا گیا ہے۔ یوں شکل-ب میں مسئلہ 7.3 کے تحت درج ذیل ہو گا۔

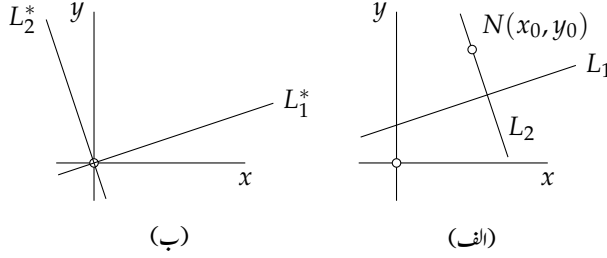
$$(7.37) \quad r \cdot r_a = 0 \implies (xi + yj) \cdot (a_1i + a_2j) = a_1x + a_2y = 0$$

درج بالا مساوات ( $a_1x + a_2y = 0$ ) میں  $x$  اور  $y$  نقطہ دار خط پر رہتے ہیں لہذا یہ نقطہ دار خط کی مساوات ہے۔

آپ نے دیکھا کہ سیدھے خط کی مساوات دو سمتیت کی اندرونی ضرب  $r \cdot r_a = 0$  کی صورت میں لکھی جاسکتی ہے جہاں  $r_a$  ایسا ہٹاؤ سمتیہ ہے جو اس سیدھے خط کے ساتھ قائمہ الزاویہ ہو۔

ہم شکل 7.16-الف میں نقطہ  $N$  سے گزرتے ہوئے ایسے خط  $L_2$  کی مساوات جاننا چاہتے ہیں جو  $L_1$  کے قائمہ الزاویہ ہو۔  $L_1$  کی مساوات ہمیں معلوم ہے۔

کارٹینیسی نظام میں  $xy$  سطح پر کسی بھی سیدھے خط کو  $y = mx + c$  لکھا جاسکتا ہے۔ اس مساوات میں ڈھلوان  $m$  کو  $\frac{a_2}{a_1}$  لکھتے ہوئے  $a_1x + a_2y = ca_1 = c'$  حاصل ہوتا ہے۔ ایسا ایک خط  $L_1$ ، شکل 7.16-الف میں



شکل 7.16: قائمہ الزاویہ خطوط۔

دکھایا گیا ہے۔ اس مساوات میں  $c = 0$  پر کرنے سے خط  $L_1^*$  حاصل ہو گا جو کارتیسی نظام کے مبدا  $(0, 0)$  سے گزرتا ہے جس کو شکل 7.16-ب میں دکھایا گیا ہے۔ خط  $L_1$  اور  $L_1^*$  کی ایک جیسی ڈھلوان ہے یعنی یہ آپس میں متوازی ہیں۔ ہم  $L_2$  کو بھی اسی طرح مبدا پر منتقل کرتے ہوئے  $L_2^*$  حاصل کرتے ہیں۔ اب اگر  $L_1$  اور  $L_2$  قائمہ الزاویہ ہوں تب  $L_1^*$  اور  $L_2^*$  بھی قائمہ الزاویہ ہوں گے۔ انہیں پہلے  $L_1^*$  کی مساوات سے  $L_2^*$  کی مساوات حاصل کرتے ہیں۔ بعد میں حاصل  $L_2^*$  کی مساوات سے  $L_2$  کی مساوات حاصل کریں گے۔

$L_1^*$  کی مساوات  $a_1x + a_2y = 0$  کو مساوات 7.37 کی طرح سمتیہ  $r = xi + yj$  اور سمتیہ  $r_a = a_1i + a_2j$  کی اندرونی ضرب  $r \cdot r_a = a_1x + a_2y = 0$  لکھا جاسکتا ہے۔  $L_2^*$  کی مساوات کو بھی اسی طرح  $r = xi + yj$  اور سمتیہ  $r_b = b_1i + b_2j$  کی اندرونی ضرب  $r \cdot r_b = b_1x + b_2y = 0$  لکھا جاسکتا ہے۔

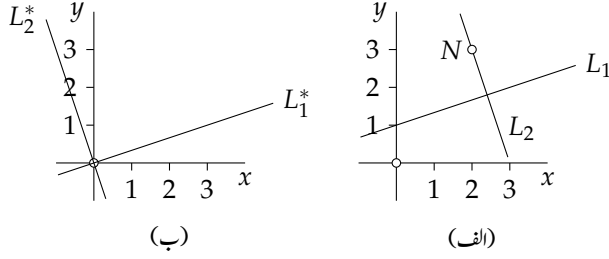
اب  $r_a$  خط  $L_1$  کے عمودی ہے جبکہ  $r_b$  خط  $L_2$  کے عمودی ہے۔ یوں اگر  $L_1^*$  اور  $L_2^*$  قائمہ الزاویہ ہوں تب  $r_a$  اور  $r_b$  بھی قائمہ الزاویہ ہوں گے اور یوں مسئلہ 7.3 کے تحت درج ذیل ہو گا۔

$$r_a \cdot r_b = (a_1i + a_2j) \cdot (b_1i + b_2j) = a_1b_1 + a_2b_2 = 0, \quad \implies \quad b_2 = -\frac{a_1}{a_2}b_1$$

یوں  $L_2^*$  کی مساوات  $r \cdot r_b = b_1(x - \frac{a_1}{a_2}y) = 0$  ہو گی جس کو ترتیب دیتے ہوئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$(7.38) \quad a_2x - a_1y = 0 \quad (L_2^*)$$

$L_2^*$  کی مساوات کا  $L_1^*$  کی مساوات  $(a_1x + a_2y = 0)$  کے ساتھ موازنہ کریں۔



شکل 7.17: قائمہ الزاویہ خطوط (مثال 7.8)۔

$L_2^*$  کی مساوات کو استعمال کرتے ہوئے  $L_2$  کی مساوات  $a_2x - a_1y = c'$  لکھی جاسکتی ہے۔ چونکہ  $L_2$  نقطہ  $N$  سے گزرتی ہے لہذا  $(x_0, y_0)$  کو  $L_2$  کی مساوات میں پر کرتے ہوئے  $c' = a_2x_0 - a_1y_0$  حاصل کیا جاسکتا ہے۔ یوں  $L_2$  کی مساوات مکمل ہوتی ہے۔

مثال 7.8: سطح مستوی میں واقع قائمہ الزاویہ سیدھے خطوط  
کارٹیزی نظام کی  $xy$  سطح پر ایک خط  $L_1$  کی مساوات  $x - 3y - 3 = 0$  ہے۔ نقطہ  $N(2,3)$  سے گزرتا  
ایسے خط ( $L_2$ ) کی مساوات دریافت کریں جو  $L_1$  کے عمودی ہو۔

حل: شکل 7.17-الف میں ان خطوط کو دکھایا گیا ہے۔  $L_1$  کو مبدا پر منتقل کرتے ہوئے  $L_1^*$  حاصل ہو گا جس  
کی مساوات  $x - 3y = 0$  ہوگی جس کو سمتیات  $r = xi + yj$  اور  $r_a = i - 3j$  کا اندرونی ضرب  
 $r \cdot r_a = (xi + yj) \cdot (i - 3j) = x - 3y$  لکھا جاسکتا ہے۔ مبدا سے گزرتی کسی بھی سیدھے خط کی مساوات  
کی طرح  $L_2^*$  کے خط کی مساوات  $b_1x + b_2y = 0$  لکھی جاسکتی ہے جس کو سمتیات  $r = xi + yj$  اور  
 $r_b = b_1i + b_2j$  کا اندرونی ضرب  $r \cdot r_b = (xi + yj) \cdot (b_1i + b_2j) = b_1x + b_2y$  لکھا جاسکتا  
ہے۔

چونکہ  $L_1$  اور  $L_2$  آپس میں عمودی ہیں لہذا  $r_a$  اور  $r_b$  بھی آپس میں عمودی ہوں گے۔ یوں مسئلہ 7.3  
کے تحت  $(i - 3j) \cdot (b_1i + b_2j) = b_1 - 3b_2 = 0$  ہو گا جس سے  $b_1 = 3b_2$  ملتا ہے۔ اس  
طرح  $L_2^*$  کی مساوات  $3b_2x + b_2y = 0$  یا  $3x + y = 0$  ہوگی جس سے  $L_2$  کی مساوات



$3x + y = c'$  لکھی جاسکتی ہے۔  $L_2$  نقطہ  $N(2, 3)$  سے گزرتا ہے لہذا حاصل مساوات میں یہ نقطہ پر کرتے ہوئے  $c' = 3(2) + 3 = 9$  ملتا ہے جس سے  $L_2$  کی مساوات  $3x + y = 9$  ملتی ہے۔

مثال 7.9: سطح کے ساتھ قائمہ الزاویہ سمتیہ  
ایک سطح کی مساوات  $2x - 4y + 6z = 3$  ہے۔ ایسا اکائی سمتیہ دریافت کریں جو اس سطح کے ساتھ قائمہ الزاویہ ہو۔

حل: شکل 7.18 سے رجوع کریں۔ سطح مستوی کی عمومی مساوات درج ذیل ہے۔

$$(7.39) \quad a_1x + a_2y + a_3z = c$$

اس سطح پر کسی بھی نقطے کا ہٹاؤ سمتیہ  $r = xi + yj + zk$  ہو گا۔ یہاں ہم سمتیہ  $a = a_1i + a_2j + a_3k$  متعارف کرتے ہوئے مساوات 7.39 کو درج ذیل لکھ سکتے ہیں۔

$$(7.40) \quad a \cdot r = c$$

$a$  غیر صفر ( $a \neq 0$ ) ہے اور اس کی سمت میں اکائی سمتیہ  $n$  درج ذیل ہو گا۔

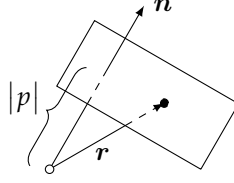
$$n = \frac{a}{|a|}$$

مساوات 7.40 کو  $|a|$  سے تقسیم کرتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے۔

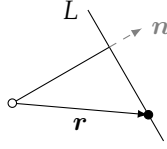
$$(7.41) \quad n \cdot r = p, \quad p = \frac{c}{|a|}$$

مساوات 7.35 کی مدد سے ہم دیکھتے ہیں کہ  $n$  کی سمت میں  $r$  کا سایہ  $p$  ہے۔

اب  $|p|$  غیر متغیر مقدار ہے جبکہ سمتیہ  $r$  سطح پر کوئی بھی نقطہ ہو سکتا ہے۔ شکل کو دیکھ کر ظاہر ہے کہ  $p$  صرف اور صرف اس صورت غیر متغیر ہو سکتا ہے جب  $n$  سطح کا قائمہ الزاویہ سمتیہ ہو۔ یوں  $a$  بھی سطح کا قائمہ الزاویہ سمتیہ ہو گا۔ شکل یہ یہ بھی ظاہر ہے کہ مبدا سے سطح کے قریب ترین نقطے کا فاصلہ  $|p|$  ہو گا۔



شکل 7.18: سطح مستوی کا عمودی سمتیہ۔



شکل 7.19: سیدھے خط کا مبدا سے فاصلہ مثال 7.10۔

یوں سطح  $2x - 4y + 6z = 3$  کا قائمہ الزاویہ سمتیہ  $2i - 4j + 6k$  ہو گا اور سطح کا مبدا سے فاصلہ  $\sqrt{2^2 + 4^2 + 6^2} = \sqrt{56}$  ہو گا۔ سطح کا اکائی قائمہ الزاویہ سمتیہ درج ذیل ہو گا۔

$$n = \frac{a}{|a|} = \frac{2i - 4j + 6k}{\sqrt{56}}$$

چونکہ کسی بھی سطح کے دو اطراف ہوتے ہیں لہذا  $-n$  بھی اس سطح کا اکائی قائمہ الزاویہ سمتیہ ہو گا۔

مثال 7.10: کارٹیزی نظام کے  $xy$  سطح پر کسی بھی سیدھے خط  $L$  کو  $a_1x + a_2y = c$  لکھا جاسکتا ہے۔ مبدا سے اس خط کا فاصلہ دریافت کریں۔ خط کا قائمہ الزاویہ اکائی سمتیہ دریافت کریں۔

حل: شکل 7.19 سے رجوع کریں۔ کارٹیزی نظام کی  $xy$  سطح پر کسی بھی نقطے کو  $r = xi + yj$  لکھا جاسکتا ہے۔ سمتیہ  $a = a_1i + a_2j$  متعارف کرتے ہوئے دیے گئے سیدھے خط کی مساوات کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$a \cdot r = c$$

اس مساوات کو  $|a|$  سے تقسیم کرتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے۔

$$n \cdot r = p, \quad n = \frac{a}{|a|}, \quad p = \frac{c}{|a|}$$

اب  $|p|$  غیر متغیر مقدار ہے جبکہ سمتیہ  $r$  خط پر کوئی بھی نقطہ ہو سکتا ہے۔ شکل کو دیکھ کر ظاہر ہے کہ  $p$  صرف اور صرف اس صورت غیر متغیر ہو سکتا ہے جب  $n$  سطح کا قائمہ الزاویہ سمتیہ ہو۔ یوں  $a$  بھی سطح کا قائمہ الزاویہ سمتیہ ہو گا۔ شکل یہ یہ بھی ظاہر ہے کہ مبدا سے سطح کے قریب ترین نقطے کا فاصلہ  $|p|$  ہو گا۔

یوں مبدا سے خط تک قائمہ الزاویہ خط  $a = a_1i + a_2j$  اور مبدا سے خط تک کم سے کم فاصلہ  $|p| = \sqrt{a_1^2 + a_2^2}$  ہو گا۔ یوں خط کے اکائی قائمہ الزاویہ سمتیات درج ذیل ہوں گے۔

$$n = \mp \left( \frac{a_1i + a_2j}{\sqrt{a_1^2 + a_2^2}} \right)$$

### سوالات

سوال 7.43 تا سوال 7.49 میں  $a = 2i + 4j + k$  ،  $b = 3i - k$  اور  $c = i + 2j - 4k$  ہیں۔

سوال 7.43:  $a \cdot b, b \cdot a$

جوابات: 5 ، 5

سوال 7.44:  $|a|, |b|, |c|$

جوابات:  $|a| = \sqrt{21}$  ،  $|b| = \sqrt{10}$  ،  $|c| = \sqrt{21}$

سوال 7.45:  $(a - b) \cdot c, c \cdot a - c \cdot b$

جوابات: -1

سوال 7.46:  $(b - c) \cdot a, (c - b) \cdot a$

جوابات:  $(c - b) \cdot a = 1$  ،  $(b - c) \cdot a = -1$

سوال 7.47:  $|a + b|, |a - b|$

جوابات:  $\sqrt{21}$  ،  $|a + b| = \sqrt{41}$

سوال 7.48:  $2a \cdot 4c, 5b \cdot a$

جوابات:  $25$  ،  $2a \cdot 4c = 40$

سوال 7.49:  $|a + c|, |a| + |c|$

جوابات:  $2\sqrt{21}$  ،  $|a + c| = 3\sqrt{6}$

سوال 7.50 تا سوال 7.54 میں ایک چیز کو قوت  $f$  نقطہ  $A$  سے نقطہ  $B$  منتقل کرتی ہے۔ قوت کتنا کام کرتا ہے؟ کام کی تعریف  $f \cdot r_{BA}$  ہے۔

سوال 7.50:  $f = i + j - k, A(0, 0, 0), B(5, 0, 0)$   
جواب: 5 J

سوال 7.51:  $f = 2i - 3j + k, A(2, 5, 0), B(0, 0, 0)$   
جواب: 11 J

سوال 7.52:  $f = 3i + j - 2k, A(-5, 2, 1), B(2, -3, -6)$   
جواب: 30 J

سوال 7.53:  $f = 5i + 2j + 3k, A(5, 5, 6), B(7, 6, 2)$   
جواب: 0 J

سوال 7.54:  $f = 2i + j + 3k$ ,  $A(3, 4, 2)$ ,  $B(4, 2, 1)$  : جواب:  $-3j$

سوال 7.55: سوال 7.53 میں کام صفر کیوں ہے؟

جواب: چونکہ قوت اور ہٹاؤ سمتیہ قائمہ الزاویہ ہیں۔

سوال 7.56: سوال 7.53 میں کام منفی کیوں ہے؟

جواب: چونکہ قوت اور ہٹاؤ سمتیہ آپس میں الٹ رخ ہیں۔

سوال 7.57: سمتیہ  $4i - 2j + ck$  میں  $c$  کی قیمت کیا ہونے سے یہ سمتیہ  $2i + 3j - 3k$  کے عمودی ہو گا۔

جواب: 2

سوال 7.58:  $xy$  سطح میں  $4i - 2j$  کا عمودی اکائی سمتیہ دریافت کریں۔

جواب:  $\frac{-i-2j}{\sqrt{5}}$  اور  $\frac{i+2j}{\sqrt{5}}$

سوال 7.59: ایک چیز کو قوت  $f_1$  اور قوت  $f_2$  مل کر نقطہ  $A$  سے نقطہ  $B$  منتقل کرتی ہے۔ ثابت کریں کہ کل کام دونوں قوتوں کے کاموں کا مجموعہ ہو گا۔

سوال 7.60: سمتیات استعمال کرتے ہوئے ثابت کریں کہ اگر مستطیل کے وتر آپس میں عمودی ہوں تب یہ مستطیل دراصل میں چکور ہو گا۔

سوال 7.61: سمتیات استعمال کرتے ہوئے ثابت کریں کہ مکعب کے بالکل الٹ کونوں کو ملاتے ہوئے وتر آپس میں عمودی ہوں گے۔

سوال 7.62: ثابت کریں کہ سطح  $7x + y + 3z = 22$  اور سطح  $x - y - 2z = -5$  قائمہ الزاویہ ہیں۔

جواب: ان کے عمودی سمتیات  $7i + j + 3k$  اور  $i - j - 2k$  کا اندرونی ضرب صفر ہے لہذا یہ آپس میں عمودی ہیں اور یوں سطحیں بھی عمودی ہوں گی۔

سوال 7.63: سطح  $3x - 2y + z = -2$  اور  $x - 4y - 2z = 3$  کے مابین زاویہ دریافت کریں۔

جواب:  $1.0182$  ریڈیئن یعنی  $58.33^\circ$

سوال 7.64: تینوں کے تین کونے  $A(2, -4, 6)$ ،  $B(5, 2, 4)$  اور  $C(-2, -1, -4)$  ہیں۔ اس تینوں کے زاویے دریافت کریں۔

جوابات:  $74.61^\circ$ ،  $42.98^\circ$ ،  $62.4^\circ$

سوال 7.65 تا سوال 7.67 میں  $a = 2i - 4j + k$ ،  $b = i + j$  اور  $c = j + 2k$  ہیں۔ دی گئی جوڑی سمتیات کے مابین زاویہ دریافت کریں۔

سوال 7.65:  $a, b$

جواب:  $107.98^\circ$

سوال 7.66:  $a - b, b + c$

جواب:  $116.68^\circ$

سوال 7.67:  $a, 2a - 3b + 4c$

جواب:  $44.54^\circ$

درج ذیل چار سوالات میں  $a$  کی سمت میں  $b$  کا جزو دریافت کریں۔

سوال 7.68:  $a = i + j + k, b = 3i - 7k$

جواب:  $a$  کی سمت میں  $b$  کی لمبائی  $a \cdot b = -4$  ہے۔ اب چونکہ  $a$  کی سمت میں اکائی سمتیہ  $\frac{i+j+k}{\sqrt{3}}$

ہے لہذا  $a$  کی سمت میں  $b$  کا جزو  $\frac{-4}{\sqrt{3}}(i + j + k)$  ہو گا۔

سوال 7.69:  $a = i + j - 2k, b = 2i + j - 2k$

جواب:  $-1.22i + 1.22j - 2.45k$

سوال 7.70:  $a = 3j + 4k, b = 3i + 4j$

جواب:  $7.2j + 9.6k$

سوال 7.71:  $a = -2i + 3j - 4k, b = 3i - 4j - 6k$

جواب:  $-2.23i + 3.34j - 4.46k$

سوال 7.72: ثابت کریں کہ  $i + j + k$  تینوں اکائی سمتیات  $i$ ،  $j$  اور  $k$  کے ساتھ یکساں زاویہ بناتا ہے۔

جواب:  $54.73^\circ$

## 7.6 اندرونی ضرب فضا

تین بعدی فضا میں، مجموعہ سمتیات اور سمتیہ کا غیر سمتی کے ساتھ ضرب کے بنیادی قواعد استعمال کرتے ہوئے حصہ 7.4 میں سمتی فضا کا تصور متعارف کرایا گیا۔ ہم اسی طرح اندرونی ضرب (حصہ 7.5) کو استعمال کرتے ہوئے حقیقی اندرونی ضرب فضا<sup>37</sup> کا تصور حاصل کر سکتے ہیں۔ ایسا حقیقی سمتی فضا جس میں اندرونی ضرب مساوات 7.26 کے شرائط پر پورا اترتا ہو حقیقی اندرونی ضرب فضا کہلاتا ہے۔ تعریف: اندرونی ضرب فضا ایسی حقیقی سمتی فضا  $V$  جو درج ذیل خصوصیت رکھتی ہو حقیقی اندرونی ضرب فضا کہلاتی ہے۔

$V$  میں ہر دو عدد سمتیات  $a$  اور  $b$  کے ساتھ ایک ایسا حقیقی عدد وابستہ ہے، جس کو  $(a, b)$  سے ظاہر کیا جاتا ہے اور جو  $a$  اور  $b$  کا اندرونی ضرب کہلاتا ہے، کہ درج ذیل مسلمات پورا ہوتے ہوں۔

• (الف) کسی بھی غیر سمتیات  $q_1$  اور  $q_2$  اور  $V$  میں تمام سمتیات  $a$ ،  $b$ ،  $c$  کے لئے درج ذیل ہو گا۔

$$(خطیت) \quad (q_1 a + q_2 b, c) = q_1 (a, c) + q_2 (b, c) \quad (الف)$$

• (ب)  $V$  میں تمام سمتیات  $a$  اور  $b$  کے لئے درج ذیل ہو گا۔

$$(تشاکل) \quad (a, b) = (b, a)$$

• (پ)  $V$  میں ہر  $a$  کے لئے درج ذیل ہو گا۔

$$\left. \begin{array}{l} (a, a) \geq 0 \\ (a, a) = 0 \text{ اگر } a = 0 \end{array} \right\} \text{ یقینی مثبت}$$

تعریف: قائمیت اگر اندرونی ضرب فضا  $V$  میں دو سمتیات  $a$  اور  $b$  کا اندرونی ضرب صفر کے برابر ہو تب یہ سمتیات آپس میں قائم الزاویہ ہوں گے۔

$$(قائم الزاویہ) \quad (a, b) = 0$$

اندرونی ضرب کو استعمال کرتے ہوئے ہم اندرونی ضرب فضا  $V$  میں ہر  $a$  کے ساتھ عدد  $\|a\|$  وابستہ کرتے ہیں جس کی تعریف درج ذیل ہے

$$\|a\| = \sqrt{(a, a)} \quad (\geq 0)$$

اور جو  $a$  کی معیار<sup>38</sup> کہلاتا ہے۔ مساوات 7.24 کے ساتھ موازنہ کرنے سے آپ دیکھ سکتے ہیں کہ معیار درحقیقت لمبائی کی عمومی تعریف ہے۔ حقیقت میں ضرب نقطہ اور موجودہ اندرونی ضرب یکساں ہیں یعنی

$$(a, b) = a \cdot b$$

اور ہماری موجودہ تعریف کے تحت مساوات 7.24 کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\|a\| = |a| = \sqrt{(a, a)} = \sqrt{a \cdot a}$$

مسلمات اندرونی ضرب اور معیار کی تعریف سے مساوات 7.28 تا 7.30 اخذ کیے جاسکتے ہیں۔

$$|(a, b)| \leq \|a\| \|b\| \quad (\text{شوارز عدم مساوات})$$

درج بالا سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$\|a + b\| \leq \|a\| + \|b\| \quad \text{تکوینی عدم مساوات}$$

اور سادہ الجبرائی حساب سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\|a + b\|^2 + \|a - b\|^2 = 2(\|a\|^2 + \|b\|^2) \quad (\text{متوازی الاضلاع مساوات})$$

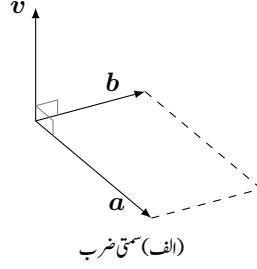
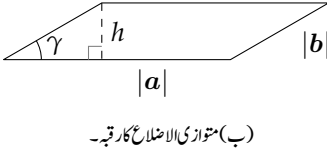
اندرونی ضرب فضا کا تصور عمومی ہے جس کی دو مثالیں (بغیر ثبوت) پیش کرتے ہیں۔ پہلی مثال  $n$  اجزاء پر مشتمل سمتیات  $a = (a_1, \dots, a_n)$  اور  $b = (b_1, \dots, b_n)$  کا اندرونی ضرب ہے جس کی تعریف درج ذیل ہے۔

$$(7.42) \quad (a, b) = a_1 b_1 + a_2 b_2 + \dots + a_n b_n$$

اندرونی ضرب فضا کی دوسری مثال، وقفہ  $\alpha \leq x \leq \beta$  پر استمراری تفاعل  $f(x)$  اور  $g(x)$  کی اندرونی ضرب ہے جس کی تعریف درج ذیل ہے۔

$$(7.43) \quad (f, g) = \int_{\alpha}^{\beta} f(x)g(x) dx$$





شکل 7.20: سمتی ضرب کی تعریف

## 7.7 سمتی ضرب

کئی عملی مسائل سے سمتیت کی ایسی ضرب کی ضرورت پیش ہوتی ہے جس کا حاصل ضرب  $v$  بھی سمتیہ ہو۔  $a$  اور  $b$  سمتیت کا ایسا ضرب جو سمتی ضرب<sup>39</sup> یا صلیبی ضرب<sup>40</sup> کہلاتا اور  $a \times b$  لکھا جاتا ہے

$$v = a \times b$$

کی تعریف درج ذیل ہے۔

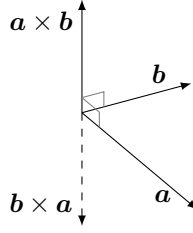
تعریف: سمتی ضرب

اگر  $a$  اور  $b$  کے رخ ایک جیسے یا آپس میں الٹ ہوں اور یا ان سمتیت میں سے ایک (یا دونوں) صفر سمتیہ ہوں تب  $v = a \times b = 0$  ہو گا۔

اس کے علاوہ  $v = a \times b$  ایسا سمتیہ ہو گا جس کی لمبائی اس متوازی الاضلاع کے رقبے کے برابر ہوگی جس کے قریبی اطراف  $a$  اور  $b$  ہوں اور جس کی سمت  $a$  اور  $b$  دونوں کے عمودی ہوگی۔ مزید  $v$  کی سمت یوں ہوگی کہ  $a$ ،  $b$  اور  $v$  (اسی ترتیب سے) دائیں ہاتھ کی ثلاثہ قائمہ سمتیت ہوں (شکل 7.20-الف)۔

سمتی ضرب کی تعریف میں ثلاثہ قائمہ سمتیت کی بات کرتے ہوئے دائیں ہاتھ کا ذکر کیا گیا جس کا مطلب ہے کہ اگر دائیں ہاتھ کا انگوٹھا سمتیہ  $a$  کی سمت میں اور انگلی شہادت سمتیہ  $b$  کی سمت میں رکھتے ہوئے درمیانی انگلی کو ان انگلیوں کے عمودی رکھا جائے تب درمیانی انگلی سمتیہ  $v$  کی مقام کو ظاہر کرے گی۔

vector product<sup>39</sup>  
cross product<sup>40</sup>



شکل 7.21: سمتی ضرب مخالف متبادل ہے

ایسا متوازی الاضلاع (شکل 7.20-ب) جس کے قریبی اطراف  $a$  اور  $b$  ہوں کا رقبہ  $|a||b| \sin \gamma$  ہو گا جہاں  $a$  اور  $b$  کے مابین زاویہ  $\gamma$  ہے۔

$$(7.44) \quad |v| = |a||b| \sin \gamma$$

اگر  $v = a \times b$  اور  $w = b \times a$  ہوں تب سمتی ضرب کی تعریف کے تحت  $|v| = |w|$  ہو گا۔ اب  $a$ ،  $b$  اور  $w$  اس صورت دائیں ہاتھ ثلاثہ قائمہ سمتیات ہوں گے جب  $w = -v$  (شکل 7.21) ہو لہذا ہم درج ذیل لکھ سکتے ہیں

$$(7.45) \quad b \times a = -a \times b$$

جس کے تحت سمتی ضرب مخالف متبادل ہے۔ یوں سمتی ضرب میں اجزاء کی ترتیب نہایت اہم ہے جس کو تبدیل نہیں کیا جاسکتا ہے۔

کسی بھی غیر سمتیہ  $k$  کے لئے سمتی ضرب کی تعریف سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

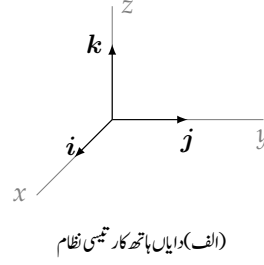
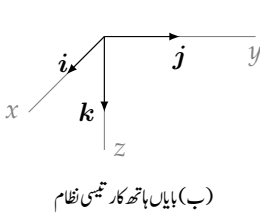
$$(7.46) \quad (ka) \times b = k(a \times b) = a \times (kb)$$

سمتی جمع کی نقطہ نظر سے سمتی ضرب جزیئی تقسیمی ہے یعنی:

$$(7.47) \quad \begin{aligned} a \times (b + c) &= (a \times b) + (a \times c) \\ (a + b) \times c &= (a \times c) + (b \times c) \end{aligned}$$

درج بالا کا ثبوت اگلے حصے میں پیش کیا جائے گا۔ ہم یہاں بتلانا چاہتے ہیں کہ سمتی ضرب قانون تلازم پر عموماً پورا نہیں اترتا یعنی:

$$a \times (b \times c) \neq (a \times b) \times c$$



شکل 7.22: کار تیزی نظام کے دو اقسام

مساوات 7.23 اور مساوات 7.44 سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$|v|^2 = |a|^2 |b|^2 \sin^2 \gamma = |a|^2 |b|^2 (1 - \cos^2 \gamma) = (a \cdot a)(b \cdot b) - (a \cdot b)^2$$

دونوں اطراف کا جذر لیتے ہوئے حاصل سمتی ضرب کی لمبائی کا درج ذیل قلیہ حاصل ہوتا ہے۔

$$(7.48) \quad |a \times b| = \sqrt{(a \cdot a)(b \cdot b) - (a \cdot b)^2}$$

## 7.8 اجزاء کی صورت میں سمتی ضرب

اس حصے میں ہم سمتی ضرب کے اجزاء کو کار تیزی نظام میں لکھتے ہیں۔ یہ بتلانا ضروری ہے کہ دو قسم کے کار تیزی نظام ممکن ہیں۔ پہلا قسم دائیں ہاتھ<sup>41</sup> کا نظام کہلاتا ہے۔ دائیں ہاتھ کار تیزی نظام میں محور کی مثبت سمت میں اکائی سمتیات  $i$ ،  $j$  اور  $k$  دائیں ہاتھ ثلاثہ قائمہ سمتیات ہوں گے (شکل 7.22-الف)۔ اگر نظام کے اکائی سمتیات بائیں ہاتھ ثلاثہ قائمہ سمتیات ہوں تب اس کو بائیں ہاتھ کار تیزی نظام کہا جائے گا۔ اس کتاب میں دایاں ہاتھ کار تیزی نظام استعمال کیا گیا ہے۔ عام استعمال میں بھی دایاں نظام استعمال کیا جاتا ہے۔

اب دائیں یا بائیں ہاتھ کے نظام میں اگر  $a$  اور  $b$  کے اجزاء بالترتیب  $a_1$ ،  $a_2$ ،  $a_3$  اور  $b_1$ ،  $b_2$ ،  $b_3$  ہوں تب سمتی ضرب

$$a \times b$$

<sup>41</sup>right handed

کے اجزاء کو انہیں کی صورت میں لکھا جاسکتا ہے۔ ہمیں صرف اس صورت پر غور کرنا ہے جب  $v \neq 0$  ہو۔ چونکہ  $v$  دونوں سمتیات  $a$  اور  $b$  کے عمودی ہے لہذا مسئلہ 7.3 کے تحت  $a \cdot v = 0$  اور  $b \cdot v = 0$  ہوں گے لہذا مساوات 7.33 کی مدد سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\begin{aligned} a_1v_1 + a_2v_2 + a_3v_3 &= 0 \\ b_1v_1 + b_2v_2 + b_3v_3 &= 0 \end{aligned} \quad (7.49)$$

پہلی مساوات کو  $b_3$  اور دوسری کو  $a_3$  سے ضرب دے کر ان کا فرق حاصل کرتے ہیں۔

$$(a_3b_1 - a_1b_3)v_1 = (a_2b_3 - a_3b_2)v_2$$

اسی طرح مساوات 7.49 کی پہلی مساوات کو  $b_1$  اور دوسری کو  $a_1$  سے ضرب دے کر ان کا فرق لکھتے ہیں۔

$$(a_1b_2 - a_2b_1)v_2 = (a_3b_1 - a_1b_3)v_3$$

آپ با آسانی ثابت کر سکتے ہیں کہ درج بالا دو مساوات پر درج ذیل پورا اترتے ہیں جہاں  $c$  مستقل ہے۔

$$(7.50) \quad v_1 = c(a_2b_3 - a_3b_2), \quad v_2 = c(a_3b_1 - a_1b_3), \quad v_3 = c(a_1b_2 - a_2b_1)$$

مساوات 7.50 کو مساوات 7.49 میں پر کرتے ہوئے آپ ثابت کر سکتے ہیں کہ درج بالا مساوات 7.49 پر بھی پورا اترتا ہے۔ اب مساوات 7.49 میں بالائی مساوات  $v_1v_2v_3$  فضا کی مبدا سے گزرتی ایک سطح مستوی کو ظاہر کرتی ہے جبکہ نچلی مساوات مبدا سے گزرتی دوسری سطح مستوی کو ظاہر کرتی ہے۔  $a$  اور  $b$  ان سطحوں کے عمودی سمتیات ہیں (مثال 7.9)۔ اب چونکہ  $v \neq 0$  ہے لہذا یہ سمتیات متوازی نہیں ہیں اور یہ سطحیں، ہم سطحی نہیں ہیں۔ یوں یہ سطحیں ایک دونوں کو مبدا سے گزرتی سیدھے خط  $L$  پر قطع کرتی ہیں۔ چونکہ مساوات 7.50 میں  $c$  کی قیمت تبدیل کرنے سے سیدھا خط حاصل ہوتا ہے لہذا یہ خط مساوات 7.49 پر بھی پورا اترتا ہے اور یوں مساوات 7.50،  $L$  کی مساوات دیتا ہے اور مساوات 7.49 کا ہر حل مساوات 7.50 کی صورت کا ہو گا۔ بالخصوص  $v$  کے اجزاء بھی اسی صورت کے ہوں گے جن میں  $c$  کی قیمت دریافت کرنا باقی ہے۔ مساوات 7.50 سے درج ذیل ملتا ہے

$$|v|^2 = v_1^2 + v_2^2 + v_3^2 = c^2[(a_2b_3 - a_3b_2)^2 + (a_3b_1 - a_1b_3)^2 + (a_1b_2 - a_2b_1)^2]$$

جس کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$|v|^2 = c^2[(a_1^2 + a_2^2 + a_3^2)(b_1^2 + b_2^2 + b_3^2) - (a_1b_1 + a_2b_2 + a_3b_3)^2]$$

مساوات 7.33 استعمال کرتے ہوئے یوں درج ذیل ملتا ہے

$$|v|^2 = c^2[(a \cdot a)(b \cdot b) - (a \cdot b)^2]$$

جس کا مساوات 7.48 سے موازنہ کرنے سے  $c = \mp 1$  حاصل ہوتا ہے۔

یہاں سے آگے یہ جاننا ضروری ہو گا کہ دایاں یا بایاں ہاتھ کار تیسری نظام استعمال کیا جا رہا ہے۔ آئیں دایاں ہاتھ کا نظام استعمال کرتے ہوئے ثابت کریں کہ اس نظام میں  $c = +1$  ہو گا۔

اگر ہم اور کی لمبائیاں یوں مسلسل تبدیل کریں کہ آخر کار  $a = i$  اور  $b = j$  ہو (شکل 7.22) تب  $v$  کی لمبائی یوں تبدیل ہو گی کہ آخر کار  $v = i \times j = k$  ہو گا۔ ظاہر ہے کہ ہم یہ تبدیلی یوں پیدا کر سکتے ہیں کہ  $a$  اور  $b$  کبھی بھی صفر نہ ہوں اور نا ہی یہ کبھی متوازی ہوں۔ یوں  $v$  کبھی بھی صفر نہیں ہو گا اور چونکہ یہ تبدیلی مسلسل ہے اور  $c$  کی قیمت صرف  $+1$  یا  $-1$  ہو سکتی ہے لہذا اختتامی  $c$  کی قیمت وہی ہو گی جو ابتدائی  $c$  کی تھی۔ اب چونکہ آخر پر  $a = i$  ،  $b = j$  اور  $v = k$  ہیں لہذا  $a_1 = 1$  ،  $b_2 = 1$  اور  $v_3 = 1$  ہیں جبکہ باقی اجزاء صفر ہیں۔ یوں مساوات 7.50 سے  $v_3 = c = +1$  ملتا ہے۔ ہم دیکھتے ہیں کہ مساوات 7.50 میں قوسین میں دیے گئے مقدار کو دو درجی مقطع لکھا جاسکتا ہے لہذا اس نتیجے کو درج ذیل طرز پر بیان کیا جاسکتا ہے۔

دایاں ہاتھ کار تیسری نظام میں

$$a \times b = (a_2b_3 - a_3b_2)i + (a_3b_1 - a_1b_3)j + (a_1b_2 - a_2b_1)k$$

لکھا جاسکتا ہے جس کو مقطع کی صورت میں

$$(7.51) \quad a \times b = i \begin{vmatrix} a_2 & a_3 \\ b_2 & b_3 \end{vmatrix} + j \begin{vmatrix} a_3 & a_1 \\ b_3 & b_1 \end{vmatrix} + k \begin{vmatrix} a_1 & a_2 \\ b_1 & b_2 \end{vmatrix}$$

لکھا جاسکتا ہے جہاں  $a_1$  ،  $a_2$  ،  $a_3$  اور  $b_1$  ،  $b_2$  ،  $b_3$  بالترتیب  $a$  اور  $b$  کے اجزاء ہیں۔ یاد رکھنے کی خاطر درج بالا کو درج ذیل مقطع تصور کیا جاسکتا ہے

$$(7.52) \quad a \times b = \begin{vmatrix} i & j & k \\ a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \end{vmatrix} \quad (\text{دایاں ہاتھ کا نظام})$$

جہاں مقطع کو پہلی صف سے پھیلا کر حاصل کیا جائے گا۔ یہ مقطع خصوصی مقطع ہے جس کی پہلی صف کا ارکان سمتیات ہیں۔

بائیں ہاتھ کارتیسی نظام میں بالکل درج بالا بحث کے تحت  $c = -1$  حاصل ہو گا اور یوں اس نظام میں درج ذیل ہو گا۔

$$(7.53) \quad \mathbf{a} \times \mathbf{b} = - \begin{vmatrix} i & j & k \\ a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \end{vmatrix} \quad (\text{بائیں ہاتھ کا نظام})$$

مثال 7.11: دائیں ہاتھ کے کارتیسی نظام میں  $\mathbf{a} = 2i - j + 6k$  اور  $\mathbf{b} = -5i + 3j - 2k$  ہیں۔ ان کا سمتی ضرب  $\mathbf{a} \times \mathbf{b}$  دریافت کریں۔

حل:

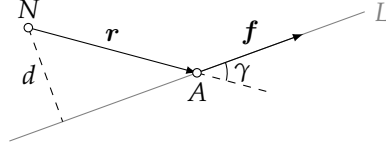
$$\begin{vmatrix} i & j & k \\ 2 & -1 & 6 \\ -5 & 3 & -2 \end{vmatrix} = -16i - 26j + k$$

آئیں اب مساوات 7.47 کو ثابت کریں۔ مساوات 7.51 کے تحت  $\mathbf{a} \times (\mathbf{b} + \mathbf{c})$  کا پہلا

$$\begin{aligned} \begin{vmatrix} a_2 & a_3 \\ b_2 + c_2 & b_3 + c_3 \end{vmatrix} &= a_2(b_3 + c_3) - a_3(b_2 + c_2) \\ &= (a_2b_3 - a_3b_2) + (a_2c_3 - a_3c_2) \\ &= \begin{vmatrix} a_2 & a_3 \\ b_2 & b_3 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} a_2 & a_3 \\ c_2 & c_3 \end{vmatrix} \end{aligned}$$

ہو گا۔ درج بالا کا دایاں ہاتھ  $\mathbf{a} \times \mathbf{b} + \mathbf{a} \times \mathbf{c}$  کا پہلا جزو ہے۔ باقی دو اجزاء بھی اسی طرح حاصل کیے جا سکتے ہیں۔ یوں مساوات 7.47 میں بالائی تعلق ثابت ہوتا ہے۔ بالکل اسی طرح اس میں دیا گیا نچلا تعلق بھی ثابت ہو گا۔

آپ درج ذیل مسئلہ خود ثابت کر سکتے ہیں۔ مسئلہ 7.4: دو سمتیات اس صورت خطی طور تابع سلسلہ بنائیں گے جب ان کا سمتی ضرب صفر سمتیہ کے برابر ہو۔



شکل 7.23: قوت کا معیار اثر (مثال 7.12)۔

سمتی ضرب کئی عملی مسائل میں پیش آتا ہے۔ درج ذیل دو مثال ایسے عملی مسئلے ہیں۔

مثال 7.12: قوت کا معیار اثر

میکانیات میں قوت  $f$  کا نقطہ  $N$  پر معیار اثر  $m$  سے مراد  $m = |f|d$  ہے جہاں  $N$  سے قوت کی ہم خطی لکیر  $L$  تک عمودی فاصلہ  $d$  ہے (شکل 7.23)۔

اگر  $N$  سے  $L$  پر کسی بھی نقطہ  $A$  تک سمتیہ  $r$  ہو تب  $d = |r| \sin \gamma$  ہو گا (شکل 7.23) لہذا

$$m = |r||f| \sin \gamma$$

ہو گا۔ چونکہ  $r$  اور  $f$  کے مابین زاویہ  $\gamma$  ہے لہذا اس کو مساوات 7.44 کی مدد سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$m = |r \times f|$$

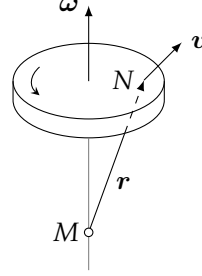
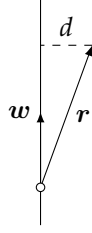
اور سمتیہ  $m$  یعنی

$$(7.54) \quad m = r \times f$$

قوت  $f$  کا معیار اثر سمتیہ<sup>42</sup> کہلاتا ہے جس کی مقدار  $m$  اور سمت  $N$  سے گزرتی اس محور کی سمت ہے جس کے گرد  $f$  گھمانے کی کوشش کرتا ہے۔

اگر دائیں ہاتھ کی چار انگلیوں کو  $r$  کی سمت سے  $f$  کی سمت میں گھماتے ہوئے ایک تصوراتی سلاخ کے گرد گھمایا جائے اور انگوٹھے کو اس تصوراتی سلاخ کی سمت میں رکھا جائے تب انگوٹھے کی سمت  $m$  کی سمت ہو گی۔

<sup>42</sup>moment vector



شکل 7.24: گھومتے ہوئے جسم کی سمتی رفتار (مثال 7.13)۔

مثال 7.13: گھومتے ہوئے جسم کی سمتی رفتار

خلا میں کسی بھی ٹھوس جسم  $B$  کے گھومنے کو سمتیہ  $\omega$  سے ظاہر کیا جاسکتا ہے جس کو زاویائی سمتی رفتار<sup>43</sup> کہتے ہیں۔ اگر گھومنے کی محور پر دائیں ہاتھ کا انگوٹھا رکھتے ہوئے باقی چار انگلیوں کو گھومنے کی سمت میں محور کے گرد لپیٹا جائے تو انگوٹھا  $\omega$  کی سمت دے گا (شکل 7.24)۔  $\omega$  کی لمبائی زاویائی رفتار<sup>44</sup>  $\omega (> 0)$  کے برابر ہو گی۔

فرض کریں کہ ٹھوس جسم  $B$  پر  $N$  کوئی نقطہ ہے جس کا محور سے فاصلہ  $d$  ہے۔ اس نقطے کی رفتار  $\omega d$  ہو گی۔ فرض کریں کہ اس نقطے کی ہٹاؤ سمتیہ  $r$  ہے جہاں کارتیسی نظام کا مبدا  $M$  جسم کے محور پر رکھا گیا ہے۔ یوں  $d = |r| \sin \gamma$  ہو گا جہاں  $\omega$  اور  $r$  کے مابین زاویہ  $\gamma$  ہے۔ اس طرح

$$\omega d = |\omega| |r| \sin \gamma = |\omega \times r|$$

لکھا جاسکتا ہے۔ سمتی ضرب کی تعریف کو استعمال کرتے ہوئے ہم سمتی رفتار  $v$  درج ذیل لکھ سکتے ہیں۔

$$(7.55) \quad v = \omega \times r$$

اس لیے سے جسم  $B$  پر کسی بھی نقطہ  $N$  کی سمتی رفتار حاصل کی جاسکتی ہے۔

<sup>43</sup> angular velocity  
<sup>44</sup> angular speed



## سوالات

دایاں ہاتھ کا ریتیسی نظام میں  $a = 2i - j + 4k$  ،  $b = i + 2j$  اور  $c = -i + j$  لیتے ہوئے سوال 7.73 تا سوال 7.81 میں دیے گئے تفاعل دریافت کریں۔

سوال 7.73:  $a \times b, b \times a$   
 جوابات:  $a \times b = -8i + 4j + 5k$  ،  $b \times a = 8i - 4j - 5k$

سوال 7.74:  $a \times a, b \times b, c \times c$   
 جوابات: 0

سوال 7.75:  $b \times c, |b \times c|, |c \times b|$   
 جوابات:  $b \times c = 3k$  ،  $|b \times c| = 3$  ،  $|c \times b| = 3$

سوال 7.76:  $(a + b) \times c, a \times c + b \times c$   
 جوابات:  $-4i - 4j + 4k$

سوال 7.77:  $(4a + 2b) \times c, (2a + b) \times 2c$   
 جوابات:  $-16i - 16j + 10k$

سوال 7.78:  $(3b - 2c) \times c, 3b \times c$   
 جوابات:  $9k$

سوال 7.79:  $(3c - 5b) \times 2a, 6c \times a + 10a \times b$   
 جوابات:  $-56i + 64j + 44k$

سوال 7.80:  $(c \times b) \times a, c \times (b \times a)$   
 جوابات:  $(c \times b) \times a = -3i - 6j$  ،  $c \times (b \times a) = -5i - 5j - 4k$

سوال 7.81:  $(2b \times 4a) \times 5c, 2b \times (4a \times 5c)$   
 جوابات:  $2b \times 4a \times 5c = 200i + 200j + 160k$  ،  $2b \times (4a \times 5c) = 80i - 40j + 160k$

سوال 7.82:  $i \times (j \times k), (i \times j) \times k$   
 جوابات: 0

سوال 7.83 تا سوال 7.86 میں متوازی الاضلاع کے دو قریبی اطراف دیے گئے ہیں۔ متوازی الاضلاع کا رقبہ دریافت کریں۔

سوال 7.83:  $i - j, i + j$   
جواب: 2

سوال 7.84:  $i - 3j + 2k, -2i + j - k$   
جواب:  $\sqrt{35}$

سوال 7.85:  $4i - j - k, i + 2j$   
جواب:  $\sqrt{86}$

سوال 7.86:  $i + 3j - 2k, 2i - j - k$   
جواب:  $\sqrt{83}$

سوال 7.87 تا سوال 7.90 میں دایاں ہاتھ کارتیسی نظام کے  $xy$  سطح پر متوازی الاضلاع کے کونے دیے گئے ہیں۔ سمتیات استعمال کرتے ہوئے اس کا رقبہ دریافت کریں۔ قریبی اطراف جاننے کے لئے قلم و کاغذ سے جلد متوازی الاضلاع کی شکل بنائیں۔

سوال 7.87:  $(0, 0), (2, 2), (-1, 1), (1, 3)$   
جواب: 4

سوال 7.88:  $(0, 0), (2, 0), (4, 3), (2, 3)$   
جواب: 6

سوال 7.89:  $(-1, 1), (-3, 1), (2, 0), (-6, 0)$   
جواب: 8

سوال 7.90:  $(-5, 1), (-1, 2), (-2, 4), (-4, -1)$   
جواب: 9

سوال 7.91 تا سوال 7.94 میں متوازی الاضلاع کے کونے دیے گئے ہیں۔ سمتیات استعمال کرتے ہوئے اس کا رقبہ دریافت کریں۔ قریبی اطراف جاننے کے لئے قلم و کاغذ سے جلد متوازی الاضلاع کی شکل بنائیں۔

سوال 7.91:  $(1, 0, 0), (0, 1, 0), (-1, 2, 4), (0, 1, 4)$   
جواب:  $4\sqrt{2}$

سوال 7.92:  $(1, 3, 8), (1, 2, 1), (3, 1, 2), (-1, 4, 7)$   
جواب:  $2\sqrt{66}$

سوال 7.93:  $(-1, -2, -1), (1, -1, 1), (-2, 0, 4), (-4, -1, 2)$   
جواب:  $\sqrt{170}$

سوال 7.94:  $(1, 0, 0), (-1, 1, 1), (-3, 4, 5), (-1, 3, 4)$   
جواب:  $\sqrt{53}$

سوال 7.95 تا سوال 7.98 میں نکتوں کے کونے دیے گئے ہیں۔ نکتوں کا رقبہ دریافت کریں۔

سوال 7.95:  $(1, 0, 0), (0, 2, 0), (0, 0, 0)$   
جواب: 1

سوال 7.96:  $(1, 3, 2), (2, -1, 3), (5, 7, -1)$   
جواب:  $\frac{3\sqrt{57}}{2}$

سوال 7.97:  $(-1, -2, -3), (1, 2, 4), (0, 3, 2)$   
جواب:  $\frac{3\sqrt{30}}{2}$

سوال 7.98:  $(1, 1, 1), (2, 2, 2), (3, 4, 7)$   
جواب:  $\frac{\sqrt{26}}{2}$

سوال 7.99 تا سوال 7.102 میں  $|a \times b|$  کو مساوات 7.48 کی مدد سے حل کریں۔

سوال 7.99:  $a = 2i + j, b = i - 3k$   
جواب:  $\sqrt{46}$

سوال 7.100:  $a = -3i + 2j + k, b = i + j - k$   
جواب:  $\sqrt{38}$

سوال 7.101:  $a = 5i - 2j + 3k, b = -i - 2j - 2k$   
جواب:  $\sqrt{293}$

سوال 7.102:  $a = 2i + 2j - 3k, b = i + 2j - k$   
جواب:  $\sqrt{21}$

سوال 7.103 تا سوال 7.106 میں کیا دیے گئے سمتیات عمودی یا متوازی ہیں؟

سوال 7.103:  $2i - 3j, 5k$   
جواب: عمودی

سوال 7.104:  $3i - 2j + k, 6i - 4j + 2k$   
جواب: متوازی

سوال 7.105:  $i - j, i + j$   
جواب: عمودی

سوال 7.106:  $i - 2j + 3k, 3i + j$   
جواب: نہ عمودی اور نہ ہی متوازی۔

سوال 7.107 تا سوال 7.110 میں دو سمتیات دیے گئے ہیں۔ ان کے عمودی دو اکائی سمتیات دریافت کریں۔

سوال 7.107:  $i, j$   
جوابات:  $\mp k$

سوال 7.108:  $i - j + 2k, 2i + 3k$   
جوابات:  $\mp \frac{1}{\sqrt{14}}(3i - j - 2k)$

سوال 7.109:  $i + j - 2k, i + 2j - 3k$   
جوابات:  $\mp \frac{1}{\sqrt{3}}(i + j + k)$

سوال 7.110:  $-3i + 2j - 3k, 2i - 2j + 3k$   
جوابات:  $\mp \frac{1}{\sqrt{13}}(3j + 2k)$

سوال 7.111 تا سوال 7.114 میں تین نقطے دیے گئے ہیں جن سے سطح مستوی گزرتی ہے۔ اس سطح کا عمودی اکائی سمتیہ دریافت کریں۔

سوال 7.111:  $(0, 0, 0), (1, 0, 0), (0, 1, 0)$   
جواب:  $\mp k$

سوال 7.112:  $(2, 0, 3), (1, 3, 2), (1, 1, 2)$   
جواب:  $\mp \frac{1}{\sqrt{2}}(-i + k)$

سوال 7.113:  $(2, -1, -3), (1, -3, 2), (-1, 1, -2)$   
 جواب:  $\mp \frac{1}{\sqrt{101}}(6i + 7j + 4k)$

سوال 7.114:  $(1, 0, 0), (0, 1, 0), (0, 0, 1)$   
 جواب:  $\mp \frac{1}{\sqrt{3}}(i + j + k)$

سوال 7.115: سطح  $2x + 3y - 2z = 9$  اور سطح  $x - 2y + 3z = -22$  ایک دونوں کو سیدھی لکیر پر قطع کرتے ہیں۔ اس لکیر کے متوازی اکائی سمتیہ دریافت کریں۔

جواب:  $\mp \frac{1}{\sqrt{138}}(5i - 8j - 7k)$

سوال 7.116: سطح  $x + y + z = 5$  کے متوازی اور خط  $x = 0$ ،  $z = y$  کے عمودی اکائی سمتیہ دریافت کریں۔

جواب:  $\mp \frac{1}{\sqrt{6}}(2i - j - k)$

سوال 7.117 تا سوال 7.120 میں قوت  $f$ ، نقطہ  $A$  سے گزرتی ہوئی لکیر کی سمت میں عمل کرتا ہے۔ اس قوت کا معیار اثر  $m$  نقطہ  $N$  پر کیا ہو گا۔

سوال 7.117:  $f = 2i - 3j$ ,  $A(4, 5, 6)$ ,  $N(-2, 4, -5)$   
 جواب:  $33i + 22j - 20k$

سوال 7.118:  $f = 2i + 3j + 2k$ ,  $A(4, -5, 3)$ ,  $N(2, 5, -4)$   
 جواب:  $-41i + 10j + 26k$

سوال 7.119:  $f = -5i + 3j + 4k$ ,  $A(0, 0, 0)$ ,  $N(4, 4, 4)$   
 جواب:  $-4i + 36j - 32k$

سوال 7.120:  $f = i + j + k$ ,  $A(1, 0, 0)$ ,  $N(0, 0, 1)$   
 جواب:  $i - 2j + k$

## 7.9 غیر سمتی سے ضرب اور دیگر متعدد ضرب

تین یا تین سے زائد سمتیات کا ضرب عملی استعمال میں عموماً پیش آتے ہیں۔ ان میں سب سے زیادہ اہم غیر سمتی سے ضرب<sup>45</sup>  $a \cdot (b \times c)$  ہے۔ دائیں ہاتھ کارتیسی نظام میں درج ذیل سمتیات فرض کریں۔

$$a = a_1i + a_2j + a_3k, \quad b = b_1i + b_2j + b_3k, \quad c = c_1i + c_2j + c_3k$$

مساوات 7.52 استعمال کرتے ہوئے

$$a \cdot (b \times c) = (a_1i + a_2j + a_3k) \cdot \begin{vmatrix} i & j & k \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix}$$

لکھا جاسکتا ہے جس کو مساوات 7.33 کی مدد سے درج ذیل لکھ سکتے ہیں۔

$$(7.56) \quad a \cdot (b \times c) = \begin{vmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ c_1 & c_2 & c_3 \end{vmatrix}$$

غیر سمتی سے ضرب  $a \cdot (b \times c)$  کو  $(abc)$  سے ظاہر کیا جاتا ہے۔

چونکہ مقطع قالب کے دو صف کی جگہ آپس میں بدلنے سے مقطع کی قیمت منفی اکائی  $(-1)$  سے ضرب ہوتی ہے لہذا ہم درج ذیل لکھ سکتے ہیں۔

$$(7.57) \quad (abc) = -(bac), \quad \text{وغیرہ}$$

دو مرتبہ صف بدلنے سے درج ذیل ملتا ہے۔

$$(7.58) \quad (abc) = (bca) = (cab)$$

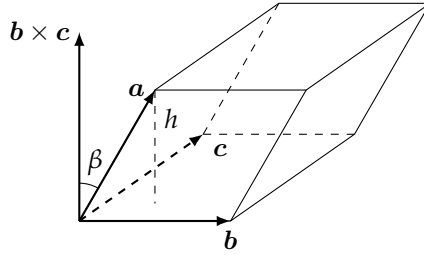
اب غیر سمتی سے ضرب کی تعریف کے تحت

$$(abc) = a \cdot (b \times c), \quad (cab) = c \cdot (a \times b)$$

ہیں اور چونکہ غیر سمتی ضرب قابل تبادل ہے لہذا  $c \cdot (a \times b) = (a \times b) \cdot c$  ہو گا اور یوں درج ذیل ہو گا۔

$$(7.59) \quad a \cdot (b \times c) = (a \times b) \cdot c$$

<sup>45</sup> scalar triple product, mixed triple product



شکل 7.25: غیر سمتی سہ ضرب کی جیومیٹریائی معنی۔

مزید مستقل  $k$  کی صورت میں درج ذیل ہو گا۔

$$(7.60) \quad (kabc) = k(abc)$$

غیر سمتی سہ ضرب کی حتمی قیمت سادہ معنی رکھتی ہے۔ یہ ایسی مسدسی متوازی السطوح<sup>46</sup>  $P$  کی حجم ہے جس کے قریبی اطراف  $a$ ،  $b$  اور  $c$  ہوں (شکل 7.25)۔

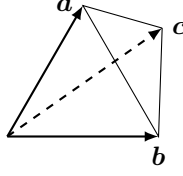
یقیناً مساوات 7.23 کی مدد سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$(7.61) \quad (abc) = a \cdot (b \times c) = |a| |b \times c| \cos \beta \quad (\text{مسدسی متوازی السطوح کا حجم})$$

جہاں  $a$  اور سمتیہ  $b \times c$  کے مابین زاویہ  $\beta$  ہے۔ اب  $P$  کی ٹچل سطح کا رقبہ  $|b \times c|$  ہے اور  $P$  کی اونچائی  $h = |a| \cos \beta$  ہے لہذا  $P$  کا حجم بالا ہو گا۔

ہم نے دیکھا کہ غیر سمتی سہ ضرب در حقیقت مسدسی متوازی السطوح کا حجم دیتا ہے۔ اب کسی چیز کا حجم ایک مستقل ہے جو چنے گئے دائیں ہاتھ کارتیسی نظام پر منحصر نہیں ہو گا لہذا غیر سمتی سہ ضرب کا دارومدار بھی زیر استعمال دائیں ہاتھ کارتیسی نظام پر نہیں ہو گا۔ البتہ یاد رہے کہ بائیں ہاتھ کارتیسی نظام کی صورت میں مساوات 7.52 کی جگہ مساوات 7.53 استعمال ہو گا جس سے مساوات 7.56 میں مقطع کے سامنے  $-1$  نمودار ہو گا۔ ہم یہ بھی کہہ سکتے ہیں کہ مقطع کی قیمت ایک دائیں ہاتھ نظام کی جگہ دوسرا دائیں ہاتھ کا نظام استعمال کرنے سے تبدیل نہیں ہو گا اور نا ہی یہ ایک بائیں ہاتھ نظام کی جگہ دوسرا بائیں ہاتھ نظام استعمال کرنے سے تبدیل ہو گا البتہ دائیں ہاتھ نظام کی جگہ بائیں ہاتھ نظام یا بائیں ہاتھ نظام کی جگہ دائیں ہاتھ نظام استعمال کرنے سے مقطع کی قیمت  $-1$  سے ضرب ہو گی۔

<sup>46</sup>hexagonal parallelepiped



شکل 7.26: غیر سمتی سہ ضرب سے چو سطح کے حجم کا حصول (مثال 7.14)۔

مثال 7.14: چو سطح  
دائیں ہاتھ کا ترتیبی نظام میں چو سطح کے قریبی اطراف درج ذیل ہیں۔ اس چو سطح کا حجم دریافت کریں (شکل 7.26)۔

$$a = i + j, \quad b = 2i + 3j + 4k, \quad c = 3i + 5j + 2k$$

حل: مسدسی متوازی السطوح کا حجم درج ذیل مقطع سے حاصل ہو گا۔

$$\begin{vmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 2 & 3 & 4 \\ 3 & 5 & 2 \end{vmatrix} = -6$$

یوں مسدسی متوازی السطوح کا حجم  $V = 6$  ہے۔ مقطع کی قیمت منفی ہے جس کا مطلب ہے کہ  $a$ ،  $b$ ،  $c$  سمتیات اسی ترتیب میں بائیں ہاتھ ثلاثہ سمتیات ہیں۔ چو سطح کا حجم مسدسی متوازی السطوح کے حجم کا  $\frac{1}{8}$  ہے لہذا اس کا حجم  $\frac{3}{4}$  ہو گا۔

غیر سمتی سہ ضرب کی جیومیٹریائی معنی سے ہمیں تین سمتیات کی خطی طور تابعیت اور غیر تابعیت کا اصول بھی ملتا ہے۔ یہ سمتیات صرف اور صرف ہم سطحی ہونے کی صورت میں خطی طور تابع ہوں گے [جس میں (حصہ 7.4 میں دیا گیا) خطی طور تابع تین سمتیات کے ہم خطی ہونے کا شرط بھی شامل ہے]۔

مسئلہ 7.5: خطی تابعیت  
تین سمتیات صرف اور صرف اس صورت خطی طور تابع ہوں گے جب ان کا غیر سمتی سہ ضرب صفر کے برابر ہو گا۔



عملی استعمال میں درپیش دیگر متعدد ضرب کو نقطہ ضرب، صلیبی ضرب اور غیر سمتی سہ ضرب کی صورت میں لکھا جا سکتا ہے۔ ایسا کرنے میں درج ذیل کلیہ (جس کا ثبوت جلد پیش کیا جائے گا) اہم کردار ادا کرتا ہے

$$(7.62) \quad b \times (c \times d) = (b \cdot d)c - (b \cdot c)d$$

جس سے مراد درج ذیل لیگریج مماثل<sup>47</sup>

$$(7.63) \quad (a \times b) \cdot (c \times d) = (a \cdot c)(b \cdot d) - (a \cdot d)(b \cdot c)$$

اور

$$(7.64) \quad (a \times b) \times (c \times d) = (a b d)c - (a b c)d$$

ہے، جن کے ثبوت آپ سے بالترتیب سوال 7.159 اور سوال 7.160 میں مانگے گئے ہیں۔ مساوات 7.62 کے ثبوت سے پہلے ہم دیکھتے ہیں کہ مساوات 7.62 سے مراد درج ذیل بھی ہے۔

$$(b \times c) \times d = -d \times (b \times c) = (d \cdot b)c - (d \cdot c)b$$

اس سے ظاہر ہے کہ عموماً  $b \times (c \times d)$  اور  $(b \times c) \times d$  مختلف ہوں گے یعنی سمتی ضرب، قانون تلازم پر پورا نہیں اترتا لہذا مساوات 7.62 میں قوسین لکھنا لازمی ہے اور انہیں ہٹایا نہیں جا سکتا ہے۔ مثال کے طور پر دائیں ہاتھ کے نظام میں درج ذیل ہو گا۔

$$(i \times j) \times j = k \times j = -i \quad \text{لیکن} \quad i \times (j \times j) = 0$$

ثبوت: برائے مساوات 7.62 ہم دائیں ہاتھ کا تیسری محدود یوں چنتے ہیں کہ  $x$  محور کی سمت  $d$  ہو اور  $xy$  سطح میں  $c$  پایا جاتا ہو۔ یوں مساوات 7.62 کے سمتیات درج ذیل لکھے جائیں گے

$$b = b_1 i + b_2 j + b_3 k, \quad c = c_1 i + c_2 j, \quad d = d_1 i$$

لہذا  $c \times d = -c_2 d_1 k$  ہو گا جس کو استعمال کرتے ہوئے درج ذیل لکھا جا سکتا ہے۔

$$b \times (c \times d) = \begin{vmatrix} i & j & k \\ b_1 & b_2 & b_3 \\ 0 & 0 & -c_2 d_1 \end{vmatrix} = -b_2 c_2 d_1 i + b_1 c_2 d_1 j$$

ساتھ ہی ساتھ ہم درج ذیل بھی لکھ سکتے ہیں۔

$$(b \cdot d)c - (b \cdot c)d = b_1d_1(c_1i + c_2j) - (b_1c_1 + b_2c_2)d_1i = b_1c_2d_1j - b_2c_2d_1i$$

یوں ہماری مخصوص کارتیسی نظام میں مساوات 7.62 ثابت ہوتا ہے۔ اب سمتیہ کی لمبائی، سمتیہ کا رخ، سمتی ضرب اور غیر سمتی ضرب کی قیمت کا دارومدار چنے گئے نظام پر ہرگز نہیں ہوتا۔ مزید دہرا سمتی ضرب کی بنا  $b \times (c \times d)$  کو دائیں ہاتھ یا بائیں ہاتھ کارتیسی نظام میں  $i$ ،  $j$ ،  $k$  کی صورت میں لکھنے سے یکساں جواب ملتا ہے۔ یوں مساوات 7.62 کسی بھی کارتیسی نظام کے لئے درست ہے۔

### سوالات

سوال 7.121 تا سوال 7.130 میں دائیں ہاتھ کارتیسی نظام استعمال کیا گیا ہے۔ ان سوالات میں دیے گئے تین سمتیات کا غیر سمتی سہ ضرب  $a \cdot (b \times c)$  دریافت کریں۔

سوال 7.121:  $a = i, b = j, c = k$   
جواب: 1

سوال 7.122:  $a = j, b = k, c = i$   
جواب: 1

سوال 7.123:  $a = i, b = k, c = j$   
جواب: -1

سوال 7.124:  $a = 3i, b = j - k, c = 4j + 3k$   
جواب: 28

سوال 7.125:  $a = 5j, b = j + k, c = 2i + 3k$   
جواب: 10

سوال 7.126:  $a = i - 2j + 3k, b = -i + j + 3k, c = 2i - 3j + 3k$   
جواب: -3

سوال 7.127:  $a = 2i + k, b = -i + j, c = 3j + 2k$   
جواب: 1

سوال 7.128:  $a = 2i - 4j + k, b = j, c = 2i - 5j + 7k$   
جواب: 12

سوال 7.129:  $a = i + 4j - k, b = -i, c = -2i + 7j + 3k$   
جواب: 19

سوال 7.130:  $a = 5i - j - k, b = k, c = 7j + 3k$   
جواب: -35

کیا سوال 7.131 تا سوال 7.138 کے سمتیات خطی طور تابع یا خطی طور غیر تابع ہیں؟

سوال 7.131:  $i, j$   
جواب: غیر تابع

سوال 7.132:  $i - 6j + 2k, 2j + 7k, -2i + 12j - 4k$   
جواب: تابع

سوال 7.133:  $2i + 6j - 2k, 2j + 3k, -2i + 2j - k$   
جواب: غیر تابع

سوال 7.134:  $-3i + 6j + 2k, 4i + 3j, 2i - 2j + k$   
جواب: غیر تابع

سوال 7.135:  $4i + 5j, i + 2j, -i + 3j$   
جواب: تابع

سوال 7.136:  $i + k, 3i - 5k, 8k$   
جواب: تابع

سوال 7.137:  $i + j, 3i - 5k, 2i$   
جواب: غیر تابع

سوال 7.138:  $j - k, i - k, j$   
جواب: غیر تابع

سوال 7.139:  $\lambda$  کی وہ قیمت دریافت کریں جس سے درج ذیل تینوں سمتیات ہم خطی ہوں گے۔  
 $i + 6j - 8k, 2i - j - k, \lambda i + j + k$   
 جواب:  $\lambda = -2$

سوال 7.140: کیا درج ذیل چار نقطے ہم سطحی ہیں؟

$$(4, -2, 1), (5, 1, 6), (2, 2, -5), (3, 5, 0)$$

جواب: غیر ہم سطحی

سوال 7.141: درج ذیل میں  $\alpha$  اور  $\beta$  کی وہ قیمتیں دریافت کریں جو تینوں نقطوں کو ہم خطی بناتے ہیں۔

$$(-1, 3, 2), (-4, 2, -2), (5, \alpha, \beta)$$

جوابات:  $\alpha = 5$  ،  $\beta = 10$

سوال 7.142: تین متغیرات پر مبنی تین مساوات کی متجانس نظام کا غیر صفر حل صرف اور صرف اس صورت ممکن ہو گا جب نظام کی عددی سر قالب کا مقطع صفر ہو۔ اس حقیقت کو استعمال کرتے ہوئے مسئلہ 7.5 ثابت کریں۔

سوال 7.143 تا سوال 7.148 میں متوازی شہ پہلو کے قریبی اطراف دیے گئے ہیں۔ متوازی شہ پہلو کا حجم دریافت کریں۔

سوال 7.143:  $i, j, -k$   
 جواب: 1

سوال 7.144:  $i - j, j - k, i + k$   
 جواب: 2

سوال 7.145:  $2i + j + 3k, i + j - k, i - 2j + k$   
 جواب: 13

سوال 7.146:  $3i - 2j + 3k, i - 2j - 3k, i - 4j + k$   
 جواب: 40

سوال 7.147:  $3i + 2j + 3k, i + 2j + 3k, i + 4j + k$   
 جواب: 20

سوال 7.148:  $3i + 3j + 4k, 2i + 3j + k, i + 3j + 2k$   
جواب: 12

سوال 7.149 تا سوال 7.152 میں جو سطح کے کونے دیے گئے ہیں۔ اس کا حجم دریافت کریں۔

سوال 7.149:  $(0, 0, 0), (2, 4, 0), (0, 2, 4), (3, 5, 6)$   
جواب: 4

سوال 7.150:  $(3, 4, 2), (1, -2, 3), (2, 2, 2), (6, 3, 5)$   
جواب:  $\frac{1}{8}$

سوال 7.151:  $(0, 0, 0), (1, 0, 0), (0, 1, 0), (0, 0, 1)$   
جواب:  $\frac{1}{8}$

سوال 7.152:  $(-3, 2, -1), (1, 2, 5), (-2, 1, 3), (4, -1, 1)$   
جواب: 8

سوال 7.153 تا سوال 7.158 میں  $c = -3i - 4j + 5k$ ،  $b = i + 2j + 2k$ ،  $a = 2i - j + 3k$  اور  $d = 4i + j - k$  لیں۔

سوال 7.153:  $(a \times b) \times c, a \times (b \times c)$   
جوابات:  $(a \times b) \times c = 15i + 25j + 29k, a \times (b \times c) = 31i + 50j - 4k$

سوال 7.154:  $(b \times c) \times d, d \times (b \times c)$   
جوابات:  $(b \times c) \times d = 9i + 26j + 62k, d \times (b \times c) = -9i - 26j - 64k$

سوال 7.155:  $(a \times c) \times d, a \times (d \times c)$   
جوابات:  $(a \times c) \times d = 30i - 37j + 83k, a \times (d \times c) = 64i + 29j - 33k$

سوال 7.156:  $(a \times a) \times d, a \times (a \times d)$   
جوابات:  $(a \times a) \times d = 0, a \times (a \times d) = -48i - 18j + 26k$

سوال 7.157:  $(a \times b) \times (c \times d)$   
جوابات:  $-98i + 99j - 137k$

سوال 7.158:  $(a \times b) \cdot (c \times d) \cdot (c \times a) \cdot (d \times b)$   
جوابات: -6832

سوال 7.159: مساوات 7.63 ثابت کریں۔

سوال 7.160: مساوات 7.64 ثابت کریں۔



## باب 8

### خطی الجبرا: قالب، سمتیہ، مقطع۔ خطی نظام

خطی الجبرا وسیع مضمون ہے جس میں قالب اور سمتیات، مقطع قالب، خطی مساوات کے نظام، سمتی فضا اور خطی تبادلہ، قدر مسائل، اور دیگر موضوعات شامل ہیں۔ اس کا استعمال انجینئری، طبیعیات، جیومیٹری، کمپیوٹر سائنس، معاشیات اور دیگر میدانوں میں پایا جاتا ہے۔

متعدد اعداد و شمار یا متعدد تفاعل کو مربوط طریقے سے قالب<sup>1</sup> اور سمتیات<sup>2</sup> کی مدد سے ظاہر کیا جاتا ہے۔ قالب اور سمتیات ہی خطی الجبرا کی زبان ہیں۔

---

matrices<sup>1</sup>  
vectors<sup>2</sup>

## 8.1 قالب اور سمتیات۔ مجموعہ اور غیر سمتی ضرب

مستطیلی ترتیب وار فہرست کو قالب کہتے ہیں۔ درج ذیل قالب کی مثال ہیں۔ قالب میں درج اعداد یا تفاعل کو قالب کے اندراجات یا قالب کے ارکان<sup>3</sup> کہتے ہیں۔

$$(8.1) \quad \begin{bmatrix} 0.1 & -2 & 1.2 \\ -6 & 0 & 23 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} \ln x & -e^x \\ e^{3x} & 3.2x^2 \end{bmatrix},$$

$$\begin{bmatrix} a_1 & a_2 & a_3 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 3.22 \\ -\frac{4}{5} \end{bmatrix}$$

بالائی بائیں ہاتھ قالب کے ارکان 0.1، -2، 1.2، -6، 0 اور 23 ہیں۔ اس قالب کے دو صف<sup>4</sup> اور تین قطار<sup>5</sup> ہیں۔ افقی اندراجات کی لکیر کو صف اور عمودی اندراجات کی لکیر کو قطار کہتے ہیں۔ بالائی درمیانی قالب میں 3 صف اور 3 قطار پائے جاتے ہیں۔ ایسا قالب جس میں صفوں کی تعداد، قطاروں کی تعداد کے برابر ہو مربع قالب<sup>6</sup> کہلاتا ہے۔ یوں بالائی دائیں ہاتھ قالب بھی مربع قالب ہے۔ بالائی درمیانی قالب میں ارکان کو  $a_{mn}$  سے ظاہر کیا گیا ہے جہاں دو عدد اشاریہ  $m$  اور  $n$  بالترتیب اس صف اور قطار کو ظاہر کرتے ہیں جہاں یہ رکن پایا جاتا ہو۔ قالب میں اندراجات کے مقام کی وضاحت اسی معیاری ترکیب سے کی جاتی ہے۔ یوں  $a_{23}$  رکن دوسرے صف اور تیسرے قطار میں پایا جاتا ہے۔

ایسا قالب جو صرف ایک عدد صف یا صرف ایک عدد قطار پر مشتمل ہو، سمتیہ<sup>7</sup> کہلاتا ہے۔ یوں نچلے دائیں ہاتھ دو ارکان پر مشتمل سمتیہ قطار<sup>8</sup> پایا جاتا ہے جبکہ نچلے بائیں ہاتھ سمتیہ صف<sup>9</sup> پایا جاتا ہے۔ چونکہ سمتیہ قطار میں کوئی صف نہیں پایا جاتا لہذا اس میں ارکان کے مقام کو صرف ایک عدد اشاریہ سے ظاہر کیا جاتا ہے۔ اسی طرح سمتیہ صف میں بھی ارکان کا مقام صرف ایک عدد اشاریہ سے ظاہر کیا جاتا ہے۔ یوں سمتیہ قطار میں  $a_1 = 3.22$  اور  $a_2 = -\frac{4}{5}$  ہیں۔

عملی استعمال میں مواد کے ذخیرہ اور اس پر عمل کرنے میں قالب کار آمد ثابت ہوتے ہیں۔ درج ذیل مثال دیکھیں

elements<sup>3</sup>  
rows<sup>4</sup>  
columns<sup>5</sup>  
square matrix<sup>6</sup>  
vector<sup>7</sup>  
column vector<sup>8</sup>  
row vector<sup>9</sup>



مثال 8.1: خطی نظام

درج ذیل خطی نظام میں  $x_1$ ،  $x_2$  اور  $x_3$  نامعلوم متغیرات ہیں۔

$$2x_1 + 3x_2 + 2x_3 = 0$$

$$3x_1 - 2x_2 + 4x_3 = 15$$

$$5x_1 + 3x_3 = 11$$

آئیں درج بالا نظام میں  $x_1$ ،  $x_2$  اور  $x_3$  کے عددی سروں سے عددی سر قالب<sup>10</sup>  $A$  لکھیں۔  $A$  قالب میں ہر رکن کا مقام عین خطی مساوات کے مطابق ہو گا۔

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 3 & 2 \\ 3 & -2 & 4 \\ 5 & 0 & 3 \end{bmatrix}$$

چونکہ تیسری مساوات میں  $x_2$  نہیں پایا جاتا لہذا اس کا عددی سر صفر کے برابر ہو گا اور یوں  $A$  میں  $a_{32} = 0$  درج کیا گیا ہے۔ عددی سر قالب  $A$  میں مساوات کے دائیں ہاتھ کی معلومات کا اضافہ کرنے سے افزودہ قالب<sup>11</sup>  $\tilde{A}$  ملتا ہے۔

$$\tilde{A} = \begin{bmatrix} 2 & 3 & 2 & 0 \\ 3 & -2 & 4 & 15 \\ 5 & 0 & 3 & 11 \end{bmatrix}$$

چونکہ افزودہ قالب  $\tilde{A}$  سے تینوں مساوات لکھے جاسکتے ہیں لہذا دیے گئے خطی نظام کو  $\tilde{A}$  مکمل طور ظاہر کرتا ہے۔ یوں ہم  $\tilde{A}$  کو حل کرتے ہوئے نامعلوم متغیرات  $x_1$ ،  $x_2$  اور  $x_3$  حاصل کر سکتے ہیں۔ ایسا کرنا جلد سمجھایا جائے گا۔ فی الحال تسلی کر لیں کہ اس نظام کا حل  $x_1 = 1$ ،  $x_2 = -2$  اور  $x_3 = 2$  ہے۔

نامعلوم متغیرات کو  $x_1$ ،  $x_2$  اور  $x_3$  سے ظاہر کرنے کی بجائے دیگر علامتوں سے ظاہر کیا جاسکتا ہے مثلاً  $x$ ،  $y$  اور  $z$ ۔

coefficient matrix<sup>10</sup>  
augmented matrix<sup>11</sup>

مثال 8.2: فروخت کھانا

$$A = \begin{array}{c|cccccc} & \text{ہفتہ} & \text{اتوار} & \text{پیر} & \text{منگل} & \text{بدھ} & \text{جمعرات جمع} \\ \hline \text{الف} & 20 & 19 & 11 & 18 & 13 & 23 \\ \text{ب} & 25 & 17 & 0 & 5 & 14 & 10 \\ \text{پ} & 17 & 14 & 9 & 18 & 32 & 29 \end{array}$$

ایک دکان کی تین اشیاء کی ہفتہ وار فروخت درج بالا قالب میں دی گئی ہے۔ ہر ہفتے کی فروخت کو اسی طرح قالبوں میں لکھا جاسکتا ہے۔ مہینے کے آخر میں تمام قالبوں کے مطابقتی ارکان کا مجموعہ لینے سے ہر دن، تینوں اشیاء کی کل فروخت کی فہرست حاصل ہوگی۔

عمومی تصورات اور علامت نویسی

آئیں اب تک پیش کیے گئے تصورات کو باضابطہ دستوری صورت دیں۔ ہم موٹی لکھائی میں لاطینی حروف تہجی کے بڑے حروف سے قالب کو ظاہر کریں گے مثلاً  $A$ ،  $B$ ،  $C$ ، ...، اور یا اس کو چکور قوسین میں عمومی رکن سے ظاہر کریں گے مثلاً  $A = [a_{jk}]$  وغیرہ۔ ایسا قالب جس میں  $m$  صف اور  $n$  قطار ہوں،  $m \times n$  (اس کو  $m$  ضرب  $n$  پڑھیں) قالب کہلاتا ہے (پہلے صف اور بعد میں قطار آئے گا) اور  $m \times n$  قالب کی جسامت<sup>12</sup> کہلاتی ہے۔ یوں  $m \times n$  قالب درج ذیل صورت کا ہوگا۔

$$(8.2) \quad A = [a_{jk}] = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix}$$

مساوات 8.1 میں بالائی بائیں قالب  $2 \times 3$  جسامت کا ہے جبکہ نیچلا بائیں قالب  $1 \times 3$  جسامت کا ہے۔

مساوات 8.2 میں ہر رکن کو دو عدد اشاریہ سے پہچانا جاتا ہے جہاں پہلا اشاریہ صف اور دوسرا اشاریہ قطار ہے۔ یوں  $a_{23}$  دوسرے صف اور تیسرے قطار پر موجود اندراج ہے۔

ایسا قالب جس میں  $m = n$  ہو  $n \times n$  چکور قالب کہلاتا ہے۔ چکور قالب کا وہ وتر جس پر  $a_{11}$  ،  $a_{22}$  ،  $a_{33}$  ،  $\dots$  ،  $a_{nn}$  پائے جاتے ہیں، قالب کا مرکزی وتر<sup>13</sup> کہلاتا ہے۔ مساوات 8.1 میں ایک چکور قالب کے مرکزی وتر کے ارکان  $a_{11}$  ،  $a_{22}$  اور  $a_{33}$  ہیں جبکہ دوسرے چکور قالب کے مرکزی وتر کے ارکان  $\ln x$  اور  $3.2x^2$  ہیں۔ جیسا ہم دیکھیں گے، چکور قالب نہایت اہم ہیں۔

ایسا قالب جس میں  $m \neq n$  ہو  $m \times n$  مستطیل<sup>14</sup> قالب کہلاتا ہے۔ مستطیل قالب کی ایک مخصوص قسم چکور قالب ہے۔

### سمتیات

صرف ایک صف یا ایک قطار پر مبنی قالب کو سمتیہ کہتے ہیں۔ سمتیہ کے اندراج کو سمتیہ کے اجزاء<sup>15</sup> کہتے ہیں۔ ہم موٹی لکھائی میں لاطینی حروف تہجی کے چھوٹے حروف سے سمتیہ کو ظاہر کریں گے مثلاً  $a$  ،  $b$  ،  $c$  ،  $\dots$  اور یا اس کو چکور قوسین میں عمومی رکن سے ظاہر کریں گے مثلاً  $a = [a_j]$  وغیرہ۔ سمتیہ صف کی مثالیں درج ذیل ہیں۔

$$a = \begin{bmatrix} a_1 & a_2 & \cdots & a_n \end{bmatrix}, \quad b = \begin{bmatrix} 2 & -3 & 0 & 4.2 & \frac{3}{5} \end{bmatrix}$$

اسی طرح سمتیہ قطار کی مثالیں درج ذیل ہیں۔

$$c = \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ \vdots \\ c_m \end{bmatrix}, \quad d = \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \\ 2.3 \end{bmatrix}$$

$m \times n$  جسامت کے قالب 8.2 کو  $n$  جسامت کا سمتیہ صف

$$(8.3) \quad A = \begin{bmatrix} b_1 & b_2 & \cdots & b_n \end{bmatrix}$$

main diagonal<sup>13</sup>  
rectangular matrix<sup>14</sup>  
components<sup>15</sup>

تصور کیا جاسکتا ہے جہاں  $b_1$  تا  $b_n$  از خود  $m$  جسامت کے سمتیہ قطار

$$(8.4) \quad b_1 = \begin{bmatrix} a_{11} \\ a_{21} \\ \vdots \\ a_{m1} \end{bmatrix}, b_2 = \begin{bmatrix} a_{12} \\ a_{22} \\ \vdots \\ a_{m2} \end{bmatrix}, \dots, b_n = \begin{bmatrix} a_{1n} \\ a_{2n} \\ \vdots \\ a_{mn} \end{bmatrix}$$

ہیں۔ اسی طرح  $A$  کو  $m$  جسامت کا سمتیہ قطار

$$(8.5) \quad A = \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ \vdots \\ c_m \end{bmatrix}$$

تصور کیا جاسکتا ہے جہاں  $c_1$  تا  $c_m$  از خود  $n$  جسامت کے سمتیہ صف ہیں۔

$$(8.6) \quad \begin{aligned} c_1 &= \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \end{bmatrix} \\ c_2 &= \begin{bmatrix} a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \end{bmatrix} \\ &\vdots \\ c_m &= \begin{bmatrix} a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix} \end{aligned}$$

مجموعہ اور غیر سمتی ضرب

آئیں قالب مساوی ہونے کی تصور جانتے ہیں۔

تعریف: دو قالب  $A$  اور  $B$  اس صورت مساوی ہوں گے جب دونوں قالب کی جسامت برابر ہو اور ان کے نظیری ارکان آپس میں برابر ہوں یعنی  $a_{11} = b_{11}$ ،  $a_{12} = b_{12}$ ،  $\dots$  ہوں۔ غیر مساوی قالب مختلف<sup>16</sup> کہلاتے ہیں۔ یوں مختلف جسامت کے قالب ہر صورت مختلف ہوں گے۔ مساوات کا تعلق  $A = B$  لکھا جاتا ہے۔

مثال 8.3: قالبوں کی مساوات  
اگر درج ذیل قالب مساوی ہوں

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} \quad \text{اور} \quad B = \begin{bmatrix} 2 & -3 \\ 0 & 3.2 \end{bmatrix}$$

تب  $a_{11} = 2$  ،  $a_{12} = -3$  ،  $a_{21} = 0$  اور  $a_{22} = 3.2$  ہوں گے اور ہم  $A = B$  لکھ سکتے ہیں۔ درج ذیل تمام قالب آپس میں مختلف ہیں۔

$$\begin{bmatrix} 2 & 7 \\ 5 & 1 \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} 5 & 1 \\ 2 & 7 \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} 2 & 7 \\ 1 & 5 \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

تعریف: قالبوں کا مجموعہ

دو یکساں جسامت کے قالب  $A = [a_{jk}]$  اور  $B = [b_{jk}]$  کا مجموعہ  $A + B$  لکھا جائے گا جس کے اندراجات  $a_{jk} + b_{jk}$  کو  $A$  اور  $B$  کے نظیری ارکان کے مجموعے سے حاصل کیا جائے گا۔ دو مختلف جسامت کے قالبوں کا مجموعہ حاصل کرنا ناممکن ہے۔

مثال 8.4: اگر

$$A = \begin{bmatrix} 2 & -1 & 3 \\ 1 & 0 & -2 \\ 3 & 2 & 1 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 7 & 3 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \\ 2 & -1 & 3 \end{bmatrix}, \quad a = \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ -2 \end{bmatrix}, \quad b = \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

ہوں تب  $A + B$  ،  $a + b$  اور  $0A + b$  حاصل کریں۔

حل: چونکہ  $A$  اور  $B$  کی یکساں جسامت ہے لہذا انہیں جمع کیا جاسکتا ہے۔ مجموعہ درج ذیل ہو گا۔

$$A + B = \begin{bmatrix} 2+7 & -1+3 & 3+0 \\ 1+1 & 0+2 & -2+1 \\ 3+2 & 2-1 & 1+3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 9 & 2 & 3 \\ 2 & 2 & -1 \\ 5 & 1 & 4 \end{bmatrix}$$

اسی طرح چونکہ  $a$  اور  $b$  کی جسامت یکساں ہے لہذا انہیں جمع کیا جاسکتا ہے۔ ان کا مجموعہ درج ذیل ہے۔

$$a + b = \begin{bmatrix} 1+0 \\ 3+2 \\ -2+1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 5 \\ -1 \end{bmatrix}$$

چونکہ  $A$  اور  $b$  کی جسامت یکساں نہیں ہے لہذا  $0A + b$  حاصل نہیں کیا جاسکتا ہے۔

تعریف: غیر سمتی ضرب

کسی بھی  $m \times n$  قالب  $A = [a_{jk}]$  اور کسی بھی غیر سمتی مقدار (عدد)  $c$  کا حاصل ضرب  $cA$  لکھا جاتا ہے جو ایسا  $m \times n$  قالب  $cA = [ca_{jk}]$  ہے جس کا ہر رکن  $A$  کے نظیری رکن کو  $c$  سے ضرب دیتے حاصل کیا جاتا ہے۔

ہم  $(-1)A$  کو  $-A$  لکھتے ہیں اور اس کو  $A$  کا نفی کہتے ہیں۔ اسی طرح  $(-k)A$  کو  $-kA$  لکھا جاتا ہے۔  $A + (-B)$  کو  $A - B$  لکھا جاتا ہے جو  $A$  اور  $B$  کا فرق<sup>17</sup> کہلاتا ہے (فرق صرف یکساں جسامت کے قالب کا حاصل کیا جاسکتا ہے)۔

مثال 8.5: غیر سمتی ضرب  
اگر

$$A = \begin{bmatrix} 1.2 & 3.3 \\ 0.6 & -1.5 \\ 0 & 6.0 \end{bmatrix}$$

ہو تب درج ذیل لکھے جاسکتے ہیں۔

$$-A = \begin{bmatrix} -1.2 & -3.3 \\ -0.6 & 1.5 \\ 0 & -6.0 \end{bmatrix}, \quad \frac{10}{3}A = \begin{bmatrix} 4 & 11 \\ 2 & -5 \\ 0 & 20 \end{bmatrix}, \quad 0A = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

اگر قالب  $B$  میں مختلف اشیاء کی کلوگرام کمیت درج ہو تب  $1000B$  قالب انہیں اشیاء کی کمیت گرام میں دے گا۔

مجموعہ قالب اور غیر سمتی ضرب کے قواعد

مجموعہ اعداد کے قواعد سے یکساں جسامت  $m \times n$  کے قالبوں کے مجموعے کے درج ذیل قاعدے حاصل ہوتے ہیں۔

$$(الف) \quad A + B = B + A$$

$$(8.7) \quad (ب) \quad (A + B) + C = A + (B + C) \quad (یعنی \quad A + B + C)$$

$$(پ) \quad A + 0 = A$$

$$(ت) \quad A - A = 0$$

درج بالا موٹی لکھائی میں صفر  $0$  ایسے  $m \times n$  صفر قالب<sup>18</sup> کو ظاہر کرتی ہے جس کے تمام ارکان صفر  $0$  کے برابر ہوں۔ اگر  $m = 1$  یا  $n = 1$  ہو تب اس کو صفر سمتیہ<sup>19</sup> کہیں گے۔

یوں مجموعہ قالب قانون تبادُل اور قانون تلازم پر پورا اترتا ہے۔

اسی طرح غیر سمتی ضرب درج ذیل قواعد پر پورا اترتا ہے۔

$$(الف) \quad c(A + B) = cA + cB$$

$$(8.8) \quad (ب) \quad (c + k)A = cA + kA$$

$$(پ) \quad c(kA) = (ck)A \quad (یعنی \quad ckA)$$

$$(ت) \quad 1A = A$$

zero matrix<sup>18</sup>

zero vector<sup>19</sup>

## سوالات

سوال 8.1 تا سوال 8.3 عمومی سوالات ہیں۔ سوال 8.1:  $A = [a_{jk}]$  لکھتے ہوئے مثال 8.2 میں  $[a_{12}]$  اور  $[a_{25}]$  کیا ہیں۔

جوابات:  $[a_{12}] = 23$  اور  $[a_{25}] = 0$

سوال 8.2: مثال 8.2 میں دیے گئے قالب کی جسامت لکھیں۔

جواب:  $3 \times 7$

سوال 8.3: مثال 8.4 میں قالب  $A$  کی مرکزی وتر لکھیں۔

جواب: 2، 0 اور 1

سوال 8.4 تا سوال 8.10 میں قالبوں کے مجموعے اور غیر سمتی ضرب حاصل کرنے ہوں گے۔ ان سوالات میں درکار قالب درج ذیل ہیں۔

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 3 & -1 & 1 \\ 2 & 1 & 0 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 3 \\ -1 & 2 & 3 \\ 0 & 4 & 1 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 6 & -2 \\ 4 & 2 \end{bmatrix}, \quad D = \begin{bmatrix} 0 & 4 \\ 2 & 2 \\ -1 & 3 \end{bmatrix}$$

$$E = \begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 12 & -4 \\ 8 & 4 \end{bmatrix}, \quad u = \begin{bmatrix} 2.2 \\ 1.0 \\ 0.0 \end{bmatrix}, \quad v = \begin{bmatrix} 1.1 \\ 0.5 \\ 0.0 \end{bmatrix}, \quad w = \begin{bmatrix} 2.0 \\ 1.6 \\ 3.2 \end{bmatrix}$$

سوال 8.4:  $0.5A$ ،  $0.2B$ ،  $-2u$

جوابات:

$$0.5A = \begin{bmatrix} 0.5 & 0 & 1.0 \\ 1.5 & -0.5 & 0.5 \\ 1.0 & 0.5 & 0 \end{bmatrix}, \quad 0.2B = \begin{bmatrix} 0.4 & 0 & 0.6 \\ -0.2 & 0.4 & 0.6 \\ 0 & 0.8 & 0.2 \end{bmatrix}, \quad -2u = \begin{bmatrix} -4.4 \\ -2.0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

سوال 8.5:  $3A + 2B$ ،  $2C - E$ ،  $-3u + v - 2w$



جوابات:

$$\begin{bmatrix} 7 & 0 & 12 \\ 7 & 1 & 9 \\ 6 & 11 & 2 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} -9.5 \\ -5.7 \\ -6.4 \end{bmatrix}$$

سوال 8.6:  $5A - 3A$ ,  $6(3)B$ ,  $(3 \cdot 6)B$   
جوابات:

$$\begin{bmatrix} 18 & 0 & 36 \\ 54 & -18 & 18 \\ 36 & 18 & 0 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 18 & 0 & 36 \\ 54 & -18 & 18 \\ 36 & 18 & 0 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 2 & 0 & 4 \\ 6 & -2 & 2 \\ 4 & 2 & 0 \end{bmatrix}$$

سوال 8.7:  $3(2C + 5D)$ ,  $0.2(0.1E - 0.3D)$   
جوابات:

$$\begin{bmatrix} 12 & 60 \\ 66 & 18 \\ 9 & 57 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 0.08 & -0.24 \\ 0.12 & -0.2 \\ 0.22 & -0.1 \end{bmatrix}$$

سوال 8.8:  $E + (D + C)$ ,  $(D + E) + C$ ,  $A + C$ ,  $0B + D$   
جوابات: چونکہ  $A$  اور  $C$  کی جسامت یکساں نہیں ہے لہذا انہیں جمع نہیں کیا جاسکتا ہے۔ غیر یکساں جسامت کی بنا  $0B + D$  بھی حاصل نہیں کیا جاسکتا ہے۔

$$E + (D + C) = (D + E) + C = \begin{bmatrix} 6 & 4 \\ 20 & -4 \\ 11 & 9 \end{bmatrix}$$

سوال 8.9:  $u$ ,  $v$  اور  $w$  کو خلاء میں قوت کے اجزاء تصور کرتے ہوئے ان کے مجموعے سے کل قوت دریافت کریں۔

جواب:

$$\begin{bmatrix} 5.3 \\ 3.1 \\ 3.2 \end{bmatrix}$$

سوال 8.10: متوازن صورت تمام قوتوں کا مجموعہ صفر کے برابر ہونے کی صورت کو متوازن<sup>20</sup> حال کہتے ہیں۔

ایسا قوت  $x$  دریافت کریں کہ  $u$ ،  $v$ ،  $w$  اور  $x$  متوازن حال میں ہوں۔

$$x = \begin{bmatrix} -5.3 \\ -3.1 \\ -3.2 \end{bmatrix}$$

## 8.2 قالبی ضرب

قالبی ضرب سے مراد دو عدد قالبوں کا آپس میں ضرب ہے۔ آپ سے گزارش ہے کہ چند مثالیں حل کرتے ہوئے قالبی ضرب کو اچھی طرح سمجھیں۔ قالبی ضرب کی تعریف درج ذیل ہے۔

تعریف: قالبی ضرب  $m \times n$  قالب  $A = [a_{jk}]$  اور  $r \times p$  قالب  $B = [b_{jk}]$  کا (اسی ترتیب سے) حاصل ضرب  $C = AB$  صرف  $r = n$  کی صورت میں ممکن ہوگا اور یہ  $m \times p$  قالب  $C = [c_{jk}]$  ہوگا جس کے اندراجات درج ذیل ہوں گے۔

(8.9)

$$c_{jk} = \sum_{l=1}^n a_{jl}b_{lk} = a_{j1}b_{1k} + a_{j2}b_{2k} + \cdots + a_{jn}b_{nk}, \quad j = 1, \dots, m \quad k = 1, \dots, p$$

یوں پہلے جزو  $A$  میں قطاروں کی تعداد  $n$  دوسرے جزو  $B$  کی صفوں کی تعداد  $r$  کے برابر ہونا لازمی ہے۔ مساوات 8.9 میں  $c_{jk}$  کو  $A$  کے  $j$  صف کے ہر رکن کو  $B$  کے  $k$  قطار کے نظیری رکن سے ضرب

دیتے ہوئے تمام  $n$  حاصل ضرب کا مجموعہ لینے سے حاصل کیا جاتا ہے۔ ہم کہتے ہیں صف ضرب قطار سے قلابی ضرب حاصل کیا جاتا ہے۔ قلابی ضرب  $n = 3$  کی صورت میں درج ذیل ہوگا

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \\ a_{41} & a_{42} & a_{43} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \\ b_{31} & b_{32} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} c_{11} & c_{12} \\ c_{21} & c_{22} \\ c_{31} & c_{32} \\ c_{41} & c_{42} \end{bmatrix}$$

جہاں  $A$  کی پہلی صف کے ارکان کو  $B$  کی پہلی قطار کے نظیری ارکان سے ضرب دیتے ہوئے تمام کا مجموعہ لینے سے  $c_{11}$  حاصل ہوگا۔ اسی طرح  $A$  کی پہلی صف کے ارکان کو  $B$  کی دوسری قطار کے نظیری ارکان سے ضرب دیتے ہوئے تمام کا مجموعہ لینے سے  $c_{12}$  حاصل ہوگا اور  $A$  کی دوسری صف کے ارکان کو  $B$  کی پہلی قطار کے نظیری ارکان سے ضرب دیتے ہوئے تمام کا مجموعہ لینے سے  $c_{21}$  حاصل ہوگا۔ اس عمل کو درج ذیل لکھا جائے گا۔

$$\begin{aligned} c_{11} &= a_{11}b_{11} + a_{12}b_{21} + a_{13}b_{31} \\ c_{12} &= a_{11}b_{12} + a_{12}b_{22} + a_{13}b_{32} \\ c_{21} &= a_{21}b_{11} + a_{22}b_{21} + a_{23}b_{31} \end{aligned}$$

چونکہ سمتیہ درحقیقت قلاب کی مخصوص صورت ہے لہذا قلاب اور سمتیہ کا ضرب بھی بالکل اسی طرح حاصل کیا جائے گا۔ قلابی ضرب کی چند مثالیں درج ذیل ہیں۔

مثال 8.6: قلابی ضرب

$$\begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 4 & 6 \\ 5 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 9 & 7 \\ 8 & 10 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \cdot 9 + 3 \cdot 8 & 1 \cdot 7 + 3 \cdot 10 \\ 4 \cdot 9 + 6 \cdot 8 & 4 \cdot 7 + 6 \cdot 10 \\ 5 \cdot 9 + 2 \cdot 8 & 5 \cdot 7 + 2 \cdot 10 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 33 & 37 \\ 84 & 88 \\ 61 & 55 \end{bmatrix}$$

مثال 8.7: قالب اور سمتیہ کا ضرب

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 3 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 4 \\ 5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \cdot 4 + 1 \cdot 5 \\ 3 \cdot 4 + 0 \cdot 5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 13 \\ 12 \end{bmatrix} \quad \text{جبکہ} \quad \begin{bmatrix} 4 \\ 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 3 & 0 \end{bmatrix} = \text{نا ممکن}$$

درج بالا میں قالب اور سمتیہ کی جگہ تبدیل کرنے سے پہلے جزو کی قطاروں اور دوسرے جزو کی صفوں کی تعداد یکساں نہیں رہتی لہذا ایسا ضرب نا ممکن ہے۔ یوں ضروری نہیں ہے کہ  $AB$  اور  $BA$  برابر ہوں اور یہ کہ دونوں ضرب کا حصول ممکن ہو۔

سوال 8.11:

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -4 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 1 & 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \\ -4 & -2 & -6 \end{bmatrix}$$

آپ نے دیکھا کہ سمتیات کی جگہ تبدیل کرنے سے حاصل ضرب تبدیل ہوتا ہے یعنی قالبی ضرب قانون تبادلہ پر پورا نہیں اترتا۔

مثال 8.8: قالبی ضرب قانون تبادلہ پر پورا نہیں اترتا لہذا عموماً  $AB \neq BA$  ہوگا

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 200 & 200 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} -1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 200 & 200 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 199 & 199 \\ -199 & -199 \end{bmatrix}$$

آپ نے دیکھا کہ قابلی ضرب میں اجزاء کی جگہ تبدیل نہیں کی جاسکتی ہے۔ اس کے علاوہ قابلی ضرب، عام اعدادی ضرب کے درج ذیل قواعد پر پورا اترتا ہے۔

$$\begin{aligned}
 & \text{(الف)} \quad (kA)B = k(AB) = A(kB) \quad (kAB \text{ یا } AkB) \\
 & \text{(ب)} \quad A(BC) = (AB)C \quad (\text{یعنی } ABC) \\
 & \text{(پ)} \quad (A+B)C = AC + BC \\
 & \text{(ت)} \quad C(A+B) = CA + CB
 \end{aligned}
 \tag{8.10}$$

درج بالا میں  $k$  کوئی عدد ہے اور یہ قواعد اس صورت درست ہوں گے کہ بائیں ہاتھ کے قالب، قابلی ضرب کی تعریف پر پورا اترتے ہوں۔ درج بالا میں مساوات-ب قانون تلازم<sup>21</sup> کہلاتا ہے جبکہ مساوات-پ اور مساوات-ت قانون جزئی تقسیم<sup>22</sup> کہلاتا ہے۔

چونکہ قابلی ضرب صف ضرب قطار کو کہتے ہیں لہذا مساوات 8.9 کو زیادہ خوش اسلوبی سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$c_{jk} = a_j b_k, \quad j = 1, \dots, m \quad k = 1, \dots, p
 \tag{8.11}$$

جہاں  $a_j$  قالب  $A$  کا صف  $j$  اور  $b_k$  قالب  $B$  کا قطار  $k$  ہے۔

$$a_j b_k = \begin{bmatrix} a_{j1} & a_{j2} & \dots & a_{jn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} b_{1k} \\ b_{2k} \\ \vdots \\ b_{nk} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{j1}b_{1k} + a_{j2}b_{2k} + \dots + a_{jn}b_{nk} \end{bmatrix}$$

مثال 8.9: صف اور قطار سمتیہ کی صورت میں ضرب ارکان  
 $3 \times 3$  قالب  $A = [a_{jk}]$  اور  $3 \times 4$  قالب  $B = [b_{jk}]$  کو ضرب دینے سے درج لکھا جاسکتا ہے۔

$$AB = \begin{bmatrix} a_1b_1 & a_1b_2 & a_1b_3 & a_1b_4 \\ a_2b_1 & a_2b_2 & a_2b_3 & a_2b_4 \\ a_3b_1 & a_3b_2 & a_3b_3 & a_3b_4 \end{bmatrix}
 \tag{8.12}$$

associative law<sup>21</sup>  
 distributive law<sup>22</sup>

مثال 8.10:  $3 \times 3$  قالب  $A = [a_{jk}]$  اور  $3 \times 4$  قالب  $B = [b_{jk}]$  درج ذیل ہیں۔ مساوات 8.12 سے  $AB$  حاصل کریں۔

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 2 & 1 & 1 \\ 3 & 2 & 1 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 2 & 2 & 1 & 2 \\ 1 & 2 & 0 & 3 \\ 2 & 1 & 3 & 1 \end{bmatrix}$$

حل: یہاں  $a_1 = [1 \ 0 \ 2]$ ،  $a_2 = [2 \ 1 \ 1]$  اور  $a_3 = [3 \ 2 \ 1]$  ہیں۔ یوں درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$a_1 b_1 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix} = 2 + 0 + 4 = 6$$

اسی طرح بقایا ارکان حاصل کرتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے۔

$$AB = \begin{bmatrix} 6 & 4 & 7 & 4 \\ 7 & 7 & 5 & 8 \\ 10 & 11 & 6 & 13 \end{bmatrix}$$

قالبی ضرب بذریعہ کمپیوٹر

مساوات 8.12 کو ذرہ مختلف طریقے سے لکھتے ہیں۔  $A$  کو جوں کا توں جبکہ  $B$  کو سمتیہ قطار کی صورت میں لکھتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے۔

$$(8.13) \quad AB = A \begin{bmatrix} b_1 & b_2 & \cdots & b_p \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} Ab_1 & Ab_2 & \cdots & Ab_p \end{bmatrix}$$

متعدد متوازی جڑے کمپیوٹر کو علیحدہ علیحدہ  $b_1$  ،  $b_2$  ،  $\dots$  ،  $b_p$  یا انہیں کئی کئی علیحدہ سمتیہ قطار فراہم کیے جاتے ہیں اور ساتھ ہی تمام کو  $A$  بھی فراہم کیا جاتا ہے۔ یوں قالبی ضرب کے اجزاء  $Ab_1$  ،  $Ab_2$  ،  $\dots$  ،  $Ab_p$  بہ یک وقت (نسبتاً بہت کم وقت میں) حاصل ہوتے ہیں۔

مثال 8.11: درج ذیل کو مساوات 8.13 کی مدد سے حل کریں۔

$$AB = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 \\ 2 & 1 & 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 & 1 & 7 \\ -1 & -1 & -1 \end{bmatrix}$$

حل: مساوات 8.13 سے قالبی ضرب کے قطار حاصل کرتے ہیں جنہیں ایک ہی قالب میں یکجا کرتے ہوئے درج بالا جواب ملتا ہے۔

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ -1 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 7 \\ -1 \end{bmatrix}$$

خطی تبادُل اور قالبی ضرب

دو متغیرات پر مبنی خطی تبادُل درج ذیل لکھا جاتا ہے

$$(8.14) \quad \begin{aligned} y_1 &= a_{11}x_1 + a_{12}x_2 \\ y_2 &= a_{21}x_1 + a_{22}x_2 \end{aligned}$$

جس کو سمتیت کی مدد سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$(8.15) \quad \mathbf{y} = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} = \mathbf{A}\mathbf{x} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 \end{bmatrix}$$

اب اگر  $x_1x_2$  نظام از خود  $w_1w_2$  پر مبنی ہو یعنی

$$(8.16) \quad \begin{aligned} x_1 &= b_{11}w_1 + b_{12}w_2 \\ x_2 &= b_{21}w_1 + b_{22}w_2 \end{aligned}$$

یا

$$(8.17) \quad \mathbf{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \mathbf{B}\mathbf{w} = \begin{bmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} w_1 \\ w_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_{11}w_1 + b_{12}w_2 \\ b_{21}w_1 + b_{22}w_2 \end{bmatrix}$$

تب  $y_1y_2$  نظام بالواسطہ  $w_1w_2$  پر مبنی ہو گا۔ آئیں اس تعلق کو جانیں۔

مساوات 8.14 میں مساوات 8.16 استعمال کرتے ہوئے

$$\begin{aligned} y_1 &= a_{11}(b_{11}w_1 + b_{12}w_2) + a_{12}(b_{21}w_1 + b_{22}w_2) \\ &= (a_{11}b_{11} + a_{12}b_{21})w_1 + (a_{11}b_{12} + a_{12}b_{22})w_2 \\ y_2 &= a_{21}(b_{11}w_1 + b_{12}w_2) + a_{22}(b_{21}w_1 + b_{22}w_2) \\ &= (a_{21}b_{11} + a_{22}b_{21})w_1 + (a_{21}b_{12} + a_{22}b_{22})w_2 \end{aligned}$$

یعنی

$$(8.18) \quad \begin{aligned} y_1 &= c_{11}w_1 + c_{12}w_2 \\ y_2 &= c_{21}w_1 + c_{22}w_2 \end{aligned}$$

ملتا ہے جہاں

$$(8.19) \quad \begin{aligned} c_{11} &= a_{11}b_{11} + a_{12}b_{21}, & c_{12} &= a_{11}b_{12} + a_{12}b_{22} \\ c_{21} &= a_{21}b_{11} + a_{22}b_{21}, & c_{22} &= a_{21}b_{12} + a_{22}b_{22} \end{aligned}$$

لیا گیا ہے۔ اس تعلق کو سمتیات کی مدد سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$(8.20) \quad \mathbf{y} = \mathbf{C}\mathbf{w} = \begin{bmatrix} c_{11} & c_{12} \\ c_{21} & c_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} w_1 \\ w_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} c_{11}w_1 + c_{12}w_2 \\ c_{21}w_1 + c_{22}w_2 \end{bmatrix}$$

آئیں قالبی ضرب  $\mathbf{AB}$  حاصل کرتے ہوئے ثابت کریں کہ  $\mathbf{C} = \mathbf{AB}$  ہے۔

$$(8.21) \quad \mathbf{AB} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{11}b_{11} + a_{12}b_{21} & a_{11}b_{12} + a_{12}b_{22} \\ a_{21}b_{11} + a_{22}b_{21} & a_{21}b_{12} + a_{22}b_{22} \end{bmatrix} = \mathbf{C}$$

بڑے جسامت کے قالبوں کے لئے بھی  $\mathbf{C} = \mathbf{AB}$  بالکل اسی طرح ثابت کیا جاتا ہے۔ یوں  $x$ ،  $y$  اور  $w$  متغیرات کی تعداد بالترتیب  $m$ ،  $n$  اور  $p$  کی صورت میں  $\mathbf{A}$ ،  $\mathbf{B}$  اور  $\mathbf{C}$  قالبوں کی جسامت بالترتیب  $m \times n$ ،  $n \times p$  اور  $m \times p$  ہوگی جہاں  $\mathbf{C} = \mathbf{AB}$  ہے۔ قالبی ضرب (مساوات 8.9) کی تعریف مساوات 8.21 کی بدولت ہے۔



## 8.2.1 تبدیلی محل

قالب کے صفوں کو بطور قطار (یعنی قطاروں کو بطور صف) لکھ کر تبدیل محل قالب<sup>23</sup> حاصل ہوتا ہے اور اس عمل کو<sup>24</sup> کہتے ہیں۔ سمتیہ کی تبدیلی محل بھی اسی طرح کی جاتی ہے۔ اس طرح قالب کا صف، تبدیل محل قالب کا قطار ہو گا اور یونہی قالب کا قطار، تبدیل محل قالب کا صف ہو گا۔ چکور قالب کے ارکان کا مرکزی وتر میں "عکس" لینے سے بھی تبدیل محل قالب حاصل ہو گا۔ مرکزی وتر کے دونوں اطراف یکساں مقامات پر ارکان کی آپس میں جگہ تبدیل کرنے سے ان کا "عکس" حاصل ہو گا۔ یوں  $a_{12}$  اور  $a_{21}$  آپس میں جگہ تبدیل کریں گے،  $a_{13}$  اور  $a_{31}$  آپس میں جگہ تبدیل کریں گے، وغیرہ وغیرہ۔ قالب  $A$  سے حاصل تبدیل محل قالب کو  $A^T$  سے ظاہر کیا جائے گا۔ درج ذیل مثال دیکھیں۔

مثال 8.12: تبدیل محل قالب  
قالب  $A$  کا تبدیل محل  $A^T$  درج ذیل ہے۔

$$A = \begin{bmatrix} 5 & 1 & -2 \\ 3 & 6 & 4 \end{bmatrix}, \quad A^T = \begin{bmatrix} 5 & 3 \\ 1 & 6 \\ -2 & 4 \end{bmatrix}$$

درج بالا کو درج ذیل بھی لکھا جاسکتا ہے۔

$$\begin{bmatrix} 5 & 1 & -2 \\ 3 & 6 & 4 \end{bmatrix}^T = \begin{bmatrix} 5 & 3 \\ 1 & 6 \\ -2 & 4 \end{bmatrix}$$

چکور قالب اور اس کا تبدیل محل درج ذیل ہیں۔ چکور قالب اور اس کے تبدیل محل قالب میں مرکزی وتر کے ارکان جگہ تبدیل نہیں کرتے ہیں۔

$$\begin{bmatrix} 5 & -2 & 6 \\ 7 & 1 & 0 \\ 4 & 8 & 3 \end{bmatrix}^T = \begin{bmatrix} 5 & 7 & 4 \\ -2 & 1 & 8 \\ 6 & 0 & 3 \end{bmatrix}$$

transpose matrix<sup>23</sup>  
transposition<sup>24</sup>

سمتیہ صف کا تبدیل محل، سمتیہ قطار ہو گا اور یونہی سمتیہ قطار کا تبدیل محل، سمتیہ صف ہو گا۔

$$\begin{bmatrix} 3 & 7 & -1 \end{bmatrix}^T = \begin{bmatrix} 3 \\ 7 \\ -1 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 4 \\ 5 \\ 2 \end{bmatrix}^T = \begin{bmatrix} 4 & 5 & 2 \end{bmatrix}$$

تبدیل محل کا تبدیل محل اصل قالب ہو گا۔

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 & 4 \end{bmatrix}^T = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 4 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 4 \end{bmatrix}^T = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 4 \end{bmatrix}$$

تعریف: قالب اور سمتیہ کا تبدیل محل

$A = [a_{jk}]$  قالب  $m \times n$  کا تبدیل محل  $n \times m$  قالب  $A^T$  ہے جس کا پہلا صف،  $A$  کا پہلا قطار، اس کا دوسرا صف  $A$  کا دوسرا قطار، وغیرہ وغیرہ ہوں گے۔ یوں مساوات 8.2 میں دیے گئے  $A$  کا تبدیل محل  $A^T$  درج ذیل ہو گا۔

$$(8.22) \quad A^T = [a_{kj}] = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{21} & \cdots & a_{m1} \\ a_{12} & a_{22} & \cdots & a_{m2} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{1n} & a_{2n} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix}$$

سمتیہ صف کا تبدیل محل سمتیہ قطار ہو گا جبکہ سمتیہ قطار کا تبدیل محل سمتیہ صف ہو گا۔

بعض اوقات قالب اور بعض اوقات تبدیل محل کے ساتھ کام کرنا زیادہ آسان ثابت ہوتا ہے۔ تبدیلی محل کے قواعد درج ذیل ہیں۔

$$(8.23) \quad \begin{aligned} (الف) \quad & (A^T)^T = A \\ (ب) \quad & (A + B)^T = A^T + B^T \\ (پ) \quad & (cA)^T = cA^T \\ (ت) \quad & (AB)^T = B^T A^T \end{aligned}$$

دھیان رہے کہ مساوات 8.23-ت میں دائیں ہاتھ قلابوں کی ترتیب بائیں ہاتھ کی ترتیب کے الٹ ہے۔ سوال 8.25 میں آپ کو درج بالا تعلقات ثابت کرنے کو کہا گیا ہے۔

مثال 8.13: درج ذیل قالب کو استعمال کرتے ہوئے مساوات 8.23-ت ثابت کریں۔

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \end{bmatrix}$$

حل: پہلے مساوات 8.23-ت کا بائیں ہاتھ حاصل کرتے ہیں۔ قلابی ضرب  $AB$  لینے کے بعد

$$AB = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} b_{11} & b_{12} \\ b_{21} & b_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{11}b_{11} + a_{12}b_{21} & a_{11}b_{12} + a_{12}b_{22} \\ a_{21}b_{11} + a_{22}b_{21} & a_{21}b_{12} + a_{22}b_{22} \end{bmatrix}$$

اس کا تبدیل محل حاصل کرتے ہیں۔

$$(8.24) \quad (AB)^T = \begin{bmatrix} a_{11}b_{11} + a_{12}b_{21} & a_{21}b_{11} + a_{22}b_{21} \\ a_{11}b_{12} + a_{12}b_{22} & a_{21}b_{12} + a_{22}b_{22} \end{bmatrix}$$

آئیں اب مساوات 8.23-ت کا دایاں ہاتھ حاصل کرتے ہیں۔ یوں  $B^T$  اور  $A^T$  حاصل کرنے کے بعد

$$B^T = \begin{bmatrix} b_{11} & b_{21} \\ b_{12} & b_{22} \end{bmatrix}, \quad A^T = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{21} \\ a_{12} & a_{22} \end{bmatrix}$$

ان کا قلابی ضرب لیتے ہیں۔

$$(8.25) \quad B^T A^T = \begin{bmatrix} b_{11} & b_{21} \\ b_{12} & b_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_{11} & a_{21} \\ a_{12} & a_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_{11}a_{11} + b_{21}a_{12} & b_{11}a_{21} + b_{21}a_{22} \\ b_{12}a_{11} + b_{22}a_{12} & b_{12}a_{21} + b_{22}a_{22} \end{bmatrix}$$

چونکہ  $a_{11}b_{11} = b_{11}a_{11}$  ،  $a_{12}b_{21} = b_{21}a_{12}$  ، ... ہیں لہذا مساوات 8.24 اور مساوات 8.25 کے دائیں ہاتھ آپس میں برابر ہیں لہذا ان کے بائیں ہاتھ بھی آپس میں برابر ہوں گے۔ اس طرح مساوات 8.23-ت ثابت ہوا۔

## مخصوص قالب

چند اقسام کے قالب عملی استعمال کے لحاظ سے زیادہ اہم ہیں۔ ان پر غور کرتے ہیں۔

## تشاکلی قالب اور منحرف تشاکلی قالب

ایسا چکور قالب جو اپنے تبدیل محل قالب کے برابر  $A = A^T$  ہو تشاکلی<sup>25</sup> قالب کہلاتا ہے۔ ایسا قالب جو اپنے تبدیل محل قالب کے نفی کے برابر  $A = -A^T$  ہو منحرف تشاکلی<sup>26</sup> قالب کہلاتا ہے۔

$$(8.26) \quad \begin{aligned} \text{تشاکلی} \quad A &= A^T, \quad (a_{jk} = a_{kj}) \\ \text{منحرف تشاکلی} \quad A &= -A^T, \quad (a_{jk} = -a_{kj} \text{ اور } a_{jj} = 0) \end{aligned}$$

مثال 8.14: تشاکلی اور منحرف تشاکلی قالب  
 $A$  تشاکلی قالب ہے،  $B$  منحرف تشاکلی قالب ہے جبکہ  $C$  نہ تشاکلی اور نہ منحرف تشاکلی ہے۔

$$\begin{aligned} \text{تشاکلی} \quad A &= \begin{bmatrix} 2 & 7 & 5 \\ 7 & 1 & -2 \\ 5 & -2 & 3 \end{bmatrix} \\ \text{منحرف تشاکلی} \quad B &= \begin{bmatrix} 0 & 3 & -1 \\ -3 & 0 & 2 \\ 1 & -2 & 0 \end{bmatrix} \\ C &= \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 2 & -4 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

## تکونی قلب

بالائی تکونی قلب<sup>27</sup> اس چکور قلب کو کہتے ہیں جس میں غیر صفر مقدار صرف مرکزی وتر اور اس سے بالائی جانب پائے جاتے ہیں جبکہ مرکزی وتر سے نیچے کی طرف تمام ارکان صفر ہوں۔ اسی طرح نچلا تکونی قلب<sup>28</sup> اس چکور قلب کو کہتے ہیں جس میں غیر صفر مقدار صرف مرکزی وتر اور مرکزی وتر کے نیچے پائے جاتے ہیں جبکہ مرکزی وتر کے بالائی جانب تمام ارکان صفر کے برابر ہوں۔

مثال 8.15: بالائی تکونی اور نچلا تکونی قلب

$$\begin{aligned} \text{بالائی تکونی قلب} \quad & \begin{bmatrix} 3 & 1 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 3 & -7 & 2 \\ 0 & 0 & 5 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 0 & 3 & -4 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \\ \text{نچلا تکونی قلب} \quad & \begin{bmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 7 & 0 \\ -1 & 2 & 0 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

## وتری قلب

ایسا چکور قلب جس میں غیر صفر ارکان صرف مرکزی وتر پر پائے جاتے ہوں وتری قلب<sup>29</sup> کہلاتا ہے۔ مرکزی وتر سے ہٹ کر تمام ارکان صفر ہوں گے۔

اگر وتری قلب  $S$  کے تمام ارکان یکساں، مثلاً  $c$  کے برابر ہوں، تب  $S$  غیر سمی قلب<sup>30</sup> کہلائے گا۔ کسی بھی چکور قلب  $A$  جس کی جسامت  $S$  کی جسامت کے برابر ہو، کا  $S$  کے ساتھ قلبی ضرب کا حاصل، غیر سمی مقدار  $c$  اور  $A$  کے حاصل ضرب کے برابر ہو گا۔

$$(8.27) \quad AS = SA = cA$$

ایسا غیر سمی قلب جس کے ارکان اکائی (1) کے برابر ہوں اکائی قلب<sup>31</sup> کہلاتا ہے جسے  $I_n$  یا  $I$  سے ظاہر کیا

<sup>27</sup>upper triangular matrix  
<sup>28</sup>lower triangular matrix  
<sup>29</sup>diagonal matrix  
<sup>30</sup>scalar matrix  
<sup>31</sup>unit matrix

جاتا ہے۔ اکائی قالب کی صورت میں درج بالا مساوات درج ذیل صورت اختیار کرتی ہے۔

$$AI = IA = A \quad (8.28)$$

مثال 8.16: وتری قالب  $D$ ، غیر سمتی قالب  $S$  اور اکائی قالب  $I$

$$D = \begin{bmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -4 \end{bmatrix}, \quad S = \begin{bmatrix} 5 & 0 & 0 \\ 0 & 5 & 0 \\ 0 & 0 & 5 \end{bmatrix}, \quad I = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

مثال 8.17: کارخانے کے اخراجات

ایک کارخانے میں تین اقسام کے کھلونے (الف، ب اور پ) تیار ہوتے ہیں۔ ایک کھلونا تیار کرنے کے اخراجات قالب  $A$  میں دیے گئے ہیں۔ قالب  $B$  ایک ہفتے کی پیداوار دیتا ہے۔ جمع اور جمع رات کے دن تعطیل ہوتی ہے۔ ایسا قالب  $C$  حاصل کریں جو اس ایک ہفتے میں پیدا کیے گئے کھلونوں پر خرچ اخراجات پیش کرے۔

پ	ب	الف		بدھ	منگل	پیر	اتوار	ہفتہ		
$A = \begin{bmatrix} 200 & 100 & 50 \\ 15 & 12 & 10 \\ 5 & 4 & 2 \end{bmatrix}$			خام مال مزدوری اضافی اخراجات	$B = \begin{bmatrix} 13 & 18 & 11 & 19 & 20 \\ 2.0 & 2.2 & 2.3 & 2.1 & 2.2 \\ 0.8 & 0.9 & 1.0 & 1.1 & 0.9 \end{bmatrix}$						الف ب پ

حل:

	بدھ	منگل	پیر	اتوار	ہفتہ	
$C = AB = \begin{bmatrix} 2840.0 & 3865.0 & 2480.0 & 4065.0 & 4265.0 \\ 227.0 & 305.4 & 202.6 & 321.2 & 335.4 \\ 74.6 & 100.6 & 66.2 & 105.6 & 110.6 \end{bmatrix}$						خام مال مزدوری اضافی اخراجات

مثال 8.18: امکانی شمارائی قابل۔ طاقت قابل  
ایک شہر کے رقبے کا استعمال 2018 میں درج ذیل ہے۔

$$S = 15\% \text{ صنعتی}, T = 25\% \text{ تجارتی}, R = 60\% \text{ رہائشی}$$

پانچ سالوں میں رقبے کا استعمال تبدیل ہو گا۔ اس تبدیلی کو درج ذیل امکانی شمارائی قابل<sup>32</sup>  $A$  دیتا ہے جو  
سالہا سال اس شہر کے لئے قابل استعمال ہے۔

$$A = \begin{bmatrix} \text{رہائشی سے} & \text{تجارتی سے} & \text{صنعتی سے} \\ 0.8 & 0.1 & 0 \\ 0.2 & 0.7 & 0.1 \\ 0 & 0.2 & 0.9 \end{bmatrix} \begin{matrix} \text{رہائشی کو منتقل} \\ \text{تجارتی کو منتقل} \\ \text{صنعتی کو منتقل} \end{matrix}$$

درج بالا امکانی شمارائی قابل  $A$  کے تمام ارکان مثبت ہیں جبکہ ہر قطار کے ارکان کا مجموعہ اکائی کے برابر ہے  
(چونکہ تمام ممکنہ امکانات کا مجموعہ اکائی کے برابر ہوتا ہے)۔ پانچ سال بعد 2023 میں رقبے کی تقسیم درج ذیل ہو  
گی۔

$$y = \begin{bmatrix} 0.8 & 0.1 & 0 \\ 0.2 & 0.7 & 0.1 \\ 0 & 0.2 & 0.9 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 60 \\ 25 \\ 15 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.8 \cdot 60 + 0.1 \cdot 25 + 0 \cdot 15 \\ 0.2 \cdot 60 + 0.7 \cdot 25 + 0.1 \cdot 15 \\ 0.6 \cdot 60 + 0.2 \cdot 25 + 0.9 \cdot 15 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 50.5 \\ 31.0 \\ 18.5 \end{bmatrix} \begin{matrix} \text{رہائشی} \\ \text{تجارتی} \\ \text{صنعتی} \end{matrix}$$

اس عمل کو  $A$  کی مدد سے سمجھتے ہیں۔ پانچ سالوں میں 0.8 امکان ہے کہ رہائشی رقبہ، رہائشی ہی رہے گا جبکہ  
0.1 امکان ہے کہ تجارتی رقبہ پر رہائش ہو گی اور 0 امکان ہے کہ صنعتی رقبہ پر رہائش ہو گی۔ یوں 2023 میں  
رہائشی رقبہ درج ذیل ہو گا۔

$$0.8 \cdot 60 + 0.1 \cdot 25 + 0 \cdot 15 = 50.5\%$$

اس پورے عمل کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$y = Ax = A \begin{bmatrix} 60 & 25 & 15 \end{bmatrix}^T$$

جہاں  $x$  سمتیہ حال<sup>33</sup> ہے جو 2018 میں رقبے کی تقسیم بیان کرتا ہے۔ اسی طرح 2028 اور 2033 میں صورت حال بالترتیب درج ذیل ہوگی۔

$$z = Ay = A(Ax) = A^2x = \begin{bmatrix} 43.50 \\ 33.65 \\ 22.85 \end{bmatrix}$$

$$u = Az = A(A^2x) = A^3x = \begin{bmatrix} 38.165 \\ 34.540 \\ 27.295 \end{bmatrix}$$

یوں 2033 میں % 38.165 علاقہ رہائشی، % 34.54 تجارتی اور % 27.295 صنعتی ہو گا۔ یاد رہے کہ رقبہ مستقل قیمت ہے۔

### سوالات

سوال 8.12: چکور قالب ایسا چکور قالب جو تشاکلی اور منحرف تشاکلی ہو، کی صورت کیا ہوگی۔

حل: صفر قالب

سوال 8.13 تا سوال 8.25 میں درج ذیل قالب استعمال کریں۔

$$A = \begin{bmatrix} -3 & 2 & 4 \\ 0 & 1 & 2 \\ 2 & 3 & 5 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 3 & 4 & 0 \\ -4 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} 3 & 0 \\ 1 & 2 \\ 2 & -1 \end{bmatrix}$$

$$a = \begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 \end{bmatrix}, \quad b = \begin{bmatrix} 1 \\ 3 \\ -2 \end{bmatrix}$$



سوال 8.13:  $A^T, B^T, a^T, b^T$

$$A^T = \begin{bmatrix} -3 & 0 & 2 \\ 2 & 1 & 3 \\ 4 & 2 & 5 \end{bmatrix}, B^T = \begin{bmatrix} 3 & -4 & 0 \\ 4 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}, a^T = \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \\ 0 \end{bmatrix}, b^T = \begin{bmatrix} 1 & 3 & -2 \end{bmatrix}$$

جوابات:

سوال 8.14:  $AB, BA$

$$AB = \begin{bmatrix} -17 & -14 & 8 \\ -4 & -1 & 4 \\ -6 & 5 & 10 \end{bmatrix}, BA = \begin{bmatrix} -9 & 10 & 20 \\ 12 & -9 & -18 \\ 4 & 6 & 10 \end{bmatrix}$$

جوابات:

سوال 8.15:  $(AB)^T, B^T A^T, A^T B^T$

$$(AB)^T = B^T A^T = \begin{bmatrix} -17 & -4 & -6 \\ -14 & -1 & 5 \\ 8 & 4 & 10 \end{bmatrix}, A^T B^T = \begin{bmatrix} -9 & 12 & 4 \\ 10 & -9 & 6 \\ 20 & -18 & 10 \end{bmatrix}$$

جوابات:

سوال 8.16:  $AA^T, A^2$

$$AA^T = \begin{bmatrix} 29 & 10 & 20 \\ 10 & 5 & 13 \\ 20 & 13 & 38 \end{bmatrix}, A^2 = \begin{bmatrix} 17 & 8 & 12 \\ 4 & 7 & 12 \\ 4 & 22 & 39 \end{bmatrix}$$

جوابات:

سوال 8.17:  $BB^T, B^2$

$$BB^T = \begin{bmatrix} 25 & -16 & 0 \\ -16 & 17 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{bmatrix}, B^2 = \begin{bmatrix} -7 & 8 & 0 \\ -8 & -15 & 0 \\ 0 & 0 & 4 \end{bmatrix}$$

جوابات:

سوال 8.18:  $CC^T, BC$

$$CC^T = \begin{bmatrix} 9 & 3 & 6 \\ 3 & 5 & 0 \\ 6 & 0 & 5 \end{bmatrix}, BC = \begin{bmatrix} 13 & 8 \\ -13 & -2 \\ 4 & -2 \end{bmatrix}$$

جوابات:

سوال 8.19:  $2A - 3B, (2A - 3B)^T, 2A^T - 3B^T$

$$2A - 3B = \begin{bmatrix} -15 & -8 & 8 \\ 12 & 5 & 4 \\ 4 & 6 & 4 \end{bmatrix}, (2A - 3B)^T = 2A^T - 3B^T = \begin{bmatrix} -15 & 12 & 4 \\ -8 & 5 & 6 \\ 8 & 4 & 4 \end{bmatrix}$$

جوابات:

سوال 8.20:  $Ba, Ba^T, Bb, Bb^T$

جوابات:  $Ba = Ba^T = \begin{bmatrix} 2 \\ -7 \\ 0 \end{bmatrix}, Bb^T = Bb = \begin{bmatrix} 15 \\ -7 \\ -4 \end{bmatrix}$

سوال 8.21:  $Aa, Aa^T, Ab, Ab^T$

جوابات:  $Aa = Aa^T = \begin{bmatrix} -8 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}, Ab = Ab^T = \begin{bmatrix} -5 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$

سوال 8.22:  $(Ab)^T, b^T A^T$

جوابات:  $(Ab)^T = b^T A^T = \begin{bmatrix} -5 & -1 & 1 \end{bmatrix}$

سوال 8.23:  $ABC, ABa, ABb$

جوابات:  $\begin{bmatrix} -49 & -36 \\ -5 & -6 \\ 7 & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -20 \\ -7 \\ -17 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -75 \\ -15 \\ -11 \end{bmatrix}$

سوال 8.24:  $ab, ba, aB, Bb$

جوابات:  $\begin{bmatrix} 2 & -1 & 0 \\ 6 & -3 & 0 \\ -4 & 2 & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 10 & 9 & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 15 \\ -7 \\ -4 \end{bmatrix}, [-1]$

سوال 8.25:  $a + b, a^T + b, a + b^T$

جوابات:  $a + b$  ممکن نہیں ہے اور  $a + b^T = \begin{bmatrix} 3 & 2 & -2 \end{bmatrix}, a^T + b = \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \\ -2 \end{bmatrix}$

سوال 8.26:  $AB$  کو سوال 8.13 میں حاصل کیا گیا ہے۔ اسی کو دوبارہ  $A$  کے قطار اور  $B$  کے صف استعمال کرتے ہوئے دوبارہ حاصل کریں۔

سوال 8.27: مساوات 8.23 کو عمومی  $2 \times 2$  قالب کے لئے ثابت کریں۔

سوال 8.28: قانون تبادلہ

ایسا  $2 \times 2$  قالب  $B$  دریافت کریں کہ  $AB = BA$  ہو جہاں  $A = \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 3 & 4 \end{bmatrix}$  ہے۔

جواب:  $B = \begin{bmatrix} c & 0 \\ 0 & c \end{bmatrix}$

سوال 8.29: ثابت کریں کہ کسی بھی چکور قالب  $C$  کے لئے  $\frac{1}{2}(C + C^T)$  تشاکلی ہے جبکہ  $\frac{1}{2}(C - C^T)$  منحرف تشاکلی ہیں۔

سوال 8.30: درج بالا سوال کے تحت  $T = \frac{1}{2}(C + C^T)$  اور  $M = \frac{1}{2}(C - C^T)$  لکھا جاسکتا ہے جہاں  $T$  تشاکلی اور  $M$  منحرف تشاکلی قالب ہیں۔ کسی بھی قالب کو تشاکل قالب اور منحرف تشاکلی قالب کا مجموعہ لکھا جاسکتا ہے۔ یوں سوال 8.13 تا سوال 8.25 میں استعمال کیے گئے  $A$  کو تشاکلی اور منحرف تشاکلی قالب کا مجموعہ لکھا جاسکتا ہے۔ ان قالبوں کو دریافت کریں۔

جوابات:  $T = \begin{bmatrix} -3 & 1 & 3 \\ 1 & 1 & 2.5 \\ 3 & 2.5 & 5 \end{bmatrix}, M = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & -0.5 \\ -1 & 0.5 & 0 \end{bmatrix}$

سوال 8.31: قابل تبادل ثابت کریں کہ تشاکلی  $A$  اور تشاکلی  $B$  کا قالمی ضرب  $AB$  اس صورت تشاکلی ہو گا جب  $A$  اور  $B$  آپس میں (ضرب میں) قابل تبادل<sup>34</sup> ہوں یعنی جب  $AB = BA$  ہو۔

جواب:  $AB = (AB)^T = B^T A^T = BA$

سوال 8.32: کن صورتوں میں منحرف تشاکلی قالبوں کا قالمی ضرب منحرف تشاکلی قالب دے گا؟

جواب:  $AB = -BA$

سوال 8.33: امکانی شماریاتی عمل ایک مشین اگر آج ٹھیک ہو تب 0.9 امکان ہے کہ وہ ایک دن بعد (کل) بھی ٹھیک ہو گا۔ یوں 0.1 امکان ہے کہ وہ کل خراب ہو گا۔ اسی طرح اگر مشین آج خراب ہو تب 0.4 امکان ہے کہ وہ کل بھی خراب ہو گا۔ یوں 0.6 امکان ہے کہ وہ کل ٹھیک ہو گا۔ آج ٹھیک اور خراب کو بالترتیب  $t$  اور  $k$  سے ظاہر کریں جبکہ ایک دن بعد انہیں  $T$  اور  $K$  سے ظاہر کریں۔ اس پیش گوئی سے امکانی شماریاتی قالب  $A$  لکھیں۔ اگر آج مشین ٹھیک ہو تب دو دن بعد (پرسوں) مشین ٹھیک ہونے کا کتنا فی صد امکان ہے۔

<sup>34</sup>commutative

باب 8. خطی الجبرا: قالب، سمتیہ، مقطع۔ خطی نظام

$$A = \begin{bmatrix} 0.9 & 0.6 \\ 0.1 & 0.4 \end{bmatrix} \begin{matrix} T \\ K \end{matrix} \quad \text{جوابات: دو دن بعد 87\% امکان ہے کہ مشین ٹھیک ہوگی۔}$$

سوال 8.34: امکانی شماریاتی عمل

ایک شہر کی آبادی 20000 ہے۔ ایک بینک میں آج کھاتے دار کا 90\% امکان ہے کہ وہ اگلے سال بھی اسی بینک کا کھاتے دار ہو گا جبکہ یہاں کھاتا نہ رکھنے والے کا 1\% امکان ہے کہ وہ اگلے سال یہاں کا کھاتا دار ہو گا۔ اگر آج 1000 افراد اس بینک کے کھاتے دار ہوں تب ایک سال، دو سال اور تین سال بعد کتنے افراد یہاں کے کھاتے دار ہوں گے؟

جوابات: 1090 ، 1170 ، 1241

سوال 8.35: ایک کارخانہ لاہور، پشاور اور کراچی میں تین اشیاء الف، ب اور پ فروخت کرتا ہے۔ فی کلو گرام منافع بالترتیب 8 ، 10 اور 6 روپیہ ہے۔ ایک دن کی فروخت درج ذیل ہے۔

لاہور	2000	3000	1800
پشاور	2200	2800	1500
کراچی	3200	4200	2700

ایسا "سمتیہ منافع"  $m$  دریافت کریں کہ  $y = Am$  ہر شہر میں روزانہ کمائی دے۔

$$m = \begin{bmatrix} 8 & 10 & 6 \end{bmatrix}^T \quad \text{جواب:}$$

سوال 8.36: خطی تبادلہ۔ گھومنا

کار تیزی محدود کی  $xy$  سطح پر گھڑی کے سوئیوں کے گھومنے کی الٹ رخ گھومنے کو  $y = Ax$  ظاہر کرتی ہے جہاں  $A$  ،  $y$  اور  $x$  درج ذیل ہیں۔

$$A = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix}, \quad y = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix}, \quad x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

ثابت کریں کہ  $y = Ax$  کسی بھی سطح پر  $x_1x_2$  کار تیزی محدود کے نظام کو، مبدا کے گرد، گھڑی کی سوئیوں کی گھومنے کی الٹ رخ،  $\theta$  زاویہ گھما کر نیا کار تیزی محدود  $y_1y_2$  دیتا ہے۔

سوال 8.37: خطی تبادلہ۔ گھومنا  
درج بالا سوال میں  $\theta$  زاویہ گھومنا دیکھا گیا۔ ثابت کریں کہ درج ذیل قالب، مبدا کے گرد، گھڑی کی سوئیوں کے گھومنے کی الٹ رخ،  $n\theta$  زاویہ گھومنے کو ظاہر کرتا ہے۔

$$A^n = \begin{bmatrix} \cos n\theta & -\sin n\theta \\ \sin n\theta & \cos n\theta \end{bmatrix}$$

سوال 8.38: خطی تبادلہ۔ گھومنا  
درج بالا دو سوالات کو دیکھیں۔ درج ذیل قالب، مبدا کے گرد، گھڑی کی سوئیوں کے گھومنے کی الٹ رخ،  $\alpha$  اور  $\beta$  زاویہ گھومنے کو ظاہر کرتے ہیں۔

$$A = \begin{bmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} \cos \beta & -\sin \beta \\ \sin \beta & \cos \beta \end{bmatrix}$$

یوں باری باری  $\alpha$  اور  $\beta$  گھومنے کو  $AB$  ظاہر کرے گا۔ یوں درج ذیل ثابت کریں۔

$$\begin{bmatrix} \cos \alpha & -\sin \alpha \\ \sin \alpha & \cos \alpha \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \cos \beta & -\sin \beta \\ \sin \beta & \cos \beta \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos(\alpha + \beta) & -\sin(\alpha + \beta) \\ \sin(\alpha + \beta) & \cos(\alpha + \beta) \end{bmatrix}$$

سوال 8.39: خطی تبادلہ۔ گھومنا  
خلا میں گھومنا  $y = Ax$  دیتا ہے جہاں  $x = \begin{bmatrix} x_1 & x_2 & x_3 \end{bmatrix}^T$ ،  $y = \begin{bmatrix} y_1 & y_2 & y_3 \end{bmatrix}^T$  ہیں جبکہ  $A$  درج ذیل ہو سکتے ہیں۔

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \theta & -\sin \theta \\ 0 & \sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} \cos \phi & 0 & -\sin \phi \\ 0 & 1 & 0 \\ \sin \phi & 0 & \cos \phi \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} \cos \gamma & -\sin \gamma & 0 \\ \sin \gamma & \cos \gamma & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

کیا آپ ذہن میں اس عمل کو دیکھ پاتے ہیں؟

## 8.3 خطی مساوات کے نظام۔ گاوسی اسقاط

قالب کا ایک اہم استعمال، خطی تفرقی مساوات کے نظام کا حل ہے۔ ہم یہاں گاوسی اسقاط<sup>35</sup> کی ترکیب سیکھتے ہیں جو خطی الجبرا میں کلیدی کردار ادا کرتا ہے۔ آپ سے گزارش ہے کہ اس ترکیب کو اچھی طرح سمجھیں۔

خطی تفرقی مساوات کے نظام کا نام چھوٹا کرتے ہوئے اس کو خطی نظام<sup>36</sup> بھی کہتے ہیں۔ انجینئری، معاشیات، شماریات، اور دیگر شعبوں کے کئی مسائل کی نمونہ کشی خطی نظام کی مدد سے کی جاتی ہے مثلاً برقی ادوار اور گاڑیوں کی آمد و رفت کا نظام۔

خطی نظام، عددی سر قالب اور افزودہ قالب

$n$  متغیرات پر مبنی  $n$  مساوات کا نظام درج ذیل ہے۔

$$\begin{aligned} a_{11}x_1 + \cdots + a_{1n}x_n &= b_1 \\ a_{21}x_1 + \cdots + a_{2n}x_n &= b_2 \\ &\vdots \\ a_{m1}x_1 + \cdots + a_{mn}x_n &= b_m \end{aligned} \quad (8.29)$$

چونکہ اس نظام میں تمام متغیرات کی طاقت اکائی (1) ہے لہذا یہ نظام خطی کہلاتا ہے (سیدھے خط کی طرح جس کی مساوات  $y = mx + c$  میں  $x$  اور  $y$  کی طاقت 1 ہے)۔ ان مساوات میں  $a_{11}$  تا  $a_{mn}$  مستقل قیمتیں ہیں جنہیں نظام کے عددی سر<sup>37</sup> کہتے ہیں۔  $b_1$  تا  $b_m$  بھی مستقل قیمتیں ہیں۔ تمام  $b_j$  کی قیمت صفر ہونے کی صورت میں 8.29 کا نظام ہم جنسی<sup>38</sup> نظام کہلاتا ہے جبکہ ایسا نہ ہونے کی صورت میں یہ غیر ہم جنسی<sup>39</sup> نظام کہلاتا ہے۔

Gauss elimination<sup>35</sup>  
linear system<sup>36</sup>  
coefficients<sup>37</sup>  
homogeneous<sup>38</sup>  
nonhomogeneous<sup>39</sup>

نظام 8.29 کے حل سے مراد  $x_1$  تا  $x_n$  کی وہ قیمتیں ہیں جو اس نظام کے تمام مساواتوں پر پورا اترتے ہوں۔ نظام کے حل سمیتہ<sup>40</sup> کے ارکان نظام 8.29 کے حل  $x_1$  تا  $x_m$  ہیں۔ ہم جنسی نظام کا ہر صورت میں ایک حل  $x_1 = 0, \dots, x_n = 0$  ہو گا جو غیر اہم صفر حل<sup>41</sup> کہلاتا ہے۔

نظام 8.29 کی قالبی صورت

قالبی ضرب کے استعمال سے نظام 8.29 کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$(8.30) \quad Ax = b$$

جہاں  $A$ ،  $x$  اور  $b$  درج ذیل ہیں۔  $A$  عددی سر قالب<sup>42</sup> کہلاتا ہے۔

$$(8.31) \quad A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} \end{bmatrix}, \quad x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}, \quad b = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{bmatrix}$$

$x$  اور  $b$  سمتیہ قطار ہیں۔ ہم فرض کرتے ہیں کہ  $a_{jk}$  تمام صفر نہیں ہیں لہذا  $A$  صفر قالب نہیں ہو گا۔ دھیان رہے کہ  $x$  کے  $n$  ارکان جبکہ  $b$  کے  $m$  ارکان ہیں۔  $A$  اور  $b$  کو ایک ہی قالب میں لکھ کر افزودہ قالب<sup>43</sup>  $\tilde{A}$  ملتا ہے۔

$$(8.32) \quad \tilde{A} = \left[ \begin{array}{cccc|c} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} & b_2 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mn} & b_m \end{array} \right]$$

افزودہ قالب میں عمودی لکیر کو ہٹایا جاسکتا ہے۔ ہم بھی ایسا ہی کریں گے، بس یاد رہے کہ  $A$  کے ساتھ آخری قطار  $b$  کا اضافہ کرنے سے افزودہ قالب  $\tilde{A}$  حاصل ہوتا ہے۔

solution vector<sup>40</sup>

trivial solution<sup>41</sup>

coefficient matrix<sup>42</sup>

augmented matrix<sup>43</sup>

چونکہ افزودہ قالب میں نظام 8.29 کے تمام معلومات شامل ہیں لہذا افزودہ قالب اس نظام کو مکمل طور پر ظاہر کرتا ہے۔

مثال 8.19: حل کی وجودیت اور یکتائی۔ جیومیٹریائی نقطہ نظر  
 $m = n = 2$  کی صورت میں نظام دو عدد متغیرات  $x_1$ ،  $x_2$  اور دو عدد مساوات پر مبنی ہو گا۔

$$a_{11}x_1 + a_{12}x_2 = b_1$$

$$a_{21}x_1 + a_{22}x_2 = b_2$$

اگر ہم  $x_1$  اور  $x_2$  کو سطح  $x_1x_2$  پر محور فرض کریں تب درج بالا مساوات اس سطح پر سیدھے خطوط کے مساوات ہوں گے۔ ان مساوات کا صرف اس صورت حل  $(x_1, x_2)$  ہو گا جب نقطہ  $P$  جس کے محور  $x_1$  اور  $x_2$  ہوں، ان دونوں خطوط پر پایا جاتا ہو۔ یوں تین ممکنہ صورتیں پائی جاتی ہیں۔ شکل 8.1 دیکھیں۔

• اگر خطوط ایک دونوں کو قطع کرتے ہوں تب یکتا حل پایا جائے گا۔

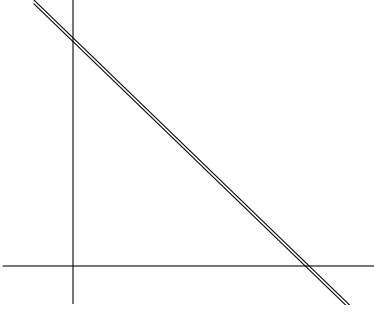
• ہم مکان خطوط کی صورت میں لامتناہی تعداد کے حل ہوں گے۔

• متوازی اور ایک دونوں سے ہٹ کر خطوط کی صورت میں کوئی حل ممکن نہیں ہو گا۔

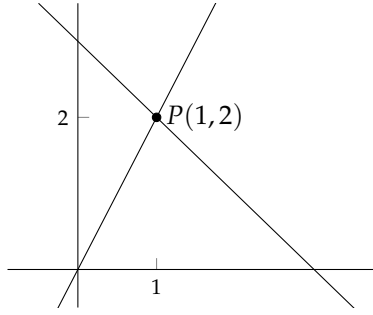
دو متغیرات اور دو مساوات کے نظام کو ہم نے دیکھا۔ تین متغیرات اور تین مساوات کے نظام کو بھی جیومیٹریائی نقطہ نظر سے دیکھا جاسکتا ہے۔ اب خطوط کی بجائے نظام کے تین مساوات تین سطحوں کو ظاہر کریں گی۔ شکل میں اس نظام کے حل دکھائے گئے ہیں۔

مثال 8.19 میں ہم نے دیکھا کہ عین ممکن ہے کہ نظام کا کوئی حل ممکن نہ ہو۔ یوں کسی بھی نظام کے بارے میں ہم جاننا چاہیں گے کہ آیا اس کا حل موجود ہے اور آیا ایسا حل یکتا ہے۔ آئیں اب خطی نظام کو حل کرنے کا منظم طریقہ سیکھیں۔

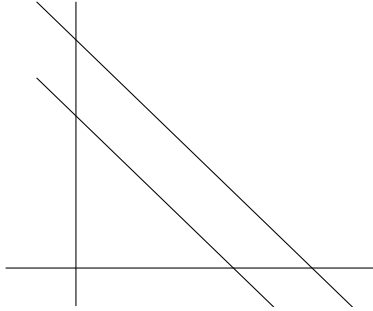




(ب) دونوں خطوط (جنہیں ایک دونوں سے ذرہ ہٹ کر دکھایا گیا ہے درحقیقت) ہم مکانی ہیں لہذا ان کے لامتناہی تعداد کے حل ممکن ہیں۔



(الف) نقطہ  $P$  جہاں دونوں خط ملتے ہیں، ان مساوات کا حل ہے۔



(پ) متوازی خطوط ایک دونوں کو کہیں نہیں چھوتے ہیں لہذا ان کا کوئی حل نہیں پایا جاتا ہے۔

شکل 8.1: حل کی وجودیت اور یکسانی۔ مثال 8.19 کے اشکال۔

گاوسی اسقاط

ہم درج ذیل خطی نظام پر غور کرتے ہیں۔

$$2x_1 + x_2 = 7$$

$$4x_2 = 12$$

اس نظام کے عددی سر قالب میں غیر صفر قیمتیں، مرکزی وتر اور اس سے اوپر ہیں لہذا یہ بالائی تکونی نظام ہے۔ اس نظام کی نچلی مساوات کو حل کرتے ہوئے  $x_2 = \frac{12}{4} = 3$  ملتا ہے جس کو پہلی مساوات میں واپس پر کرتے ہوئے  $x_1 = \frac{7-x_2}{2} = \frac{7-3}{2} = 2$  حاصل ہوتا ہے۔ اس عمل سے ہم دیکھتے ہیں کہ تکونی نظام کو با آسانی حل کیا جاسکتا ہے۔ یوں ہم کسی بھی نظام کو تکونی صورت میں لکھنا چاہیں گے۔

کسی بھی نظام کو تکونی صورت میں لانے کے عمل کو درج ذیل نظام کی مدد سے سیکھتے ہیں جس کا افزودہ قالب بھی دیا گیا ہے۔ افزودہ قالب کی پہلی صف کو  $S_1$  اور دوسری صف کو  $S_2$  کہا گیا ہے۔

$$\begin{array}{ccc|c} S_1 & 2 & 3 & 12 \\ S_2 & 4 & -2 & 8 \end{array} \quad \begin{array}{l} 2x_1 + 3x_2 = 12 \\ 4x_1 - 2x_2 = 8 \end{array}$$

اس کو تکونی صورت میں لکھنے کی خاطر نچلی مساوات سے  $x_1$  حذف کرنا ہو گا۔ ایسا کرنے کے لئے بالائی مساوات کو 2 سے ضرب دے کر  $4x_1 + 6x_2 = 24$  حاصل کرتے ہوئے اس کو نچلی مساوات سے منفی کرتے ہیں جس سے  $-8x_2 = -16$  ملتا ہے۔ یوں درج بالا نظام درج ذیل لکھا جائے گا جو بالائی تکونی صورت ہے۔ افزودہ قالب پر بھی یہی عمل کیا گیا ہے جہاں نچلی صف کے ساتھ الجبرائی عمل  $(S_2 - 2S_1)$  لکھا گیا ہے۔

$$\begin{array}{ccc|c} & 2 & 3 & 12 \\ & 0 & -8 & -16 \end{array} \quad \begin{array}{l} 2x_1 + 3x_2 = 12 \\ -8x_2 = -16 \end{array} \quad S_2 - 2S_1$$

تکونی صورت حاصل کرنے کی اس عمل کو گاوسی اسقاط<sup>44</sup> کہتے ہیں۔ گاوسی اسقاط کی ترکیب وسیع تر نظام پر قابل استعمال ہے۔ یوں نچلی مساوات سے  $x_2 = 2$  حاصل کرتے ہوئے پہلی مساوات میں واپس پر کرتے ہوئے  $x_1 = 3$  ملتا ہے۔

مثال 8.20: گاوسی اسقاط

درج ذیل نظام کو گاوسی اسقاط سے بالائی تکتونی صورت میں لائیں۔ نظام کا افزودہ قالب بھی دیا گیا ہے۔

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 & 5 \\ 2 & -3 & 1 & 0 \\ -1 & 2 & 3 & -3 \end{bmatrix} \quad \begin{aligned} x_1 + 2x_2 - x_3 &= 5 \\ 2x_1 - 3x_2 + x_3 &= 0 \\ -x_1 + 2x_2 + 3x_3 &= -3 \end{aligned}$$

حل: بالائی تکتونی صورت کے لئے درمیانی مساوات سے  $x_1$  حذف کرنا ہوگا جبکہ نیچلی مساوات سے  $x_1$  اور  $x_2$  حذف کرنے ہوں گے۔

پہلی قدم میں ہم بالائی مساوات کو استعمال کرتے ہوئے نیچلی دونوں مساواتوں سے  $x_1$  حذف کرتے ہیں۔ پہلی مساوات کو 2 سے ضرب دے کر دوسری مساوات سے منفی کرنے سے دوسری مساوات سے  $x_1$  حذف ہوگا۔ اسی طرح پہلی مساوات کو تیسری مساوات کے ساتھ جمع کرتے ہوئے تیسری مساوات سے  $x_1$  حذف ہوتا ہے۔ اس عمل کو افزودہ قالب کے لئے بیان کرتے ہیں۔ ہم ہر قدم پر گزشتہ قالب کی پہلی صف کو  $S_1$ ، دوسری کو  $S_2$  اور تیسری کو  $S_3$  کہیں گے۔ یوں درج ذیل میں  $S_1$  سے مراد درج بالا قالب کی پہلی صف  $\begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 & 5 \end{bmatrix}$  ہے۔

پہلی صف کو 2 سے ضرب دیتے ہوئے دوسری صف سے منفی کریں یعنی  $S_2 - 2S_1$   
پہلی صف کو تیسری صف کے ساتھ جمع کریں یعنی  $S_3 + S_1$

ان عمل صف (یعنی  $S_2 - 2S_1$  اور  $S_3 + S_1$ ) کو درج ذیل قالب کے دائیں جانب مطابقتی صف کے سامنے لکھا گیا ہے۔

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 & 5 \\ 0 & -7 & 3 & -10 \\ 0 & 4 & 2 & 2 \end{bmatrix} \quad \begin{aligned} S_2 - 2S_1 \\ S_3 + S_1 \end{aligned} \quad \begin{aligned} x_1 + 2x_2 - x_3 &= 5 \\ -7x_2 + 3x_3 &= -10 \\ 4x_2 + 2x_3 &= 2 \end{aligned}$$

صف پر عمل کو الجبرائی صورت میں قالب کے دائیں جانب لکھا گیا ہے جہاں  $S_1$ ،  $S_2$ ، ... گزشتہ قالب کے صف ہیں۔ درج بالا تبدیل شدہ افزودہ قالب ہے۔

دوسری قدم میں (درج بالا حاصل کردہ کی) نیچلی مساوات سے  $x_2$  حذف کرتے ہیں۔

تبدیل شدہ افزودہ قالب کی دوسری صف کو  $\frac{4}{7}$  سے ضرب دیتے ہوئے اسی قالب کی تیسری صف کے ساتھ جمع  $(S_3 + \frac{4}{7}S_2)$  کریں۔ یہاں  $S_2$  اور  $S_3$  سے مراد درج بالا قالب کی دوسری اور تیسری صف ہے۔ یوں  $S_2$  سے مراد  $\begin{bmatrix} 0 & -7 & 3 & -10 \end{bmatrix}$  ہے۔

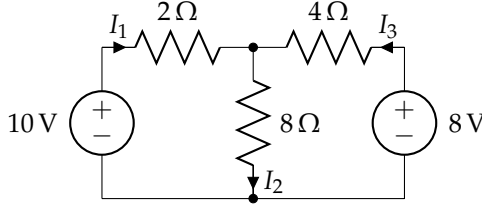
$$(8.33) \quad \begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 & 5 \\ 0 & -7 & 3 & -10 \\ 0 & 0 & \frac{26}{7} & -\frac{26}{7} \end{bmatrix} S_3 + \frac{4}{7}S_2 \quad \begin{array}{l} x_1 + 2x_2 - x_3 = 5 \\ -7x_2 + 3x_3 = -10 \\ \frac{26}{7}x_3 = -\frac{26}{7} \end{array}$$

تکوئی قالب کے حصول کے بعد حل حاصل کرتے ہیں۔ نظام 8.33 کی نچلی مساوات سے  $x_3 = -1$  ملتا ہے جس کو نظام 8.33 کی درمیانی مساوات میں واپس پر کرتے ہوئے  $x_2 = 1$  ملتا ہے۔ ان دونوں جوابات کو پہلی مساوات میں پر کرتے ہوئے  $x_1 = 2$  ملتا ہے۔

اگر دوسری قدم پر آپ پہلی مساوات کو 2 سے ضرب دے کر تیسری مساوات سے منفی کریں تو حاصل مساوات میں  $x_1$  دوبارہ حاضر ہو جائے گا جو پہلی قدم کی محنت کو ضائع کر دے گا۔ ہم ایسا نہیں چاہتے ہیں۔ یوں آپ دیکھ سکتے ہیں کہ کسی بھی جسامت کی نظام کو حل کرتے ہوئے پہلی قدم پر، نظام کی پہلی مساوات کو استعمال کرتے ہوئے، اس سے نیچے تمام مساوات سے  $x_1$  حذف کیا جاتا ہے۔ دوسری قدم پر، پہلی قدم کی حاصل نظام کی دوسری مساوات کو استعمال کرتے ہوئے، اس سے نیچے تمام مساواتوں سے  $x_2$  حذف کیا جاتا ہے۔ اسی طرح تیسری قدم پر، تیسری مساوات کو استعمال کرتے ہوئے، اس سے نیچے تمام مساواتوں سے  $x_3$  حذف کیا جائے گا۔ یہی سلسلہ آخر تک دہرایا جائے گا۔

اس نظام کو افزودہ قالب استعمال کرتے ہوئے حل کیا جاسکتا تھا۔ بار بار مکمل مساوات لکھنے کی کوئی ضرورت نہیں تھی۔ ہم عموماً ایسا ہی کرتے ہوئے، نظام کو افزودہ قالب کی صورت میں لکھ کر، اس کی تکوئی صورت گاوسی اسقاط کی مدد سے حاصل کریں گے۔

مثال 8.21: برقی دور کو شکل 8.2 میں دکھایا گیا ہے۔ اس کو حل کریں۔ حل: کرخوف قانون دباؤ سے درج ذیل لکھا



شکل 8.2: برقی دور۔ مثال 8.21

جاسکتا ہے

$$2I_1 + 8I_3 = 10$$

$$4I_3 + 8I_2 = 8$$

جبکہ کرخوف قانون رو سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$I_1 + I_3 = I_2$$

ان تینوں مساوات کو ترتیب دیتے ہوئے ایک ساتھ لکھتے ہیں۔ ساتھ ہی بائیں جانب اس نظام کا افزودہ قالب بھی لکھتے ہیں۔

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 & 8 & 10 \\ 0 & 8 & 4 & 8 \\ 1 & -1 & 1 & 0 \end{bmatrix} \quad \begin{aligned} 2I_1 + 8I_3 &= 10 \\ 8I_2 + 4I_3 &= 8 \\ I_1 - I_2 + I_3 &= 0 \end{aligned}$$

پہلا قدم: چونکہ دوسری صف کا پہلا رکن صفر ہے لہذا اس کو کچھ کرنے کی ضرورت نہیں ہے البتہ تیسرے صف کے پہلے رکن  $I_1$  کو حذف کرنا ہو گا۔

پہلی صف کو  $\frac{1}{2}$  سے ضرب دے کر تیسری صف سے منفی کرتے ہیں۔ درج ذیل میں  $S_3$  سے مراد درج بالا قالب کی تیسری صف  $\begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & 0 \end{bmatrix}$  ہے۔

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 & 8 & 10 \\ 0 & 8 & 4 & 8 \\ 0 & -1 & -3 & -5 \end{bmatrix} \quad \begin{aligned} 2I_1 + 8I_3 &= 10 \\ 8I_2 + 4I_3 &= 8 \\ S_3 - \frac{1}{2}S_1 &= -I_2 - 3I_3 = -5 \end{aligned}$$

دوسرا قدم: درج بالا کے تیسرے صف سے  $I_2$  حذف کرتے ہیں۔

دوسرے صف کو  $\frac{1}{8}$  سے ضرب دے کر تیسرے صف کے ساتھ جمع کرتے ہیں۔

باب 8. خطی الجبرا: قالب، سمتیہ، مقطع۔ خطی نظام

درج ذیل لکھتے ہوئے  $S_3$  سے مراد گزشتہ (درج بالا) قالب کی تیسری صف  $\begin{bmatrix} 0 & -1 & -3 & -5 \end{bmatrix}$  ہے۔

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 & 8 & 10 \\ 0 & 8 & 4 & 8 \\ 0 & 0 & -\frac{5}{2} & -4 \end{bmatrix} S_3 + \frac{1}{8}S_2 \quad \begin{aligned} 2I_1 + 8I_3 &= 10 \\ 8I_2 + 4I_3 &= 8 \\ -\frac{5}{2}I_3 &= -4 \end{aligned}$$

تیسرا قدم: آخری صف یا آخری مساوات سے  $I_3 = \frac{8}{5}$  ملتا ہے۔ اس قیمت کو درج بالا پہلی اور درمیانی مساوات میں پر کرتے ہوئے بقایا برقی رو حاصل کرتے ہیں۔

$$\begin{aligned} 2I_1 + 8\left(\frac{8}{5}\right) &= 10 \implies I_1 = -\frac{7}{5} \\ 8I_2 + 4\left(\frac{8}{5}\right) &= 8 \implies I_2 = \frac{1}{5} \end{aligned}$$

مثال 8.22: درج ذیل نظام کو گاوسی اسقاط سے حل کریں۔

$$\begin{bmatrix} 2 & -1 & 1 & 5 \\ 1 & 1 & 1 & 2 \\ 1 & 2 & -1 & -3 \\ 1 & -1 & -1 & 0 \end{bmatrix} \quad \begin{aligned} 2x_1 - x_2 + x_3 &= 5 \\ x_1 + x_2 + x_3 &= 2 \\ x_1 + 2x_2 - x_3 &= -3 \\ x_1 - x_2 - x_3 &= 0 \end{aligned}$$

حل: پہلی قدم میں دوسری، تیسری اور چوتھی صف سے  $x_1$  حذف کرتے ہیں۔

$$\begin{bmatrix} 2 & -1 & 1 & 5 \\ 0 & \frac{3}{2} & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ 0 & \frac{5}{2} & -\frac{3}{2} & -\frac{11}{2} \\ 0 & -\frac{1}{2} & -\frac{3}{2} & -\frac{5}{2} \end{bmatrix} \quad \begin{aligned} 2x_1 - x_2 + x_3 &= 5 \\ \frac{3}{2}x_2 + \frac{1}{2}x_3 &= -\frac{1}{2} \\ \frac{5}{2}x_2 - \frac{3}{2}x_3 &= -\frac{11}{2} \\ -\frac{1}{2}x_2 - \frac{3}{2}x_3 &= -\frac{5}{2} \end{aligned}$$

دوسری قدم میں تیسری اور چوتھی مساوات سے  $x_2$  حذف کرتے ہیں۔

$$\begin{array}{l}
 2x_1 - x_2 + x_3 = 5 \\
 \left[ \begin{array}{cccc} 2 & -1 & 1 & 5 \\ 0 & \frac{3}{2} & \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ 0 & 0 & -\frac{7}{3} & -\frac{14}{3} \\ 0 & 0 & -\frac{4}{3} & -\frac{8}{3} \end{array} \right] \begin{array}{l} \\ S_3 - \frac{5}{3}S_2 \\ S_4 + \frac{1}{3}S_2 \end{array} \\
 \frac{3}{2}x_2 + \frac{1}{2}x_3 = -\frac{1}{2} \\
 -\frac{7}{3}x_3 = -\frac{14}{3} \\
 -\frac{4}{3}x_3 = -\frac{8}{3}
 \end{array}$$

ہم تیسرے قدم پر تیسری یا چوتھی مساوات سے  $x_3 = 2$  حاصل کرتے ہیں جس کو دوسری مساوات میں پر کرتے ہوئے  $x_2 = -1$  ملتا ہے۔ انہیں پہلی مساوات میں پر کرتے ہوئے  $x_1 = 1$  ملتا ہے۔

#### بنیادی اعمال صف

قالب کی صفوں پر درج ذیل تین عمل سے نظام تبدیل نہیں ہوتا ہے۔ گاوسی اسقاط پہلی دو اعمال سے حاصل ہوتا ہے۔

- دو صفوں کا آپس میں تبادلہ
  - صف کو کسی مستقل قیمت سے ضرب دے کر کسی دوسرے (یا اسی) صف کے ساتھ جمع کرنا
  - کسی صف کو غیر صفر مستقل قیمت  $c$  کے ساتھ ضرب دینا
- دھیان رہے کہ یہ اعمال افزودہ قالب کے صفوں پر قابل اطلاق ہیں نہ کہ قطاروں پر۔ یہ اعمال، نظام کی مساوات پر درج ذیل کے مترادف ہیں۔
- دو مساواتوں کی جگہ آپس میں تبدیل کرنا۔
  - ایک مساوات کو کسی مستقل سے ضرب دے کر دوسری (یا اسی) مساوات کے ساتھ جمع کرنا۔

• نظام کی مساوات کو غیر صفر مستقل  $c$  سے ضرب دینا۔

اب ظاہر ہے کہ ہمزاد مساواتوں کو آگے پیچھے لکھنے سے ان کا حاصل حل تبدیل نہیں ہوتا۔ اسی طرح کسی مساوات کو مستقل قیمت سے ضرب دے کر دوسری مساوات کے ساتھ جمع کرنے سے بھی حل تبدیل نہیں ہوتا اور نہ ہی کسی مساوات کو غیر صفر مستقل سے ضرب دینے سے حل تبدیل ہوتا ہے۔ (کسی مساوات کو صفر سے ضرب دینے سے مساواتوں کی تعداد کم ہوگی جس سے عین ممکن ہے کہ ان کا حل ممکن نہ رہے۔)

دو عدد خطی نظام  $N_1$  اور  $N_2$  اس صورت صف برابر<sup>45</sup> کہلاتے ہیں جب  $N_1$  پر محدود عمل صف کے ذریعہ  $N_2$  حاصل کرنا ممکن ہو۔ یہ حقیقت جسے درج ذیل طور پر بیان کیا جاسکتا ہے، گاوسی اسقاط کی جواز ہے۔

مسئلہ 8.1: صف برابر نظام  
صف برابر خطی نظام کے سلسلہ حل<sup>46</sup> یکساں ہوں گے۔

اس مسئلے کی بنا اگر ایک نظام کا سلسلہ حل دوسرے نظام کے سلسلہ حل کے عین مطابق ہو، تب انہیں صف برابر نظام کہتے ہیں۔ یاد رہے کہ یہاں عمل صف کی بات کی جارہی ہے۔ افزودہ قالب کے قطار تبدیل کرنے سے نظام تبدیل ہوگا اور اس کا حل بھی تبدیل ہوگا لہذا افزودہ قالب پر کسی بھی عمل قطار کی اجازت نہیں ہے۔

ایسا نظام جس کی نامعلوم متغیرات سے مساواتوں کی تعداد زیادہ ہو زائد معلوم<sup>47</sup> کہلاتا ہے۔ نظام کی نامعلوم متغیرات اور مساواتوں کی تعداد برابر ہونے کی صورت میں اس کو معلوم<sup>48</sup> کہتے ہیں جبکہ نظام کی نامعلوم متغیرات سے مساواتوں کی تعداد کم ہونے کی صورت میں اس کو کم معلوم<sup>49</sup> کہتے ہیں۔

ایسا نظام جس کا کوئی حل نہ ہو متضاد<sup>50</sup> نظام کہلاتا ہے جبکہ ایسا نظام جس کا ایک یا ایک سے زیادہ حل ممکن ہوں بلا تضاد<sup>51</sup> نظام کہلاتا ہے۔

<sup>45</sup> row equivalent

<sup>46</sup> solution set

<sup>47</sup> overdetermined

<sup>48</sup> determined

<sup>49</sup> underdetermined

<sup>50</sup> inconsistent

<sup>51</sup> consistent



گاوسی اسقاط۔ نظام کی تین ممکنہ صورتیں

یکتا حل کا نظام مثال 8.20 میں دیکھا گیا۔ آئیں اب لامتناہی تعداد کے حل والے نظام (مثال 8.23) کو اور بغیر کسی حل والے نظام (مثال 8.24) کو گاوسی اسقاط سے حل کرنے کی کوشش کریں۔

مثال 8.23: لامتناہی تعداد کے حل والا نظام  
درج ذیل نظام جو تین مساوات پر مبنی ہے میں چار متغیرات پائے جاتے ہیں۔ اس کو گاوسی اسقاط سے حل کریں۔

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 & 2 & -1 & 6 \\ 4 & -2 & 1 & 2 & 2 \\ 8 & -4 & 2 & 4 & 4 \end{bmatrix} \quad \begin{aligned} 2x_1 + x_2 + 2x_3 - x_4 &= 6 \\ 4x_1 - 2x_2 + x_3 + 2x_4 &= 2 \\ 8x_1 - 4x_2 + 2x_3 + 4x_4 &= 4 \end{aligned}$$

حل: پہلی قدم میں چلی دو مساواتوں سے  $x_1$  حذف کرتے ہیں۔

پہلی صف کو 2 سے ضرب کرتے ہوئے دوسری صف سے منفی ( $S_2 - 2S_1$ ) کریں۔  
پہلی صف کو 4 سے ضرب کرتے ہوئے تیسری صف سے منفی ( $S_3 - 4S_1$ ) کریں۔

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 & 2 & -1 & 6 \\ 0 & -4 & -3 & 4 & -10 \\ 0 & -8 & -6 & 8 & -20 \end{bmatrix} \quad \begin{aligned} 2x_1 + x_2 + 2x_3 - x_4 &= 6 \\ S_2 - 2S_1 & \quad -4x_2 - 3x_3 + 4x_4 = -10 \\ S_3 - 4S_1 & \quad -8x_2 - 6x_3 + 8x_4 = -20 \end{aligned}$$

دوسری قدم میں درج بالا تبدیل شدہ افزودہ قالب استعمال کرتے ہوئے، دوسرے صف کی مدد سے تیسری صف سے  $x_2$  حذف کرتے ہیں۔ دوسری صف کو دو سے ضرب دیتے ہوئے تیسری صف سے منفی کرتے ہیں۔

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 & 2 & -1 & 6 \\ 0 & -4 & -3 & 4 & -10 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \quad \begin{aligned} 2x_1 + x_2 + 2x_3 - x_4 &= 6 \\ -4x_2 - 3x_3 + 4x_4 &= -10 \\ S_3 - 2S_2 & \quad 0 = 0 \end{aligned}$$

دوسری مساوات سے  $x_2 = \frac{5}{2} - \frac{3}{4}x_3 + x_4$  اور یوں پہلی مساوات سے  $x_1 = \frac{7}{4} - \frac{5}{8}x_3$  ملتا ہے۔ اب  $x_3$  اور  $x_4$  کی لامحدود مختلف قیمتیں پر کرتے ہوئے  $x_1$  اور  $x_2$  حاصل کیے جاسکتے ہیں۔

باب 8. خطی الجبرا: قالب، سمتیہ، مقطع۔ خطی نظام

عموماً اختیاری مستقل کو  $t_1$ ،  $t_2$ ، ... لکھا جاتا ہے۔ یوں  $x_3$  اور  $x_4$  کو بالترتیب  $t_1$  اور  $t_2$  لکھتے ہوئے درج ذیل لکھا جائے گا۔

$$\begin{aligned}x_1 &= \frac{7}{4} - \frac{5}{8}t_1 \\x_2 &= \frac{5}{2} - \frac{3}{4}t_1 + t_2\end{aligned}$$

مثال 8.24: گاوسی اسقاط۔ بلا حل نظام

ایسا نظام جس کا حل ممکن نہ ہو کو گاوسی اسقاط سے حل کرتے ہوئے تضاد کی صورت حاصل ہو گی۔ آئیں درج ذیل نظام حل کرنے کی کوشش کرتے ہیں۔

$$\begin{bmatrix} 4 & -2 & 2 & 6 \\ 2 & 4 & -2 & 6 \\ -2 & 16 & -10 & 14 \end{bmatrix} \quad \begin{aligned}4x_1 - 2x_2 + 2x_3 &= 6 \\ 2x_1 + 4x_2 - 2x_3 &= 6 \\ -2x_1 + 16x_2 - 10x_3 &= 14\end{aligned}$$

دوسری اور تیسری مساوات سے  $x_1$  حذف کرتے ہیں۔

پہلی صف کو  $\frac{1}{2}$  سے ضرب دے کر دوسری صف سے منفی کرتے ہیں۔  
پہلی صف کو  $\frac{1}{2}$  سے ضرب دے کر تیسری صف کے ساتھ جمع کرتے ہیں۔

$$\begin{bmatrix} 4 & -2 & 2 & 6 \\ 0 & 5 & -3 & 3 \\ 0 & 15 & -9 & 17 \end{bmatrix} \quad \begin{aligned}4x_1 - 2x_2 + 2x_3 &= 6 \\ S_2 - \frac{1}{2}S_1 & \quad 5x_2 - 3x_3 = 3 \\ S_3 + \frac{1}{2}S_1 & \quad 15x_2 - 9x_3 = 17\end{aligned}$$

آخری صف سے  $x_2$  حذف کرتے ہیں۔

$$\begin{bmatrix} 4 & -2 & 2 & 6 \\ 0 & 5 & -3 & 3 \\ 0 & 0 & 0 & 8 \end{bmatrix} \quad \begin{aligned}4x_1 - 2x_2 + 2x_3 &= 6 \\ 5x_2 - 3x_3 &= 3 \\ S_3 - 3S_2 & \quad 0 = 8\end{aligned}$$

آخری مساوات کے تحت  $0 = 8$  ہے جو تضاد کی صورت ہے۔ بلا حل نظام کی گاوسی اسقاط تضاد کی صورت دے گی۔

## 8.3.1 صف زینہ دار صورت

گاوسی اسقاط کے بعد حاصل عددی سر قالب، افزودہ قالب اور نظام صف زینہ دار<sup>52</sup> کہلاتے ہیں جن میں صفر کے صف، اگر موجود ہوں تو یہ، آخر پر پائے جاتے ہیں اور صف میں بائیں جانب پہلی غیر صفر اندراج، ہر اگلے صف میں، مزید دور ہوگی۔ مثال 8.24 میں عددی سر قالب اور افزودہ قالب کی زینہ دار صورت درج ذیل ہیں۔

$$\begin{bmatrix} 3 & 2 & 1 & 3 \\ 0 & -\frac{1}{3} & \frac{1}{3} & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 12 \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} 3 & 2 & 1 \\ 0 & -\frac{1}{3} & \frac{1}{3} \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

دھیان رہے کہ ہم بائیں ترین اندراج کو اکائی (1) کی صورت میں لانے کی کوشش نہیں کرتے ہیں چونکہ اس سے کوئی فائدہ حاصل نہیں ہوگا۔ (سادہ زینہ دار صورت<sup>53</sup> جس میں بائیں ترین اندراج اکائی ہوگی پر بعد میں بحث کی جائے گی)۔

$m$  مساوات اور  $n$  متغیرات کے نظام کا افزودہ قالب  $[A | b]$  ہے جس سے زینہ دار صورت  $[R | f]$  حاصل کی جاتی ہے۔ نظام  $ax = b$  اور  $Rx = f$  ایک ہی نظام کو لکھنے کے دو طریقے ہیں۔ اگر ان میں کسی ایک نظام کا حل موجود ہو، تب یہی حل دوسرے نظام کا بھی حل ہوگا۔

گاوسی اسقاط سے زینہ دار افزودہ قالب کی درج ذیل عمومی صورت حاصل ہوگی۔

$$\begin{bmatrix} r_{11} & r_{12} & r_{13} & \cdots & \cdots & r_{1n} & f_1 \\ 0 & r_{22} & r_{23} & \cdots & \cdots & r_{2n} & f_2 \\ \vdots & & & & & & \\ 0 & 0 & \cdots & r_{rr} & \cdots & r_{rn} & f_r \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & \cdots & 0 & f_{r+1} \\ \vdots & & & & & & \\ 0 & 0 & 0 & \cdots & \cdots & 0 & f_m \end{bmatrix}$$

درج بالا زینہ دار افزودہ قالب میں  $r \leq m$ ، جبکہ  $r_{rr} \neq 0$  تا  $f_{r+1}$  اندراج والے صف میں تمام  $r_{ij} = 0$  ہوں گے۔

<sup>52</sup>echelon form  
<sup>53</sup>reduced echelon form

زینہ دار عددی سرفالب  $R$  میں غیر صفر صفوں کی تعداد  $r$  کو  $A$  کا درجہ<sup>54</sup> کہتے ہیں جو  $A$  کا بھی درجہ ہو گا۔ یہ جاننا کہ نظام  $Ax = b$  کا حل موجود ہے یا نہیں اور اس حل کو حاصل کرنا درج ذیل طریقے سے ممکن ہے۔

• (الف) بلا حل: اگر  $r < m$  ہو (جس کا مطلب ہے کہ  $R$  میں کم از کم ایک صف ایسا ہے جس کے تمام اندراجات صفر (0) ہیں) اور  $f_{r+1}$  تا  $f_m$  میں سے کم از کم ایک مقدار غیر صفر ہو تب  $Rx = f$  متضاد نظام ہو گا جس کا کوئی حل ممکن نہیں ہے۔ یوں  $Ax = b$  بھی متضاد نظام ہو گا جس کا کوئی حل نہیں پایا جاتا ہے۔

بلا تضاد نظام (جس میں یا  $r = m$  ہو اور یا  $r < m$  کے ساتھ ساتھ  $f_{r+1}$  تا  $f_m$  صفر کے برابر ہوں) تب نظام کا حل درج ذیل ہو گا۔

• (ب) یکتا حل: اگر  $r = n$  ہو تب نظام کا حل یکتا ہو گا جس کو گاوسی اسقاط سے حاصل کیا جاسکتا ہے۔ (مثال 8.20 کی طرح۔)

• (پ) بے انتہا تعداد کے حل: ایسی صورت میں  $x_{r+1}$  تا  $x_n$  کی قیمتیں چن کر  $x_1$  تا  $x_{r-1}$  حاصل کریں۔ (مثال 8.23 کی طرح۔)

### سوالات

سوال 8.40 تا سوال 8.53 کو گاوسی اسقاط سے حل کریں۔

سوال 8.40:

$$2x - 3y = -4$$

$$x + y = 3$$

جوابات:  $x = 1, y = 2$

سوال 8.41:

$$\begin{bmatrix} 1 & -2 & -3 \\ 2 & 1 & -1 \end{bmatrix}$$

جوابات:  $x_1 = -1, x_2 = 1$ 

سوال 8.42:

$$x - 2y + z = -1$$

$$y - z = -1$$

$$2x + y + z = 1$$

جوابات:  $x = -1, y = 1, z = 2$ 

سوال 8.43:

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 & -2 \\ 0 & 2 & 1 & -1 \\ 2 & -1 & 2 & 5 \end{bmatrix}$$

جوابات:  $x_1 = 1, x_2 = -1, x_3 = 1$ 

سوال 8.44:

$$\begin{bmatrix} 3 & -2 & 4 \\ 2 & -1 & 3 \\ 1 & 1 & 3 \end{bmatrix}$$

جوابات:  $x_1 = 2, x_2 = 1$ 

سوال 8.45:

$$\begin{bmatrix} 4 & -8 & 3 & 16 \\ -1 & 2 & -5 & -21 \\ 3 & -6 & 1 & 7 \end{bmatrix}$$

جوابات:  $x_3 = 4, x_2 = t, x_1 = 2t + 1$  جہاں  $t$  اختیاری مستقل ہے۔

سوال 8.46:

$$\begin{bmatrix} 2 & 4 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & -2 & 0 \\ 4 & 0 & 6 & 0 \end{bmatrix}$$

جوابات:  $x_3 = t, x_2 = \frac{t}{2}, x_1 = -\frac{3}{2}t$  جہاں  $t$  اختیاری مستقل ہے۔

سوال 8.47:

$$\begin{aligned} x - y &= 1 \\ y + z &= -1 \\ 2x - y &= 6 \end{aligned}$$

جوابات:  $x = 2, y = -2, z = 1$ 

سوال 8.48:

$$\begin{aligned} 2x + y - 3z &= -1 \\ x + y + z &= 1 \end{aligned}$$

جوابات:  $z = t, y = 3 - 5t, x = 4t - 2$  جہاں  $t$  اختیاری مستقل ہے۔

سوال 8.49:

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 1 \\ 1 & -1 & -1 & 3 \end{bmatrix}$$

جوابات:  $x = \frac{1}{3}(7 - t), y = -\frac{1}{3}(4t + 2), z = t$  جہاں  $t$  اختیاری مستقل ہے۔

سوال 8.50:

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 2 & 3 & 0 \\ 2 & 1 & -1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

جوابات:  $x_4 = t, x_3 = -\frac{4}{7}t, x_2 = \frac{5}{7}t, x_1 = -\frac{8}{7}t$  جہاں  $t$  اختیاری مستقل ہے۔

سوال 8.51:

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & -2 & -3 & 6 \\ 2 & 1 & -1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & -1 & 1 & -1 \end{bmatrix}$$

جوابات:  $x_1 = -\frac{10}{7}(t+1)$ ,  $x_2 = \frac{1}{7}(5t+12)$ ,  $x_3 = -\frac{1}{7}(8t+15)$  جہاں  $t$  اختیاری مستقل ہے۔ بالائی صف کی جگہ تبدیل کرتے ہوئے حل کریں اور یا پچھلی تکنیکی صورت حاصل کرتے ہوئے حل کریں۔

سوال 8.52:

$$\begin{aligned} 3x_1 + x_2 - 2x_3 - 3x_4 &= 7 \\ 2x_1 + x_2 - x_3 + x_4 &= 0 \\ x_1 - x_2 - x_3 + x_4 &= -5 \\ x_1 + x_2 + x_3 - x_4 &= 7 \end{aligned}$$

جوابات:  $x_1 = 1$ ,  $x_2 = 3$ ,  $x_3 = 2$ ,  $x_4 = -2$ 

سوال 8.53:

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 & -2 & -1 \\ 2 & 2 & 1 & 1 & 4 \\ 3 & -6 & -4 & 6 & 16 \\ 1 & 1 & 1 & -4 & -3 \end{bmatrix}$$

جوابات:  $x_1 = 2$ ,  $x_2 = 0$ ,  $x_3 = -1$ ,  $x_4 = 1$ 

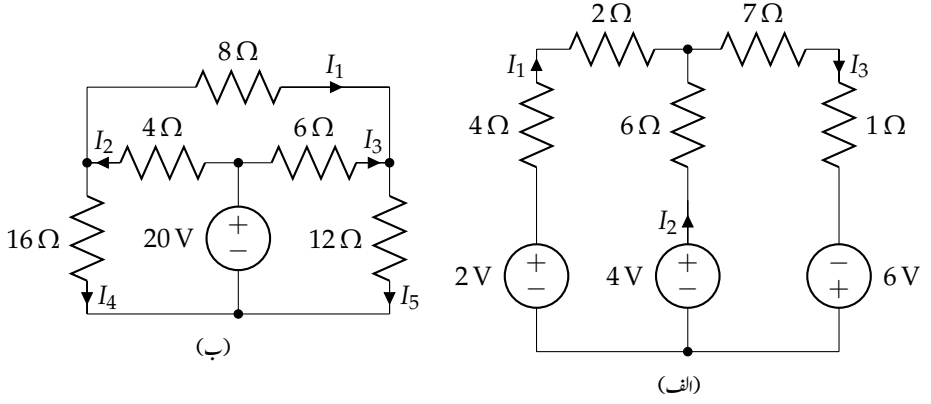
سوال 8.54 تا سوال 8.58 برقی ادوار کے نظام ہیں۔

سوال 8.54: شکل 8.3-الف میں برقی دور دکھایا گیا ہے۔ اس کو حل کریں۔

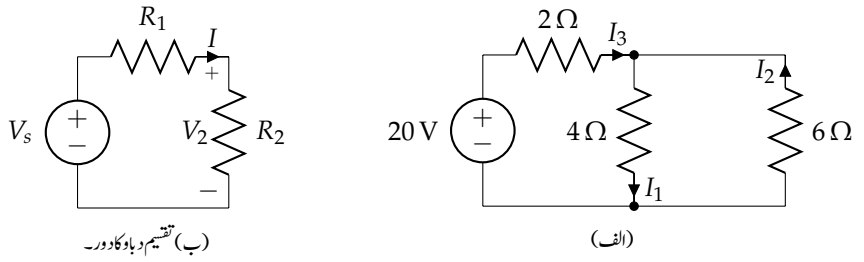
جوابات:  $I_3 = \frac{9}{11} \text{ A}$  ،  $I_2 = \frac{19}{33} \text{ A}$  ،  $I_1 = \frac{8}{33} \text{ A}$ 

سوال 8.55: شکل 8.3-ب میں دکھائے گئے دور کو حل کریں۔

جوابات:  $I_5 = \frac{200}{171} \text{ A}$  ،  $I_4 = \frac{55}{57} \text{ A}$  ،  $I_3 = \frac{170}{171} \text{ A}$  ،  $I_2 = \frac{65}{57} \text{ A}$  ،  $I_1 = \frac{10}{57} \text{ A}$

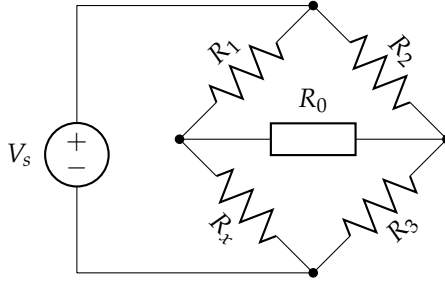


شکل 8.3: برقی دورے سوال 8.54 اور سوال 8.55



شکل 8.4: ادوار برائے سوال 8.56 اور سوال 8.57





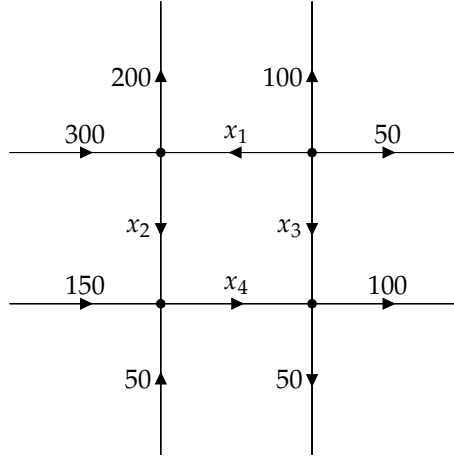
شکل 8.5: ویٹسٹون پل۔ سوال 8.58

سوال 8.56: شکل 8.4-الف میں تینوں برقی رو دریافت کریں۔ برقی رو  $I_2$  کی قیمت منفی ہے۔ اس کا کیا مطلب ہے؟ جوابات:  $I_1 = \frac{30}{11} \text{ A}$  ،  $I_2 = -\frac{20}{11} \text{ A}$  ،  $I_3 = \frac{50}{11} \text{ A}$  منفی برقی رو کا مطلب ہے کہ رو کی سمت دکھائی گئی سمت کے الٹ ہے۔

سوال 8.57: تقسیم دباؤ کا دور شکل 8.4-ب میں دکھایا گیا ہے۔ کرخوف قانون دباؤ سے  $V_s$  ،  $I$  ،  $R_1$  اور  $R_2$  کا تعلق لکھیں۔ اسی طرح  $V_2$  اور  $I$  کا تعلق لکھیں۔ اس نظام کو حل کرتے ہوئے  $V_2$  حاصل کریں۔ حاصل کلیہ تقسیم دباؤ<sup>55</sup> کا کلیہ کہلاتا ہے۔ جواب:  $V_2 = \left( \frac{R_2}{R_1 + R_2} \right) V_s$

سوال 8.58: ویٹسٹون پل  
مزاحمتوں کی پیمائش کے لئے استعمال ہونے والا<sup>56</sup> ویٹسٹون پل<sup>57</sup> شکل میں دکھایا گیا ہے۔ ایک ہاتھ  $R_1$  اور  $R_x$  نسب ہیں اور دوسرے ہاتھ  $R_2$  اور  $R_3$  نسب ہیں۔ دونوں ہاتھ آپس میں متوازی جڑے ہیں۔ ایک ہاتھ کے درمیانے نقطے سے دوسرے ہاتھ کے درمیانے نقطے تک ایمپیئر پیما<sup>58</sup> بطور پل<sup>59</sup> نسب کیا گیا ہے جس کی مزاحمت  $R_0$  ہے۔ ویٹسٹون پل سے نامعلوم مزاحمت  $R_x$  ناپی جاتی ہے۔ متغیر مزاحمت  $R_3$  کو تبدیل کیا جاتا ہے حتیٰ کہ ایمپیئر پیما  $I_0 = 0$  ناپے۔ اس حالت میں ثابت کریں کہ  $R_x = \frac{R_1 R_3}{R_2}$  ہو گا۔ جواب: ایمپیئر پیما اس صورت صفر برقی رو ناپے گی جب  $R_0$  کے دونوں اطراف برقی دباؤ کی قیمت عین برابر ہو۔ اگر  $R_0$  میں برقی رو صفر کے برابر ہو تب  $R_0$  کو دور سے ہٹانے سے دور پر کوئی اثر نہیں ہو گا۔ ہم ایسا ہی کرتے ہوئے  $R_0$  کو ہٹاتے ہوئے حل کرتے ہیں۔ سوال 8.57 کے تحت  $R_x$  پر دباؤ  $V_x = \left( \frac{R_x}{R_1 + R_x} \right) V_s$  اور  $R_3$  پر دباؤ

<sup>55</sup> voltage division formula<sup>56</sup> برطانوی سائنسدان چارلس ویٹسٹون [1802-1875] سے اس دور کا نام منسوب ہے۔<sup>57</sup> wheatstone bridge<sup>58</sup> ammeter<sup>59</sup> bridge



شکل 8.6: آمد و رفت۔ سوال 8.59

ہو گا  $V_3 = \left( \frac{R_3}{R_2 + R_3} \right) V_s$  ہو گا۔ چونکہ یہ دونوں دباؤ برابر ہیں لہذا  $V_s = \left( \frac{R_x}{R_1 + R_x} \right) V_s$  جس سے درکار جواب حاصل ہوتا ہے۔

سوال 8.59: آمد و رفت  
برقی ادوار حل کرنے کے طریقے دیگر شعبوں میں بھی استعمال کیے جاسکتے ہیں۔ شکل 8.6 میں شہر کی سڑکوں پر فی گھنٹہ گاڑیوں کی آمد و رفت دکھائی گئی ہے۔ کرخوف قانون رو کی مماثل استعمال کرتے ہوئے فی گھنٹہ نا معلوم آمد و رفت  $x_1$  تا  $x_4$  حاصل کریں۔ کیا حل یکتا حل ہے؟ جوابات:  $x_2 = x_1 + 100$  ،  $x_3 = -x_1 - 150$  اور  $x_4 = x_1 + 300$  ؛ حل یکتا نہیں ہے۔

سوال 8.60: منڈی کی رسد و طلب  
اشیاء کی مانگ، قیمت اور دستیابی کو بالترتیب  $M$  ،  $Q$  اور  $D$  سے ظاہر کرتے ہیں۔ دو شہروں میں رسد و طلبی کی متوازن مساوات ( $M_1 = D_1$ ،  $M_2 = D_2$ ) کا حل درج ذیل خطی تعلقات سے حاصل کریں، جہاں زیر نوشت میں 1 پہلے شہر اور 2 دوسرے شہر کو ظاہر کرتے ہیں۔

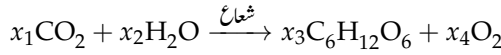
$$M_1 = 30 - 3Q_1 - 2Q_2, \quad D_1 = 5Q_1 - 2Q_2 + 6$$

$$M_2 = 4Q_1 - Q_2 + 10, \quad D_2 = 3Q_2 - 6$$

جوابات:  $M_1 = D_1 = 7$  ،  $M_2 = D_2 = 15$  ،  $Q_1 = 3$  ،  $Q_2 = 7$

سوال 8.61: ضیائی تالیف

روشنی کی توانائی استعمال کرتے ہوئے پودے، پانی  $H_2O$  اور کاربن ڈائی آکسائیڈ  $CO_2$  سے آکسیجن  $O_2$  اور گلوکوز  $C_6H_{12}O_6$  حاصل کرتے ہیں۔ یہ عمل، جسے درج ذیل کیمیائی مساوات میں پیش کیا گیا ہے، ضیائی تالیف<sup>60</sup> کہلاتی ہے۔



کیمیائی مساوات متوازن کرنے سے مراد  $x_1$ ،  $x_2$ ، ... کی ایسی کمتر قیمتیں دریافت کرنا ہے کہ مساوات کے بائیں ہاتھ ہر قسم کی ایٹم کی تعداد دائیں ہاتھ اسی ایٹم کی تعداد کے برابر ہو۔ ضیائی تالیف کی مساوات کو متوازن کریں۔

جوابات:  $x_1 = 6$ ،  $x_2 = 6$ ،  $x_3 = 1$ ،  $x_4 = 6$

#### 8.4 خطی غیر تابعیت۔ درجہ قالب۔ سمتی فضا

ہم خطی نظام کے خصوصیات کو مکمل طور پر حل کی موجودگی اور یکتائی کی نقطہ نظر سے دیکھنا چاہتے ہیں۔ ایسا کرنے کی خاطر ہم خطی الجبرا کے نئے اور بنیادی تصورات متعارف کرتے ہیں۔ ان میں خطی غیر تابعیت اور درجہ قالب زیادہ اہم ہیں۔ یاد رہے کہ گاوسی اسقاط انہیں پر منحصر ہے۔

سمتیت کی خطی تابعیت اور غیر تابعیت

$m$  عدد سمتیت  $a_{(1)}$ ،  $\dots$ ،  $a_{(m)}$  (جن میں ارکان کی تعداد یکساں ہے) کی خطی مجموعہ<sup>61</sup> درج ذیل مساوات دیتی ہے،

$$c_1 a_{(1)} + c_2 a_{(2)} + \dots + c_m a_{(m)}$$

photosynthesis<sup>60</sup>  
linear combination<sup>61</sup>

جہاں  $c_1$  تا  $c_m$  غیر سمتی قیمتیں ہیں۔ اب درج ذیل مساوات پر غور کریں۔

$$(8.34) \quad c_1 a_{(1)} + c_2 a_{(2)} + \cdots + c_m a_{(m)} = 0$$

ظاہر ہے کہ تمام  $c_j$  کی قیمت صفر ہونے کی صورت میں مساوات 8.34 درست ہو گا چونکہ ایسی صورت میں  $0 = 0$  حاصل ہوتا ہے۔ اگر  $m$  عدد  $c_j$  کی یہ واحد قیمت ہو جس کے لئے مساوات 8.34 درست ہو تب  $a_{(1)}$  تا  $a_{(m)}$  سمتیات خطی طور غیر تابع<sup>62</sup> کہلاتے ہیں اور ہم کہتے ہیں کہ  $a_{(1)}$  تا  $a_{(m)}$  سمتیات کا خطی طور غیر تابع سلسلہ<sup>63</sup> ہے۔ اس کے برعکس اگر کسی ایک یا ایک سے زیادہ  $c_j$  کی قیمت غیر صفر ہونے کی صورت میں بھی مساوات 8.34 درست ہو تب  $a_{(1)}$  تا  $a_{(m)}$  سمتیات خطی طور تابع<sup>64</sup> کہلاتے ہیں۔ خطی طور غیر تابع صورت میں کم از کم ایک عدد سمتیہ کو بقایا سمتیات کی صورت میں لکھا جاسکتا ہے مثلاً  $c_1 \neq 0$  کی صورت میں ہم مساوات 8.34 کو  $c_1$  سے تقسیم کرتے ہوئے ترتیب دے کر درج ذیل لکھ سکتے ہیں

$$a_{(1)} = k_2 a_{(2)} + \cdots + k_m a_{(m)} \quad (k_j = -\frac{c_j}{c_1})$$

جہاں چند  $k_j$  صفر ہو سکتے ہیں ( $a_{(1)} = 0$  کی صورت میں تمام  $k_j$  صفر ہو سکتے ہیں)۔

خطی طور تابع سمتیات کے سلسلہ سے کم از کم ایک عدد سمتیہ، اور عین ممکن ہے کہ ایک سے زیادہ سمتیات، خارج کرتے ہوئے خطی طور غیر تابع سلسلہ حاصل کیا جاسکتا ہے۔ خطی طور غیر تابع سمتیات کا سلسلہ وہ کمتر تعداد کے سمتیات ہیں جن کے ساتھ ہم کام کر سکتے ہیں۔

مثال 8.25: خطی طور غیر تابع اور خطی طور تابع سمتیات  
درج ذیل سمتیات

$$a_{(1)} = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 & -3 \end{bmatrix}$$

$$a_{(2)} = \begin{bmatrix} 4 & -2 & 2 & 6 \end{bmatrix}$$

$$a_{(3)} = \begin{bmatrix} 1 & -3 & 1 & 6 \end{bmatrix}$$

linear independent<sup>62</sup>  
linearly independent set<sup>63</sup>  
linearly dependent<sup>64</sup>

خطی طور تابع ہیں چونکہ انہیں استعمال کرتے ہوئے مساوات 8.34 کی طرح درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$2a_{(1)} - a_{(2)} + 2a_{(3)} = 0$$

درج بالا کو با آسانی الجبرا سے ثابت کیا جاسکتا ہے البتہ اس تعلق کو حاصل کرنے اتنا آسان نہیں ہے۔ تابعیت ثابت کرنے کا منظم طریقہ نیچے دیا گیا ہے۔

اس مثال کے پہلے دو عدد سمتیات خطی طور غیر تابع ہیں۔

قالب کا درجہ

تعریف: قالب  $A$  میں خطی طور غیر تابع صفوں کی زیادہ سے زیادہ تعداد کو  $A$  کا درجہ<sup>65</sup> کہتے ہیں۔

قابلوں اور خطی مساوات کے نظاموں کی عمومی خصوصیات سمجھنے میں درجہ قالب کا تصور کار آمد ثابت ہو گا۔

مثال 8.26: درجہ قالب

جیسا گزشتہ مثال میں دیکھا گیا، درج ذیل قالب میں دو عدد صف خطی طور غیر تابع ہیں لہذا اس قالب کا درجہ 2 ہے۔

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 & -3 \\ 4 & -2 & 2 & 6 \\ 1 & -3 & 1 & 6 \end{bmatrix}$$

دھیان رہے کہ درج  $A$  اس صورت 0 ہو گا جب  $A = 0$  ہو۔ یہ حقیقت درجہ قالب کی تعریف سے اخذ ہوتی ہے۔

باب 8. خطی الجبرا: قالب، سمتیہ، مقطع۔ خطی نظام

دو عدد قالب  $A_1$  اور  $A_2$  اس صورت صف برابر<sup>66</sup> کہلاتے ہیں جب  $A_1$  پر محدود عمل صف کے ذریعہ  $A_2$  حاصل کرنا ممکن ہو۔

اب قالب میں خطی طور غیر تابع صفوں کی تعداد، صفوں کی جگہ تبدیل کرنے سے تبدیل نہیں ہوتی اور نا ہی کسی صف کو غیر صفر قیمت  $c$  سے ضرب دینے اور نہ ہی صفوں کے خطی ملاپ سے ہوتی ہے۔ یوں اعمال صف کی صورت میں کسی بھی قالب کا درجہ مستقل قیمت ہو گا۔

مسئلہ 8.2: صف برابر قالب  
صف برابر قالبوں کا درجہ ایک جیسا ہو گا۔

یوں گاوسی اسقاط (حصہ 8.3) سے نکوئی قالب حاصل کرتے ہوئے درجہ قالب حاصل کیا جاسکتا ہے۔ نکوئی قالب میں غیر صفر صفوں کی تعداد درجہ قالب ہو گی۔

مثال 8.27: مثال 8.26 میں دیے گئے قالب کا درجہ، اس کی نکوئی قالب کی مدد سے دریافت کرتے ہیں۔ قالب کے دائیں جانب عمل صف لکھے گئے ہیں جہاں  $S_1$ ،  $S_2$ ، ... گزشتہ قدم کے قالب کی پہلی، دوسری، ... صف کو ظاہر کرتے ہیں۔

$$\begin{aligned} A &= \begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 & -3 \\ 4 & -2 & 2 & 6 \\ 1 & -3 & 1 & 6 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 & -3 \\ 0 & -10 & 2 & 18 \\ 0 & -5 & 1 & 9 \end{bmatrix} \begin{matrix} S_2 - 4S_1 \\ S_3 - S_1 \end{matrix} \\ &= \begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 & -3 \\ 0 & -10 & 2 & 18 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \begin{matrix} S_3 - \frac{1}{2}S_2 \end{matrix} \end{aligned}$$

آخری قالب نکوئی ہے جس کے آخری صف کے تمام اندراجات صفر کے برابر ہیں لہذا یہ صفر صف ہے۔ غیر صفر صفوں کی تعداد 2 ہے لہذا  $A$  کا درجہ بھی 2 ہے۔

مثال 8.25 تا مثال 8.27 میں  $p = 3$ ،  $n = 3$  اور درجی قالب 2 لیتے ہوئے درج ذیل مسئلے کو پڑھیں۔  
 مسئلہ 8.3: سمتیات کی تابعیت اور غیر تابعیت  
 ایسے  $p$  عدد سمتیات جن میں ہر سمتیہ کے  $n$  عدد ارکان ہوں کو بطور قالب کے صف لکھیں۔ اگر حاصل قالب کا درجہ  $p$  ہو تب یہ سمتیات خطی طور غیر تابع ہوں گے۔ اس کے برعکس اگر اس قالب کا درجہ  $p$  سے کم ہو تب یہ سمتیات خطی طور تابع ہوں گے۔

دیگر اہم خصوصیات درج ذیل مسئلے سے حاصل ہوں گے۔

مسئلہ 8.4: سمتیات قطار کی صورت میں درجہ قالب  
 قالب  $A$  کا درجہ  $r$ ، اس قالب میں غیر تابع سمتیہ قطار کی تعداد کے برابر ہو گا۔  
 یوں قالب  $A$  اور تبدیل محل قالب  $A^T$  کا درجہ ایک دونوں کے برابر ہو گا۔

ثبوت: فرض کریں کہ  $m \times n$  قالب  $A$  کا درجہ  $r$  ہے۔ درجہ قالب کی تعریف سے یوں  $A$  کے  $r$  عدد خطی طور غیر تابع صف ہوں گے جنہیں ہم  $v_{(1)}$ ،  $\dots$ ،  $v_{(r)}$  کہتے ہیں اور  $A$  کے تمام صف  $a_{(1)}$  تا  $a_{(m)}$  کو ان خطی طور غیر تابع کی صورت میں درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$a_{(1)} = c_{11}v_{(1)} + c_{12}v_{(2)} + \dots + c_{1r}v_{(r)}$$

$$a_{(2)} = c_{21}v_{(1)} + c_{22}v_{(2)} + \dots + c_{2r}v_{(r)}$$

$$\vdots$$

$$a_{(m)} = c_{m1}v_{(1)} + c_{m2}v_{(2)} + \dots + c_{mr}v_{(r)}$$

یہ مساوات سمتیات ہیں جن میں سے ہر  $n$  عدد مساوات پر مشتمل ہے۔  $v_{(1)}$  کے ارکان کو  $v_{11}, \dots, v_{1n}$  لکھتے ہوئے اور اسی طرح بائیں ہاتھ کے سمتیات کے ارکان کو بھی لکھتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے جہاں  $k = 1, \dots, n$  ہے۔

$$a_{1k} = c_{11}v_{1k} + c_{12}v_{2k} + \dots + c_{1r}v_{rk}$$

$$a_{2k} = c_{21}v_{1k} + c_{22}v_{2k} + \dots + c_{2r}v_{rk}$$

$$\vdots$$

$$a_{mk} = c_{m1}v_{1k} + c_{m2}v_{2k} + \dots + c_{mr}v_{rk}$$

اس کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\begin{pmatrix} a_{1k} \\ a_{2k} \\ \vdots \\ a_{mk} \end{pmatrix} = v_{1k} \begin{pmatrix} c_{11} \\ c_{21} \\ \vdots \\ c_{m1} \end{pmatrix} + v_{2k} \begin{pmatrix} c_{12} \\ c_{22} \\ \vdots \\ c_{m2} \end{pmatrix} + \cdots + v_{rk} \begin{pmatrix} c_{1r} \\ c_{2r} \\ \vdots \\ c_{mr} \end{pmatrix}$$

بائیں ہاتھ سمتیہ  $A$  قالب کا  $k$  شمار پر قطار ہے۔ یوں درج بالا مساوات کے تحت  $A$  کا ہر قطار، دائیں ہاتھ کے  $r$  عدد سمتیات کا خطی مجموعہ ہے لہذا  $A$  کے خطی طور غیر تابع قطاروں کی تعداد  $r$  سے تجاوز نہیں کر سکتی ہے جو خطی طور غیر تابع صفوں کی تعداد ہے۔

اب یہی کچھ تبدیل محل قالب  $A^T$  کے بارے میں بھی کہا جاسکتا ہے۔ چونکہ  $A^T$  کے سمتیات صف  $A$  کے سمتیات قطار، اور  $A^T$  کے سمتیات قطار  $A$  کے سمتیات صف ہیں، لہذا (درج بالا نتیجے کے تحت)  $A$  کی خطی طور غیر تابع صف سمتیات کی زیادہ سے زیادہ تعداد (جو  $r$  کے برابر ہے)،  $A$  کی خطی طور غیر تابع سمتیات قطار کی تعداد سے تجاوز نہیں کر سکتی ہے۔ اس طرح یہ تعداد  $r$  ہی ممکن ہے۔ یوں ثبوت مکمل ہوتا ہے۔

مثال 8.27 میں قالب  $A$  کا درجہ 2 ہے۔ یوں  $A$  کے دو قطار خطی طور غیر تابع ہوں گے۔ بائیں جانب سے پہلی اور دوسری قطار کو خطی طور غیر تابع لیتے ہوئے تیسرے اور چوتھے قطار کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} = \frac{2}{5} \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix} - \frac{1}{5} \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ 3 \end{pmatrix}, \quad \begin{pmatrix} -3 \\ 6 \\ 6 \end{pmatrix} = \frac{3}{5} \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix} - \frac{9}{5} \begin{pmatrix} 2 \\ -2 \\ -3 \end{pmatrix}$$

مسئلہ 8.3 اور مسئلہ 8.4 کی مدد سے درج ذیل مسئلہ اخذ ہوتا ہے۔ مسئلہ 8.5: سمتیات کی خطی طور تابعیت فرض کریں کہ  $p$  سمتیات کا ہر رکن  $n$  ارکان پر مشتمل ہے۔ اگر  $n < p$  ہو تب یہ سمتیات خطی طور تابع ہوں گے۔

ثبوت: ایسا قالب  $A$  جس کے صف یہی  $p$  سمتیات ہوں اور جس کی قطاروں کی تعداد  $n$  (جہاں  $n < p$  ہے) ہو کا مسئلہ 8.4 کے تحت

$$A \leq n < p \text{ درجہ}$$

ہو گا جو مسئلہ 8.3 کے تحت خطی تابعیت کو ظاہر کرتی ہے۔



## سمتی فضا

فرض کریں کہ  $V$  سمتیات کا ایسا غیر خالی سلسلہ<sup>67</sup> ہے جس کے تمام سمتیات میں ارکان کی تعداد یکساں ہے۔ اگر  $V$  میں موجود کسی بھی دو سمتیات  $a$  اور  $b$  کے تمام ممکنہ مجموعے  $\alpha a + \beta b$  (جہاں  $\alpha$  اور  $\beta$  حقیقی اعداد ہیں) بھی  $V$  کے ارکان ہوں، اور مزید یہ کہ،  $a$  اور  $b$  مساوات 8.7-الف، پ، ت اور مساوات 8.8 پر پورا اترتے ہوں، اور  $V$  میں کوئی بھی سمتیات  $a$ ،  $b$ ،  $c$  مساوات 8.7-ب پر پورا اترتے ہوں، تب  $V$  سمتی فضا<sup>68</sup> کہلائے گا۔

$V$  میں خطی طور غیر تابع سمتیات کی تعداد کو  $V$  کی بعد<sup>69</sup> کہتے ہیں۔ یہاں ہم فرض کرتے ہیں کہ  $V$  کی بعد محدود ہے۔ لامتناہی بعد کے سلسلے پر بعد میں غور کیا جائے گا۔

$V$  میں موجود خطی طور غیر تابع سمتیات کی زیادہ سے زیادہ تعداد پر مبنی سلسلے کو  $V$  کا اساس<sup>70</sup> کہتے ہیں۔ اس (اساسی) سلسلے میں کسی بھی ایک یا ایک سے زیادہ سمتیات کو شامل کرنے سے یہ سلسلہ خطی طور تابع ہو جائے گا۔ یوں  $V$  کی اساس میں سمتیات کی تعداد،  $V$  کی بعد کے برابر ہوگی۔

کسی بھی دیے گئے، یکساں تعداد کے ارکان والے سمتیات  $a_{(1)}, \dots, a_{(p)}$  کے تمام ممکنہ مجموعوں کا سلسلہ، ان سمتیات کا احاطہ<sup>71</sup> کہلاتا ہے۔ ظاہر ہے کہ احاطہ از خود سمتی فضا ہے۔ اگر  $a_{(1)}, \dots, a_{(p)}$  خطی طور غیر تابع ہوں تب اس سمتی فضا کی اساس یہی سمتیات ہوں گے۔

اس سے اساس کی نئی تعریف ملتی ہے۔ سمتیات کا سلسلہ اس صورت سمتی فضا  $V$  کا اساس ہو گا (الف) اگر اس سلسلے میں سمتیات خطی طور غیر تابع ہوں اور (ب) اگر  $V$  میں کسی بھی سمتیہ کو سلسلے کے سمتیات کا خطی مجموعہ لکھنا ممکن ہو۔

سمتی فضا کی ذیلی فضا<sup>72</sup> سے مراد  $V$  کا وہ غیر خالی ذیلی سلسلہ<sup>73</sup> ہے (جو پورے  $V$  پر بھی مشتمل ہو سکتا ہے)۔ جو  $V$  کی سمتیات پر لاگو جمع اور غیر سمتی ضرب کے قواعد پر پورا اترتا ہو اس سمتی فضا ہو۔

nonempty set<sup>67</sup>vector space<sup>68</sup>dimension<sup>69</sup>basis<sup>70</sup>span<sup>71</sup>subspace<sup>72</sup>subset<sup>73</sup>

مثال 8.28: سمتی فضا، بُعد، اساس  
 مثال 8.25 کے تین سمتیات کے احاطے کی بُعد 2 ہے۔ اس سمتی فضا کی اساس ان میں سے کسی بھی دو سمتیات پر مشتمل ہو گا مثلاً  $a_{(1)}$  اور  $a_{(2)}$  یا  $a_{(1)}$  اور  $a_{(3)}$  اور یا  $a_{(2)}$  اور  $a_{(3)}$  -

مسئلہ 8.6: سمتی فضا  $R^n$   
 $n$  سمتیات (حقیقی اعداد) پر مشتمل سمتی فضا  $R^n$  کی بُعد  $n$  ہو گی۔

ثبوت:  $n$  سمتیات کی اساس درج ذیل ہے۔

$$\begin{aligned} a_{(1)} &= \begin{bmatrix} 1 & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix} \\ a_{(2)} &= \begin{bmatrix} 0 & 1 & \cdots & 0 \end{bmatrix} \\ &\vdots \\ a_{(n)} &= \begin{bmatrix} 0 & 0 & \cdots & 1 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

قالب  $A$  کے سمتیات صف کے احاطے کو  $A$  کا صف فضا<sup>74</sup> کہتے ہیں۔ اسی طرح قالب  $A$  کے سمتیات قطار کے احاطے کو  $A$  کا قطار فضا<sup>75</sup> کہتے ہیں۔

اب مسئلہ 8.4 کے تحت قالب کے خطی طور غیر تابع قطاروں کی تعداد اس کے خطی طور غیر تابع صفوں کی تعداد کے برابر ہوتی ہے۔ بُعد کی تعریف کے تحت، یہ عدد صف فضا یا قطار فضا کی بُعد ہو گا۔ اس سے درج ذیل مسئلہ ثابت ہوتا ہے۔

مسئلہ 8.7: صف فضا اور قطار فضا  
 قالب  $A$  کی قطار فضا کی بُعد، اس کی صف فضا کی بُعد اور درجہ  $A$  عین برابر ہوں گے۔

<sup>74</sup> row space  
<sup>75</sup> column space

آخر میں کسی بھی قالب  $A$  کی غیر متجانس مساوات  $Ax = 0$  کا سلسلہ حل، سمتی فضا ہو گا جس کو  $A$  کی معدوم فضا<sup>76</sup> کہتے ہیں، اور جس کی بُعد کو  $A$  کی معدومیت<sup>77</sup> کہتے ہیں۔ اگلے حصے میں درج ذیل بنیادی تعلق کو ثابت کیا جائے گا۔

$$(8.35) \quad A \text{ کی تعداد قطار} = \text{معدومیت } A = \text{درجہ } A$$

### سوالات

سوال 8.62 تا سوال 8.71 کی تکنیکی صورت گاوسی اسقاط سے حاصل کرتے ہوئے درجہ قالب حاصل کریں۔ صف فضا اور قطار فضا کی اساس بھی حاصل کریں۔

سوال 8.62:

$$\begin{bmatrix} 6 & -2 & 8 \\ -3 & 1 & -4 \end{bmatrix}$$

جوابات: درجہ  $= 1$ ؛  $[6 \ -2 \ 8]$ ؛  $[2 \ -1]^T$ ۔ آخری سمتیہ کو  $[6 \ -3]^T$  کی جگہ  $[2 \ -1]^T$  لکھا گیا ہے۔ بقایا سوالات کے جوابات میں بھی بعض اوقات سمتیہ کی سادہ ترین صورت دی گئی ہے۔

سوال 8.63:

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 1 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 2 \end{bmatrix}$$

جوابات: 3؛  $[1 \ 2 \ 0]$ ،  $[0 \ 1 \ 2]$ ،  $[0 \ 0 \ 1]$ ؛  $[1 \ 2 \ 0]^T$ ،  $[0 \ 1 \ 1]^T$ ،  $[0 \ 0 \ 1]^T$

سوال 8.64:

$$\begin{bmatrix} 8 & 0 & 4 & 0 \\ 0 & 2 & 0 & 4 \\ 4 & 0 & 2 & 0 \end{bmatrix}$$

<sup>76</sup> null set  
<sup>77</sup> nullity

جوابات: 2 ؛  $[0 \ 1 \ 0]^T$ ،  $[8 \ 0 \ 4]^T$ ؛  $[0 \ 1 \ 0 \ 2]$ ،  $[8 \ 0 \ 4 \ 0]$

سوال 8.65:

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 5 & -1 \end{bmatrix}$$

جوابات: 3 ؛  $[0 \ 0 \ 1 \ -1]^T$ ،  $[0 \ 2 \ -1 \ 3]^T$ ،  $[2 \ 0 \ 1 \ 1]^T$ ؛  $[0 \ 0 \ 1 \ 0]$ ،  $[0 \ 1 \ -1 \ 1]$ ،  $[2 \ 0 \ 4 \ 0]$

سوال 8.66:

$$\begin{bmatrix} 2 & 3 & 1 \\ 3 & 0 & 2 \\ 2 & 2 & 3 \end{bmatrix}$$

جوابات: 3 ؛  $[0 \ 0 \ 1]$ ،  $[0 \ 9 \ 2]$ ،  $[1 \ 2 \ 0]^T$ ؛  $[0 \ 0 \ 1]$ ،  $[0 \ 9 \ -1]$ ،  $[3 \ 0 \ 2]$

سوال 8.67:

$$\begin{bmatrix} a & b \\ b & a \end{bmatrix}$$

جوابات: 2 ؛  $[0 \ a^2 - b^2]^T$ ،  $[a \ b]^T$ ؛  $[0 \ a^2 - b^2]$ ،  $[a \ b]$

سوال 8.68:

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 4 & 8 \\ 2 & 1 & 8 & 4 \\ 4 & -1 & 16 & -4 \\ 8 & 1 & 32 & 4 \end{bmatrix}$$

جوابات: 2 ؛  $[0 \ 1 \ 3 \ 5]^T$ ،  $[1 \ 2 \ 4 \ 8]^T$ ؛  $[0 \ 1 \ 0 \ 4]$ ،  $[1 \ 2 \ 4 \ 8]$

سوال 8.69:

$$\begin{bmatrix} 8 & 4 & 8 & 2 \\ 16 & 8 & 4 & 4 \\ 8 & 4 & -4 & 2 \\ 2 & 8 & 8 & 4 \end{bmatrix}$$

جوابات: 3 ؛  $[0 \ 4 \ 8 \ 2]$ ،  $[0 \ 56 \ 48 \ 28]$ ،  $[0 \ 0 \ 1 \ 0]$ ،  $[8 \ 16 \ 8 \ 2]^T$ ،  $[0 \ 2 \ 2 \ -1]^T$ ،  $[0 \ 0 \ 0 \ 1]^T$

سوال 8.70:

$$A = [a_{jk}] = \begin{bmatrix} 2 & 3 & 4 & 5 \\ 3 & 4 & 5 & 6 \\ 4 & 5 & 6 & 7 \\ 5 & 6 & 7 & 8 \end{bmatrix} \quad (a_{jk} = j + k)$$

جوابات: 2 ؛  $[2 \ 3 \ 4 \ 5]^T$ ،  $[0 \ 1 \ 2 \ 3]$ ،  $[2 \ 3 \ 4 \ 5]$ ،  $[0 \ 1 \ 2 \ 3]^T$

سوال 8.71:

$$A = [a_{jk}] = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 \\ 2 & 3 & 4 & 5 \\ 3 & 4 & 5 & 6 \\ 4 & 5 & 6 & 7 \end{bmatrix} \quad (a_{jk} = j + k - 1)$$

جوابات: 2 ؛  $[1 \ 2 \ 3 \ 4]^T$ ،  $[0 \ 1 \ 2 \ 3]$ ،  $[1 \ 2 \ 3 \ 4]$ ،  $[0 \ 1 \ 2 \ 3]^T$

سوال 8.72: قالب  $A = [a_{jk}]$ ، جہاں  $a_{jk} = j + k - 1$  کے برابر ہے، کا درجہ  $n$  کے برابر ہے۔ اس حقیقت کو  $n = 5$  لیتے ہوئے ثابت کریں۔ سوال 8.71 میں  $n = 4$  کے لئے اس حقیقت کو ثابت کیا گیا ہے۔

سوال 8.73: قالب  $A = [a_{jk}]$ ، جہاں  $a_{jk} = j + k + c$  کے برابر ہے ( $c$  مثبت عدد ہے)، کا درجہ  $n$  کے برابر ہے۔ اس حقیقت کو  $n = 4$  لیتے ہوئے ثابت کریں۔

سوال 8.74: قالب  $A = [a_{jk}]$ ، جہاں  $a_{jk} = 2^{j+k-2}$  کے برابر ہے، کا درجہ 1 کے برابر ہے۔ اس حقیقت کو  $n = 3$  لیتے ہوئے ثابت کریں۔

سوال 8.75 تا سوال 8.79 میں قالبوں کی عمومی خصوصیات پر غور کیا گیا ہے۔ دیے گئے تعلق ثابت کریں۔

سوال 8.75:

$$AB \text{ درجہ} = B^T A^T \text{ درجہ}$$

سوال 8.76: اگر  $A$  درجہ  $B$  ہو تب ضروری نہیں ہے کہ  $A^2$  درجہ  $B^2$  ہو گا۔

باب 8. خطی الجبرا: قالب، سمتیہ، مقطع۔ خطی نظام

سوال 8.77: غیر چکور قالب  $A$  کے یا تو صف خطی طور غیر تابع ہوں گے اور یا اس کے قطار خطی طور غیر تابع ہوں گے۔

سوال 8.78: اگر چکور قالب کے صف خطی طور غیر تابع ہوں، تب اس کے قطار بھی خطی طور غیر تابع ہوں گے۔ اسی طرح اگر اس قالب کے قطر خطی طور غیر تابع ہوں، تب اس کے صف بھی خطی طور غیر تابع ہوں گے۔

سوال 8.79: مثال دے کر ثابت کریں درجہ  $AB$  کسی صورت درجہ  $A$  یا درجہ  $B$  سے زیادہ نہیں ہوگا۔

سوال 8.80 تا سوال 8.88 میں ثابت کریں کہ آیا دیے گئے سمتیات خطی طور تابع ہیں یا خطی طور غیر تابع ہیں۔

سوال 8.80:

$$\begin{bmatrix} 1 & 2 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 2 & 0 & -3 & 2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 & 4 & 3 & 0 \end{bmatrix}$$

جواب: خطی طور تابع

سوال 8.81:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 & 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & 2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 & 2 \end{bmatrix}$$

جواب: خطی طور غیر تابع۔ سمتیات کو بطور قالب کے صف سمتیہ لکھتے ہوئے گاوسی اسقاط سے قالب کا درجہ حاصل کرتے ہوئے سمتیات کی تابعیت یا غیر تابعیت دریافت کی جاسکتی ہے۔

سوال 8.82:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 & 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & 2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 & 2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 2 & 1 & 1 & 2 \end{bmatrix}$$

جواب: خطی طور غیر تابع

سوال 8.83:

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 2 & 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & 2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 & 2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 3 & 1 & 4 & 2 \end{bmatrix}$$

جواب: خطی طور تابع

سوال 8.84:

$$\begin{bmatrix} 0.2 & 0.0 & 0.1 & 0.6 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0.1 & 0.2 & 0.1 & 0.0 \end{bmatrix}, \\ \begin{bmatrix} 0.4 & 0.2 & 0.1 & 0.4 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0.0 & 0.1 & 0.1 & 0.4 \end{bmatrix}$$

جواب: خطی طور غیر تابع

سوال 8.85:

$$\begin{bmatrix} 0.4 & 0.0 & 0.1 & 0.2 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0.2 & 0.2 & 0.1 & 0.4 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0.0 & 0.2 & 0.1 & 0.4 \end{bmatrix}$$

جواب: خطی طور غیر تابع

سوال 8.86:

$$\begin{bmatrix} 0.2 & -0.2 & 0.1 & 0.4 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0.4 & 0.0 & 0.1 & -0.2 \end{bmatrix} \\ \begin{bmatrix} 0.0 & 0.2 & 0.1 & 0.4 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 0.1 & 0.2 & 0.4 & 0.4 \end{bmatrix}$$

جواب: خطی طور غیر تابع

سوال 8.87:

$$\begin{bmatrix} \frac{1}{2} & -\frac{2}{3} & 0 & \frac{3}{2} \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} \frac{1}{5} & 1 & -\frac{1}{2} & -\frac{1}{3} \end{bmatrix} \\ \begin{bmatrix} 1 & 2 & \frac{2}{3} & -\frac{1}{2} \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} \frac{9}{5} & -\frac{1}{3} & \frac{7}{6} & \frac{17}{6} \end{bmatrix}$$

جواب: خطی طور تابع

سوال 8.88:

$$\begin{bmatrix} -\frac{1}{2} & -\frac{3}{2} & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} \frac{2}{5} & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & 2 & \frac{2}{3} \end{bmatrix}$$

جواب: خطی طور غیر تابع

باب 8. خطی الجبرا: قالب، سمتیہ، مقطع۔ خطی نظام

سوال 8.89: خطی طور غیر تابع ذیلی سلسلہ درج ذیل سمتیات کے دائیں ترین سمتیہ  $[10 \ -1 \ 4 \ 10]$  سے شروع کرتے ہوئے باری باری ایک ایک سمتیہ کم کرتے ہوئے خطی طور غیر تابع ذیلی سلسلہ دریافت کریں۔

$$\begin{bmatrix} 4 & 1 & 2 & 6 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 & 4 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 5 & -4 & 1 & 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 10 & -1 & 4 & 10 \end{bmatrix}$$

جوابات:  $[4 \ 1 \ 2 \ 6]$  اور  $[1 \ 2 \ 1 \ 4]$

سوال 8.90 تا سوال 8.90: کیا دیے گئے سمتیات، سمتی فضا ہیں۔ سمتی فضا ہونے کی صورت میں اس کی بُعد اور اساس  $(v_1, v_2, \dots)$  دریافت کریں۔

سوال 8.90:  $R^3$  کے تمام سمتیات جہاں  $v_1 - v_2 + 2v_3 = 0$  ہے۔

جوابات: 2؛  $[-2 \ 0 \ 1]$ ،  $[0 \ 2 \ 1]$

سوال 8.91:  $R^2$  کے تمام سمتیات جہاں  $v_1 \geq v_2$  ہے۔

جواب: سمتی فضا نہیں ہے۔

سوال 8.92:  $R^5$  کے تمام مثبت ارکان۔

جواب: سمتی فضا نہیں ہے۔

سوال 8.93:  $R^3$  کے تمام ارکان جہاں  $3v_1 - v_3 = 0$  اور  $2v_1 + 3v_2 - 4v_3 = 0$  ہے۔

جوابات: 1؛ حل  $[1 \ \frac{10}{3} \ 3]$  اور اساس  $[1 \ \frac{10}{3} \ 3]$

سوال 8.94:  $R^4$  کے تمام سمتیات جہاں  $v_1 = 2v_2 = 3v_3 = 4v_4$  ہے۔

جوابات: 1؛  $[4 \ 2 \ \frac{4}{3} \ 1]$



## 8.5 خطی نظام کے حل: وجوہیت، یکتائی

خطی نظام کے حل کی وجوہیت، یکتائی اور عمومی ساخت کی مکمل معلومات اس کی درجہ سے حاصل ہوتی ہے۔ اس پر غور کرتے ہیں۔

اگر  $n$  متغیرات پر مبنی مساوات کے خطی نظام کی عددی سر قالب اور افزودہ قالب کا درجہ یکساں  $n$  کے برابر ہو تب اس نظام کا حل یکتا ہو گا۔ البتہ اگر ان کا یکساں درجہ  $n$  سے کم ہو تب نظام کے لامتناہی تعداد میں حل ممکن ہوں گے۔ اگر ان قالبوں کے درجہ آپس میں مختلف ہوں تب نظام کا کوئی حل ممکن نہ ہو گا۔

اس حقیقت کو ثابت کرتے ہیں۔ ایسا کرنے کی خاطر ہم  $A$  کا ذیلی قالب<sup>78</sup> بروئے کار لائیں گے۔  $A$  سے چند صف یا چند قطار (یا دونوں) خارج کرتے ہوئے اس کا ذیلی قالب حاصل ہوتا ہے۔  $A$  سے صفر صف اور صفر قطار خارج کرتے ہوئے بھی اس کا ذیلی قالب حاصل کیا جاسکتا ہے جو ظاہر ہے کہ  $A$  ہی ہو گا۔

مسئلہ 8.8: خطی نظام کا بنیادی مسئلہ

(الف) وجوہیت<sup>79</sup>۔ ایسا خطی نظام جو  $n$  متغیرات  $x_1, \dots, x_n$  کے درج ذیل  $m$  مساوات پر مبنی ہو،

$$a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1$$

$$a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = b_2$$

⋮

$$a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \dots + a_{mn}x_n = b_m$$

صرف اور صرف اس صورت بلا تضاد ہو گا، یعنی اس کے حل ممکن ہوں گے، جب نظام کے عددی سر قالب  $A$  کا درجہ اس نظام کے افزودہ قالب  $\tilde{A}$  کے درجے کے برابر ہو۔ عددی سر قالب اور افزودہ قالب درج ذیل ہیں۔

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{bmatrix}, \quad \tilde{A} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} & b_2 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} & b_m \end{bmatrix}$$

(ب) یکتائی<sup>80</sup>۔ نظام 8.36 کا حل اس صورت لیتا ہو گا جب  $A$  کا درجہ اور  $\tilde{A}$  کا درجہ،  $n$  کے برابر ہو۔

(پ) لا متناسبی تعداد کے حل۔ اگر  $A$  اور  $\tilde{A}$  کا یکساں درجہ  $r$ ، نا معلوم متغیرات کی تعداد  $n$  سے کم ہو تب نظام 8.36 کے لامتناہی تعداد میں حل ممکن ہوں گے۔ ایسے تمام حل،  $r$  موزوں متغیرات (جس کے ذیلی عددی سر قالب کا درجہ لازمی طور پر  $r$  ہو۔) کو بقایا  $n - r$  اختیاری متغیرات کی صورت میں معلوم کرتے ہوئے حاصل کیے جاسکتے ہیں۔ اختیاری متغیرات کی قیمتیں چنتے ہوئے مختلف حل حاصل ہوں گے۔ (مثال 8.23 دیکھیں۔)

(ت) گائوسی اسقاط (حصہ 8.3)۔ گائی اسقاط سے تمام حل حاصل کیے جاسکتے ہیں۔ (جیسا حصہ 8.3 میں بتلایا گیا ہے، گائی اسقاط سے خود بخود حل کی موجودگی کا پتہ لگے گا۔)

ثبوت :

(الف) نظام 8.36 کو سمتی مساوات  $Ax = b$  یا  $A$  کی سمتیات قطار  $c_{(1)}, \dots, c_{(n)}$  کی مدد سے

$$(8.37) \quad c_{(1)}x_1 + c_{(2)}x_2 + \dots + c_{(n)}x_n = b$$

لکھا جاسکتا ہے۔  $A$  کے ساتھ  $b$  کی قطار شامل کرتے ہوئے افزودہ قالب  $\tilde{A}$  حاصل ہوتا ہے۔ مسئلہ 8.4 کے تحت درج ذیل ہو گا۔

$$\text{درجہ } \tilde{A} = 1 + \text{درجہ } A \quad \text{یا} \quad \text{درجہ } A = \text{درجہ } \tilde{A}$$

اب اگر نظام 8.36 کا حل  $x$  ہو تب مساوات 8.37 کے تحت  $b$  کو قطار  $c_{(1)}, \dots, c_{(n)}$  کی صورت میں بطور خطی مجموعہ لکھا جاسکتا ہے (یعنی  $b$  خطی طور غیر تابع نہیں ہو گا) لہذا  $\tilde{A}$  اور  $A$  میں خطی طور غیر تابع سمتیات قطار کی تعداد ایک جیسی ہو گی اور یوں ان قالبوں کا درجہ بھی ایک جیسا ہو گا۔

ساتھ ہی ساتھ اگر  $\text{درجہ } A = \text{درجہ } \tilde{A}$  ہو تب  $b$  لازماً  $A$  کے سمتیات قطار کا خطی مجموعہ ہو گا یعنی

$$(8.38) \quad b = \alpha_1 c_{(1)} + \dots + \alpha_n c_{(n)}$$

ورنہ

$$\text{درجہ } \tilde{A} = 1 + \text{درجہ } A$$

ہو گا۔ اب مساوات 8.38 کا مطلب ہے کہ نظام 8.36 کا حل موجود ہے یعنی  $x_1 = \alpha_1, \dots, x_n = \alpha_n$  جو مساوات 8.37 اور مساوات 8.38 کو دیکھ کر لکھا جاسکتا ہے۔

(ب) اگر درجہ  $n = A$  ہو تب مسئلہ 8.4 کے تحت مساوات 8.37 کے  $n$  عدد سمتیات قطار، خطی طور غیر تابع ہوں گے۔ ہم دعویٰ کرتے ہیں کہ مساوات 8.37 میں  $b$  کا دیا گیا تعلق یکتا ہے ورنہ درج ذیل لکھنا ممکن ہو گا

$$c_{(1)}x_1 + c_{(2)}x_2 + \cdots + c_{(n)}x_n = c_{(1)}\tilde{x}_1 + c_{(2)}\tilde{x}_2 + \cdots + c_{(n)}\tilde{x}_n$$

جس کو ترتیب دیتے ہوئے

$$(x_1 - \tilde{x}_1)c_{(1)} + (x_2 - \tilde{x}_2)c_{(2)} + \cdots + (x_n - \tilde{x}_n)c_{(n)} = 0$$

لکھا جاسکتا ہے اور خطی طور غیر تابعیت کی بنا اس سے مراد  $x_1 - \tilde{x}_1 = 0, \dots, x_n - \tilde{x}_n = 0$  ہے۔ لیکن اس کا مطلب ہے کہ مساوات 8.37 میں  $x_1$  تا  $x_n$  غیر سمتی مقدار یکتا ہیں اور یوں نظام 8.36 کا حل یکتا ہو گا۔

(پ) اگر درجہ  $\tilde{A} = A$  درجہ  $n > r = A$  ہو تب مسئلہ 8.4 کے تحت  $A$  کے ایسے  $r$  عدد قطاروں پر مشتمل سلسلہ  $K$  پایا جاتا ہے جن کی خطی مجموعے کی صورت میں  $A$  کے بقایا  $n - r$  قطاروں کو لکھا جاسکتا ہے۔ ہم قطاروں اور متغیرات کو نئی علامتوں سے ظاہر کرتے ہیں جہاں نئی علامتوں پر  $\wedge$  کا نشان ہو گا۔ یوں سلسلہ  $K$  کی خطی طور غیر تابع قطاروں کو اب  $\hat{c}_{(1)}, \dots, \hat{c}_{(r)}$  لکھا جائے گا۔ مساوات 8.37 اب درج ذیل لکھی جائے گی

$$\hat{c}_{(1)}\hat{x}_1 + \cdots + \hat{c}_{(r)}\hat{x}_r + \hat{c}_{(r+1)}\hat{x}_{r+1} + \cdots + \hat{c}_{(n)}\hat{x}_n = b$$

جہاں  $\hat{c}_{(r+1)}, \dots, \hat{c}_{(n)}$  کو  $K$  کے قطاروں کا مجموعہ لکھا جاسکتا ہے اور اسی طرح  $\hat{c}_{(r+1)}\hat{x}_{r+1}, \dots, \hat{c}_{(n)}\hat{x}_n$  کو بھی  $K$  کے قطاروں کا مجموعہ لکھا جاسکتا ہے۔ ایسا ہی کرتے ہوئے انہیں  $K$  کی قطاروں کے مجموعے لکھتے ہوئے اجزاء اکٹھے کر کے درج ذیل حاصل ہو گا

$$(8.39) \quad \hat{c}_{(1)}\hat{y}_1 + \cdots + \hat{c}_{(r)}\hat{y}_r = b$$

جہاں  $y_j = x_j + \beta_j$  ہو گا اور  $\beta_j$  از خود  $n - r$  اجزاء  $\hat{c}_{(r+1)}\hat{x}_{r+1}, \dots, \hat{c}_{(n)}\hat{x}_n$  سے حاصل ہوں گے۔ یہاں  $j = 1, \dots, r$  ہے۔ چونکہ اس نظام کا حل موجود ہے لہذا ایسے  $y_1$  تا  $y_r$  موجود ہیں جو مساوات 8.39 پر پورا اترتے ہیں۔ چونکہ  $K$  خطی طور غیر تابع ہے لہذا غیر سمتی مقدار  $y_1$  تا  $y_r$  یکتا ہیں۔  $\hat{x}_{r+1}$  تا  $\hat{x}_n$  کی قیمتیں چننے سے  $\beta_j$  اور مطابقتی  $\hat{x}_j = y_j - \beta_j$  کی قیمتیں قطعی طور تعین ہوتی ہیں، جہاں  $j = 1, \dots, r$  ہے۔

(ت) حصہ 8.3 میں اس پر بحث کی گئی ہے لہذا اس پر دوبارہ بات نہیں کی جائے گی۔

درج بالا مسئلے کا استعمال حصہ 8.3 میں کیا گیا ہے جہاں مثال 8.22 کے آخر میں  $S_4'' - \frac{4}{7}S_3''$  کے عمل سے آخری صف، صفر کے برابر حاصل ہوتا ہے اور یوں درجہ قالب 3 حاصل ہوتا ہے جو نظام میں متغیرات کی تعداد کے برابر ہے ( $n = 3$  درجہ  $A = \tilde{A}$ ) لہذا نظام کا یکتا حل پایا گیا۔

مثال 8.23 میں ( $n = 4 < \text{درجہ } A = \tilde{A} = 2$ ) ہے لہذا اس مثال کی نظام کے یوں لامتناہی تعداد میں حل ممکن ہیں۔  $x_3$  اور  $x_4$  اختیاری متغیرات کی قیمتیں چنتے ہوئے  $x_1$  اور  $x_2$  حاصل کیے جاتے ہیں۔

مثال 8.24 میں ( $n = 3 < \tilde{A} = \text{درجہ } A = 2$ ) ہے لہذا اس نظام کا کوئی بھی حل ممکن نہیں ہے۔

### متجانس خطی نظام

جیسا حصہ 8.3 میں بتلایا گیا ہے، نظام 8.36 میں تمام  $b_j$  صفر ہونے کی صورت میں یہ متجانس کہلائے گا۔ اگر ایک یا ایک سے زیادہ  $b_j$  غیر صفر ہوں تب یہ غیر متجانس نظام کہلائے گا۔ مسئلہ 8.8 سے متجانس نظام کے لئے درج ذیل حاصل ہوتا ہے۔

مسئلہ 8.9: متجانس خطی نظام  
متجانس نظام

$$\begin{aligned} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1n}x_n &= 0 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \cdots + a_{2n}x_n &= 0 \\ &\vdots \\ a_{m1}x_1 + a_{m2}x_2 + \cdots + a_{mn}x_n &= 0 \end{aligned} \quad (8.40)$$

کا ہر صورت ایک عدد غیر اہم صفر حل  $x_1 = 0, \dots, x_n = 0$  ہو گا۔ غیر صفر اہم حل صرف اور صرف اس صورت موجود ہوں گے جب درجہ  $n > A$  ہو۔ اگر درجہ  $n > r = A$  ہو تب، یہ حل اور غیر اہم حل مل کر  $n - r$  بعد کی سمتی فضا (حصہ 8.4 دیکھیں۔) بناتے ہیں جو نظام 8.40 کی حل فضا<sup>81</sup> کہلاتا ہے۔

<sup>81</sup>solution space

خاص کر اگر  $x_{(1)}$  اور  $x_{(2)}$  نظام 8.40 کے حل سمتیات ہوں تب  $x = c_1x_{(1)} + c_2x_{(2)}$  ، جہاں  $c_1$  اور  $c_2$  کوئی بھی غیر سمتی مقدار ہیں، بھی نظام 8.40 کا حل سمتیہ ہو گا۔ (دھیان رہے کہ یہ غیر متجانس نظام کے لئے درست نہیں ہے۔ مزید یہ کہ حل فضا کی اصطلاح صرف متجانس نظام کے لئے استعمال کی جاتی ہے۔)

ثبوت : پہلا دعویٰ نظام کو دیکھ کر سمجھا جاسکتا ہے۔ یہ اس حقیقت کے عین مطابق ہے کہ  $b = 0$  سے مراد درجہ  $A = \text{درجہ } \tilde{A}$  ہے لہذا متجانس نظام ہر صورت بلا تضاد ہو گا۔ اگر درجہ  $n = A$  ہو تب مسئلہ 8.8-ب کے تحت غیر اہم صفر حل اس نظام کا یکتا حل ہو گا۔ اگر درجہ  $n > A$  ہو تب مسئلہ 8.8-پ کے تحت غیر صفر اہم حل موجود ہوں گے۔ یہ حل مل کر حل فضا بناتے ہیں چونکہ اگر  $x_{(1)}$  اور  $x_{(2)}$  ان میں سے کوئی دو عدد حل ہوں تب  $Ax_{(1)} = 0$  اور  $Ax_{(2)} = 0$  ہو گا جس سے مراد

$$A(x_{(1)} + x_{(2)}) = Ax_{(1)} + Ax_{(2)} = 0 \quad \text{اور} \quad A(cx_{(1)}) = cAx_{(1)} = 0$$

ہے جہاں  $c$  اختیاری مستقل ہے۔ اگر درجہ  $r = A$  ہو تب مسئلہ 8.8-پ کے تحت ہم کسی بھی ترتیب سے  $n - r$  موزوں متغیرات، جنہیں ہم  $x_{r+1}, \dots, x_n$  کہتے ہیں، چن کر ان کی قیمتیں مقرر کرتے ہوئے ہر حل حاصل کر سکتے ہیں۔ یوں نظام 8.40 کے حل فضا کی اساس، جس کو ہم مختصراً اساس حل کہیں گے،  $y_{(1)}, \dots, y_{(n-r)}$  ہوں گے جہاں  $x_{r+j} = 1$  اور  $x_{r+1}$  تا  $x_n$  میں بقایا کو صفر چنتے ہوئے اساسی سمتیہ  $y_{(j)}$  حاصل کیا جاتا ہے۔ یوں اس حل سمتیہ کے پہلے  $r$  مطابقتی ارکان حاصل ہوتے ہیں۔ یوں نظام 8.40 کے اساس حل کی بعد  $n - r$  ہو گی جس سے مسئلے کا ثبوت مکمل ہوتا ہے۔

چونکہ نظام 8.40 کی حل فضا میں ہر  $x$  کے لئے  $Ax = 0$  ہے لہذا نظام 8.40 کے حل فضا کو معدوم فضا<sup>82</sup> بھی کہتے ہیں اور اس کی بعد کو  $A$  کی معدومیت<sup>83</sup> کہتے ہیں۔ یوں مسئلہ 8.9 درج ذیل کہتا ہے

$$(8.41) \quad A \text{ درجہ } + A \text{ معدومیت} = n$$

جہاں نا معلوم متغیرات کی تعداد ( $A$  میں قطاروں کی تعداد)  $n$  ہے۔

مزید تعریف درجہ کے تحت نظام 8.40 کا درجہ  $m \geq A$  ہو گا۔ یوں  $m < n$  کی صورت میں درجہ  $n > A$  ہو گا۔ اس طرح مسئلہ 8.9 سے درج ذیل مسئلہ اخذ ہوتا ہے۔

null space<sup>82</sup>  
nullity<sup>83</sup>

مسئلہ 8.10: متغیرات کی تعداد سے کم مساوات کا متجانس نظام ایسا متجانس نظام جس میں مساوات کی تعداد، متغیرات کی تعداد سے کم ہو کے ہر صورت غیر صفر اہم حل موجود ہوں گے۔

غیر متجانس خطی نظام

نظام 8.36 کے تمام حل درج ذیل ہوں گے۔

مسئلہ 8.11: غیر متجانس خطی نظام اگر غیر متجانس نظام 8.36 بلا تضاد ہو تب اس کے تمام حل درج ذیل ہوں گے

$$(8.42) \quad x = x_0 + x_h$$

جہاں  $x_0$  نظام 8.36 کا کوئی بھی (معیّن) حل ہے جبکہ  $x_h$ ، مطابقتی متجانس نظام 8.40 کا، باری باری ہر حل ہو گا۔

ثبوت: چونکہ  $Ax_h = A(x - x_0) = Ax - Ax_0 = b - b = 0$  ہے لہذا نظام 8.36 کے کسی بھی دو عدد حل کا فرق  $x_h = x - x_0$  مطابقتی نظام 8.40 کا بھی حل ہو گا۔ چونکہ  $x$  نظام 8.36 کا کوئی بھی حل ہو سکتا ہے لہذا ہم مساوات 8.5 میں نظام 8.36 کا کوئی بھی حل  $x_0$  اور نظام 8.40 کے تمام حل باری باری لیتے ہوئے نظام 8.36 کے تمام حل حاصل کر سکتے ہیں۔

## 8.6 دو درجی اور تین درجی مقطع قالب

دو درجی مقطع قالب<sup>84</sup> درج ذیل ہے۔

$$(8.43) \quad D = A \text{ مقطع} = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{vmatrix} = a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}$$

دھیان رہے کہ قالب چکور قوسین میں لکھا جاتا ہے جبکہ مقطع کو سیدھی عمودی لکیروں میں لپیٹ کر لکھا جاتا ہے۔ مقطع  $A$  کو  $|A|$  سے بھی ظاہر کیا جاتا ہے۔

قاعدہ کریمر برائے دو مساوات کا خطی نظام

دو عدد متجانس مساوات

$$(8.44) \quad \begin{aligned} \text{(الف)} \quad & a_{11}x_1 + a_{12}x_2 = b_1 \\ \text{(ب)} \quad & a_{21}x_1 + a_{22}x_2 = b_2 \end{aligned}$$

کا حل

$$D \neq 0$$

کی صورت میں بذریعہ قاعدہ کریمر<sup>85</sup> درج ذیل ہے

$$(8.45) \quad \begin{aligned} x_1 &= \frac{\begin{vmatrix} b_1 & a_{12} \\ b_2 & a_{22} \end{vmatrix}}{D} = \frac{b_1a_{22} - a_{12}b_2}{D}, \\ x_2 &= \frac{\begin{vmatrix} a_{11} & b_1 \\ a_{21} & b_2 \end{vmatrix}}{D} = \frac{a_{11}b_2 - b_1a_{21}}{D} \end{aligned}$$

جہاں مساوات 8.43 مقطع  $D$  دیتی ہے۔ غیر صفر اہم حل والے متجانس نظام کی صورت میں  $D = 0$  پایا جاتا ہے۔

ثبوت : ہم مساوات 8.45 کو ثابت کرتے ہیں۔  $x_2$  حذف کرنے کی خاطر مساوات 8.44-الف کو  $a_{22}$  اور مساوات 8.44-ب کو  $-a_{12}$  سے ضرب دے کر جمع کرتے ہیں۔

$$(a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21})x_1 = b_1a_{22} - a_{12}b_2$$

اسی طرح  $x_1$  حذف کرنے کی خاطر مساوات 8.44-الف کو  $-a_{21}$  اور مساوات 8.44-ب کو  $a_{11}$  سے ضرب دے کر جمع کرتے ہیں۔

$$(a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21})x_2 = a_{11}b_2 - b_1a_{21}$$

اب  $a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21} = D \neq 0$  کی صورت میں درج بالا دونوں مساوات کو  $a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}$  سے تقسیم کرتے ہوئے، دائیں اطراف کو قابلوں کی صورت میں لکھ کر، مساوات 8.45 حاصل ہوتے ہیں۔

مثال 8.29: درج ذیل کو قاعدہ کریمر کی مدد سے حل کریں۔

$$2x_1 + x_2 = 1$$

$$x_1 - x_2 = 5$$

حل: قاعدہ کریمر سے درج ذیل ملتا ہے۔

$$x_1 = \frac{\begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 5 & -1 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 1 & -1 \end{vmatrix}} = \frac{-1 - 5}{-2 - 1} = 2, \quad x_2 = \frac{\begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 5 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 1 & -1 \end{vmatrix}} = \frac{10 - 1}{-2 - 1} = -3$$

تین درجی مقطع

تین درجی مقطع قالب کی تعریف درج ذیل ہے۔

$$(8.46) \quad D = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} = a_{11} \begin{vmatrix} a_{22} & a_{23} \\ a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} - a_{21} \begin{vmatrix} a_{12} & a_{13} \\ a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} + a_{31} \begin{vmatrix} a_{12} & a_{13} \\ a_{22} & a_{23} \end{vmatrix}$$

درج بالا میں دائیں ہاتھ علامتوں کی ترتیب  $+-+$  ہے۔ دائیں ہاتھ مقطع کے عددی سر بالترتیب بائیں ہاتھ مقطع کی پہلی قطار کے ارکان (ضرب  $+-+$ ) ہیں۔ بائیں ہاتھ مقطع سے پہلی صف اور پہلی قطار حذف کرنے سے دائیں ہاتھ کا پہلا مقطع ملتا ہے۔ اسی طرح دوسری صف اور پہلی قطار حذف کرنے سے دوسرا مقطع ملتا ہے اور تیسری صف اور پہلی قطار حذف کرنے سے تیسرا مقطع ملتا ہے۔ دائیں ہاتھ کے تین مقطع بالترتیب  $D$  میں  $a_{21}$ ،  $a_{11}$  اور  $a_{31}$  کے اصغر<sup>86</sup> کہلاتے ہیں۔ اصغر کو  $M$  سے ظاہر کیا جاتا ہے۔

مساوات 8.46 میں دائیں ہاتھ اصغر کو پھیلا کر درج ذیل ملتا ہے۔

$$(8.47) \quad D = a_{11}a_{22}a_{33} - a_{11}a_{23}a_{32} + a_{21}a_{13}a_{32} - a_{21}a_{12}a_{33} + a_{31}a_{12}a_{23} - a_{31}a_{13}a_{22}$$

minor<sup>86</sup>



قاعدہ کریبر برائے تین مساوات کا خطی نظام

تین مساوات کے خطی نظام

$$(8.48) \quad \begin{aligned} a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + a_{13}x_3 &= b_1 \\ a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + a_{23}x_3 &= b_2 \\ a_{31}x_1 + a_{32}x_2 + a_{33}x_3 &= b_3 \end{aligned}$$

کا حل بذریعہ قاعدہ کریبر درج ذیل ہے

$$(8.49) \quad x_1 = \frac{D_1}{D}, \quad x_2 = \frac{D_2}{D}, \quad x_3 = \frac{D_3}{D}, \quad (D \neq 0)$$

جہاں مساوات 8.46 اور مساوات 8.47 نظام کا مقطع  $D$  دیتے ہیں جبکہ

$$D_1 = \begin{vmatrix} b_1 & a_{12} & a_{13} \\ b_2 & a_{22} & a_{23} \\ b_3 & a_{32} & a_{33} \end{vmatrix}, \quad D_2 = \begin{vmatrix} a_{11} & b_1 & a_{13} \\ a_{21} & b_2 & a_{23} \\ a_{31} & b_3 & a_{33} \end{vmatrix}, \quad D_3 = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & b_1 \\ a_{21} & a_{22} & b_2 \\ a_{31} & a_{32} & b_3 \end{vmatrix}$$

ہیں۔ دھیان رہے کہ  $D$  کی پہلی، دوسری اور تیسری قطار کی جگہ مساوات 8.48 کا دایاں ہاتھ پر کرنے سے بالترتیب  $D_1$ ،  $D_2$  اور  $D_3$  ملتے ہیں۔

درج بالا قاعدہ کریبر کو بھی اسقاط کی ترکیب سے حاصل کیا جاسکتا ہے۔ مسئلہ 8.15 سے بھی اس کو حاصل کیا جاسکتا ہے۔

## 8.7 مقطع۔ قاعدہ کریبر

ابتدائی طور پر مقطع قالب، خطی نظام کے حل کے لئے استعمال کیا جاتا رہا۔ اب یہ انجینئری کے دیگر مسائل، مثلاً امتیازی مسائل (آگنی مسائل)، تفرقی مساوات اور سمتی الجبرا، میں بھی اہم کردار ادا کرتا ہے۔ اس کو کئی طریقوں سے متعارف کرایا جاسکتا ہے۔ ہم اس کو خطی نظام کے نقطہ نظر سے متعارف کرتے ہیں۔

باب 8. خطی الجبرا: قالب، سمتیہ، مقطع۔ خطی نظام

درجہ  $n$  مقطع قالب سے مراد ایسی غیر سمتی مقدار ہے جو  $n \times n$  (چکور) قالب  $A = [a_{jk}]$  سے منسوب ہے اور جس کو درج ذیل سے ظاہر کیا جاتا ہے۔

$$(8.50) \quad D = A^{\text{مقطع}} = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{vmatrix}$$

$n = 1$  کے لئے مقطع قالب کی تعریف درج ذیل ہے۔

$$(8.51) \quad D = a_{11}$$

$n \geq 2$  کے لئے مقطع کی تعریف

$$(8.52) \quad \begin{aligned} \text{(الف)} \quad D &= a_{j1}C_{j1} + a_{j2}C_{j2} + \cdots + a_{jn}C_{jn} \quad (j = 1 \text{ یا } 2 \cdots n) \\ \text{یا} \\ \text{(ب)} \quad D &= a_{1k}C_{1k} + a_{2k}C_{2k} + \cdots + a_{nk}C_{nk} \quad (k = 1 \text{ یا } 2 \cdots n) \end{aligned}$$

ہے جہاں

$$(8.53) \quad C_{jk} = (-1)^{j+k} M_{jk}$$

ہے اور  $M_{jk}$  از خود درجہ  $n-1$  مقطع قالب ہے، جو  $A$  سے  $a_{jk}$  رکن کا صف اور قطار، یعنی  $j$  صف اور  $k$  قطار، حذف کرتے ہوئے حاصل ذیلی قالب کا مقطع ہے۔

یوں  $D$  کی تعریف  $n$  عدد، درجہ  $n-1$  مقطع کے ذریعہ کی جاتی ہے، جہاں ہر درجہ  $n-1$  مقطع کی تعریف از خود  $n-1$  عدد درجہ  $n-2$  مقطع کے ذریعہ کی جاتی ہے، اور یہی سلسلہ چلتا رہتا ہے حتیٰ کہ آخر کار درجہ 1 ذیلی قالب آن پہنچے جس کا مقطع، قالب کا واحد رکن ہو گا۔

مقطع کی تعریف کے تحت ہم  $D$  کو کسی بھی صف یا قطار سے پھیلا سکتے ہیں۔ یوں  $D$  کو پہلی قطار سے پھیلانے کی خاطر مساوات 8.52-الف میں  $j = 1$  لیا جائے گا۔ اسی طرح تیسری قطار سے  $D$  کو پھیلانے کی خاطر مساوات 8.52-ب میں  $k = 3$  لیا جائے گا۔ ہر  $C_{jk}$  کو بھی بالکل اسی طرح کسی صف یا قطار سے پھیلا یا جاسکتا ہے۔

مقطع کی یہ تعریف غیر مبہم ہے (ثبوت کتاب کے آخر میں ضمیمہ 1 میں پیش کیا گیا ہے)۔ کسی بھی صف یا قطار سے  $D$  کو پھیلا کر ایک جیسا جواب حاصل ہو گا۔

یہاں یہ بتلانا ضروری ہے کہ بڑے جسامت کے مقطع کو صف یا قطار سے پھیلا کر حاصل کرنا عملاً نا قابل استعمال ہے۔ یہ سمجھنے کی خاطر سوال 8.101 دیکھیں۔

مقطع کی بات کرتے ہوئے، قالب کی اصطلاحات ہی استعمال کی جاتی ہیں۔ یوں ہم کہیں گے کہ  $D$  میں  $n^2$  ارکان  $a_{jk}$  پائے جاتے ہیں، اس کے  $j$  صف اور  $k$  قطار ہیں اور اس کی مرکزی وتر پر  $a_{11}$ ،  $\dots$ ،  $a_{nn}$  ارکان ہیں۔ دو نئے اصطلاحات درج ذیل ہیں۔

$M_{jk}$  کو  $D$  میں  $a_{jk}$  کا اصغر<sup>87</sup> کہتے ہیں اور  $C_{jk}$  کو  $D$  میں  $a_{jk}$  کا ہم ضربی<sup>88</sup> کہتے ہیں۔

مساوات 8.52 کو اصغر کی مدد سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$(الف) \quad D = \sum_{k=1}^n (-1)^{j+k} a_{jk} M_{jk} \quad (j = 1 \text{ یا } 2 \dots n)$$

$$(ب) \quad D = \sum_{j=1}^n (-1)^{j+k} a_{jk} M_{jk} \quad (k = 1 \text{ یا } 2 \dots n)$$

(8.54)

مثال 8.30: تین درجی مقطع کے اصغر اور ہم ضربی

مساوات 8.46 میں مقطع کو پہلی قطار سے پھیلا یا گیا ہے۔ ہم یہاں دوسری صف کے ارکان کے اصغر اور ہم ضربی لکھتے ہیں۔ اصغر درج ذیل ہیں

$$M_{21} = \begin{vmatrix} a_{12} & a_{13} \\ a_{32} & a_{33} \end{vmatrix}, \quad M_{22} = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{13} \\ a_{31} & a_{33} \end{vmatrix}, \quad M_{23} = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{31} & a_{32} \end{vmatrix}$$

جبکہ ہم ضربی  $C_{21} = -M_{21}$ ،  $C_{22} = M_{22}$  اور  $C_{23} = -M_{23}$  ہیں۔ بقایا تمام ارکان کے اصغر اور ہم ضربی حاصل کریں۔ آپ دیکھیں گے کہ درج ذیل خانہ دار نقش پیدا ہوتا ہے۔

$$\begin{array}{ccc} + & - & + \\ - & + & - \\ + & - & + \end{array}$$

مثال 8.31: تین درجی مقطع  
ایک ہی تین درجی مقطع کو پہلی صف اور دوسری صف سے حاصل کرتے ہیں۔

$$D = \begin{vmatrix} 2 & 0 & -3 \\ 1 & 2 & 5 \\ 3 & 4 & 1 \end{vmatrix} = 2 \begin{vmatrix} 2 & 5 \\ 4 & 1 \end{vmatrix} - 0 \begin{vmatrix} 1 & 5 \\ 3 & 1 \end{vmatrix} - 3 \begin{vmatrix} 1 & 2 \\ 3 & 4 \end{vmatrix}$$

$$= 2(2 - 20) - 0(1 - 15) - 3(4 - 6) = -30$$

$$D = \begin{vmatrix} 2 & 0 & -3 \\ 1 & 2 & 5 \\ 3 & 4 & 1 \end{vmatrix} = -1 \begin{vmatrix} 0 & -3 \\ 4 & 1 \end{vmatrix} + 2 \begin{vmatrix} 2 & -3 \\ 3 & 1 \end{vmatrix} - 5 \begin{vmatrix} 2 & 0 \\ 3 & 4 \end{vmatrix}$$

$$= -1(0 + 12) + 2(2 + 9) - 5(8 - 0) = -30$$

مثال 8.32: تکنونی قالب کا مقطع

$$(8.55) \quad D = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ 0 & a_{22} & a_{23} \\ 0 & 0 & a_{33} \end{vmatrix} = a_{11} \begin{vmatrix} a_{22} & a_{23} \\ 0 & a_{33} \end{vmatrix} = a_{11} a_{22} a_{33}$$

درج بالا مثال میں آپ نے دیکھا کہ تکنونی قالب کا مقطع، مرکزی وتر کے تمام اجزاء کا حاصل ضرب ہے۔

## مقطع کی عمومی خصوصیات

مقطع کی تعریف (مساوات 8.52) استعمال کرتے ہوئے مقطع حاصل کرنا نہایت لمبا کام ہے۔ اعمال صف سے نہایت عمدگی کے ساتھ مقطع حاصل کیا جاسکتا ہے۔ اعمال صف سے بالائی ٹکوئی مقطع کی صورت حاصل کی جاتی ہے، جس کے مرکزی وتر کے اندراجات کا حاصل ضرب درکار مقطع ہو گا۔ یہ ترکیب قالب پر لاگو اعمال صف کی طرح ضرور ہے لیکن بالکل اس کی طرح ہر گز نہیں ہے۔ بالخصوص، مقطع کے دو صف کی جگہ آپس میں تبدیل کرنے سے مقطع کی قیمت منفی آئی (1-) سے ضرب ہو گی۔ تفصیل درج ذیل ہے۔

مسئلہ 8.12: بنیادی اعمال صف اور مقطع کی خصوصیات

- (الف) دو صفوں کا آپس میں تبادلہ کرنے سے مقطع کی قیمت 1- سے ضرب ہو گی۔
- (ب) ایک صف کے مضرب کو دوسرے صف کے ساتھ جمع کرنے سے مقطع کی قیمت تبدیل نہیں ہو گی۔
- (پ) کسی صف کو غیر صفر مستقل  $c$  سے ضرب دینے سے مقطع کی قیمت  $c$  سے ضرب ہو گی۔ (یہ  $c = 0$  کے لئے بھی درست ہے لیکن ایسا کرنا بنیادی عمل صف نہ ہو گا۔)

ثبوت:

(الف) ہم اس حقیقت کو الکرارجی ماخوذ سے ثابت کرتے ہیں۔ دو درجی ( $n = 2$ ) مقطع کے لئے (الف) درست ہے یعنی

$$\begin{vmatrix} a & b \\ c & d \end{vmatrix} = ad - bc, \quad \begin{vmatrix} c & d \\ a & b \end{vmatrix} = bc - ad$$

ہم اب الکرارجی ماخوذ کا قیاس کرتے ہوئے کہتے ہیں کہ درجہ  $n - 1 \geq 2$  مقطع کے لئے بھی (الف) درست ہے اور اس کو درجہ  $n$  مقطع کے لئے ثابت کرتے ہیں۔ فرض کریں کہ  $D$  درجہ  $n$  مقطع ہے اور اس کے دو صفوں کا آپس میں تبادلہ کرنے سے  $E$  مقطع حاصل ہوتا ہے۔  $D$  اور  $E$  کو کسی ایسی صف سے پھیلائیں جس کی جگہ تبدیل نہ کی گئی ہو۔ اس کو ہم  $j$  صف کہتے ہیں۔ مساوات 8.54-الف سے درج ذیل لکھا جائے گا

$$(8.56) \quad D = \sum_{k=1}^n (-1)^{j+k} a_{jk} M_{jk}, \quad E = \sum_{k=1}^n (-1)^{j+k} a_{jk} N_{jk}$$

جہاں  $E$  میں  $a_{jk}$  کے اصغر کو  $N_{jk}$  لکھا گیا ہے۔ اب چونکہ  $M_{jk}$  اور  $N_{jk}$  درجہ  $n-1$  کے اصغر ہیں لہذا ہمارے قیاس کے تحت درجہ  $n-1$  کے مقطع کے لئے (الف) درست ہے لہذا  $N_{jk} = -M_{jk}$  ہو گا اور یوں مساوات 8.56 کے تحت  $E = -D$  ہو گا۔

(ب) صف  $i$  کو  $c$  سے ضرب کرتے ہوئے صف  $j$  کے ساتھ جمع کرنے سے نیا مقطع حاصل کرتے ہیں جس کو ہم  $\bar{D}$  سے ظاہر کرتے ہیں۔  $\bar{D}$  کے صف  $j$  کے اندراجات  $a_{jk} + ca_{ik}$  ہوں گے۔  $\bar{D}$  کو  $j$  صف سے پھیلا کر  $\bar{D} = D_1 + cD_2$  ملتا ہے جہاں  $D_1 = D$  کے صف  $j$  میں  $a_{jk}$  اندراجات ہیں جبکہ  $D_2$  کے صف  $j$  میں  $D$  کے صف  $i$  والے اندراجات  $a_{ik}$  ہیں جبکہ اس کے صف  $i$  میں بھی یہی  $a_{ik}$  اندراجات ہیں۔ یوں  $D_2$  کے  $i$  اور  $j$  صفوں میں ایک جیسے اندراجات ہیں۔  $D_2$  کے  $i$  اور  $j$  صفوں کا آپس میں تبادلہ کرنے سے دوبارہ  $D_2$  ہی ملتا ہے جبکہ (الف) کے تحت ایسا کرنے سے مقطع  $-1$  سے ضرب ہو گا۔ یوں  $D_2 = -D_2$  ہو گا جس سے  $D_2 = 0$  ملتا ہے۔ اس طرح  $\bar{D} = D_1 = D$  ہو گا۔

(پ) مقطع اس صف سے پھیلا کر حاصل کریں جس کو  $c$  سے ضرب دیا گیا ہے۔

خبردار!  $n \times n$  قالب کو  $c$  سے ضرب دینے سے مقطع  $c^n$  سے ضرب ہو گا۔

---

مثال 8.33: تکوئی صورت حاصل کرتے ہوئے مقطع کا حصول  
تکوئی صورت حاصل کرتے ہوئے۔ قالب کے دائیں جانب عمل صف لکھے گئے ہیں جہاں  $S_1$ ،  $S_2$ ،  $S_3$  اور

$S_4$  گزشتہ قدم کے قالب کی پہلی، دوسری، تیسری اور چوتھی صف کو ظاہر کرتے ہیں۔

$$\begin{aligned}
 D &= \begin{vmatrix} 2 & 6 & 0 & 4 \\ 4 & 2 & 6 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 2 \\ 2 & 4 & 1 & 6 \end{vmatrix} \\
 &= \begin{vmatrix} 2 & 6 & 0 & 4 \\ 0 & -10 & 6 & -7 \\ 0 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & -2 & 1 & 2 \end{vmatrix} \begin{matrix} S_2 - 2S_1 \\ S_4 - S_1 \end{matrix} \\
 &= \begin{vmatrix} 2 & 6 & 0 & 4 \\ 0 & -10 & 6 & -7 \\ 0 & 0 & \frac{8}{5} & \frac{13}{10} \\ 0 & 0 & -\frac{1}{5} & \frac{17}{5} \end{vmatrix} \begin{matrix} S_3 + \frac{1}{10}S_2 \\ S_4 - \frac{1}{5}S_2 \end{matrix} \\
 &= \begin{vmatrix} 2 & 6 & 0 & 4 \\ 0 & -10 & 6 & -7 \\ 0 & 0 & \frac{8}{5} & \frac{13}{10} \\ 0 & 0 & 0 & \frac{57}{16} \end{vmatrix} S_4 + \frac{1}{8}S_3
 \end{aligned}$$

اب مثال 8.32 کی طرح، مرکزی وتر کے اندراجات کا حاصل ضرب، مقطع ہو گا۔

$$D = (2)(-10) \left( \frac{8}{5} \right) \left( \frac{57}{16} \right) = -114$$

مسئلہ 8.13:  $n$  درجی مقطع کے دیگر خصوصیات

- (الف، ب، پ) مسئلہ 8.12 کے شق-الف، ب اور پ قطاروں کے لئے بھی درست ہے۔
- (ت) تبدیلی محل سے مقطع تبدیل نہیں ہو گا۔
- (ٹ) صفر صف یا قطار کی صورت میں مقطع صفر ہو گا۔

- (ث) راست تناسب صف یا قطار کی صورت میں مقطع صفر کے برابر ہو گا۔ بالخصوص دو ایک جیسے صف یا قطار کی صورت میں مقطع کی قیمت صفر ہو گی۔

ثبوت: (الف تا ث) یہ تمام شق اس حقیقت سے اخذ کیے جاسکتے ہیں کہ مقطع کو کسی بھی صف یا کسی بھی قطار سے پھیلا کر حاصل کیا جاسکتا ہے۔ مقطع کی تبدیلی محل بالکل قالب کی تبدیلی محل کی طرح ہو گی۔ یوں مقطع کا  $j$  صف تبدیل محل کا  $j$  قطار ہو گا۔

(ث) اگر صف  $i$  ضرب  $c$  برابر ہو صف  $j$  کے تب  $D = cD_1$  ہو گا جہاں  $D_1$  کے صف  $i$  اور  $j$  ایک جیسے ہوں گے۔ یوں  $D_1$  کے صف  $i$  اور  $j$  کا آپس میں تبادلہ کرنے سے دوبارہ  $D_1$  حاصل ہوتا ہے جبکہ مسئلہ 8.12-الف کے تحت اس کی قیمت  $-D_1$  ہو گی۔ یوں  $D_1 = 0$  یا  $D = cD_1 = 0$  حاصل ہوتا ہے۔ بالکل اسی طرز کا ثبوت راست تناسب قطاروں کے لئے بھی پیش کیا جاسکتا ہے۔

یہ قابل توجہ ہے کہ درجہ قالب، جو قالب میں زیادہ سے زیادہ خطی طور غیر تابع صفوں یا قطاروں کی تعداد ہے (حصہ 8.4 دیکھیں)، اور مقطع کے مابین تعلق پایا جاتا ہے۔ چونکہ صرف صفر قالب کا درجہ صفر کے برابر ہوتا ہے (حصہ 8.4 دیکھیں) لہذا ہم یہاں فرض کر سکتے ہیں کہ درجہ  $0 < A$  ہے۔

مسئلہ 8.14: درجہ قالب بذریعہ مقطع  
 $m \times n$  جسامت کے قالب  $A = [a_{jk}]$  کا صرف اور صرف اس صورت (غیر صفر) درجہ،  $r$  کے برابر ہو گا جب  $A$  کا ایسا ذیلی  $r \times r$  قالب پایا جاتا ہو جس کا مقطع غیر صفر ہو، جبکہ ایسے ہر ذیلی قالب جس میں  $r + 1$  یا اس سے زیادہ صف ہوں کا مقطع صفر ہو۔

بالخصوص  $n \times n$  چکور قالب  $A$  کا درجہ صرف اور صرف اس صورت  $n$  ہو گا جب مقطع  $A \neq 0$  ہو۔

ثبوت: بنیادی اعمال صف (حصہ 8.3) درجہ قالب پر اثر انداز نہیں ہوتے (مسئلہ 8.2) اور نا ہی مقطع قالب کے غیر صفر ہونے پر اثر انداز ہوتے ہیں (مسئلہ 8.13)۔  $A$  کی زینہ دار صورت (حصہ 8.3) کو  $\tilde{A}$  سے ظاہر کرتے ہوئے آگے بڑھتے ہیں۔  $\tilde{A}$  کے (پہلے)  $r$  صف، صرف اور صرف اس صورت غیر صفر ہوں گے جب درجہ  $r = A$  ہو۔ فرض کریں کہ  $\tilde{A}$  کے بالائی بائیں کونے کا  $r \times r$  ذیلی قالب  $\tilde{R}$  ہے (یوں  $\tilde{A}$  کے پہلے  $r$  صف اور پہلے  $r$  قطار پر  $\tilde{R}$  مشتمل ہو گا)۔ چونکہ  $\tilde{R}$  نکلونی ہے اور اس کے مرکزی وتر پر تمام اندراجات غیر صفر ہیں لہذا



مقطع  $\bar{R} \neq 0$  ہو گا۔ چونکہ  $A$  سے حاصل کردہ، مطابقتی  $r \times r$  ذیلی قالب  $R$  سے بنیادی اعمال صف کے ذریعہ  $\bar{R}$  حاصل کیا گیا ہے لہذا مقطع  $\bar{R} \neq 0$  ہو گا۔ اسی طرح چونکہ  $\bar{A}$  کے بالائی بائیں  $r+1$  (یا اس سے زیادہ ممکنہ) صف اور قالب کے چکور ذیلی قالب  $\bar{S}$  میں کم از کم ایک عدد صفر صف ہو گا (ورنہ  $r+1 \leq A$  ہوتا) لہذا مقطع  $\bar{S} = 0$  ہو گا (مسئلہ 8.13) اور چونکہ  $A$  سے حاصل کردہ مطابقتی  $S$  ذیلی قالب سے بذریعہ بنیادی اعمال صف،  $\bar{S}$  کو حاصل کیا گیا ہے لہذا مقطع  $S = 0$  ہو گا۔ یوں مسئلے میں  $m \times n$  قالب کی شق کا ثابت مکمل ہوا۔

اگر  $A$  چکور  $n \times n$  قالب ہو تب درج بالا ثبوت کے تحت درجہ  $n = A$  صرف اور صرف اس صورت ہو گا جب  $A$  کا ایسا  $n \times n$  ذیلی قالب پایا جاتا ہو جس کا درجہ غیر صفر ہو یعنی جب مقطع  $A \neq 0$  ہو (چونکہ  $A$  کا  $n \times n$  ذیلی قالب  $A$  ہی ہو گا)۔

قاعدہ کریمر

اس مسئلے کو استعمال کرتے ہوئے ہم قاعدہ کریمر<sup>89</sup> حاصل کرتے ہیں جو خطی نظام کے حل کو مقطع کی صورت میں پیش کرتا ہے۔ اگرچہ عملاً قاعدہ کریمر<sup>90</sup> زیادہ مقبول نہیں ہے، اس کی اہمیت تفرقی مساوات کی نظام اور انجینئری کے دیگر مسائل میں پائی جاتی ہے۔

مسئلہ 8.15: مسئلہ کریمر (خطی نظام کا حل بذریعہ مقطع)

(الف) اگر  $n$  عدد مساوات اور  $n$  متغیرات  $x_1, \dots, x_n$  کے نظام

$$a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n = b_1$$

$$a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n = b_2$$

(8.57)

$\vdots$

$$a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \dots + a_{nn}x_n = b_n$$

<sup>89</sup>Cramer's rule

<sup>90</sup>سوزر لینڈ کارپائیسی وان، جبرائیل کریمر [1704-1752]

کے عددی سر قالب کا غیر صفر مقطع  $D = A$  ہو تب اس نظام کا واحد ایک حل ہو گا۔ یہ حل درج ذیل مساوات دیتے ہیں

$$(8.58) \quad x_1 = \frac{D_1}{D}, \quad x_2 = \frac{D_2}{D}, \dots, \quad x_n = \frac{D_n}{D} \quad \text{قاعدہ کریمر}$$

جہاں  $D_k$  وہ مقطع ہے جو  $D$  میں قطار  $k$  کی جگہ  $b_1, \dots, b_n$  پر کرتے ہوئے حاصل ہو گا۔

(ب) یوں اگر نظام 8.57 متجانس ہو اور  $D \neq 0$  ہو تب اس نظام کا صرف غیر اہم صفر حل  $x_1 = 0, x_2 = 0, \dots, x_n = 0$  ہو گا۔ البتہ  $D = 0$  کی صورت میں نظام کے غیر صفر اہم حل بھی پائے جائیں گے۔

ثبوت: افزودہ قالب  $\bar{A}$  کی جسامت  $(n+1) \times n$  ہے لہذا اس کا درجہ زیادہ سے زیادہ  $n$  ممکن ہے۔ اب اگر

$$(8.59) \quad D = A^{\text{مقطع}} = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{vmatrix} \neq 0$$

ہو تب مسئلہ 8.14 کے تحت درجہ  $n = A$  ہو گا۔ یوں درجہ  $\bar{A} = A$  درجہ  $n = A$  ہو گا۔ اس طرح مسئلہ 8.8 کے تحت نظام 8.57 کا حل کیٹا ہو گا۔

آئیں اب مساوات 8.58 کو ثابت کریں۔  $D$  کو قطار  $k$  سے پھیلاتے ہیں

$$(8.60) \quad D = a_{1k}C_{1k} + a_{2k}C_{2k} + \dots + a_{nk}C_{nk}$$

جہاں  $D$  میں  $a_{ik}$  کا ہم ضربی  $C_{ik}$  ہے۔ اگر  $D$  میں قطار  $k$  کی جگہ کوئی اور اعداد بھر دیے جائیں تو ہمیں نیا مقطع ملے گا جس کو ہم  $\hat{D}$  کہہ سکتے ہیں۔ ظاہر ہے کہ  $\hat{D}$  کو اس  $k$  قطار سے پھیلانے سے مساوات 8.60 کی طرز کی مساوات ملے گی جس میں  $a_{1k}, \dots, a_{nk}$  کی جگہ یہی نئے اعداد ہوں گے جبکہ  $C_{ik}$  پہلے والے ہی ہوں گے۔ بالخصوص اگر ہم  $D$  کے قطار  $l$  (جہاں  $l \neq k$ ) کے اندراجات  $a_{1l}, \dots, a_{nl}$  کو ہی بطور نئے اعداد منتخب کریں تب نئے مقطع  $\hat{D}$  میں قطار  $[a_{1l} \dots a_{nl}]^T$  دو مرتبہ پایا جائے گا، پہلی بار بطور قطار  $l$  اور دوسری مرتبہ بطور قطار  $k$  جس کی جگہ یہ اعداد پر کیے گئے۔ یوں مسئلہ 8.13-ث کے تحت

$\hat{D} = 0$  ہو گا۔ یوں  $\hat{D}$  کو قطار  $k$  (جس میں  $a_{n1}, \dots, a_{nl}$  پر کیے گئے ہیں) سے پھیلا کر درج ذیل ملتا ہے۔

$$(8.61) \quad a_{1l}C_{1k} + a_{2l}C_{2k} + \dots + a_{nl}C_{nk} = 0 \quad (l \neq k)$$

اب ہم نظام 8.57 کی پہلی مساوات کے دونوں اطراف کو  $C_{1k}$ ، دوسری مساوات کے دونوں اطراف کو  $C_{2k}$ ، اور اسی طرح چلتے ہوئے آخری مساوات کے دونوں اطراف کو  $C_{nk}$  سے ضرب دیتے ان کا مجموعہ لیتے ہیں۔

$$(8.62) \quad C_{1k}(a_{11}x_1 + \dots + a_{1n}x_n) + \dots + C_{nk}(a_{n1}x_1 + \dots + a_{nn}x_n) \\ = b_1C_{1k} + \dots + b_nC_{nk}$$

ایک جیسے  $x_j$  کے عددی سر اکٹھے کرتے ہوئے اس کے بائیں ہاتھ کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$x_1(a_{11}C_{1k} + a_{21}C_{2k} + \dots + a_{n1}C_{nk}) + \dots + x_n(a_{1n}C_{1k} + a_{2n}C_{2k} + \dots + a_{nn}C_{nk})$$

مساوات 8.60 کے تحت درج بالا میں  $a_k$  کا جزو ضربی  $D$  کے برابر ہے جبکہ  $x_l$  (جہاں  $l \neq k$  ہے) کا جزو ضربی صفر کے برابر ہے لہذا مساوات 8.62 کا بائیں ہاتھ  $x_k D$  کے برابر ہے اور یوں اس سے درج ذیل ملتا ہے۔

$$x_l D = b_1C_{1k} + \dots + b_nC_{nk}$$

اس مساوات کا دایاں ہاتھ، قطار  $k$  سے پھیلا یا گیا  $D_k$  ہے ( $D_k$  کی تعریف اس مسئلے میں دی گئی ہے)۔ یوں درج بالا کے دونوں اطراف کو  $D$  سے تقسیم کرتے ہوئے قاعدہ کریبر حاصل ہوتا ہے۔

اگر نظام 8.57 متجانس ہو اور  $D \neq 0$  ہو تب ہر  $D_k$  میں ( $b_1, \dots, b_n$  پر مبنی) قطار صفر کے برابر ہو گا لہذا (مسئلہ 8.13-ٹ کے تحت) تمام  $D_k$  صفر ہوں گے اور مساوات 8.58 غیر اہم صفر حل دے گا۔

آخر میں اگر نظام 8.57 متجانس ہو اور  $D = 0$  ہو تب مسئلہ 8.14 کے تحت درجہ  $n > A$  ہو گا لہذا مسئلہ 8.9 کے تحت اس کا غیر صفر اہم حل پایا جائے گا۔

مثال 8.34: قاعدہ کریمر (مسئلہ 8.15) درج ذیل خطی نظام کو قاعدہ کریمر سے حل کریں۔

$$x_1 - x_2 + x_3 = 4$$

$$x_1 + x_2 + x_3 = 2$$

$$x_1 - 2x_2 - x_3 = 3$$

حل:

$$x_1 = \frac{\begin{vmatrix} 4 & -1 & 1 \\ 2 & 1 & 1 \\ 3 & -2 & -1 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & -2 & -1 \end{vmatrix}} = \frac{-8}{-4} = 2, \quad x_2 = \frac{\begin{vmatrix} 1 & 4 & 1 \\ 1 & 2 & 1 \\ 1 & 3 & -1 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & -2 & -1 \end{vmatrix}} = \frac{4}{-4} = -1$$

$$x_3 = \frac{\begin{vmatrix} 1 & -1 & 4 \\ 1 & 1 & 2 \\ 1 & -2 & 3 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & -2 & -1 \end{vmatrix}} = \frac{-4}{-4} = 1$$

### سوالات

سوال 8.95 تا سوال 8.102 عمومی نوعیت کے ہیں۔

سوال 8.95: مسئلہ 8.12

A کے دو قطاروں کی جگہ آپس میں تبدیل کرنے سے قالب B حاصل کیا گیا ہے۔ اسی طرح B میں دو قالب کا آپس میں تبادلہ کرتے ہوئے C حاصل کیا گیا ہے۔ A میں دو مرتبہ تبادلہ سے بھی C حاصل ہو گا۔ مسئلہ 8.12 استعمال کیے بغیر ان کا مقطع حاصل کریں۔

$$A = \begin{vmatrix} 2 & 1 & 3 \\ 1 & 3 & 2 \\ 1 & 2 & 3 \end{vmatrix}, \quad B = \begin{vmatrix} 3 & 1 & 2 \\ 2 & 3 & 1 \\ 3 & 2 & 1 \end{vmatrix}, \quad C = \begin{vmatrix} 1 & 3 & 2 \\ 3 & 2 & 1 \\ 2 & 3 & 1 \end{vmatrix}$$

جوابات:  $|A| = 6$  ،  $B = -6$  ،  $C = (-1)(-1)6 = 6$

سوال 8.96: مسئلہ 8.12  
درج ذیل کا مقطع حاصل کریں۔ پہلی صف کے ساتھ دوسری صف جمع کرتے ہوئے نیا قالب حاصل کریں۔ مسئلہ 8.12 استعمال کیے بغیر، اس نئے قالب کا مقطع حاصل کریں۔

$$\begin{vmatrix} 2 & 1 \\ 3 & -2 \end{vmatrix}$$

جوابات:  $-7$  ،  $-7$

سوال 8.97: مسئلہ 8.12  
A کی پہلی صف کو 2 سے ضرب دیتے ہوئے B حاصل ہوتا ہے جس کے تیسری قطار کو 3 سے ضرب دیتے ہوئے C حاصل ہوتا ہے۔ ان کے مقطع حاصل کریں۔

$$A = \begin{vmatrix} 1 & -1 & 1 \\ -1 & 3 & 4 \\ 1 & 2 & -3 \end{vmatrix}, \quad B = \begin{vmatrix} 2 & -2 & 2 \\ -1 & 3 & 4 \\ 1 & 2 & -3 \end{vmatrix}, \quad C = \begin{vmatrix} 2 & -2 & 6 \\ -1 & 3 & 12 \\ 1 & 2 & -9 \end{vmatrix}$$

جوابات:  $-23$  ،  $-46$  ،  $-138$

سوال 8.98: مسئلہ 8.13  
درج ذیل کا مقطع حاصل کریں۔

$$A = \begin{vmatrix} 2 & -1 & 3 \\ -1 & 3 & 4 \\ 1 & 2 & -3 \end{vmatrix}, \quad A^T = \begin{vmatrix} 2 & -1 & 1 \\ -1 & 3 & 2 \\ 3 & 4 & -3 \end{vmatrix}$$

جوابات:  $-50$  ،  $-50$

سوال 8.99: مسئلہ 8.13  
درج ذیل کا مقطع حاصل کریں۔

$$A = \begin{vmatrix} 2 & 0 & 3 \\ -1 & 0 & 4 \\ 1 & 0 & -3 \end{vmatrix}, \quad B = \begin{vmatrix} 2 & -1 & 3 \\ -1 & 3 & 2 \\ 0 & 0 & 0 \end{vmatrix}, \quad C = \begin{vmatrix} 2 & 1 & 2 \\ 4 & 1 & 4 \\ -1 & 2 & -1 \end{vmatrix}$$

جوابات:  $0$  ،  $0$  ،  $0$

باب 8. خطی الجبرا: قالب، سمتیہ، مقطع۔ خطی نظام

سوال 8.100: درج ذیل قالب کا مقطع، باری باری، پہلی صف، دوسری صف، پہلی قطار اور دوسری قطار سے پھیلا کر حاصل کریں۔

$$\begin{vmatrix} 2 & 3 \\ 4 & 1 \end{vmatrix}$$

جواب: 10-

سوال 8.101: پھیلا کر مقطع حاصل کرنا عملاً نا قابل استعمال ہے ثابت کریں کہ درجہ  $n$  مقطع کے لئے  $n!$  ضرب درکار ہوں گے۔ یوں اگر ایک ضرب حاصل کرنے کے لئے  $10^{-9}$  سیکنڈ درکار ہوں تب درجہ ذیل وقت درکار ہوں گے۔

n	10	15	20	25
وقت	0.004 سیکنڈ	22 منٹ	77 سال	$0.5 \times 10^9$ سال

سوال 8.102: قالب ضرب غیر سمتی مقدار ثابت کریں کہ درجہ  $(kA) =$  درجہ  $k^n \times A$  ہوگا (نہ کہ درجہ  $k \times A$ )۔ یہاں  $k$  غیر سمتی مقدار ہے۔

سوال 8.103 تا سوال 8.110 میں مقطع دریافت کریں۔

سوال 8.103:

$$\begin{vmatrix} \cos \alpha & \sin \alpha \\ \sin \beta & \cos \beta \end{vmatrix}$$

جواب:  $\cos(\alpha + \beta)$

سوال 8.104:

$$\begin{vmatrix} \cos n\theta & \sin n\theta \\ -\sin n\theta & \cos n\theta \end{vmatrix}$$

جواب: 1

سوال 8.105:

$$\begin{vmatrix} \cosh t & \sinh t \\ \sinh t & \cosh t \end{vmatrix}$$

جواب: 1

سوال 8.106:

$$A = \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{vmatrix}, \quad B = \begin{vmatrix} 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \end{vmatrix}, \quad C = \begin{vmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \end{vmatrix}$$

جوابات: -1 ، 2 ، -3

سوال 8.107:

$$A = \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{vmatrix}, \quad B = \begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{vmatrix}, \quad C = \begin{vmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{vmatrix}$$

جوابات: 1 ، 1 ، 1

سوال 8.108:

$$\begin{vmatrix} a & b & c \\ c & a & b \\ b & c & a \end{vmatrix}$$

جواب:  $a^3 + b^3 + c^3 - 3abc$ 

سوال 8.109:

$$\begin{vmatrix} 1 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{vmatrix}$$

جواب: -1

سوال 8.110:

$$\begin{vmatrix} 3 & 2 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & -3 & -1 \\ 2 & 3 & 4 & -5 \\ 5 & 3 & 2 & 1 \end{vmatrix}$$

جواب: 15

سوال 8.111 تا سوال 8.114 متجانس مساوات کی غیر صفر اہم حل کے سوالات ہیں۔

سوال 8.111: متجانس نظام کا غیر صفر اہم حل۔ سیدھا خط  
 متجانس نظام کا  $D = 0$  کی صورت میں غیر صفر اہم حل پایا جائے گا۔ سیدھے خط کی عمومی مساوات  $ax + by = c$  ہے۔ آئیں نقطہ  $(1, -2)$  اور  $(4, 3)$  سے گزرتے خط کی مساوات دریافت کریں۔ اس مسئلے کو بطور درج ذیل نظام لکھا جاسکتا ہے۔

$$xa + yb - c \cdot 1 = 0$$

$$a - 2b - c \cdot 1 = 0$$

$$4a + 3b - c \cdot 1 = 0$$

$a$  ،  $b$  اور  $c$  کا عددی سر مقطع صفر کے برابر ٹھہرا کر اس سیدھے خط کی مساوات حاصل کریں۔

جواب:  $5x - 3y = 11$ 

سوال 8.112: متجانس نظام کا غیر صفر اہم حل۔ سطح مستوی  
 سطح مستوی کی عمومی مساوات  $ax + by + cz = p$  ہے۔ نقطہ  $(1, 1, 1)$  ،  $(3, 0, 2)$  اور  $(0, 5, 4)$  سے گزرتی سطح کا نظام لکھیں۔  $a$  ،  $b$  ،  $c$  اور  $p$  کا عددی سر مقطع  $D$  لکھیں۔ یوں  $D = 0$  سے سطح کی مساوات دریافت کریں۔

جواب:

$$\begin{aligned} xa + yb + zc - p &= 0 \\ a + b + c - p &= 0 \\ 3a + 2c - p &= 0' \\ 5b + 4c - p &= 0 \end{aligned} \quad D = \begin{vmatrix} x & y & z & -1 \\ 1 & 1 & 1 & -1 \\ 3 & 0 & 2 & -1 \\ 0 & 5 & 4 & -1 \end{vmatrix}, \quad x + y - z = -1$$

سوال 8.113: متجانس نظام کا غیر صفر اہم حل۔ دائرہ  
 ثابت کریں کہ  $xy$  سطح پر دائرے کی عمومی مساوات  $x^2 + y^2 + ax + by = c$  ہے۔ نقطہ  $(1, 2)$  ،



(3, 2) اور (5, -1) سے گزرتے ہوئے دائرے کا نظام لکھیں۔ اس نظام کے عددی سر مقطع سے دائری کی مساوات حاصل کریں۔

جواب: دائرے کی عمومی مساوات  $(y - y_0)^2 + (x - x_0)^2 = r^2$  کو پھیلا کر  $x^2 + y^2 + 2x + by = c$  ملتا ہے۔ نظام، عددی سر قالب اور دائرے کی مساوات درج ذیل ہیں۔

$$x^2 + y^2 + xa + yb - c = 0$$

$$5 + a + 2b - c = 0$$

$$13 + 3a + 2b - c = 0$$

$$26 + 5a - b - c = 0$$

$$D = \begin{vmatrix} x^2 + y^2 & x & y & -1 \\ 5 & 1 & 2 & -1 \\ 13 & 3 & 2 & -1 \\ 26 & 5 & -1 & -1 \end{vmatrix}, \quad 6x^2 + 6y^2 - 24x + 10y = 26$$

سوال 8.114: متجانس نظام کا غیر صفر اہم حل۔ کروئی سطح

کروئی سطح کی عمومی مساوات  $(z - z_0)^2 + (y - y_0)^2 + (x - x_0)^2 = r^2$  ہے۔ نقطہ  $(0, 0, -2)$  ،  $(0, 0, 7)$  ،  $(2, 0, 5)$  اور  $(0, 2, 5)$  سے گزرتی کروئی سطح کی مساوات دریافت کریں۔

$$x^2 + y^2 + z^2 - 10z = -21 \quad \text{جواب:}$$

سوال 8.115 تا سوال 8.119 کو قاعدہ کریبر سے حل کریں۔

سوال 8.115:

$$3x_1 - 2x_2 = 8$$

$$2x_1 + x_2 = 3$$

$$x_2 = -1, \quad x_1 = 2 \quad \text{جوابات:}$$

سوال 8.116:

$$0.8x_1 - 1.2x_2 = 1.76$$

$$0.6x_1 + 0.2x_2 = 0.88$$

جوابات:  $x_1 = 1.6$  ،  $x_2 = -0.4$

سوال 8.117:

$$2x_1 + 2x_2 - x_3 = -1$$

$$2x_1 + x_2 + x_3 = -4$$

$$x_1 - 2x_2 + 3x_3 = -7$$

جوابات:  $x_1 = -2$  ،  $x_2 = 1$  ،  $x_3 = -1$

سوال 8.118:

$$x_1 - x_2 - x_3 = 6$$

$$2x_2 + x_3 = -7$$

$$x_1 + 3x_3 = -8$$

جوابات:  $x_1 = 1$  ،  $x_2 = -2$  ،  $x_3 = -3$

سوال 8.119:

$$x_1 + x_2 - 2x_3 = 5$$

$$x_2 - x_3 + x_4 = 5$$

$$x_1 + 3x_3 = -6$$

$$x_1 + 2x_2 - x_4 = 0$$

جوابات:  $x_1 = 0$  ،  $x_2 = 1$  ،  $x_3 = -2$  ،  $x_4 = 2$

## 8.8 معکوس قالب۔ گاوس جارجن اسقاط

اس حصے میں صرف چکور قالبوں پر غور کیا جائے گا۔

$n \times n$  قالب  $A = [a_{jk}]$  کے معکوس<sup>91</sup> جس کو  $A^{-1}$  سے ظاہر کیا جاتا ہے سے مراد ایسا  $n \times n$  قالب ہے جو درج ذیل پر پورا اترتا ہو

$$A^{-1}A = AA^{-1} = I \quad (8.63)$$

جہاں  $I$  اکائی  $n \times n$  قالب ہے (حصہ 8.2 دیکھیں)۔

ایسا  $A$  جس کا معکوس پایا جاتا ہو غیر نادر قالب<sup>92</sup> کہلاتا ہے جبکہ ایسا  $A$  جس کا معکوس نہ پایا جاتا ہو نادر قالب<sup>93</sup> کہلاتا ہے۔

اگر  $A$  کا معکوس اگر پایا جاتا ہو، یہ معکوس یکتا ہو گا۔

یقیناً اگر  $B$  اور  $C$  دونوں  $A$  کے معکوس ہوں تب  $AB = I$  اور  $CA = I$  ہوں گے جن سے یکتائی کا درج ذیل ثبوت ملتا ہے۔

$$B = IB = (CA)B = C(AB) = CI = C$$

اب ہم ثابت کرتے ہیں کہ  $A$  کا معکوس > صرف اور صرف > اس صورت میں پایا جائے گا جب  $A$  کا درجہ  $n$  ہو، جو زیادہ سے زیادہ ممکنہ درجہ ہے۔ اسی ثبوت سے ظاہر ہو گا کہ اگر  $A^{-1}$  موجود ہو تب  $Ax = b$  سے مراد  $x = A^{-1}b$  ہے۔ یہ ہمیں معکوس کی افادیت اور اس کا خطی نظام سے تعلق دکھائے گا۔ (البتہ جیسا سوال 8.101 سے صاف ظاہر ہوتا ہے، اس سے ہمیں خطی نظام حل کرنے کا بہتر طریقہ میسر نہیں ہو گا۔)

مسئلہ 8.16: معکوس کی موجودگی

$n \times n$  قالب  $A$  کا معکوس  $A^{-1}$  صرف اور صرف اس صورت میں موجود ہو گا جب درجہ  $n = A$  ہو، یعنی (مسئلہ 8.14 کے تحت) صرف اور صرف اس صورت جب  $A$  قطع  $0 \neq$  ہو۔ یوں درجہ  $n = A$  کی صورت میں  $A$  غیر نادر ہو گا جبکہ درجہ  $n > A$  کی صورت میں  $A$  نادر ہو گا۔

ثبوت:  $n \times n$  قالب  $A$  اور درج ذیل نظام

$$Ax = b \quad (8.64)$$

پر غور کریں۔ اگر معکوس  $A^{-1}$  موجود ہو تب درج بالا کے بائیں جانب کو  $A^{-1}$  سے ضرب دیتے ہوئے، مساوات 8.63 کی مدد سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$A^{-1}Ax = x = A^{-1}b \quad (8.65)$$

nonsingular matrix<sup>92</sup>  
singular matrix<sup>93</sup>

جو نظام 8.64 کا حل  $x$  دیتا ہے۔ اگر دوسرا حل  $u$  ہو تب  $Au = b$  ہو گا جس سے  $u = A^{-1}b = x$  ملتا ہے لہذا  $x$  یکتا حل ہے۔ یوں مسئلہ 8.8 کے تحت درجہ  $n = A$  ہو گا۔

الٹ چلتے ہوئے، اگر درجہ  $n = A$  ہو تب مسئلہ 8.8 کے تحت کسی بھی  $b$  کے لئے نظام 8.64 کا حل یکتا ہو گا۔ گاوسی اسقاط کے بعد قیمتیں واپس پر کرتے ہوئے ہم دیکھتے ہیں کہ  $x$  کے ارکان  $x_j$  از خود  $b$  کے ارکان کے خطی مجموعے ہیں۔ یوں ہم درج ذیل لکھ سکتے ہیں

$$(8.66) \quad x = Bb$$

جہاں  $B$  حاصل کرنا باقی ہے۔ مساوات 8.64 میں پر کرنے سے، کسی بھی  $b$  کے لئے، درج ذیل ملتا ہے

$$Ax = A(Bb) = (AB)b = Cb \quad (C = AB)$$

لہذا  $C = AB = I$  یعنی اکائی قالب ہو گا۔ اسی طرح مساوات 8.64 کو مساوات 8.66 میں پر کرنے سے، کسی بھی  $x$  کے لئے،

$$x = Bb = B(Ax) = (BA)x$$

ملتا ہے لہذا  $BAI$  ہو گا۔ ان نتائج کو ملا کر ثابت ہوتا ہے کہ معکوس  $B = A^{-1}$  موجود ہے۔

گاوس جارڈن اسقاط سے معکوس کا حصول

غیر نادر  $n \times n$  قالب  $A$  کا معکوس  $A^{-1}$  حاصل کرنے کی خاطر تبدیل شدہ گاوسی اسقاط کی ترکیب استعمال کی جاسکتی ہے جس کو گاوس جارڈن اسقاط<sup>94</sup> کہتے ہیں۔ اس ترکیب کی تفصیل درج ذیل ہے۔

$A$  استعمال کرتے ہوئے ہم  $n$  عدد خطی مساوات

$$Ax_{(1)} = e_{(1)}, \quad \dots, \quad Ax_{(n)} = e_{(n)}$$

Gauss-Jordan elimination<sup>94</sup>

<sup>95</sup> وولسم ہارڈن [1842-1899] جرمنی کے ریاضی دان۔

لکھتے ہیں جہاں  $e_{(1)}, \dots, e_{(n)}$  اکائی  $n \times n$  قالب  $I$  کے قطار ہیں یعنی:

$$e_{(1)} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}^T, e_{(2)} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & \cdots & 0 \end{bmatrix}^T, \dots, e_{(n)} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & \cdots & 1 \end{bmatrix}^T$$

ان  $n$  عدد سمتی مساوات کے نامعلوم سمتیات  $x_{(1)}, \dots, x_{(n)}$  ہیں۔ ان تمام مساوات کو ایک ہی قالبی مساوات  $AX = I$  میں لکھا جاتا ہے جہاں نامعلوم قالب  $X$  کے قطار  $x_{(1)}, \dots, x_{(n)}$  ہیں۔ ساتھ ہی ساتھ  $n$  عدد افزودہ قالب  $\begin{bmatrix} A & e_{(1)} \end{bmatrix}, \dots, \begin{bmatrix} A & e_{(n)} \end{bmatrix}$  کو ملا کر ایک ہی  $n \times 2n$  بڑے "افزودہ قالب"  $\tilde{A} = \begin{bmatrix} A & I \end{bmatrix}$  میں لکھا جاتا ہے۔ اب  $AX = I$  کے بائیں جانب کو  $A^{-1}$  سے ضرب دے کر  $X = A^{-1}I = A^{-1}$  لکھا جاسکتا ہے۔ یوں  $AX = I$  کو  $X$  کے لئے حل کرنے کی خاطر ہم  $\tilde{A} = \begin{bmatrix} A & I \end{bmatrix}$  پر گاوسی اسقاط لاگو کر سکتے ہیں۔ اس سے  $\begin{bmatrix} U & H \end{bmatrix}$  حاصل ہو گا جہاں گاوسی اسقاط کی بنا  $U$  بالائی ٹکونی ہو گا۔ مزید اعمال کے ذریعہ گاوس جاردن ترکیب  $U$  کو ایسی وتری صورت میں لے آتی ہے جس کے تمام وتری ارکان اکائی (1) ہوں۔  $U$  کے وتر کے بالائی جانب ارکان کو حذف کر کے وتری صورت حاصل ہو گی جبکہ وتری ارکان کو موزوں قیمتوں سے ضرب (یا تقسیم) کرتے ہوئے وتر پر اکائی قیمتیں حاصل کی جاتی ہیں (مثال 8.35 سے رجوع کریں)۔ چونکہ یہ ترکیب پورے  $\begin{bmatrix} U & H \end{bmatrix}$  پر لاگو ہو گی لہذا  $H$  سے  $K$  حاصل ہو گا اور یوں  $\begin{bmatrix} U & H \end{bmatrix}$  سے  $\begin{bmatrix} I & K \end{bmatrix}$  حاصل ہو گا جو  $IX = K$  کا "افزودہ قالب" ہو گا۔ اب جیسا پہلے بتلایا گیا،  $IX = X = A^{-1}$  ہے لہذا موازنہ کرتے ہوئے  $K = A^{-1}$  لکھا جاسکتا ہے۔ یوں  $A^{-1}$  کو  $\begin{bmatrix} I & K \end{bmatrix}$  سے پڑھا جاسکتا ہے۔

درج ذیل مثال میں گاوس جاردن کی ترکیب استعمال کی گئی ہے۔

مثال 8.35: گاوس جاردن کی ترکیب سے قالب کے معکوس کا حصول  
درج ذیل قالب  $A$  کا معکوس  $A^{-1}$  دریافت کریں۔

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 4 & -2 \\ 4 & 2 & 1 \\ -1 & -2 & 6 \end{bmatrix}$$

باب 8. خطی الجبرا: قالب، سمتیہ، مقطع۔ خطی نظام

حل: درج ذیل "افزودہ قالب" پر گاوسی استقاط کی ترکیب لاگو کرتے ہوئے  $[U \ H]$  حاصل کرتے ہیں۔ قالب کے دائیں جانب عمل صف لکھے گئے ہیں جہاں  $S_1$ ،  $S_2$  اور  $S_3$  گزشتہ قدم کے قالب کی پہلی، دوسری اور تیسری صف کو ظاہر کرتے ہیں۔

$$[A \ I] = \begin{bmatrix} 1 & 4 & -2 & 1 & 0 & 0 \\ 4 & 2 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ -1 & -2 & 6 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 4 & -2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -14 & 9 & -4 & 1 & 0 \\ 0 & 2 & 4 & 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{matrix} \\ S_2 - 4S_1 \\ S_3 + S_1 \end{matrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 4 & -2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & -14 & 9 & -4 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{37}{7} & \frac{3}{7} & \frac{1}{7} & 1 \end{bmatrix} \begin{matrix} \\ \\ S_3 + \frac{1}{7}S_2 \end{matrix}$$

حاصل  $[U \ H]$  پر گاوس جارڈن استقاط لاگو کرتے ہیں۔ پہلے  $U$  کے وتر پر اکائی حاصل کی گئی ہے اور بعد میں اس وتر کے بالائی جانب  $U$  کے ارکان کو صفر کیا گیا ہے۔

$$\begin{bmatrix} 1 & 4 & -2 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -\frac{9}{14} & \frac{2}{7} & -\frac{1}{14} & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \frac{3}{37} & \frac{1}{37} & \frac{7}{37} \end{bmatrix} \begin{matrix} \\ -\frac{1}{14}S_2 \\ \frac{7}{37}S_3 \end{matrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 4 & 0 & -\frac{43}{37} & \frac{2}{37} & \frac{14}{37} \\ 0 & 1 & 0 & \frac{25}{74} & -\frac{2}{37} & \frac{9}{74} \\ 0 & 0 & 1 & \frac{3}{37} & \frac{1}{37} & \frac{7}{37} \end{bmatrix} \begin{matrix} S_1 + 2S_3 \\ S_2 + \frac{9}{14}S_3 \\ \end{matrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & -\frac{7}{37} & \frac{10}{37} & -\frac{4}{37} \\ 0 & 1 & 0 & \frac{25}{74} & -\frac{2}{37} & \frac{9}{74} \\ 0 & 0 & 1 & \frac{3}{37} & \frac{1}{37} & \frac{7}{37} \end{bmatrix} \begin{matrix} S_1 - 4S_2 \\ \\ \end{matrix}$$

آخری تین قطار معکوس  $A^{-1}$  ہو گا یعنی:

$$A^{-1} = \begin{bmatrix} -\frac{7}{37} & \frac{10}{37} & -\frac{4}{37} \\ \frac{25}{74} & -\frac{2}{37} & \frac{9}{74} \\ \frac{3}{37} & \frac{1}{37} & \frac{7}{37} \end{bmatrix}$$

آپ اس کو درج ذیل سے ثابت کر سکتے ہیں۔

$$\begin{bmatrix} -\frac{7}{37} & \frac{10}{37} & -\frac{4}{37} \\ \frac{25}{74} & -\frac{2}{37} & \frac{9}{74} \\ \frac{3}{37} & \frac{1}{37} & \frac{7}{37} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 4 & -2 \\ 4 & 2 & 1 \\ -1 & -2 & 6 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

یوں  $A^{-1}A = I$  ہے اور اسی طرح  $AA^{-1} = I$  ہو گا۔

معکوس کے کلیات

چونکہ معکوس کا حصول در حقیقت میں خطی مساوات کے نظام کا حل معلوم کرنا ہے لہذا قاعدہ کریمر (مسئلہ 8.15) یہاں قابل استعمال ہو گا۔ یہاں بھی قاعدہ کریمر نظریاتی مطالعہ کے لئے مفید ثابت ہوتا ہے مگر اس سے (مسئلہ 8.17 کی مدد سے)  $2 \times 2$  سے زیادہ جسامت کے قالب کی معکوس حاصل کرنا زیادہ مفید ثابت نہیں ہوتا۔

مسئلہ 8.17: معکوس بذریعہ مقطع  
 $n \times n$  قالب  $A = [a_{jk}]$  کا معکوس درج ذیل ہے

$$(8.67) \quad A^{-1} = \frac{1}{A \text{ مقطع}} [C_{jk}]^T = \frac{1}{A \text{ مقطع}} \begin{bmatrix} C_{11} & C_{21} & \cdots & C_{n1} \\ C_{12} & C_{22} & \cdots & C_{n2} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ C_{1n} & C_{2n} & \cdots & C_{nn} \end{bmatrix}$$

جہاں مقطع  $A$  میں  $a_{jk}$  کا ہم ضربی  $C_{jk}$  ہے (حصہ 8.7 سے رجوع کریں)۔ (یہاں دھیان رہے کہ  $A^{-1}$  میں،  $C_{jk}$  کی جگہ وہ ہے جو  $A$  میں  $a_{kj}$  (نہ کہ  $a_{jk}$ ) کی جگہ ہے)۔ بالخصوص  $2 \times 2$  قالب اور اس کے معکوس درج ذیل ہیں۔

$$(8.68) \quad A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix}, \quad A^{-1} = \frac{1}{A \text{ مقطع}} \begin{bmatrix} a_{22} & -a_{12} \\ -a_{21} & a_{11} \end{bmatrix}$$

باب 8. خطی الجبرا: قالب، سمتیہ، مقطع۔ خطی نظام

ثبوت: ہم مساوات 8.67 کے دائیں ہاتھ کو  $B$  لکھ کر ثابت کرتے ہیں کہ  $BA = I$  ہے۔ ہم درج ذیل لکھ کر

$$(8.69) \quad BA = G = [g_{kl}]$$

ثابت کرتے ہیں کہ  $G = I$  ہے۔ قالبی ضرب کی تعریف اور مساوات 8.67 میں  $B$  کی صورت سے درج ذیل ملتا ہے۔

$$(8.70) \quad g_{kl} = \sum_{s=1}^n \frac{C_{sk}}{A^{\text{مقطع}}} a_{sl} = \frac{1}{A^{\text{مقطع}}} (a_{1l}C_{1k} + \cdots + a_{nl}C_{nk})$$

اب مساوات 8.60 اور مساوات 8.61 کے تحت  $l = k$  کی صورت میں درج بالا کے دائیں ہاتھ میں قوسین مقطع  $D = A$  ہو گا جبکہ  $l \neq k$  کی صورت میں یہ صفر ہو گا لہذا:

$$g_{kk} = \frac{1}{A^{\text{مقطع}}} (A^{\text{مقطع}}) = 1$$

$$g_{kl} = 0 \quad (l \neq k)$$

بالخصوص  $n = 2$  کی صورت میں مساوات 8.68 حاصل ہوتی ہے۔

جیومیٹری میں  $n = 2$  کی صورت عموماً پائی جاتی ہے لہذا مساوات 8.68 کو یاد رکھنا مفید ثابت ہو گا۔

مثال 8.36:  $2 \times 2$  قالب کا معکوس  
درج ذیل قالب کا معکوس دریافت کریں۔

$$A = \begin{bmatrix} 2 & -3 \\ 4 & 5 \end{bmatrix}$$

حل: مساوات 8.68 سے معکوس لکھتے ہیں۔

$$A^{-1} = \frac{1}{22} \begin{bmatrix} 5 & 3 \\ -4 & 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{5}{22} & \frac{3}{22} \\ -\frac{4}{22} & \frac{2}{22} \end{bmatrix}$$



مثال 8.37:  $3 \times 3$  قالب کا معکوس  
درج ذیل قالب کا معکوس مساوات 8.67 کی مدد سے حاصل کریں۔

$$A = \begin{bmatrix} 2 & -3 & 4 \\ 1 & 0 & -1 \\ 4 & 3 & 2 \end{bmatrix}$$

حل: پہلی قطار سے پھیلا کر  $36 = 2(0+3) - 1(-6-12) + 4(3-0)$   $A$  مقطع ملتا ہے جبکہ  $C_{jk}$  درج ذیل ہیں

$$\begin{aligned} C_{11} &= \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 3 & 2 \end{bmatrix} = 3, & C_{12} &= -\begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 4 & 2 \end{bmatrix} = -6, & C_{13} &= \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 4 & 3 \end{bmatrix} = 3 \\ C_{21} &= -\begin{bmatrix} -3 & 4 \\ 3 & 2 \end{bmatrix} = 18, & C_{22} &= \begin{bmatrix} 2 & 4 \\ 4 & 2 \end{bmatrix} = -12, & C_{23} &= -\begin{bmatrix} 2 & -3 \\ 4 & 3 \end{bmatrix} = -18 \\ C_{31} &= \begin{bmatrix} -3 & 4 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} = 3, & C_{32} &= -\begin{bmatrix} 2 & 4 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} = 6, & C_{33} &= \begin{bmatrix} 2 & -3 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} = 3 \end{aligned}$$

لہذا معکوس درج ذیل ہو گا۔

$$A^{-1} = \frac{1}{36} \begin{bmatrix} 3 & 18 & 3 \\ -6 & -12 & 6 \\ 3 & -18 & 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{12} & \frac{1}{2} & \frac{1}{12} \\ -\frac{1}{6} & -\frac{1}{3} & \frac{1}{6} \\ \frac{1}{12} & -\frac{1}{2} & \frac{1}{12} \end{bmatrix}$$

آپ قالبی ضرب سے  $A^{-1}A = I$  ثابت کر سکتے ہیں۔

وتری قالب  $A = [a_{jk}]$  جہاں  $l \neq k$  کی صورت میں  $a_{jk} = 0$  ہے کا معکوس صرف اس صورت میں موجود ہو گا جب تمام  $a_{jj} \neq 0$  ہوں۔ ایسی صورت میں معکوس  $A^{-1}$  بھی وتری ہو گا جس کے وتری اندراجات  $\frac{1}{a_{11}}, \dots, \frac{1}{a_{nn}}$  ہوں گے۔

ثبوت: وتری قالب کے لئے مساوات 8.67 میں درج ذیل ہوں گے۔

$$\frac{C_{11}}{D} = \frac{a_{22} \cdots a_{nn}}{a_{11}a_{22} \cdots a_{nn}} = \frac{1}{a_{11}}, \quad \dots$$

مثال 8.38: وتری قالب کا معکوس  
درج ذیل وتری قالب کا معکوس دریافت کریں۔

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & -0.5 & 0 \\ 0 & 0 & 1.6 \end{bmatrix}$$

حل: ہر وتری اندراج کا معکوس لکھتے ہوئے قالب کا معکوس حاصل ہو گا لہذا پہلی اندراج 2 کی جگہ  $\frac{1}{2} = 0.5$  لکھا جائے گا۔ یوں درج ذیل ملتا ہے۔

$$A^{-1} = \begin{bmatrix} 0.5 & 0 & 0 \\ 0 & -2 & 0 \\ 0 & 0 & 0.625 \end{bmatrix}$$

دو قالبوں کے حاصل ضرب کا معکوس لیتے ہوئے ہر قالب کا انفرادی معکوس لیتے ہوئے ان کے حاصل ضرب الٹ ترتیب سے حاصل کریں یعنی:

$$(8.71) \quad (AB)^{-1} = B^{-1}A^{-1}$$

اسی طرح دو سے زیادہ قالبوں کے حاصل ضرب کا معکوس درج ذیل ہو گا۔

$$(8.72) \quad (AB \cdots MN)^{-1} = N^{-1}M^{-1} \cdots B^{-1}A^{-1}$$

ثبوت: ہم مساوات 8.63 کو  $A$  کی بجائے  $AB$  کے لئے لکھتے ہیں۔

$$AB(AB)^{-1} = I$$

دونوں اطراف کے بائیں جانب کو  $A^{-1}$  سے ضرب دیتے ہیں

$$A^{-1}AB(AB)^{-1} = IB(AB)^{-1} = B(AB)^{-1} = A^{-1}I = A^{-1}$$

جہاں  $A^{-1}A = I$  اور  $IB = B$  کا استعمال کیا گیا ہے۔ اب حاصل  $B(AB)^{-1} = A^{-1}$  کے دونوں اطراف کے بائیں جانب کو  $B^{-1}$  سے ضرب دے کر مساوات 8.71 حاصل کرتے ہیں۔

$$B^{-1}B(AB)^{-1} = (AB)^{-1} = B^{-1}A^{-1}$$

اس سے مساوات 8.72 بذریعہ الکرانجی مانخوذ حاصل ہوتا ہے۔

قالب  $A$  کے معکوس کا معکوس وہی قالب  $A$  ہو گا۔

$$(A^{-1})^{-1} = A \quad (8.73)$$

قابلی ضرب کے غیر معمولی خصوصیات۔ قواعد تنبیخ

قابلی ضرب اور اعداد کے ضرب کے قواعد میں درج ذیل نمایاں فرق پائے جاتے ہیں۔ انہیں سمجھنا ضروری ہے۔ شق ب اور پ قابلی ضرب کے قواعد تنبیخ ہیں۔

• (الف) قابلی ضرب قابل تبادل نہیں ہے یعنی عموماً درج ذیل ہو گا۔

$$AB \neq BA \quad (8.74)$$

• (ب)  $AB = 0$  سے مراد  $A = 0$  یا  $B = 0$  اور یا  $BA = 0$  نہیں لیا جاسکتا ہے، مثلاً

$$\begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 3 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & -1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$$

میں  $A \neq 0$  ہے۔

• (پ)  $AB = AC$  سے مراد  $B = C$  (اگر  $A \neq 0$  ہو تب بھی) نہیں لیا جاسکتا ہے۔

شق ب اور پ کی تفصیل درج ذیل مسئلے میں پیش کی گئی ہے۔

مسئلہ 8.18: قواعد متشیخ  
فرض کریں کہ  $A$ ،  $B$  اور  $C$  قابلوں کی جسامت  $n \times n$  ہے۔

• (الف) اگر درجہ  $n = A$  اور  $AB = AC$  ہوں تب  $B = C$  ہو گا۔

• (ب) اگر درجہ  $n = A$  ہو تب  $AB = 0$  سے مراد  $B = 0$  ہے۔ یوں اگر  $AB = 0$  لیکن  $A \neq 0$  اور  $B \neq 0$  ہوں تب درجہ  $n > A$  اور درجہ  $n > B$  ہوں گے۔

• (پ) اگر  $A$  نادر ہو تب  $AB$  اور  $BA$  بھی نادر ہوں گے۔

ثبوت: (الف) مسئلہ 8.16 کے تحت  $A$  کا معکوس موجود ہے۔ یوں بائیں طرف کو  $A^{-1}$  سے ضرب دے کر  $A^{-1}AB = A^{-1}AC$  سے  $B = C$  حاصل ہوتا ہے۔

(ب) فرض کریں کہ درجہ  $n = A$  ہے لہذا  $A^{-1}$  موجود ہے۔ یوں  $AB = 0$  سے مراد  $A^{-1}AB = 0$  ہے۔ اسی طرح درجہ  $n = B$  کی صورت میں  $B^{-1}$  موجود ہو گا اور  $AB = 0$  سے مراد  $ABB^{-1} = A = 0$  ہے جہاں دونوں اطراف کے دائیں جانب کو  $B^{-1}$  سے ضرب دیا گیا ہے۔

(پ-1) مسئلہ 8.16 کے تحت درجہ  $n > A$  ہو گا۔ یوں مسئلہ 8.9 کے تحت  $Ax = 0$  کے غیر صفر اہم حل موجود ہوں گے۔ اس متجانس مساوات کو  $B$  سے ضرب دے کر ثابت ہوتا ہے کہ یہی حل  $BAx = 0$  کے بھی حل ہوں گے لہذا مسئلہ 8.9 کے تحت درجہ  $n > BA$  ہو گا اور مسئلہ 8.16 کے تحت  $BA$  نادر ہو گا۔

(پ-2) مسئلہ 8.13-ت کے تحت  $A^T$  نادر ہو گا۔ یوں ثبوت پ-1 کے تحت  $B^T A^T$  نادر اور مساوات 8.23-ت کے تحت  $(AB)^T$  کے برابر ہو گا۔ یوں مسئلہ 8.13-ت کے تحت  $AB$  نادر ہو گا۔

حاصل قالبی ضرب کا مقطع

اگرچہ عموماً  $AB \neq BA$  ہو گا البتہ یہ دلچسپ بات ہے کہ مقطع  $(BA) = \text{مقطع } (AB)$  ہو گا۔ قالبی حاصل ضرب کا مقطع درج ذیل مسئلہ دیتا ہے۔

مسئلہ 8.19: حاصل قالبی ضرب کا مقطع  $n \times n$  قالب  $A$  اور  $B$  کے لئے درج ذیل ہو گا۔

$$(8.75) \quad (\text{مقطع } AB) = (\text{مقطع } BA) = (\text{مقطع } A)(\text{مقطع } B)$$

ثبوت: اگر  $A$  یا  $B$  نادر ہوں تب مسئلہ 8.18 کے تحت  $AB$  اور  $BA$  بھی نادر ہوں گے اور مساوات 8.75 کی صورت مسئلہ 8.14 کے تحت  $0 = 0$  ہو گی۔

اب فرض کریں کہ  $A$  اور  $B$  غیر نادر ہیں۔ یوں ہم  $A$  کو گاوس جارڈن ترکیب سے وتری صورت  $\hat{A} = [a_{jk}]$  میں لا سکتے ہیں۔ مسئلہ 8.12-الف اور ب اعمال صف سے مقطع کی قیمت 1- سے ضرب ہونے کے علاوہ تبدیل نہیں ہوتی جبکہ مسئلہ 8.12-پ گاوس جارڈن ترکیب استعمال کرتے ہوئے وتری صورت حاصل کرنے میں استعمال نہیں ہوتا ہے۔ اب یہی اعمال صف  $AB$  کو  $\hat{A}B$  میں تبدیل کرتے ہوئے مقطع  $AB$  پر ویسا ہی اثر کریں گے۔ یوں اگر  $\hat{A}B$  کے لئے مساوات 8.75 درست ہو تب یہ  $AB$  کے لئے بھی درست ہو گا۔  $\hat{A}B$  کو پھیلا کر لکھتے ہیں۔

$$\begin{aligned} \hat{A}B &= \begin{bmatrix} \hat{a}_{11} & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \hat{a}_{22} & \cdots & 0 \\ \vdots & & & \\ 0 & 0 & \cdots & \hat{a}_{nn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} b_{11} & b_{12} & \cdots & b_{1n} \\ b_{21} & b_{22} & \cdots & b_{2n} \\ \vdots & & & \\ b_{n1} & b_{n2} & \cdots & b_{nn} \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} a_{11}b_{11} & a_{11}b_{12} & \cdots & a_{11}b_{1n} \\ a_{22}b_{21} & a_{22}b_{22} & \cdots & a_{22}b_{2n} \\ \vdots & & & \\ a_{nn}b_{n1} & a_{nn}b_{n2} & \cdots & a_{nn}b_{nn} \end{bmatrix} \end{aligned}$$

اب ہم مقطع  $\hat{A}B$  لیتے ہیں۔

$$(\hat{A}B) \text{ مقطع} = \begin{vmatrix} \hat{a}_{11}b_{11} & \hat{a}_{11}b_{12} & \cdots & \hat{a}_{11}b_{1n} \\ \hat{a}_{22}b_{21} & \hat{a}_{22}b_{22} & \cdots & \hat{a}_{22}b_{2n} \\ \vdots & & & \\ \hat{a}_{nn}b_{n1} & \hat{a}_{nn}b_{n2} & \cdots & \hat{a}_{nn}b_{nn} \end{vmatrix}$$

دائیں ہاتھ ہم پہلی صف سے  $\hat{a}_{11}$ ، دوسری صف سے  $\hat{a}_{22}$  اور اسی طرح چلتے ہوئے آخری صف سے  $\hat{a}_{nn}$  باہر لکھ سکتے ہیں۔

$$(\hat{A}B) \text{ مقطع} = \hat{a}_{11}\hat{a}_{22}\cdots\hat{a}_{nn} \begin{vmatrix} b_{11} & b_{12} & \cdots & b_{1n} \\ b_{21} & b_{22} & \cdots & b_{2n} \\ \vdots & & & \\ b_{n1} & b_{n2} & \cdots & b_{nn} \end{vmatrix}$$

اب  $\hat{a}_{11}\hat{a}_{22}\cdots\hat{a}_{nn}$  وتری قالب  $\hat{A}$  کا مقطع ہے جبکہ بقیہ مقطع  $B$  ہے۔ یوں مقطع  $AB$  کے لئے مساوات 8.75 ثابت ہوا۔ اسی طرح مقطع  $BA$  کے لئے بھی مساوات 8.75 ثابت کیا جاسکتا ہے۔

### سوالات

سوال 8.120 تا سوال 8.124 میں  $A$  اور اس کا معکوس  $A^{-1}$  دیے گئے ہیں۔ گاوس جارڈن اسقاط کی مدد سے  $A$  سے  $A^{-1}$  یا  $A^{-1}$  سے  $A$  دریافت کریں۔

سوال 8.120:

$$A = \begin{bmatrix} -3 & 4 \\ -2 & -1 \end{bmatrix}, \quad A^{-1} = \begin{bmatrix} -\frac{1}{11} & -\frac{4}{11} \\ \frac{2}{11} & -\frac{3}{11} \end{bmatrix}$$

سوال 8.121:

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 4 & 0 \\ 0 & 2 & 4 \\ 2 & 0 & 4 \end{bmatrix}, \quad A^{-1} = \begin{bmatrix} \frac{1}{6} & -\frac{1}{3} & \frac{1}{3} \\ \frac{1}{6} & \frac{1}{6} & -\frac{1}{6} \\ -\frac{1}{12} & \frac{1}{6} & \frac{1}{12} \end{bmatrix}$$

سوال 8.122:

$$A = \begin{bmatrix} -0.2 & 0 & 0.4 \\ 0 & 0.2 & 1 \\ 1 & 0.4 & -0.1 \end{bmatrix}, \quad A^{-1} = \begin{bmatrix} -105 & 40 & -20 \\ 250 & -95 & 50 \\ -50 & 20 & -10 \end{bmatrix}$$

سوال 8.123:

$$A = \begin{bmatrix} -\frac{2}{3} & 0 & \frac{1}{3} \\ 1 & -\frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \\ 1 & \frac{2}{3} & -1 \end{bmatrix}, \quad A^{-1} = \begin{bmatrix} -5 & -\frac{4}{3} & -1 \\ -3 & -2 & 0 \\ -7 & -\frac{8}{3} & -2 \end{bmatrix}$$

سوال 8.124:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 2 & 3 & 1 \\ 3 & 1 & 2 \end{bmatrix}, \quad A^{-1} = \begin{bmatrix} -\frac{5}{18} & \frac{1}{18} & \frac{7}{18} \\ \frac{1}{18} & \frac{7}{18} & -\frac{5}{18} \\ \frac{7}{18} & -\frac{5}{18} & \frac{1}{18} \end{bmatrix}$$

سوال 8.125 تا سوال 8.129 میں  $A$  اور اس کا معکوس  $A^{-1}$  دیے گئے ہیں۔ مساوات 8.67 یا مساوات 8.68 کی مدد سے  $A$  سے  $A^{-1}$  یا  $A^{-1}$  سے  $A$  دریافت کریں۔

سوال 8.125:

$$A = \begin{bmatrix} \cos 2\theta & \sin 2\theta \\ -\sin 2\theta & \cos 2\theta \end{bmatrix}, \quad A^{-1} = \begin{bmatrix} \cos 2\theta & -\sin 2\theta \\ \sin 2\theta & \cos 2\theta \end{bmatrix}$$

سوال 8.126:

$$A = \begin{bmatrix} 4 & -2 \\ 1 & 3 \end{bmatrix}, \quad A^{-1} = \begin{bmatrix} \frac{3}{14} & \frac{1}{7} \\ -\frac{1}{14} & \frac{2}{7} \end{bmatrix}$$

سوال 8.127:

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad A^{-1} = \begin{bmatrix} \frac{2}{3} & -\frac{1}{3} & 0 \\ -\frac{1}{3} & \frac{2}{3} & 0 \\ -\frac{2}{3} & \frac{1}{3} & 1 \end{bmatrix}$$

سوال 8.128:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ -1 & 0 & 0 \end{bmatrix}, \quad A^{-1} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & -1 \\ -1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

سوال 8.129:

$$A = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 1 & -1 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}, \quad A^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & \frac{1}{2} & 1 \\ 0 & 0 & 1 \\ 1 & -\frac{1}{2} & 0 \end{bmatrix}$$

سوال 8.130: سوال 8.120 میں  $AA^{-1}$  حاصل کریں۔جواب:  $I$ سوال 8.131: سوال 8.125 میں  $AA^{-1}$  حاصل کریں۔جواب:  $I$ 

سوال 8.132 تا سوال 8.137 عمومی نوعیت کے سوالات ہیں۔

سوال 8.132: سوال 8.125 میں دیے گئے  $A$  کے لئے ثابت کریں کہ  $(A^2)^{-1} = (A^{-1})^2$  ہے۔

سوال 8.133: سوال 8.132 میں دیے گئے کلیے کا عمومی ثبوت پیش کریں۔

سوال 8.134: سوال 8.125 میں دیے گئے  $A$  کے لئے ثابت کریں کہ  $(A^T)^{-1} = (A^{-1})^T$  ہے۔



سوال 8.135: سوال 8.134 میں دیے گئے کلیے کا عمومی ثبوت پیش کریں۔

سوال 8.136: ثابت کریں:  $(A^{-1})^{-1} = A$

سوال 8.137: زاویائی تبادلہ

سوال 8.125 میں  $A$  گھڑی کی ایک رخ اور  $A^{-1}$  گھڑی کی دوسری رخ گھومنے کو ظاہر کرتی ہے۔ اس کو سمجھ کر آپ معکوس کا مطلب بہتر سمجھ سکیں گے۔

## 8.9 سمتی فضا، اندرونی ضرب، خطی تبادلہ

ہم حصہ 8.4 میں سمتی فضا کی لب لباب سمجھ چکے ہیں۔ وہاں ہم نے قالب اور خطی نظام میں قدرتی طور پر پائے جانے والے مخصوص سمتی فضا کی بات کی۔ ان سمتی فضا کے ارکان، جنہیں سمتیات کہتے ہیں، مساوات 8.7 اور مساوات 8.8 میں دیے گئے قواعد (جو اعداد کے قواعد کی طرح ہیں) پر پورا اترتے ہیں۔ ان خصوصی سمتی فضا کو احاطے جنم دیتے ہیں، یعنی محدود تعداد کے سمتیات کے خطی مجموعے۔ مزید، ہر سمتیہ کے ارکان  $n$  اعداد ہیں۔

ہم اس تصور کو عمومی جامہ پہناتے ہوئے،  $n$  عدد ارکان پر مشتمل تمام سمتیات کو لے کر حقیقی  $n$  بُعدی سمتی فضا  $R^n$  حاصل کرتے ہیں۔ سمتیات کو "حقیقی سمتیات" کہیں گے۔ یوں  $R^n$  میں ہر سمتیہ  $n$  عدد منظم اعداد پر مشتمل ہو گا۔

اب ہم  $n$  کی مخصوص قیمتیں لیتے ہوئے آگے بڑھتے ہیں۔ یوں  $n = 2$  کے لئے  $R^2$  ملتا ہے جو تمام منظم اعدادی جوڑیوں پر مشتمل ہے۔ یہ اعدادی جوڑیاں سطح پر سمتیات کو ظاہر کرتی ہیں۔ اسی طرح  $n = 3$  سے  $R^3$  ملتا ہے جو تمام منظم سہ اعدادی جوڑیوں پر مشتمل ہے۔ یہ سہ اعدادی جوڑیاں تین بُعدی خلا میں سمتیات کو ظاہر کرتی ہیں۔ یہ سمتیات میکائیات، طبیعیات، جیومیٹری اور علم الاحصاء میں کلیدی کردار ادا کرتے ہیں۔

اسی طرح اگر ہم  $n$  عدد مخلوط اعداد کے تمام جوڑیاں لیں، اور ان مخلوط اعداد کو حقیقی تصور کریں، تو ہمیں مخلوط سمتی فضا  $C^n$  ملے گا۔

ان کے علاوہ عملی دلچسپی کے دیگر سلسلے جو قالب، تفاعل، تبادل وغیرہ پر مبنی ہوں، پائے جاتے ہیں۔ ان کے جمع اور غیر سمتی ضرب کی بالکل قدرتی تعریف کی جاسکتی ہے لہذا یہ بھی سمتی فضا بناتے ہیں۔

آئیں اب مساوات 8.7 اور مساوات 8.8 میں دیے گئے بنیادی خصوصیات کو لے کر حقیقی سمتی فضا  $V$  کی تعریف بیان کریں۔

مسئلہ 8.20: حقیقی سمتی فضا

$a$ ،  $b$ ، ... ارکان پر مشتمل غیر خالی سلسلہ  $V$  حقیقی سمتی فضا<sup>96</sup> یا حقیقی خطی فضا کہلاتا ہے اور اگر  $V$  میں درج ذیل دو الجبرائی اعمال (جنہیں سمتی جمع اور غیر سمتی ضرب کہتے ہیں) موجود ہوں تب یہ ارکان (جن کے خصوصیات کچھ بھی ہو سکتے ہیں) سمتیات کہلاتے ہیں۔

(الف) سمتی جمع  $V$  کے ہر دو سمتیات  $a$  اور  $b$  کے ساتھ  $V$  کا ایسا منفرد رکن، جو  $a$  اور  $b$  کا مجموعہ کہلاتا اور  $a + b$  سے ظاہر کیا جاتا ہے، وابستہ کرتا ہے کہ جو درج ذیل مساوات پر پورا اترتا ہو۔

(الف-1) قانون تبادل۔  $V$  کے ہر دو ارکان  $a$  اور  $b$  کے لئے درج ذیل ہو گا۔

$$(8.76) \quad a + b = b + a$$

(الف-2) قانون تلازم۔  $V$  کے ہر تین ارکان  $a$ ،  $b$  اور  $c$  کے لئے درج ذیل ہو گا۔

$$(8.77) \quad (a + b) + c = a + (b + c) \quad (\text{جو } a + b + c \text{ لکھا جاتا ہے})$$

(الف-3)  $V$  میں ایسا منفرد سمتیہ، جو صفر سمتیہ کہلاتا اور  $0$  سے ظاہر کیا جاتا ہے، پایا جاتا ہے کہ  $V$  میں ہر سمتیہ  $a$  کے لئے درج ذیل ہو گا۔

$$(8.78) \quad a + 0 = a$$

(الف-4)  $V$  میں ہر سمتیہ  $a$  کے لئے  $V$  میں ایسا سمتیہ  $-a$  پایا جاتا ہے کہ درج ذیل ہو گا۔

$$(8.79) \quad a + (-a) = 0$$

(ب) غیر سمتی ضرب۔ حقیقی اعداد غیر سمتی کہلاتے ہیں۔ غیر سمتی ضرب، ہر غیر سمتی  $c$  اور  $V$  کے ہر سمتیہ  $a$  کے ساتھ  $V$  کا ایسا منفرد رکن، جو  $a$  اور  $c$  کا حاصل ضرب کہلاتا اور  $ca$  (یا  $ac$ ) سے ظاہر کیا جاتا ہے، وابستہ کرتا ہے کہ جو درج ذیل مساوات پر پورا اترتا ہو۔

(ب-1) قانون جزئی تقسیم۔ ہر غیر سمتی  $c$  اور  $V$  میں موجود ہر سمتیات  $a$  اور  $b$  کے لئے درج ذیل ہو گا۔

$$(8.80) \quad c(a + b) = ca + cb$$

(ب-2) قانون جزئی تقسیم۔ ہر غیر سمتی  $c$ ، ہر غیر سمتی  $k$  اور  $V$  میں موجود ہر سمتیہ  $a$  کے لئے درج ذیل ہو گا۔

$$(8.81) \quad (c + k)a = ca + ka$$

(ب-3) قانون وابستگی۔ ہر غیر سمتی  $c$ ، ہر غیر سمتی  $k$  اور  $V$  میں موجود ہر سمتیہ  $a$  کے لئے درج ذیل ہو گا۔

$$(8.82) \quad c(ka) = (ck)a \quad (\text{جو } cka \text{ لکھا جاتا ہے})$$

(ب-4)  $V$  میں ہر سمتیہ  $a$  کے لئے درج ذیل ہو گا۔

$$(8.83) \quad 1 \cdot a = a$$

درج بالا تعریف میں حقیقی اعداد کی جگہ مخلوط اعداد کو غیر سمتی لینے سے مخلوط سمتی فضا کی مسلکی تعریف حاصل ہو گی۔

درج بالا میں ہر مسلمہ  $V$  کی ایک خصوصیت بیان کرتا ہے۔ یہ تمام مسلمات مل کر  $V$  کے تمام خصوصیات بیان کرتے ہیں۔

درج ذیل تصورات جو سمتی فضا سے تعلق رکھتے ہیں بالکل حصہ 8.4 میں بیان کیے گئے تصورات کی طرح ہیں۔ یوں  $V$  میں موجود سمتیات  $a_{(1)}, \dots, a_{(m)}$  کے خطی مجموعہ سے مراد درج ذیل ہے۔

$$c_1 a_{(1)} + \dots + c_m a_{(m)} \quad (c_m, \dots, c_1 \text{ کوئی بھی غیر سمتی ہیں})$$

یہ سمتیات اس صورت خطی طور غیر تابع سلسلہ بناتے ہیں جب درج ذیل

$$(8.84) \quad c_1 a_{(1)} + \dots + c_m a_{(m)} = 0$$

سے مراد  $c_1 = 0, \dots, c_m = 0$  ہو۔ ایسی صورت میں ہم کہتے ہیں کہ سمتیات خطی طور غیر تابع ہیں۔ اس کے برعکس اگر کسی ایک یا ایک سے زیادہ  $c_j$  کی قیمت غیر صفر ہونے کی صورت میں بھی مساوات 8.84 درست ہو تب  $a_{(1)}$  تا  $a_{(m)}$  سمتیات خطی طور تابع<sup>97</sup> کہلاتے ہیں۔

$m = 1$  کی صورت میں مساوات 8.84 سے  $ca = 0$  ملتا ہے جس سے ظاہر ہے کہ واحد سمتیہ  $a$  اس صورت خطی طور غیر تابع ہو گا جب  $a \neq 0$  ہو۔

اگر  $V$  میں  $n$  عدد غیر تابع سمتیات ہوں اور  $V$  میں  $n$  سے زائد تمام سمتیات خطی طور تابع ہوں تب  $V$  کا بُعد  $n$  ہو گا اور  $V$  کو  $n$  بُعدی کہیں گے۔ ان خطی طور غیر تابع  $n$  عدد سمتیات کو  $V$  کی اساس<sup>98</sup> کہتے ہیں اور  $V$  میں ہر سمتیہ کو ان اساس کا خطی مجموعہ لکھا جاسکتا ہے۔ کسی مخصوص اساس کو استعمال کرتے ہوئے یہ خطی مجموعہ منفرد ہو گا (مثال 8.39 سے رجوع کریں)۔

مثال 8.39: یکتائی

سمتیہ  $v$  کو اساس  $a_{(1)}, \dots, a_{(n)}$  کا خطی مجموعہ  $v = c_1 a_{(1)} + \dots + c_n a_{(n)}$  لکھا جاسکتا ہے۔ فرض کریں کہ  $v$  کو  $v = c'_1 a_{(1)} + \dots + c'_n a_{(n)}$  بھی لکھنا ممکن ہے۔ ان کے فرق  $v - v = 0$  کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$v - v = (c_1 - c'_1)a_{(1)} + \dots + (c_n - c'_n)a_{(n)} = 0$$

مساوات 8.84 کے تحت اساس (یعنی خطی طور غیر تابع سمتیات) کے لئے درج بالا صرف اس صورت لکھا جاسکتا ہے جب  $c_1 - c'_1 = 0, \dots, c_n - c'_n = 0$  ہوں یعنی جب  $c'_1 = c_1, \dots, c'_n = c_n$  ہوں، لیکن ایسا ہونے سے دونوں مجموعے بالکل یکساں حاصل ہوں گے۔ یوں کسی بھی سمتیہ کو ظاہر کرنے والا خطی مجموعہ منفرد ہو گا۔

مثال 8.40: قالب کا سمتی فضا  
حقیقی  $2 \times 2$  قالبوں کی چار بُعدی حقیقی سمتی فضا ہوگی۔ اس کی اساس درج ذیل ہے جسے استعمال کرتے ہوئے

$$(8.85) \quad B_{11} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}, B_{12} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}, B_{21} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}, B_{22} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

کسی بھی  $2 \times 2$  قالب  $A = [a_{jk}]$  کو  $A = c_{11}B_{11} + c_{12}B_{12} + c_{21}B_{21} + c_{22}B_{22}$  لکھا جا سکتا ہے۔ اسی طرح حقیقی  $m \times n$  حقیقی قالبوں (جہاں  $m$  اور  $n$  معین قیمتیں ہیں) کی  $mn$  بُعدی سمتی فضا ہوگی۔

مثال 8.41: کثیر رکنی کی سمتی فضا  
درجہ دو تک کے تمام کثیر رکنی یعنی  $a$ ،  $bx + c$  اور  $dx^2 + ex + f$  کے سمتی فضا کا بُعد 3 ہے جس کی اساس  $\{1, x, x^2\}$  ہے۔

اگر سمتی فضا  $V$  میں  $n$  خطی طور غیر تابع سمتیات ہوں جہاں  $n$  کتنا بھی بڑا عدد ہو، تب  $V$  لامتناہی بُعدی<sup>99</sup> کہلائے گا۔ لامتناہی بُعد کی سمتی فضا کی مثال  $x$  محور کے کسی وقفے  $[a, b]$  پر تمام استمراری تفاعل کی فضا ہے۔

## اندرونی ضرب فضا

$R^n$  میں موجود قطاری سمتیات  $a$  اور  $b$  کا ضرب  $a^T b$ ، جسامت  $1 \times 1$  کا قالب ہو گا جس کا واحد اعدادی رکن  $a$  اور  $b$  کا اندرونی ضرب<sup>100</sup> کہلاتا ہے۔ اندرونی ضرب کو  $(a, b)$  اور  $a \cdot b$  سے بھی ظاہر کیا جاتا ہے اور یوں اس کو ضرب نقطہ<sup>101</sup> بھی کہتے ہیں۔ اس طرح درج ذیل ہو گا۔

(8.86)

$$a^T b = (a, b) = a \cdot b = \begin{bmatrix} a_1 & \cdots & a_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_n \end{bmatrix} = \sum_{i=1}^n a_i b_i = a_1 b_1 + a_2 b_2 + \cdots + a_n b_n$$

آئیں اب اندرونی ضرب کے اس تصور کو وسعت دے کر،  $(a, b)$  کی بنیادی خصوصیات کو لیتے ہوئے، عمومی سمتی فضا کی "تصوراتی اندرونی ضرب"  $(a, b)$  حاصل کرتے ہیں، یعنی:

مسئلہ 8.21: حقیقی اندرونی ضرب فضا  
حقیقی سمتی فضا  $V$  اس صورت حقیقی اندرونی ضرب فضا (یا حقیقی قبل از بلبرٹ<sup>102</sup> فضا) کہلاتا ہے جب وہ درج ذیل خصوصیت رکھتا ہو۔

$V$  میں ہر  $a$  اور  $b$  سمتیات کے ساتھ ایسا حقیقی عدد وابستہ ہے، جو  $a$  اور  $b$  کا اندرونی ضرب کہلاتا اور  $(a, b)$  سے ظاہر کیا جاتا ہے، جو درج ذیل مسلمات پر پورا اترتا ہے۔

• (الف) ہر غیر سمتیات  $q_1$ ،  $q_2$  اور  $V$  میں موجود ہر سمتیات  $a$ ،  $b$  اور  $c$  کے لئے درج ذیل ہو گا۔

$$(q_1 a + q_2 b, c) = q_1 (a, c) + q_2 (b, c) \quad (\text{خطیت})$$

• (ب)  $V$  میں ہر سمتیات  $a$  اور  $b$  کے لئے درج ذیل ہو گا۔

$$(a, b) = (b, a) \quad (\text{تشاکل})$$

<sup>100</sup> inner product<sup>101</sup> dot product<sup>102</sup> جرمن ریاضی دان ڈاؤد بلبرٹ [1862-1943]۔ تئانی بُدی  $V$  کو بلبرٹ فضا کہتے ہیں۔

• (پ)  $V$  میں ہر  $a$  کے لئے

$$(a, a) \geq 0 \quad (\text{قطعی مثبت})$$

ہو گا جبکہ  $(a, a) = 0$  صرف اور صرف اس صورت ہو گا جب  $a = 0$  ہو۔

ایسے سمتیت جن کا اندرونی ضرب صفر کے برابر ہو عمودی<sup>103</sup> کہلاتے ہیں۔

$V$  میں موجود سمتیہ  $a$  کی لمبائی یا معیار<sup>104</sup>  $\|a\|$  سے مراد درج ذیل ہے۔

$$\|a\| = \sqrt{(a, a)} \quad (\geq 0) \quad \text{معیار} \quad (8.87)$$

ایسا سمتیہ جس کا معیار اکائی (1) ہو اکائی سمتیہ<sup>105</sup> کہلاتا ہے۔

ان مساوات اور مساوات 8.87 سے درج ذیل بنیادی کوشی شوارز<sup>106</sup> عدم مساوات<sup>107</sup> حاصل ہوتی ہے۔

$$|(a, b)| \leq \|a\| \|b\| \quad (\text{کوشی شوارز عدم مساوات}) \quad (8.88)$$

اس سے نکونی عدم مساوات<sup>108</sup>

$$\|a + b\| \leq \|a\| + \|b\| \quad (\text{نکونی عدم مساوات}) \quad (8.89)$$

درج ذیل متوازی الاضلاع مساوات<sup>109</sup> بھی ثابت کیا جاسکتا ہے۔

$$\|a + b\|^2 + \|a - b\|^2 = 2(\|a\|^2 + \|b\|^2) \quad (\text{متوازی الاضلاع مساوات}) \quad (8.90)$$

<sup>103</sup>orthogonal

<sup>104</sup>norm

<sup>105</sup>unit vector

<sup>106</sup>جرمن ریاضی دان ہرمن امندس شوارز [1843-1921]

<sup>107</sup>Cauchy-Schwarz inequality

<sup>108</sup>triangle inequality

<sup>109</sup>parallelogram equality

مثال 8.42:  $n$  بُعدی اقلیدسی فضا<sup>110</sup> میں سمتیات قطار  $a$  اور  $b$  کا اندرونی ضرب درج ذیل ہو گا

$$(8.91) \quad (a, b) = a^T b = a_1 b_1 + \cdots + a_n b_n$$

جو مسئلہ 8.21 کے شق الف، ب اور پ پر پورا اترتا ہے۔ مساوات 8.87 استعمال کرتے ہوئے اقلیدسی معیار درج ذیل ہو گا۔

$$(8.92) \quad \|a\| = \sqrt{(a, a)} = \sqrt{a^T a} = \sqrt{a_1^2 + \cdots + a_n^2}$$

اقلیدسی فضا کو عموماً  $E^n$  سے ظاہر کیا جاتا ہے۔

مثال 8.43: تفاعل کی اندرونی ضرب وقفہ  $\alpha \leq x \leq \beta$  پر حقیقی قیمت والے تمام استمراری تفاعل  $f(x)$ ،  $g(x)$ ، کا سلسلہ، مجموعہ تفاعل اور غیر سمتی سے ضرب کے اصولوں کے تحت، حقیقی سمتی فضا ہو گا۔ اس "تفاعل فضا" پر اندرونی ضرب سے مراد درج ذیل مکمل ہے

$$(8.93) \quad (f, g) = \int_{\alpha}^{\beta} f(x)g(x) dx$$

جو مسئلہ 8.21 کے شق الف، ب اور پ پر پورا اترتا ہے۔ مساوات 8.87 معیار دیتا ہے۔

$$(8.94) \quad \|f\| = \sqrt{(f, f)} = \sqrt{\int_{\alpha}^{\beta} f(x)^2 dx}$$



خطی تبدلہ

فرض کریں کہ  $X$  اور  $Y$  سمتی فضا ہیں۔  $X$  میں ہر سمتیہ  $x$  کے ساتھ ہم  $Y$  کا منفرد سمتیہ  $y$  وابستہ کرتے ہیں۔ ہم کہتے ہیں کہ  $X$  کا  $Y$  پر تبدلہ کیا گیا ہے، یا کہ  $X$  کی  $Y$  پر نقشہ کشی کی گئی ہے اور یا کہ  $X$  سے  $Y$  کا عامل<sup>111</sup> دیا گیا ہے۔ ایسی نقشہ کشی کو بڑے حرف مثلاً  $F$  سے ظاہر کیا جاتا ہے۔  $Y$  کے سمتیہ  $y$ ، جسے  $X$  کے سمتیہ  $x$  کے ساتھ وابستہ کیا گیا ہے،  $F$  میں  $x$  کا عکس<sup>112</sup> کہلاتا اور  $F(x)$  [یا بغیر توسین  $Fx$ ] سے ظاہر کیا جاتا ہے۔

$F$  کو اس صورت خطی نقشہ کشی<sup>113</sup> یا خطی تبدلہ<sup>114</sup> کہتے ہیں جب تمام غیر سمتی  $c$  اور  $X$  میں موجود تمام سمتیات  $v$  اور  $x$  درج ذیل پر پورا اترتے ہوں۔

$$\begin{aligned} F(v + x) &= F(v) + F(x) \\ F(cx) &= cF(x) \end{aligned} \quad (8.95)$$

فضا  $R^n$  کا فضا  $R^m$  پر خطی تبدلہ

ہم  $X = R^n$  اور  $Y = R^m$  لیتے ہوئے آگے بڑھتے ہیں۔ یوں کوئی بھی  $m \times n$  قالب  $A = [a_{jk}]$  فضا  $R^n$  کا فضا  $R^m$  پر تبدلہ کر سکتا ہے، یعنی:

$$y = Ax \quad (8.96)$$

اب چونکہ  $A(u + x) = Au + Ax$  اور  $A(cx) = cAx$  ہیں لہذا درج بالا خطی تبدلہ ہے۔

اب الٹ چلتے ہوئے، ہم ثابت کرتے ہیں کہ  $R^n$  کے  $R^m$  پر ہر تبدلہ  $F$  کو،  $R^n$  کی اساس اور  $R^m$  کی اساس چننے کے بعد،  $m \times n$  قالب  $A$  سے ظاہر کیا جاسکتا ہے۔

operator<sup>111</sup>  
image<sup>112</sup>  
linear mapping<sup>113</sup>  
linear transformation<sup>114</sup>

فرض کریں کہ  $R^n$  کی کوئی اساس  $e_{(1)}, \dots, e_{(n)}$  ہے۔ یوں  $R^n$  میں موجود ہر  $x$  کو ان کا خطی مجموعہ لکھا جاسکتا ہے۔

$$x = x_1 e_{(1)} + \dots + x_n e_{(n)}$$

چونکہ  $F$  خطی ہے لہذا  $x$  کا عکس  $F(x)$  درج ذیل ہو گا۔

$$F(x) = F(x_1 e_{(1)} + \dots + x_n e_{(n)}) = x_1 F(e_{(1)}) + \dots + x_n F(e_{(n)})$$

یوں  $R^n$  کی اساس  $e_{(1)}, \dots, e_{(n)}$  کا عکس  $F$  کو یکتا طور پر تعین کرتا ہے۔ ہم اب  $R^n$  کی درج ذیل "معیاری اساس" چنتے ہیں جہاں  $e_{(j)}$  کا  $j$  عدد رکن 1 کے برابر جبکہ بقایا تمام ارکان 0 کے برابر ہیں۔

$$(8.97) \quad e_{(1)} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}, \quad e_{(2)} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \dots, \quad e_{(n)} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 1 \end{bmatrix}$$

ہم ثابت کرتے ہیں کہ ہم ایسا  $m \times n$  قالب  $A = [a_{jk}]$  تعین کر سکتے ہیں کہ  $R^n$  میں ہر  $x$  اور  $Y$  میں اس کے عکس  $y$  کا درج ذیل تعلق ہو گا۔

$$(8.98) \quad y = F(x) = Ax$$

یقیناً  $e_{(1)}$  کے عکس  $y^{(1)} = F(e_{(1)})$  سے درج ذیل ملتا ہے

$$y^{(1)} = \begin{bmatrix} y_1^{(1)} \\ y_2^{(1)} \\ \vdots \\ y_m^{(1)} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ \vdots & & & \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}$$

جس سے  $A$  کی پہلی قطار  $a_{11} = y_1^{(1)}, a_{21} = y_2^{(1)}, \dots, a_{m1} = y_m^{(1)}$  حاصل ہوتی ہے۔ اسی طرح  $e_{(2)}$  کے عکس سے  $A$  کی دوسری قطار حاصل ہوگی اور آخر کار  $e_{(m)}$  کے عکس سے  $A$  کی آخری قطار حاصل ہوگی۔ یوں ثبوت پورا ہوتا ہے۔

ہم کہتے ہیں کہ  $R^n$  اور  $R^m$  کے چننے گئے اساس کے لحاظ سے  $A$  کو  $F$  ظاہر کرتا ہے یا کہ  $F$ ،  $A$  کا اظہار ہے۔ ہم ایسی شے، جس کے خصوصیات غیر واضح ہوں، کو ایسی شے سے ظاہر کرتے ہیں جس کے خصوصیات نسبتاً زیادہ واضح ہوں۔

تین بُعدی اقلیدسی فضا  $E^3$  کی معیاری اساس کو عموماً  $e_{(1)} = i$ ،  $e_{(2)} = j$  اور  $e_{(3)} = k$  لکھا جاتا ہے یعنی

$$(8.99) \quad i = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad j = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad k = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

جو فضا میں کارٹیزیسی نظام محدد<sup>115</sup> کے، محور کی مثبت سمت میں، تین آپس میں عمودی اکائی سمتیات ہیں۔

مثال 8.44: تبدلہ

فضا میں کارٹیزیسی نظام کے محور کا تبدلہ درج ذیل قالب دیتے ہیں۔ یہ تبدلے کیا کام سرانجام دیتے ہیں؟

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}, \quad D = \begin{bmatrix} a & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

جوابات:  $A$ : خط  $x_2 = x_1$  میں انعکاس ہے۔  $B$ : خط  $x_1$  میں انعکاس ہے۔  $C$ : مبدا میں انعکاس ہے جبکہ  $D$  محور  $x_1$  کی سمت میں لمبائی میں اضافہ ( $a > 1$ ) یا کمی ( $a < 1$ ) پیدا کرتی ہے۔

مثال 8.45: خطی تبدلہ

ایسی خطی تبدلہ دریافت کریں جو  $(x_1, x_2)$  کا نقش  $(5x_1 - 3x_2, -3x_1 + 7x_2)$  دے۔

حل: ظاہر ہے کہ ہمیں درج ذیل تعلق چاہیے ہے

$$y_1 = 5x_1 - 3x_2$$

$$y_2 = -3x_1 + 7x_2$$

جس سے ہمیں درج ذیل قالب  $A$  ملتا ہے۔

$$A = \begin{bmatrix} 5 & -3 \\ -3 & 7 \end{bmatrix}$$

اگر مساوات 8.96 میں  $A$  چکور  $n \times n$  قالب ہو تب یہ  $R^n$  کا نقش  $R^n$  دے گا۔ اگر یہ  $A$  غیر نادر قالب (حصہ 8.8 سے رجوع کریں) ہو تب مساوات 8.96 کے دونوں اطراف کے بائیں جانب کو  $A^{-1}$  سے ضرب دے کر  $A^{-1}A = I$  استعمال کرتے ہوئے درج ذیل الٹ بدل<sup>116</sup> ملتا ہے۔

$$(8.100) \quad x = A^{-1}y$$

یوں مساوات 8.96 جس  $x_0$  کا نقش  $y_0$  دیتا ہے، مساوات 8.100 اس  $y_0$  کا نقش وہی  $x_0$  دیتا ہے۔ خطی مبدل کا الٹ، مساوات 8.100 دے گا لہذا یہ بھی خطی ہو گا۔

نظم خطی تبادلہ

فرض کریں کہ  $X$ ،  $Y$  اور  $W$  عمومی سمتی فضا ہیں۔ پہلے کی طرح  $X$  کو  $Y$  پر  $F$  نقش کرتا ہے جبکہ  $W$  کو  $X$  پر نقش  $G$  کرتا ہے۔ اب پہلے  $G$  اور بعد میں  $F$ ، بالکل اسی ترتیب سے، لاگو کرتے ہوئے تبادلہ  $H$  کی نظم<sup>117</sup> حاصل ہوتا ہے۔

$$H = F \circ G = FG = F(G)$$

inverse transform<sup>116</sup>  
composition<sup>117</sup>

یوں اگر فضا  $W$  میں سمتیہ  $w$  ہو تب سمتیہ  $G(w)$ ، فضا  $X$  میں ہو گا جبکہ سمتیہ  $F(G(w))$ ، فضا  $Y$  میں ہو گا۔ یوں  $W$  کا  $Y$  پر نقش، تبادلہ  $H$  دے گا جو درج ذیل لکھا جاتا ہے۔

$$(8.101) \quad H(w) = (F \circ G)(w) = (FG)(w) = F(G(w))$$

عمومی فضا میں درج بالا خطی تبادلہ کے نظم کی تعریف ہے۔ نظم کی خطیت کو مثال 8.46 میں ثابت کیا گیا ہے۔

مثال 8.46: خطی نظام کا نظم خطی ہو گا

$H$  کی خطیت ثابت کرنے کی خاطر ہمیں ثابت کرنا ہو گا کہ  $H$  مساوات 8.95 پر پورا اترتا ہے۔ فضا  $W$  میں دو عدد سمتیات  $w_1$  اور  $w_2$  کے لئے درج ذیل لکھا جا سکتا ہے۔

$$\begin{aligned} H(w_1 + w_2) &= (F \circ H)(w_1 + w_2) \\ &= (FG)(w_1 + w_2) \\ &= F(G(w_1 + w_2)) \\ &= F(G(w_1) + G(w_2)) \quad G \text{ کی خطیت} \\ &= F(G(w_1)) + F(G(w_2)) \quad H \text{ کی خطیت} \\ &= (F \circ G)(w_1) + (F \circ G)(w_2) \quad \text{مساوات 8.101 کے تحت} \\ &= H(w_1) + H(w_2) \quad H \text{ کی تعریف} \end{aligned}$$

اسی طرح درج ذیل بھی لکھا جا سکتا ہے۔

$$\begin{aligned} H(cw_2) &= (F \circ G)(cw_2) = F(G(cw_2)) = F(cG(w_2)) \\ &= cF(G(w_2)) = c(F \circ G)(w_2) = cH(w_2) \end{aligned}$$

یوں ثابت ہوا کہ  $H$  خطی ہے۔

ہم نے عمومی سمتی فضا میں خطی تبادلہ کے کی تعریف بیان کی اور ثابت کیا کہ خطی تبادلہ کا نظم خطی ہے۔

اب ہم خطی تبادلہ کے نظم کا قالبی ضرب کے ساتھ تعلق جاننا چاہیں گے۔

ایسا کرنے کی خاطر ہم  $X = R^n$ ،  $Y = R^m$  اور  $W = R^p$  لکھتے ہیں۔ فضا کی یہ مخصوص صورتیں چنتے ہوئے ہم خطی تبادلہ کو قالبی صورت میں لکھ کر مساوات 8.96 کے طرز کی قالبی مساوات لکھ پاتے ہیں۔ اس طرح  $F$  کو  $m \times n$  عمومی قالب  $A = [a_{jk}]$  اور  $G$  کو عمومی  $n \times p$  عمومی قالب  $B = [b_{jk}]$  سے ظاہر کیا جاسکتا ہے۔ یوں ہم  $F$  کے لئے درج ذیل لکھ سکتے ہیں جہاں سمتیہ قطار  $x$  کے  $n$  رکن اور سمتیہ  $y$  کے  $m$  رکن ہوں گے۔

$$(8.102) \quad y = Ax$$

اسی طرح  $G$  کے لئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے جہاں سمتیہ قطار  $w$  کے  $p$  رکن ہوں گے۔

$$(8.103) \quad x = Bw$$

مساوات 8.103 کو مساوات 8.102 میں پر کرتے ہیں۔

$$(8.104) \quad y = Ax = A(Bw) = (AB)(w) = ABw = Cw \quad (C = AB)$$

درج بالا 8.101 کی قالبی صورت ہے۔ یوں تبادلہ کی نظم کو قالبی ضرب کی صورت میں لکھا جاسکتا ہے۔ درج بالا مساوات میں حقیقی  $m \times p$  قالب  $C$  خطی تبادلہ  $H$  کو ظاہر کرتی ہے جو  $R^p$  کا نقش  $R^n$  دیتی ہے اور سمتیہ  $w$  کے  $p$  رکن ہیں۔

مثال 8.47: خطی تبادلہ۔ نظم

ہم یہاں مثال 8.44 کے  $A$  اور  $D$  قالب دوبارہ استعمال کرتے ہیں جہاں  $a = 2$  لیا جائے گا۔ سمتیہ  $[w_1, w_2]^T$  پر  $D$  لاگو کرنے سے سمتیہ کا پہلا رکن  $x_1$  سمت میں بڑھ کر  $2w_1$  ہو جائے گا۔ حاصل سمتیہ  $[2w_1, w_2]^T$  ہو گا جس پر  $A$  لاگو کرنے سے خط  $x_2 = x_1$  میں عکس  $[w_2, 2w_1]^T$  حاصل ہو گا۔ اب یہی عمل تبادلہ  $H$ ، جسے قالب  $A$  ظاہر کرتا ہے، اور تبادلہ  $G$ ، جسے قالب  $D$  ظاہر کرتا ہے، کا نظم  $H = F \circ G$  دے گا۔ آئیں اس عمل کو قالبی ضرب سے حاصل کریں۔

$$AD = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 2 & 0 \end{bmatrix}$$

اب مساوات 8.104 کی طرح درج ذیل ہو گا

$$y = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 2 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} w_1 \\ w_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} w_2 \\ 2w_1 \end{bmatrix}$$

جو وہی پہلا جواب ہے۔ آپ نے دیکھا کہ یقیناً  $C = AD$  لکھ کر خطی تبدلہ کے نظم کو خطی تبدلہ  $C$  سے ظاہر کیا جاسکتا ہے جس میں انفرادی تبدلہ کی ترتیب برقرار رکھنا ضروری ہے۔ آپ ایسا نہ کرتے ہوئے  $C = DA$  لے کر تسلی کر لیں کہ حاصل جواب درست نہ ہو گا۔

## سوالات

سوال 8.138:  $R^2$  کے ممکنہ تین مختلف اساس لکھیں۔

جواب:  $[1 \ 0]^T, [0 \ 1]^T; [1 \ 0]^T, [0 \ -1]^T; [1 \ 1]^T, [-1 \ 1]^T$ ;

سوال 8.139 تا سوال 8.142 میں خطی تبدلہ دیا گیا ہے۔ آپ سے گزارش ہے کہ الٹ خطی تبدلہ دریافت کریں۔

سوال 8.139:

$$y_1 = 0.5x_1 - 1.5x_2$$

$$y_2 = -x_1 + 2x_2$$

جواب:  $x_2 = -2y_1 - y_2$  ،  $x_1 = -4y_1 - 3y_2$

سوال 8.140:

$$y_1 = -2x_1 + 3x_2$$

$$y_2 = 3x_1 - 2x_2$$

جواب:  $x_2 = 0.6y_1 + 0.4y_2$  ،  $x_1 = 0.4y_1 + 0.6y_2$

سوال 8.141:

$$y_1 = -2x_1 + 3x_2 + x_3$$

$$y_2 = 3x_1 - 2x_2 - 2x_3$$

$$y_3 = x_1 - x_2 + x_3$$

جواب:  $x_1 = \frac{1}{2}y_1 + \frac{1}{2}y_2 + \frac{1}{2}y_3$ ,  $x_2 = \frac{5}{8}y_1 + \frac{3}{8}y_2 + \frac{1}{8}y_3$ ,  $x_3 = \frac{1}{8}y_1 - \frac{1}{8}y_2 + \frac{5}{8}y_3$

سوال 8.142:

$$y_1 = x_1 + x_3$$

$$y_2 = -2x_3$$

$$y_3 = x_1 - x_2$$

جواب:  $x_1 = y_1 + 0.5y_2$ ,  $x_2 = y_1 + 0.5y_2 - y_3$ ,  $x_3 = -0.5y_2$ 

سوال 8.143 تا سوال 8.147 کی اقلیدسی معیار حاصل کریں۔

سوال 8.143:

$$\begin{bmatrix} 2 & -1 & 3 \end{bmatrix}^T$$

جواب:  $\sqrt{14}$ 

سوال 8.144:

$$\begin{bmatrix} 2 & 0 & 3 & 1 \end{bmatrix}^T$$

جواب:  $\sqrt{14}$ 

سوال 8.145:

$$\begin{bmatrix} 2 & -3 & 0 & 1 & 0 & 0 & 1 & -1 & 2 & 0 \end{bmatrix}^T$$

جواب:  $2\sqrt{5}$ 

سوال 8.146:

$$\begin{bmatrix} \frac{1}{2} & 1 & \frac{2}{3} \end{bmatrix}^T$$

جواب:  $\frac{\sqrt{61}}{6}$ 

سوال 8.147:

$$\begin{bmatrix} 0.2 & 0.1 & -0.5 \end{bmatrix}^T$$



جواب:  $\sqrt{0.3}$

سوال 8.148 تا سوال 8.151 اندرونی ضرب اور عمودیت کے سوالات ہیں۔

سوال 8.148:  $a$  کی کس قیمت کے لئے  $\begin{bmatrix} 1 & 2 & -1 & -2 \end{bmatrix}^T$  اور  $\begin{bmatrix} -1 & 1 & a & 2 \end{bmatrix}^T$  آپس میں عمودی ہیں۔

جواب:  $a = -3$

سوال 8.149: کوشی شوارز عدم مساوات

$a = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 3 \end{bmatrix}^T$  اور  $b = \begin{bmatrix} 3 & 2 & 5 \end{bmatrix}^T$  کے لئے مساوات 8.88 کی تصدیق کریں۔

جواب:  $\|a\| = \sqrt{14}$ ،  $\|b\| = \sqrt{38}$  ہیں جن سے  $\|a\|\|b\| = 23.065$  ملتا ہے جبکہ  $|a \cdot b| = 23$  ہیں لہذا مساوات 8.88 کی تصدیق ہوتی ہے۔

سوال 8.150: بکوئی عدم مساوات

$a = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 3 \end{bmatrix}^T$  اور  $b = \begin{bmatrix} 3 & 2 & 5 \end{bmatrix}^T$  کے لئے مساوات 8.89 کی تصدیق کریں۔

جواب:  $\|a\| = \sqrt{14}$ ،  $\|b\| = \sqrt{38}$  اور  $\|a + b\| = 7\sqrt{2}$  ہیں لہذا مساوات 8.89 کی تصدیق ہوتی ہے۔

سوال 8.151: متوازی الاضلاع مساوات

$a = \begin{bmatrix} 2 & 1 & 3 \end{bmatrix}^T$  اور  $b = \begin{bmatrix} 3 & 2 & 5 \end{bmatrix}^T$  کے لئے مساوات 8.90 کی تصدیق کریں۔

جواب:  $\|a\| = \sqrt{14}$ ،  $\|b\| = \sqrt{38}$ ،  $\|a + b\|^2 = 98$  اور  $\|a - b\|^2 = 6$  ہیں لہذا  $104 = 104$  حاصل ہوتا ہے جو مساوات 8.90 کی تصدیق کرتی ہے۔



## باب 9

### خطی الجبرا: امتیازی قدر مسائل قالب

امتیازی قدر مسائل درج ذیل سمتی مساوات پر مبنی ہیں جہاں  $A$  چکور قالب،  $x$  نامعلوم سمتیہ اور  $\lambda$  نامعلوم غیر سمتیہ ہے۔

$$(9.1) \quad Ax = \lambda x$$

امتیازی قدر مسائل میں ہمیں وہ  $\lambda$  اور  $x$  درکار ہیں جو درج بالا مساوات پر پورا اترتے ہوں۔  $\lambda$  کی ہر قیمت کے لئے  $x = 0$  مساوات 9.1 کا غیر اہم صفر حل ہے۔ ہم اس غیر اہم صفر حل میں دلچسپی نہیں رکھتے ہیں لہذا ہم غیر صفر حل  $x \neq 0$  جاننا چاہیں گے۔

$\lambda$  کی وہ قیمتیں جو مساوات 9.1 پر پورا اترتے ہیں  $A$  کے امتیازی اقدار یا امتیازی اقدار<sup>1</sup> کہلاتے ہیں اور وہ  $x$  جو مساوات 9.1 پر پورا اترتے ہیں  $A$  کے امتیازی سمتیات یا امتیازی تفاعل<sup>2</sup> کہلاتے ہیں۔

اس معصوم نظر آنے والا سمتی مساوات کے اندر حیران کن تفصیل چھپی ہے۔ امتیازی قدر مسائل انجینئری، طبیعیات، ریاضی، حیاتیات، ماحولیاتی سائنس، شہری منصوبہ بندی، معاشیات، نفسیات اور دیگر شعبوں میں عموماً درپیش آتے ہیں۔ آپ کو یقیناً ان سے زندگی میں واسطہ پڑے گا۔

---

eigenvalues<sup>1</sup>  
eigenfunctions<sup>2</sup>

## 9.1 امتیازی قدر مسائل قالب۔ امتیازی اقدار اور امتیازی سمتیات کا حصول

درج ذیل پر غور کریں جہاں غیر صفر سمتیہ اور چکور قالب کے ضرب دکھائے گئے ہیں۔

$$(9.2) \quad \begin{bmatrix} 6 & 3 \\ 4 & 7 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 5 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 33 \\ 27 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 6 & 3 \\ 4 & 7 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 \\ 4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 30 \\ 40 \end{bmatrix}$$

بائیں ہاتھ کی ضرب میں ہمیں مکمل طور پر نیا سمتیہ حاصل ہوتا ہے جس کی لمبائی اور سمت ابتدائی سمتیہ کی لمبائی اور سمت سے مختلف ہیں۔ عموماً سمتیہ کو چکور قالب سے ضرب دینے سے مکمل طور پر مختلف سمتیہ حاصل ہوتا ہے۔ دائیں ہاتھ کی ضرب میں حاصل سمتیہ کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$\begin{bmatrix} 30 \\ 40 \end{bmatrix} = 10 \begin{bmatrix} 3 \\ 4 \end{bmatrix}$$

یعنی حاصل سمتیہ اور ابتدائی سمتیہ کی سمتیں ایک جیسی ہیں جبکہ حاصل سمتیہ کی لمبائی ابتدائی سمتیہ کی لمبائی کے دس گنا ہے جس کو  $\lambda = 10$  لکھا جائے گا۔ چکور قالب  $A$  کے لحاظ سے ایسے  $\lambda$  اور غیر صفر سمتیات کا حصول اس باب کا مرکزی مضمون ہے۔

آئیں درج بالا مشاہدے کو دستوری شکل دیں۔ فرض کریں کہ  $A = [a_{jk}]$  غیر صفر  $n \times n$  جسامت کا چکور قالب ہے۔ اب درج ذیل سمتی مساوات پر غور کریں۔

$$(9.3) \quad Ax = \lambda x$$

ان  $\lambda$  اور غیر صفر  $x$  کے حصول کے مسئلے کو، جو مساوات 9.3 پر پورا اترے ہوں، امتیازی قدر مسئلہ کہتے ہیں۔

یہاں توجہ دیں کہ  $A$  دیا گیا چکور قالب ہے جبکہ  $\lambda$  نامعلوم غیر سمتیہ اور  $x$  نامعلوم سمتیہ ہے۔ ہم وہ  $\lambda$  اور  $x$  حاصل کرنا چاہتے ہیں جو مساوات 9.3 پر پورا اترتے ہوں۔ جیومیٹریکی طور پر ہم وہ سمتیات  $x$  حاصل کرنا چاہتے ہیں جنہیں  $A$  سے ضرب دینا ایسا ہی ہے جیسے ان سمتیوں کو غیر سمتی  $\lambda$  سے ضرب دیا جائے یعنی کہ  $Ax$  اور  $x$  راست تناسب ہوں۔ یوں مثبت  $\lambda$  کی صورت میں ابتدائی اور حاصل سمتیات کی سمتیں ایک جیسی ہوں گی جبکہ منفی  $\lambda$  کی صورت میں ان کی سمتیں آپس میں الٹ ہوں گی۔ (باب کی شروع میں سادہ مثال سے اس کی وضاحت کی گئی ہے۔)

$\lambda$  کی وہ مخصوص قیمت جس کے لئے مساوات 9.3 کے غیر صفر  $x \neq 0$  حل موجود ہوں  $A$  کی امتیازی قدر<sup>3</sup> کہلاتی ہے اور مطابقتی سمتیات  $x$ ، اس  $\lambda$  کے لحاظ سے قالب  $A$  کے امتیازی سمتیات<sup>4</sup> یا امتیازی سمتیات<sup>5</sup> کہلاتے ہیں۔  $A$  کے تمام امتیازی اقدار کو  $A$  کا طیف<sup>6</sup> کہتے ہیں۔ طیف میں کم سے کم ایک عدد امتیازی قدر اور زیادہ سے زیادہ  $n$  مختلف امتیازی اقدار ہو سکتے ہیں۔ امتیازی اقدار کی سب سے زیادہ حتمی قیمت کو  $A$  کا رداس طیف<sup>7</sup> کہتے ہیں۔

امتیازی قدر مسئلے کا حل چند مثالوں کی مدد سے سیکھتے ہیں۔

مثال 9.1: امتیازی اقدار اور امتیازی سمتیات کا حصول  
درج ذیل قالب کے امتیازی اقدار اور امتیازی سمتیات قدم بہ قدم دریافت کرتے ہیں۔

$$A = \begin{bmatrix} -5 & 2 \\ 2 & -2 \end{bmatrix}$$

پہلے امتیازی اقدار دریافت کیے جاتے ہیں۔ مساوات 9.3 درج ذیل ہو گا۔

$$Ax = \begin{bmatrix} -5 & 2 \\ 2 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \lambda \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}; \quad \Rightarrow \quad \begin{aligned} -5x_1 + 2x_2 &= \lambda x_1 \\ 2x_1 - 2x_2 &= \lambda x_2 \end{aligned}$$

تمام اجزاء کو ایک طرف منتقل کرتے ہوئے

$$(9.4) \quad \begin{aligned} (-5 - \lambda)x_1 + 2x_2 &= 0 \\ 2x_1 + (-2 - \lambda)x_2 &= 0 \end{aligned}$$

قالبی صورت میں لکھتے ہیں۔

$$(A - \lambda I)x = 0$$

eigenvalue<sup>3</sup>  
eigenvectors<sup>4</sup>  
characteristic vectors<sup>5</sup>  
spectrum<sup>6</sup>  
spectral radius<sup>7</sup>

مسئلہ 8.15 کے تحت اس متجانس نظام کا غیر صفر اہم حل  $x \neq 0$  (قالب  $A$  کا امتیازی سمتیہ جس کی ہمیں تلاش ہے) اس صورت ممکن ہو گا جب عددی سر قالب کا مقطع صفر کے برابر ہو گا۔

$$D(\lambda) = \begin{vmatrix} -5-\lambda & 2 \\ 2 & -2-\lambda \end{vmatrix} = (-5-\lambda)(-2-\lambda) - 4 = \lambda^2 + 7\lambda + 6 = 0$$

ہم  $D(\lambda) = 0$  کو  $A$  کی امتیازی مقطع جبکہ اس کی پھیلی ہوئی صورت کو امتیازی کثیر رکنی اور  $D(\lambda) = 0$  کو امتیازی مساوات کہتے ہیں۔ اس دو درجی الجبرائی مساوات کے حل  $\lambda_1 = -1$  اور  $\lambda_2 = -6$  ہیں جو  $A$  کے امتیازی اقدار ہیں۔

$\lambda_1 = -1$  کا مطابقتی امتیازی سمتیہ مساوات 9.4 میں  $\lambda = \lambda_1 = -1$  پر کرتے ہوئے حاصل کرتے ہیں۔

$$\begin{aligned} [-5 - (-1)]x_1 + 2x_2 &= 0 & \implies & -4x_1 + 2x_2 = 0 \\ 2x_2 + [-2 - (-1)]x_2 &= 0 & \implies & 2x_2 - x_2 = 0 \end{aligned}$$

ان میں سے کسی بھی مساوات کو حل کرتے ہوئے  $x_2 = 2x_1$  ملتا ہے جس کو استعمال کرتے ہوئے متعدد متوازی امتیازی سمتیات حاصل کیے جاسکتے ہیں۔ یوں  $x_1$  (یا  $x_2$ ) کی کوئی بھی قیمت چن کر  $x_2$  ( $x_1$ ) حاصل کرتے ہوئے امتیازی سمتیہ حاصل ہو گا۔ ہم  $x_1 = 1$  چن کر  $x_2 = 2$  حاصل کرتے ہیں اور یوں  $x_1 = [1 \ 2]^T$  ہو گا۔ اس جواب کی تصدیق کرتے ہیں۔

$$Ax_1 = \begin{bmatrix} -5 & 2 \\ 2 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ -2 \end{bmatrix} = (-1)x_1 = \lambda_1 x_1$$

$\lambda_2 = -6$  کا مطابقتی امتیازی سمتیہ مساوات 9.4 میں  $\lambda = \lambda_1 = -6$  پر کرتے ہوئے حاصل کرتے ہیں۔

$$\begin{aligned} [-5 - (-6)]x_1 + 2x_2 &= 0 & \implies & x_1 + 2x_2 = 0 \\ 2x_2 + [-2 - (-6)]x_2 &= 0 & \implies & 2x_2 + 4x_2 = 0 \end{aligned}$$

ان میں سے کسی بھی مساوات کو حل کرتے ہوئے  $x_2 = -\frac{1}{2}x_1$  ملتا ہے۔ یوں  $x_1 = 2$  چنتے ہوئے  $x_2 = -1$  ملتا ہے لہذا  $\lambda_2 = -6$  کا مطابقتی امتیازی سمتیہ  $x_2 = [2 \ -1]^T$  ہو گا۔ اس کی تصدیق کرتے ہیں۔

$$Ax_2 = \begin{bmatrix} -5 & 2 \\ 2 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 \\ -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -12 \\ 6 \end{bmatrix} = (-6)x_2 = \lambda_2 x_2$$

آپ حصہ 9.1 کے آغاز میں مساوات 9.2 میں دیے گئے مثال کو حل کرتے ہوئے امتیازی اقدار 10 ، 3 اور مطابقتی امتیازی سمتیات  $[3 \ 4]^T$  ،  $[-1 \ 1]^T$  حاصل کریں۔

درج بالا مثال میں استعمال کی گئی ترکیب کی عمومی صورت پیش کرتے ہیں۔ مساوات 9.3 کو اجزاء کی صورت میں درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\begin{aligned} a_{11}x_1 + \cdots + a_{1n}x_n &= \lambda x_1 \\ a_{21}x_1 + \cdots + a_{2n}x_n &= \lambda x_2 \\ &\vdots \\ a_{n1}x_1 + \cdots + a_{nn}x_n &= \lambda x_n \end{aligned} \quad (9.5)$$

تمام اجزاء کو بائیں ہاتھ منتقل کرتے ہیں۔

$$\begin{aligned} (a_{11} - \lambda)x_1 + a_{12}x_2 + \cdots + a_{1n}x_n &= 0 \\ a_{21}x_1 + (a_{22} - \lambda)x_2 + \cdots + a_{2n}x_n &= 0 \\ &\vdots \\ a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \cdots + (a_{nn} - \lambda)x_n &= 0 \end{aligned} \quad (9.6)$$

اس کو قالب کی صورت میں لکھتے ہیں۔

$$(A - \lambda I)x = 0 \quad (9.7)$$

مسئلہ کریبر (مسئلہ 8.15) کے تحت درج بالا متجانس نظام کا غیر صفر حل صرف اور صرف اس صورت ممکن ہو گا جب اس کے عددی سر قالب کا مقطع صفر کے برابر ہو:

$$D(\lambda) = \begin{vmatrix} a_{11} - \lambda & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} - \lambda & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & & & \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} - \lambda \end{vmatrix} = 0 \quad (9.8)$$

$A - \lambda I$  کو  $A$  کا امتیازی قالب جبکہ  $D(\lambda)$  کو  $A$  کا امتیازی مقطع کہتے ہیں۔ مساوات 9.8 کو  $A$  کی امتیازی مساوات کہتے ہیں۔ مساوات 9.8 کو پھیلا کر  $A$  کی امتیازی کثیر روکنی حاصل ہو گی۔

مساوات 9.8 کو پھیلا کر حاصل کثیر رکنی میں  $\lambda^n$  بلند تر طاقت ہے لہذا اس سے زیادہ سے زیادہ  $n$  مختلف امتیازی اقدار حاصل ہو سکتے ہیں۔

مسئلہ 9.1: امتیازی اقدار  
چکور قالب  $A$  کے امتیازی اقدار  $A$  کے امتیازی مساوات 9.8 سے حاصل ہوں گے۔  
یوں  $n \times n$  قالب کی کم سے کم ایک عدد امتیازی قدر اور زیادہ سے زیادہ  $n$  مختلف امتیازی اقدار ہو سکتے ہیں۔

$n$  کی بڑی قیمت کی صورت میں امتیازی اقدار عموماً ترکیب نیوٹن یا کسی اور اعدادی ترکیب سے حاصل کئے جائیں گے۔

امتیازی اقدار پہلے حاصل کیے جاتے ہیں۔ باری باری ان امتیازی قدر کو مساوات 9.6 کے نظام میں پر کرتے ہوئے مطابقتی امتیازی سمتیہ (گاوسی اسقاط کی مدد سے) حاصل کیا جاتا ہے۔

امتیازی سمتیات درج ذیل خصوصیات رکھتے ہیں۔

مسئلہ 9.2: امتیازی سمتیات اور امتیازی فضا  
اگر قالب  $A$  کے کسی ایک امتیازی قدر  $\lambda$  کے مطابقتی امتیازی سمتیات  $w$  اور  $x$  ہوں تب  $w + x$  (بشرطیکہ  $w \neq -x$  ہو) اور  $kx$  جہاں  $k \neq 0$  ہے بھی اس  $\lambda$  کے مطابقتی بھی امتیازی سمتیات ہوں گے۔

یوں کسی ایک امتیازی قدر کے مطابقتی امتیازی سمتیات اور  $0$  سمتیہ مل کر فضا بناتے ہیں جس کو اس  $\lambda$  کے لئے  $A$  کی مطابقتی امتیازی فضا کہتے ہیں۔

ثبوت:  $Ax = \lambda x$  اور  $Aw = \lambda w$  سے مراد درج ذیل ہے

$$A(w + x) = Aw + Ax = \lambda w + \lambda x = \lambda(w + x)$$

اور  $A(kw + lx) = \lambda(kw + lx)$  ہے لہذا  $A(kw) = k(Aw) = k(\lambda w) = \lambda(kw)$  گا۔



امتیازی سمتیہ کو معیار سے تقسیم کرتے ہوئے معیاری امتیازی سمتیہ یعنی اکائی امتیازی سمتیہ حاصل کیا جاسکتا ہے۔ مثلاً مثال 9.1 میں  $x_1 = [1 \ 2]^T$  کی لمبائی  $\|x_1\| = \sqrt{1^2 + 2^2} = \sqrt{5}$  ہے جس سے معیاری امتیازی سمتیہ (اکائی امتیازی سمتیہ)  $[\frac{1}{\sqrt{5}} \ \frac{2}{\sqrt{5}}]^T$  حاصل ہوتا ہے۔

مثال 9.2: متعدد امتیازی سمتیات

درج ذیل قالب کے امتیازی اقدار اور امتیازی سمتیات دریافت کریں۔

$$A = \begin{bmatrix} -2 & 2 & -3 \\ 2 & 1 & -6 \\ -1 & -2 & 0 \end{bmatrix}$$

حل: اس قالب کی امتیازی مساوات درج ذیل ہے

$$-\lambda^3 - \lambda^2 + 21\lambda + 45 = 0$$

جس سے  $A$  کے جذر  $\lambda_1 = 5$  اور  $\lambda_2 = \lambda_3 = -3$  ملتے ہیں۔ (بلند درجی مساوات کا خط کھینچ کر اس کے جذر با آسانی حاصل کیے جاتے ہیں)۔ نظام  $(A - \lambda I)x = 0$  میں  $\lambda = \lambda_1 = 5$  پر کرتے ہوئے درج ذیل مطابقتی امتیازی قالب ملتا ہے جس کی تخفیف شدہ صورت گاوسی اسقاط کی مدد سے حاصل کی گئی ہے

$$A - \lambda I = A - 5I = \begin{bmatrix} -7 & 2 & -3 \\ 2 & -4 & -6 \\ -1 & -2 & -5 \end{bmatrix} \xrightarrow{\text{گاوسی اسقاط}} \begin{bmatrix} -7 & 2 & -3 \\ 0 & -\frac{24}{7} & -\frac{48}{7} \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

جس کا درجہ دو (2) ہے۔ یوں  $-\frac{24}{7}x_2 - \frac{48}{7}x_3 = 0$  میں  $x_3 = -1$  چنتے ہوئے  $x_2 = 2$  حاصل ہوتا ہے۔ ان قیمتوں کو  $-7x_1 + 2x_2 - 3x_3 = 0$  میں پر کرتے ہوئے  $x_1 = 1$  ملتا ہے۔ یوں  $x_1 = [1 \ 2 \ -1]^T$  قالب  $A$  کا امتیازی قدر  $\lambda = 5$  کا مطابقتی امتیازی سمتیہ ہے۔

$\lambda = -3$  سے درج ذیل امتیازی قالب ملتا ہے جس کی تخفیف شدہ صورت گاوسی اسقاط کی مدد سے حاصل کی گئی ہے۔

$$A - \lambda I = A + 3I = \begin{bmatrix} 1 & 2 & -3 \\ 2 & 4 & -6 \\ -1 & -2 & 3 \end{bmatrix} \xrightarrow{\text{گاوسی اسقاط}} \begin{bmatrix} 1 & 2 & -3 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$x_1 + 2x_2 - 3x_3 = 0$  سے  $x_1 = -2x_2 + 3x_3$  لکھا جاسکتا ہے۔  $x_2 = 1$  چنتے ہوئے  $x_3 = 0$  ملتا ہے جبکہ  $x_2 = 0$  چنتے ہوئے  $x_3 = 1$  ملتا ہے۔ اس طرح (مساوات 8.41 میں  $n = 3$  اور درجہ  $A = 2$  ہے لہذا)  $\lambda = -3$  کے مطابقتی خطی طور غیر تابع امتیازی سمتیات درج ذیل حاصل ہوں گے۔

$$x_2 = \begin{bmatrix} -2 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad x_3 = \begin{bmatrix} 3 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

امتیازی کثیر رکنی کے جذر  $\lambda$  کے درجے کو  $\lambda$  کی الجبرائی کثرت<sup>8</sup> کہا اور  $M_\lambda$  سے ظاہر کیا جاتا ہے۔ کسی  $\lambda$  کے مطابقتی خطی طور غیر تابع امتیازی سمتیات کی تعداد کو جیومیٹریائی کثرت<sup>9</sup> کہا اور  $m_\lambda$  سے ظاہر کیا جاتا ہے۔ یوں  $\lambda$  کے مطابقتی امتیازی فضا کی بُعد  $m_\lambda$  ہو گی۔

چونکہ امتیازی کثیر رکنی کا درجہ  $n$  ہے لہذا تمام الجبرائی کثرت کا مجموعہ  $n$  ہو گا۔ مثال 9.2 میں  $\lambda = -3$  کے لئے  $m_\lambda = M_\lambda = 2$  ہے۔ عموماً  $m_\lambda \leq M_\lambda$  ہو گا۔  $M_\lambda$  اور  $m_\lambda$  کے فرق  $\Delta_\lambda = M_\lambda - m_\lambda$  کو  $\lambda$  کی خامی<sup>10</sup> کہتے ہیں۔ یوں مثال 9.2 میں  $\Delta_{-3} = 0$  ہے۔ مثبت خامی کا پایا جانا عمومی بات ہے۔

مثال 9.3: الجبرائی کثرت، جیومیٹریائی کثرت، مثبت خامی  
قالب  $A$  کے امتیازی قدر اور امتیازی سمتیات حاصل کرتے ہوئے الجبرائی کثرت، جیومیٹریائی کثرت اور خامی دریافت کریں۔

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \implies \begin{vmatrix} -\lambda & 1 \\ 0 & -\lambda \end{vmatrix} = \lambda^2 = 0$$

یوں  $\lambda = 0$  امتیازی قدر ہے جس کی الجبرائی کثرت  $M_0 = 2$  ہے۔  $0x_1 + 2x_2 = 0$  سے  $x_2 = 0$  حاصل کرتے ہوئے  $\lambda = 0$  کے مطابقتی امتیازی سمتیہ کی صورت  $[x_1 \ 0]^T$  ملتی ہے لہذا  $\lambda$  کی جیومیٹریائی کثرت  $m_0 = 1$  ہے۔ یوں  $\lambda = 0$  کی خامی  $\Delta_0 = 2 - 1 = 1$  ہے۔

algebraic multiplicity<sup>8</sup>  
geometric multiplicity<sup>9</sup>  
defect<sup>10</sup>

مثال 9.4: الجبرائی کثرت، جیومیٹریائی کثرت، مثبت خامی  
قالب  $A$  کے امتیازی قدر اور امتیازی سمتیات حاصل کرتے ہوئے الجبرائی کثرت، جیومیٹریائی کثرت اور خامی دریافت کریں۔

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 2 \\ 0 & 3 \end{bmatrix} \implies \begin{vmatrix} 3 - \lambda & 2 \\ 0 & 3 - \lambda \end{vmatrix} = (3 - \lambda)^2 = 0$$

یوں  $\lambda = 3$  کی الجبرائی کثرت  $M_3 = 2$  ہے۔  $0x_1 + 2x_2 = 0$  سے  $x_2 = 0$  حاصل کرتے ہوئے  
مطابقتی امتیازی سمتیے کی صورت  $[x_1 \ 0]^T$  ملتی ہے لہذا  $\lambda_3$  کی جیومیٹریائی کثرت  $3 = 1$  ہے خامی  
ہے۔  $\Delta_3 = 2 - 1 = 1$

مثال 9.5: حقیقی قالب کے مخلوط امتیازی اقدار اور مخلوط امتیازی سمتیات  
چونکہ حقیقی کثیر رکنی کے مخلوط جذر ممکن ہیں (جو جوڑیوں کی صورت میں پائے جاتے ہیں) لہذا حقیقی قالب کے  
مخلوط امتیازی اقدار اور امتیازی سمتیات ممکن ہیں۔ درج ذیل منحرف تشاکلی قالب  $A$  کے امتیازی اقدار اور امتیازی  
سمتیات حاصل کرتے ہیں۔

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} \implies \begin{vmatrix} -\lambda & 1 \\ -1 & -\lambda \end{vmatrix} = \lambda^2 + 1 = 0$$

یوں  $\lambda_1 = i = (\sqrt{-1})$  اور  $\lambda_2 = -i$  ملتے ہیں جن کے مطابقتی امتیازی سمتیات بالترتیب  $-ix_1 +$   
 $x_2 = 0$  اور  $ix_1 + x_2 = 0$  سے حاصل ہوں گے۔ ہم  $x_1 = 1$  چنتے ہوئے درج ذیل حاصل کرتے ہیں۔

$$x_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ i \end{bmatrix}, \quad x_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ -i \end{bmatrix}$$

اگلے حصے میں درج ذیل مسئلے کی ضرورت پیش آئے گی۔

مسئلہ 9.3: تبدیل محل قالب کے امتیازی سمتیات  
چکور قالب  $A$  کے تبدیل محل قالب  $A^T$  کے امتیازی سمتیات وہی ہوں گے جو  $A$  کے ہیں۔

ثبوت: صفحہ 639 پر مسئلہ 8.13-ت کے تحت تبدیلی محل سے امتیازی قالب کا مقطع تبدیل نہیں ہوتا ہے۔

### سوالات

سوال 9.1 تا سوال 9.15 میں دیے قالب کے امتیازی اقدار اور ان کے مطابقتی امتیازی سمتیات دریافت کریں۔

سوال 9.1:  $\begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}$   
جوابات:  $4, [1 \ 0]^T$ ;  $2, [0 \ 1]^T$

سوال 9.2:  $\begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$   
جوابات:  $[0 \ 1]^T, [0 \ 0]^T, [1 \ 0]^T, 0, 0$

سوال 9.3:  $\begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$   
جوابات:  $1, [1 \ -1]^T$ ;  $3, [1 \ 1]^T$

سوال 9.4:  $\begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$   
جوابات:  $[1 \ \frac{1}{\sqrt{3}}]^T, 2 + \sqrt{3}$ ;  $[1 \ -\frac{1}{\sqrt{3}}]^T, 2 - \sqrt{3}$

$$\text{سوال 9.5: } \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ -1 & 2 \end{bmatrix}$$

$$\text{جوابات: } 2 - i\sqrt{3}, [1 \quad -\frac{i}{\sqrt{3}}]^T; \quad 2 + i\sqrt{3}, [1 \quad \frac{i}{\sqrt{3}}]^T$$

$$\text{سوال 9.6: } \begin{bmatrix} 0 & 4 \\ 4 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\text{جوابات: } -4, [1 \quad -1]^T; \quad 4, [1 \quad 1]^T$$

$$\text{سوال 9.7: } \begin{bmatrix} 0 & -4 \\ 4 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\text{جوابات: } -4i, [1 \quad i]^T; \quad 4i, [1 \quad -i]^T$$

$$\text{سوال 9.8: } \begin{bmatrix} a & b \\ -b & a \end{bmatrix}$$

$$\text{جوابات: } a - ib, [1 \quad -i]^T; \quad a + ib, [1 \quad i]^T$$

$$\text{سوال 9.9: } \begin{bmatrix} 0.4 & 0.6 \\ -0.6 & 0.4 \end{bmatrix}$$

$$\text{جوابات: } -\frac{i}{\sqrt{5}}, [1 \quad -\frac{i\sqrt{5}+2}{3}]^T; \quad \frac{i}{\sqrt{5}}, [1 \quad \frac{i\sqrt{5}-2}{3}]^T$$

$$\text{سوال 9.10: } \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix}$$

$$\text{جوابات: } \cos \theta - i \sin \theta, [1 \quad i]^T; \quad \cos \theta + i \sin \theta, [1 \quad -i]^T$$

$$\text{سوال 9.11: } \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\text{جوابات: } -1, [1 \quad -3 \quad 2]^T; \quad 0, [0 \quad 1 \quad 0]^T; \quad 1, [1 \quad 1 \quad 0]^T$$

$$\text{سوال 9.12: } \begin{bmatrix} 2 & 5 & 2 \\ 0 & 4 & 6 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\text{جوابات: } 1, [1 \quad -\frac{1}{4} \quad \frac{1}{8}]^T; \quad 2, [1 \quad 0 \quad 0]^T; \quad 4, [1 \quad \frac{2}{5} \quad 0]^T$$

$$\begin{bmatrix} 13 & 5 & 2 \\ 2 & 7 & -8 \\ 5 & 4 & 7 \end{bmatrix} \quad \text{سوال 9.13:}$$

$$\text{جوابات: } \begin{bmatrix} 1 & -1 & \frac{1}{2} \end{bmatrix}^T, 9,$$

$$\begin{bmatrix} -1 & 0 & 6 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 6 \\ 0 & 0 & -1 & -2 \\ 0 & 0 & -2 & -1 \end{bmatrix} \quad \text{سوال 9.14: } \lambda = -1 \text{ کا مطابقتی امتیازی سمتیہ دریافت کریں۔}$$

$$\text{جوابات: } \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}^T$$

$$\begin{bmatrix} 3 & 0 & 4 & 2 \\ 0 & 1 & -2 & 4 \\ 2 & 4 & -1 & -2 \\ 0 & 2 & -2 & -3 \end{bmatrix} \quad \text{سوال 9.15: } \lambda = 3 \text{ کا مطابقتی امتیازی سمتیہ دریافت کریں۔}$$

$$\text{جوابات: } \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}^T$$

سوال 9.16 تا سوال 9.17 میں درکار متبادل  $y = Ax$  کے لئے  $A$  حاصل کریں جہاں  $x = [x_1 \ x_2]^T$  ہے۔ امتیازی اقدار اور امتیازی سمتیت دریافت کریں اور ان کی جیومیٹریائی اہمیت بیان کریں۔

سوال 9.16:  $R^2$  میں گھڑی کی سوئیوں کی الٹ رخ، کارٹیزی محدود کی مبداء کے گرد  $\frac{\pi}{2}$  زاویہ گھومنا۔

جوابات:  $\begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$  امتیازی اقدار  $i$  اور  $-i$  ہیں۔ ان کے مطابقتی امتیازی سمتیت مخلوط ہیں لہذا گھمانے والے متبادلے میں کوئی سمت برقرار نہیں رہتی ہے۔

سوال 9.17:  $R^2$  کا  $x_2$  محور پر تطلیل قائمہ۔

جوابات:  $\begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$ ;  $\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$ ;  $0$ ;  $\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$ ;  $1$  محور  $x_2$  اپنے آپ پر ہی گرتی ہے جبکہ  $x_1$  مبداء پر گرتی ہے۔

## 9.2 امتیازی مسائل کے چند استعمال

مثال 9.6: لچکدار جھلی کا تاننا

$x_1x_2$  سطح میں دائری سرحد  $x_1^2 + x_2^2 = 1$  کی لچکدار جھلی (شکل 9.6) کو یوں کھینچ کر پھیلا یا جاتا ہے کہ نقطہ  $N(x_1, x_2)$  اپنی جگہ سے نقطہ  $Q(y_1, y_2)$  کو منتقل ہوتا ہے جہاں اس نقطے کی ابتدائی اور اختتامی مقام کا تعلق درج ذیل ہے۔

$$y = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} = Ax = \begin{bmatrix} 4 & 2 \\ 2 & 4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} \implies \begin{aligned} y_1 &= 4x_1 + 2x_2 \\ y_2 &= 2x_1 + 4x_2 \end{aligned}$$

وہ صدر محود<sup>11</sup> دریافت کریں جن پر  $N$  کی تعین کر سمتیہ اور  $Q$  کی تعین کر سمتیہ ایک ہی رخ یا الٹ رخ ہوں۔ تبدیلی کے بعد جھلی کا سرحد کس صورت کا ہو گا؟

حل: ہمیں سمتیہ  $x$  اور سمتیہ  $y = \lambda x$  درکار ہیں۔ اب چونکہ  $y = Ax$  ہے لہذا  $Ax = \lambda x$  ہو گا جو امتیازی مسئلہ بیان کرتا ہے جس کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$Ax = \lambda x \implies \begin{aligned} 4x_1 + 2x_2 &= \lambda x_1 & (4 - \lambda)x_1 + 2x_2 &= 0 \\ 2x_1 + 4x_2 &= \lambda x_2 & 2x_1 + (4 - \lambda)x_2 &= 0 \end{aligned}$$

اس کی امتیازی مساوات لکھتے ہیں

$$\begin{bmatrix} 4 - \lambda & 2 \\ 2 & 4 - \lambda \end{bmatrix} = (4 - \lambda)^2 - 4 = 0$$

جس کے جذر  $\lambda_1 = 6$  اور  $\lambda_2 = 2$  ہمارے مسئلے کے امتیازی اقدار ہیں۔ امتیازی قدر  $\lambda_1 = 6$  کے لئے اس مسئلے کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$\begin{aligned} -2x_1 + 2x_2 &= 0 \\ 2x_1 - 2x_2 &= 0 \end{aligned}$$

جس سے  $x_2 = x_1$  ملتا ہے جہاں  $x_1$  اختیاری مستقل ہے۔ ہم  $x_1 = 1$  چن کر  $x_2 = 1$  حاصل کرتے ہیں جس سے  $\lambda_1 = 6$  کا مطابقتی امتیازی سمتیہ  $[1 \ 1]^T$  ملتا ہے۔ امتیازی قدر  $\lambda_2 = 2$  کے لئے اس مسئلے کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$2x_1 + 2x_2 = 0$$

$$2x_1 + 2x_2 = 0$$

جس سے  $x_2 = -x_1$  ملتا ہے جہاں  $x_1$  اختیاری مستقل ہے۔ ہم  $x_1 = 1$  چن کر  $x_2 = -1$  حاصل کرتے ہیں جس سے  $\lambda_2 = 2$  کا مطابقتی امتیازی سمتیہ  $[1 \ -1]^T$  ملتا ہے۔

یہ امتیازی سمتیات مثبت  $x_1$  محور کے ساتھ  $45^\circ$  اور  $-45^\circ$  زاویہ بناتے ہیں۔ صدر محور کے رخ اور ان امتیازی سمتیات کے رخ ایک جیسے ہیں۔ امتیازی اقدار کے تحت ان صدر محور کی سمت میں جھلی بالترتیب 6 اور 2 گنا پھیل گئی ہے۔ شکل 9.6 میں صدر محور کو نقطہ دار لکیروں سے ظاہر کیا گیا ہے۔

اب اگر ہم صدر محور کو نئی کارٹیزیسی نظام  $u_1 u_2$  کے محور یوں چنیں کہ  $x_1 x_2$  نظام کی پہلی ربع میں مثبت  $u_1$  اور اس کی دوسری ربع میں مثبت  $u_2$  پایا جاتا ہو تب جھلی پر کسی بھی نقطے کو  $u_1 = r \cos \phi$  ،  $u_2 = r \sin \phi$  لکھا جاسکتا ہے۔ اس طرح جھلی کی سرحد ابتدائی طور پر  $(\cos \phi, \sin \phi)$  ہو گا۔ کھینچنے کے بعد درج ذیل ہو گا۔

$$z_1 = 6 \cos \phi, \quad z_2 = 2 \sin \phi$$

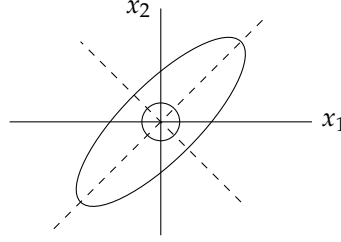
اب چونکہ  $\cos \phi + \sin \phi = 1$  کے برابر ہے لہذا درج ذیل لکھا جاسکتا ہے جو ترخیم کی مساوات ہے۔ یوں کھینچی گئی جھلی کا سرحد ترخیمی ہو گا۔

$$\frac{z_1^2}{6^2} + \frac{z_2^2}{2^2} = 1$$

مثال 9.7: امکانی شماریاتی عمل

صفحہ 583 پر مثال 8.18 میں شہری رقبے کی استعمال کی تقسیم پر غور کیا گیا۔ یہ عمل آخر کار تحدیدی حال<sup>12</sup> تک پہنچ





شکل 9.1: صدر محور کو نقطہ دار لکیر سے ظاہر کیا گیا ہے۔ (مثال 9.6)

جائے گا جس کے بعد اس میں مزید تبدیلی رونما نہیں ہوگی۔ یوں امکانی شمار پاتی قالب  $Ax = x$  پر پورا اترے گا۔ اس مساوات کی امتیازی قدر اکائی ہے جبکہ امتیازی سمتیہ  $x$  درکار رقبے کی حتمی تقسیم ہے۔ یوں ہم  $A$  سے رونما ہونے والے عمل کی طویل مدتی اثرات جان سکتے ہیں۔

اس مثال میں

$$A = \begin{bmatrix} 0.8 & 0.1 & 0 \\ 0.2 & 0.7 & 0.1 \\ 0 & 0.2 & 0.9 \end{bmatrix}$$

ہے جس کے امتیازی اقدار  $\frac{7+\sqrt{2}}{10}$ ،  $\frac{7-\sqrt{2}}{10}$  اور 1 ہیں۔ ہمیں اکائی امتیازی قدر  $\lambda = 1$  سے غرض ہے جو  $[1 \ 2 \ 4]^T$  ہے۔ یوں شہر میں آخر کار رہائشی، تجارتی اور صنعتی تقسیم رقبہ بالترتیب 1، 2 اور 4 تناسب سے ہوگی۔

مثال 9.8: نمو آبادی کا لولی نمونہ

لولی نمونہ<sup>13</sup> جو عمر کے لحاظ سے آبادی میں اضافہ بتاتا ہے پر غور کرتے ہیں۔ لولی نمونے میں عمر کے لحاظ سے آبادی کی گروہ بندی کی جاتی ہے اور نظر عموماً صرف مادہ جانور پر رکھی جاتی ہے۔ فرض کریں کہ کسی جانور کی آبادی

میں مادہ جانور کی زیادہ سے زیادہ عمر 12 سال ہے۔ ہم مادہ آبادی کو چار سال کے برابر وقفے سے تین گروہوں میں تقسیم کرتے ہیں۔ فرض کریں کہ لزلی قالب درج ذیل ہے۔

$$L = [l_{jk}] = \begin{bmatrix} 0 & 2.3 & 0.4 \\ 0.6 & 0 & 0 \\ 0 & 0.3 & 0 \end{bmatrix}$$

لزلی قالب میں  $l_{1k}$  سے مراد  $k$  گروہ میں رہتے ہوئے ایک مادہ سے پیدا ہونے والی بیٹیوں کی اوسط تعداد ہے جبکہ گروہ  $j-1$  سے گروہ  $j$  تک زندہ پہنچنے والی مادہ کی تناسب کو  $l_{j,j-1}$  ( $j = 2, 3$ ) سے ظاہر کیا جاتا ہے۔ پہلی چار سال کی عمر میں کم عمری کی بنا مادہ بچہ نہیں دیتی لہذا  $l_{11} = 0$  ہے۔ اسی طرح پانچ تا آٹھ سال کی عمر میں جوان مادہ زیادہ سے زیادہ (اوسطاً 2.3) بچے دیتی ہے جبکہ ضعیفی میں مادہ اوسطاً 0.4 بچے دیتی ہے۔ اسی طرح بچوں کا 0.6 حصہ یعنی 60% جوانی تک پہنچ پاتا ہے جبکہ جوان جانوروں کا 0.3 حصہ یعنی 30% بڑھاپے تک پہنچتا ہے۔

(الف) اگر ہر گروہ کی ابتدائی مادہ آبادی 2600 ہو تب 4، 8 اور 12 سال بعد ان گروہوں کی مادہ آبادی کیا ہو گی؟ (ب) ان گروہوں کی ابتدائی آبادی کیا ہونے سے تمام گروہوں میں تبدیلی کی تناسب برابر ہو گی؟ یہ تناسب کیا ہو گی؟

حل: (الف) ابتدائی طور پر  $x_0 = [2600, 2600, 2600]^T$  ہے۔ چار سال بعد گروہ بندی درج ذیل ہو گی۔

$$x_4 = Lx_0 = \begin{bmatrix} 0 & 2.3 & 0.4 \\ 0.6 & 0 & 0 \\ 0 & 0.3 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2600 \\ 2600 \\ 2600 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 7020 \\ 1560 \\ 780 \end{bmatrix}$$

اسی طرح آٹھ سال بعد آبادی  $x_8 = Lx_4 = L^2x_0 = [3900, 4212, 468]^T$  اور بارہ سال بعد آبادی  $x_{12} = Lx_8 = L^3x_0 = [9875, 2340, 1264]^T$  ہو گی۔

(ب) تناسب تبدیلی آبادی دریافت کرنے کی خاطر ہمیں ایسا امتیازی سمتیہ  $x$  درکار ہے جو  $Lx = \lambda x$  پر پورا اترتا ہو جہاں  $\lambda > 1$  آبادی میں اضافے کے تناسب اور  $\lambda < 1$  آبادی میں کمی کے تناسب کو ظاہر کرے گا۔ امتیازی مساوات لکھتے ہیں

$$\begin{vmatrix} -\lambda & 2.3 & 0.4 \\ 0.6 & -\lambda & 0 \\ 0 & 0.3 & -\lambda \end{vmatrix} = -\lambda^3 + 1.38\lambda + 0.072 = 0$$

جس کے امتیازی اقدار  $\frac{6}{5}$ ،  $-\frac{\sqrt{30}+6}{10}$  اور  $\frac{\sqrt{30}-6}{10}$  ہیں جنہیں کمپیوٹر کی مدد سے حاصل کیا جاسکتا ہے۔ امتیازی قدر  $\lambda = \frac{6}{5} = 1.2$  آبادی میں اضافے کو ظاہر کرتی ہے جس کا مطابقتی امتیازی سمتیہ درج ذیل ہے

$$Lx - \lambda x = \begin{bmatrix} -1.2 & 2.3 & 0.4 \\ 0.6 & -1.2 & 0 \\ 0 & 0.3 & -1.2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = 0 \implies x = \begin{bmatrix} 8 \\ 4 \\ 1 \end{bmatrix}$$

جہاں  $x_3 = 1$  چنتے ہوئے  $x_2 = 4$  اور  $x_1 = 8$  حاصل کیا گیا ہے۔ ابتدائی کل آبادی  $3 \times 2600 = 7800$  حاصل کرنے کی خاطر ہم اس امتیازی سمتیہ کو  $\frac{7800}{8+4+1} = 600$  سے ضرب دیتے ہوئے ابتدائی آبادی درج ذیل حاصل کرتے ہیں۔

$$600[8 \ 4 \ 1]^T = [4800 \ 2400 \ 600]^T$$

آبادی میں تبدیلی کا تناسب 1.2 فی چار سال ہو گا۔

### سوالات

سوال 9.18 تا سوال 9.23 میں تبدیلی شکل  $y = Ax$  کا قالب  $A$  دیا گیا ہے۔ صدر سمتیں اور ان کی مطابقتی سکڑاو یا پھیلاؤ کا تناسب دریافت کریں۔

سوال 9.18:  $\begin{bmatrix} 5 & 2 \\ 2 & 5 \end{bmatrix}$  جوابات:  $7, [1 \ 1]^T, 45^\circ$ ;  $3, [1 \ -1]^T, -45^\circ$ ;

سوال 9.19:  $\begin{bmatrix} 9 & 8 \\ 8 & 2 \end{bmatrix}$  جوابات:  $14.23, [1 \ 0.654]^T, 33.2^\circ$ ;  $-3.23, [1 \ -1.529]^T, -56.8^\circ$ ;

سوال 9.20:  $\begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 4 & 1 \end{bmatrix}$  جوابات:  $1 + 2\sqrt{2}, [1 \ \sqrt{2}]^T, 54.7^\circ$ ;  $1 - 2\sqrt{2}, [1 \ -\sqrt{2}]^T, -54.7^\circ$ ;

$$\begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 43 & 12 \end{bmatrix} \quad \text{سوال 9.21:}$$

$$\text{جوابات: } 7 - \sqrt{34}, [1 \quad \frac{5-\sqrt{34}}{3}]^T, -15.5^\circ; \quad 7 + \sqrt{34}, [1 \quad \frac{5+\sqrt{34}}{3}]^T, 74.5^\circ$$

$$\begin{bmatrix} 3 & 1 \\ 5 & 7 \end{bmatrix} \quad \text{سوال 9.22:}$$

$$\text{جوابات: } 2, [1 \quad -1]^T, -45^\circ; \quad 8, [1 \quad 5]^T, 78.7^\circ$$

$$\begin{bmatrix} 1.25 & 0.45 \\ 0.75 & 2.5 \end{bmatrix} \quad \text{سوال 9.23:}$$

$$\text{جوابات: } 1.02, [1 \quad -0.507]^T, -26.9^\circ; \quad 2.73, [1 \quad 3.285]^T, 73.1^\circ$$

سوال 9.24 تا سوال 9.26 میں دیے گئے امکانی شماریاتی عمل کا تحدیدی حال دریافت کریں۔

$$\begin{bmatrix} 0.2 & 0.5 \\ 0.8 & 0.5 \end{bmatrix} \quad \text{سوال 9.24:}$$

$$\text{جواب: } \begin{bmatrix} 5 & 8 \end{bmatrix}^T$$

$$\begin{bmatrix} 0.2 & 0.5 & 0.3 \\ 0.3 & 0.5 & 0.2 \\ 0.5 & 0.2 & 0.3 \end{bmatrix} \quad \text{سوال 9.25:}$$

$$\text{جواب: } \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}^T$$

$$\begin{bmatrix} 0.4 & 0.1 & 0.3 \\ 0.5 & 0.1 & 0.2 \\ 0.1 & 0.8 & 0.5 \end{bmatrix} \quad \text{سوال 9.26:}$$

$$\text{جواب: } \begin{bmatrix} 29 & 27 & 49 \end{bmatrix}^T$$

سوال 9.27 اور سوال 9.28 میں لزلی نمونے کا قالب  $L$  دیا گیا ہے (مثال 9.8)۔ نمو آبادی کا تناسب دریافت کریں۔

$$\begin{bmatrix} 0 & 3.45 & 0.6 \\ 0.9 & 0 & 0 \\ 0 & 0.45 & 0 \end{bmatrix} \quad \text{سوال 9.27:}$$

$$\text{جواب: } \frac{9}{5}$$

$$\begin{bmatrix} 0 & 9 & 5 \\ 0.4 & 0 & 0 \\ 0 & 0.4 & 0 \end{bmatrix} \quad \text{سوال 9.28:}$$

جواب: 2

سوال 9.29 تا سوال 9.31 لیونٹف نمونہ<sup>14</sup> برائے مدخل و مخرج پر مبنی ہیں۔

سوال 9.29: لیونٹف مدخل و مخرج نمونہ<sup>15</sup> صنعت کی پیداوار اور اس کے اخراجات کا تعلق بیان کرتا ہے۔ فرض کریں کہ تین صنعتوں کی پیداوار یہی صنعت استعمال کرتے ہیں اور اس تعلق کو درج ذیل  $3 \times 3$  قالب صرف<sup>16</sup> پیش کرتا ہے

$$A = [a_{jk}] = \begin{bmatrix} 0.1 & 0.5 & 0 \\ 0.8 & 0 & 0.4 \\ 0.1 & 0.5 & 0.6 \end{bmatrix}$$

جہاں  $a_{jk}$  صنعت  $k$  کی پیداوار کی وہ تناسب ہے جو صنعت  $j$  خرید کر استعمال کرتی ہے۔ فرض کریں کہ صنعت  $j$  کی کل پیداوار کی آمدن  $p_j$  ہے۔ ہم چاہتے ہیں کہ ایسی قیمتیں دریافت کریں کہ ہر صنعت کی اخراجات اس صنعت کی آمدی کے برابر ہو۔ اس کو بطور مسئلہ  $Ap = p$  لکھا جاسکتا ہے جہاں  $p = [p_1 \ p_2 \ p_3]^T$  ہے۔ ایسا  $p$  دریافت کریں کہ  $p_1$ ،  $p_2$  اور  $p_3$  غیر منفی ہوں۔

جواب:  $c[10 \ 18 \ 25]^T$  جہاں  $c$  مستقل ہے۔

سوال 9.30: ثابت کریں کہ سوال 9.29 کے قالب صرف کے ہر قطار کے ارکان کا مجموعہ اکائی (1) ہو گا اور اس قالب صرف کا امتیازی قدر بھی اکائی ہو گا۔

سوال 9.31: آزاد لیونٹف نمونے میں پیداوار کا کچھ حصہ یہی صنعت استعمال کرتے ہیں جبکہ باقی حصہ فروخت کیا جاتا ہے۔ یوں  $Ax = x$  (سوال 9.29) کی بجائے،  $x - Ax = y$  ہو گا جہاں  $x$  پیداوار ہے جبکہ  $Ax$  وہ حصہ ہے جو یہی صنعتیں خود استعمال کرتی ہیں لہذا  $y$  وہ حصہ ہے جس کو فروخت کیا جاسکتا ہے۔

<sup>14</sup> Leontief model

<sup>15</sup> روس کے ویلی ویلی ویلی لیونٹف [1906-1999] نے یہ نمونہ پیش کر کے نوبل انعام حاصل کیا۔

<sup>16</sup> consumption matrix

قالب مانگ 17  $y = [0.1 \ 0.3 \ 0.1]^T$  کو پورا کرنے کے لئے قالب پیداوار  $x$  دریافت کریں جہاں قالب صرف درج ذیل ہے۔

$$A = \begin{bmatrix} 0.1 & 0.4 & 0.2 \\ 0.5 & 0 & 0.1 \\ 0.1 & 0.4 & 0.4 \end{bmatrix}$$

جواب:  $x = (I - A)^{-1}y = [0.6747 \ 0.7128 \ 0.7543]^T$

سوال 9.32 تا سوال 9.35 امتیازی قدر مسائل کے عمومی خصوصیات پر مبنی ہیں جنہیں آپ نے ثابت کرنا ہے۔ ان مسائل میں فرض کریں کہ  $n \times n$  قالب  $A$  کے امتیازی اقدار  $\lambda_1$  تا  $\lambda_n$  ہیں جو غیر منفرد ہو سکتے ہیں۔

سوال 9.32: مرکزی وتر کے ارکان کا مجموعہ اور امتیازی اقدار کا مجموعہ برابر ہیں۔

سوال 9.33: طیفی منتقلی  $A - kI$  کے امتیازی اقدار  $\lambda_1 - k$  تا  $\lambda_n - k$  ہیں جبکہ اس کے امتیازی سمتیات وہی ہیں جو  $A$  کے امتیازی سمتیات ہیں۔

سوال 9.34: غیر سمتی مضرب، طاقت غیر سمتی مضرب  $kA$  کے امتیازی اقدار  $k\lambda_1$  تا  $k\lambda_n$  ہیں جبکہ  $A^m$  جہاں  $m = 1, 2, \dots$  ہے کے امتیازی اقدار  $\lambda_1^m$  تا  $\lambda_n^m$  ہیں۔ دونوں صورتوں میں امتیازی سمتیات وہی ہیں جو  $A$  کے امتیازی سمتیات ہیں۔

سوال 9.35: کثیر رکنی  $p(A) = k_m A^m + k_{m-1} A^{m-1} + \dots + k_1 A + k_0 I$  کے امتیازی اقدار درج ذیل ہیں

$$p(\lambda_j) = k_j \lambda_j^m + k_{m-1} \lambda_j^{m-1} + \dots + k_1 \lambda_j + k_0$$

جہاں  $j = 1, 2, \dots$  ہے جبکہ اس کثیر رکنی کے امتیازی سمتیات وہی ہیں جو  $A$  کے امتیازی سمتیات ہیں۔ (سوال 9.34 کے نتائج استعمال کریں۔)

## 9.3 تشاکی، منحرف تشاکی اور قائمہ الزاویہ قالب

حقیقی چکور قالب کی تین اقسام پر یہاں غور کیا جائے گا جن کی غیر معمولی خصوصیات پائی جاتی ہیں۔ تشاکی اور منحرف تشاکی قالب کا حصہ 8.2 میں ذکر ہو چکا ہے۔

تعریف: تشاکی، منحرف تشاکی اور قائمہ الزاویہ قالب ایسا حقیقی چکور قالب  $A = [a_{jk}]$  جو تبدیلی محل سے تبدیل نہیں ہوتا تشاکی<sup>18</sup> قالب کہلاتا ہے۔

$$(9.9) \quad A^T = A \implies [a_{kj}] = [a_{jk}]$$

ایسا حقیقی چکور قالب  $A = [a_{jk}]$  جس کا تبدیل محل اس قالب کا منفی ہو منحرف تشاکی<sup>19</sup> قالب کہلاتا ہے۔

$$(9.10) \quad A^T = -A \implies [a_{kj}] = -[a_{jk}]$$

ایسا حقیقی چکور قالب  $A = [a_{jk}]$  جس کا تبدیل محل اس قالب کا معکوس ہو قائمہ الزاویہ<sup>20</sup> قالب کہلاتا ہے۔

$$(9.11) \quad A^T = A^{-1}$$

مثال 9.9: تشاکی، منحرف تشاکی اور قائمہ الزاویہ قالب آپ سے التماس ہے کہ درج ذیل میں تشاکی، منحرف تشاکی اور قائمہ الزاویہ قالب کی پہچان کریں۔

$$\begin{bmatrix} 1 & -3 & 2 \\ -3 & 4 & -7 \\ 2 & -7 & 0 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 0 & -1 & 2 \\ 1 & 0 & -4 \\ -2 & 4 & 0 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} \frac{2}{3} & \frac{1}{3} & \frac{2}{3} \\ -\frac{2}{3} & \frac{2}{3} & \frac{1}{3} \\ \frac{1}{3} & \frac{2}{3} & -\frac{2}{3} \end{bmatrix}$$

کیا آپ ثابت کر سکتے ہیں کہ ہر منحرف تشاکی قالب کے مرکزی وتر کے تمام اجزاء صفر ہوں گے؟

symmetric<sup>18</sup>  
skew-symmetric<sup>19</sup>  
orthogonal<sup>20</sup>

کسی بھی حقیقی چکور قالب کو تشاکلی قالب  $R$  اور منحرف تشاکلی قالب  $S$  کا مجموعہ لکھا جاسکتا ہے جہاں تشاکلی قالب اور منحرف تشاکلی قالب درج ذیل ہیں۔

$$(9.12) \quad R = \frac{1}{2}(A + A^T), \quad S = \frac{1}{2}(A - A^T)$$

مثال 9.10: قالب بطور تشاکلی اور منحرف تشاکلی قالب کا مجموعہ

$$A = \begin{bmatrix} 4 & 2 & -1 \\ 2 & 8 & 3 \\ 5 & 1 & 3 \end{bmatrix} = R + S = \begin{bmatrix} 4 & 2 & 2 \\ 2 & 8 & 2 \\ 2 & 2 & 3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & 0 & -3 \\ 0 & 0 & 1 \\ 3 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

مسئلہ 9.4: تشاکلی اور منحرف تشاکلی قالب کے امتیازی اقدار  
(الف) تشاکلی قالب کے امتیازی اقدار حقیقی ہوں گے۔  
(ب) منحرف تشاکلی قالب کے امتیازی اقدار خیالی یا صفر ہوں گے۔

درج بالا مسئلے کا ثبوت مسئلہ 9.14 میں پیش کیا جائے گا۔

مثال 9.11: تشاکلی اور منحرف تشاکلی قالب کے امتیازی اقدار  
درج ذیل تشاکلی قالب  $R$  کے امتیازی اقدار  $-2$  اور  $4$  ہیں جبکہ منحرف تشاکلی قالب  $S$  کے امتیازی اقدار  $-3i$  اور  $3i$  ہیں۔ قالب  $C$  نا تشاکلی اور نا منحرف تشاکلی ہے جبکہ اس کے امتیازی اقدار  $0$  اور  $4$  ہیں۔ مسئلہ 9.4 ایسے قالب کے بارے میں کچھ نہیں کہتا ہے۔

$$R = \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 3 & 1 \end{bmatrix}, \quad S = \begin{bmatrix} 0 & 3 \\ -3 & 0 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} 2 & 4 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$$



قائمہ الزاویہ تبادلے اور قائمہ الزاویہ قالب

قائمہ الزاویہ تبادلے سے مراد درج ذیل ہے جہاں  $A$  قائمہ الزاویہ قالب ہے۔

$$(9.13) \quad y = Ax$$

قائمہ الزاویہ تبادلہ  $R^n$  میں ہر سمتیہ  $x$  کی جگہ  $R^n$  میں سمتیہ  $y$  مقرر کرتا ہے۔ مثال کے طور پر سطح میں گھومنا، قائمہ الزاویہ تبادل ہے یعنی:

$$(9.14) \quad y = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos \theta & -\sin \theta \\ \sin \theta & \cos \theta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

یہ ثابت کیا جا سکتا ہے سطح یا تین بعدی فضا میں قائمہ الزاویہ تبادل گھومنے کو ظاہر کرتا ہے (اور ساتھ ہی بالترتیب کسی خط یا سطح میں انعکاس بھی ممکن ہے)۔

قائمہ الزاویہ قالب کی اہمیت درج ذیل کی بنا ہے۔ مسئلہ 9.5: اندرونی ضرب کی عدم تغیر  $R^n$  میں سمتیات  $a$  اور  $b$  کے اندرونی ضرب کی قیمت کو قائمہ الزاویہ تبادل برقرار رکھتا ہے جہاں اندرونی ضرب درج ذیل ہے۔

$$(9.15) \quad a \cdot b = a^T b = [a_1 \ \cdots \ a_n] \begin{bmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_n \end{bmatrix}$$

یوں  $n \times n$  قائمہ الزاویہ قالب  $A$  اور  $R^n$  میں کسی بھی  $a$ ،  $b$  اور  $u = Aa$ ،  $v = Ab$  کی صورت میں  $u \cdot v = a \cdot b$  ہوگا۔

اس طرح  $R^n$  میں ہر سمتیہ  $a$  کی لمبائی یا معیار کو قائمہ الزاویہ تبادل برقرار رکھتا ہے جہاں سمتیہ کی لمبائی یا معیار درج ذیل ہے۔

$$(9.16) \quad \|a\| = \sqrt{a \cdot a} = \sqrt{a^T a}$$

ثبوت: فرض کریں کہ  $A$  قائمہ الزاویہ ہے اور  $u = Aa$  ،  $v = Ab$  ہیں۔ اب صفحہ 578 پر مساوات 8.23 کے تحت  $(Aa)^T = a^T A^T$  ہو گا جبکہ مساوات 9.11 کے تحت  $A^T A = A^{-1} A = I$  ہو گا۔ اس طرح درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$(9.17) \quad u \cdot v = u^T v = (Aa)^T Ab = a^T A^T Ab = a^T Ib = a^T b = a \cdot b$$

اس میں  $b = a$  پر کرنے سے  $\|a\|$  عدم تغیر ثابت ہوتا ہے۔

مسئلہ 9.6: صف اور قطار کی معیاری قائمیت  
حقیقی چکور قالب صرف اور صرف اس صورت قائمہ الزاویہ ہو گا جب اس کے سمتیات قطار  $a_1$  تا  $a_n$  (اور سمتیات صف) معیاری قائمہ الزاویہ ہوں یعنی:

$$(9.18) \quad a_j \cdot a_k = a^T a_k = \begin{cases} 0 & j \neq k \\ 1 & j = k \end{cases}$$

ثبوت: (الف) فرض کریں کہ  $A$  قائمہ الزاویہ ہے۔ یوں  $A^{-1} A = A^T A = I$  ہو گا جس کو سمتیات قطار  $a_1$  تا  $a_n$  کی صورت میں لکھتے ہیں۔

$$(9.19) \quad I = A^{-1} A = A^T A = \begin{bmatrix} a_1^T \\ \vdots \\ a_n^T \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_1 & \cdots & a_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_1^T a_1 & a_1^T a_2 & \cdots & a_1^T a_n \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_n^T a_1 & a_n^T a_2 & \cdots & a_n^T a_n \end{bmatrix}$$

چونکہ  $n \times n$  اکائی قالب  $I$  کا مرکزی وتر اکائی جبکہ باقی تمام اجزاء صفر ہوتے ہیں لہذا مساوات 9.19 کا دائیں ہاتھ مساوات 9.18 دیتا ہے۔ مساوات 9.11 کے تحت قائمہ الزاویہ قالب کا معکوس بھی قائمہ الزاویہ ہو گا۔ اب  $A^{-1} (= A^T)$  کے سمتیات قطار  $A$  کے سمتیات صف ہیں لہذا  $A$  کے سمتیات صف بھی قائمہ الزاویہ ہوں گے۔

(ب) اس کے برعکس اگر  $A$  کے سمتیات قطار مساوات 9.18 پر پورا اترتے ہوں تب مساوات 9.19 دائیں ہاتھ قالب کے مرکزی وتر سے ہٹ کر تمام ارکان صفر (0) ہوں گے جبکہ وتری ارکان اکائی (1) ہوں گے لہذا  $A^T A = I$  ہو گا۔ اسی طرح  $AA^T = I$  ہو گا۔ اس سے مراد  $A^T = A^{-1}$  ہے چونکہ

آخر کی طرح  $A$  کے سمتیت قطار بھی قائم الزاویہ ہوں گے۔  
 $A^{-1}A = AA^{-1} = I$  ہے جبکہ  $A^{-1}$  یوں  $A$  قائم الزاویہ ہو گا۔ ثبوت کے حصہ -الف کے

مسئلہ 9.7: قائم الزاویہ قالب کا مقطع  
 قائم الزاویہ قالب کی مقطع کی قیمت  $+1$  یا  $-1$  ہو گی۔

ثبوت: صفحہ 661 پر مسئلہ 8.19 کے تحت درج ذیل ہے

$$(AB)_{\text{مقطع}} = (A_{\text{مقطع}})(B_{\text{مقطع}})$$

جبکہ صفحہ 639 پر مسئلہ 8.13-ت کے تحت  $A_{\text{مقطع}} = A^T$  ہے لہذا قائم الزاویہ قالب کے لئے درج ذیل ہو گا۔

$$(9.20) \quad 1 = I_{\text{مقطع}} = (AA^{-1})_{\text{مقطع}} = (AA^T)_{\text{مقطع}} = (A_{\text{مقطع}})(A^T_{\text{مقطع}}) = (A_{\text{مقطع}})^2$$

مثال 9.12: مسئلہ 9.7  
 مثال 9.9 میں دیے گئے قائم الزاویہ قالب کا مقطع  $-1$  ہے جبکہ مساوات 9.14 کے قالب کا مقطع  $+1$  ہے۔

مسئلہ 9.8: قائم الزاویہ قالب کے امتیازی اقدار  
 قائم الزاویہ قالب کے امتیازی اقدار حقیقی یا جوڑی دار مخلوط ہوں گے جن کی حتمی قیمت اکائی ہو گی۔

ثبوت: چونکہ حقیقی قالب کی امتیازی کثیر رکنی کے عددی سر حقیقی ہوتے ہیں لہذا اس کے امتیازی اقدار (یعنی صفر) مسئلے کے تحت ہوں گے۔ یوں مسئلے کا پہلا حصہ کسی بھی حقیقی قالب کے لئے درست ہے۔ امتیازی قدر کی حتمی قیمت اکائی کے برابر  $|\lambda| = 1$  ہونے کا ثبوت مسئلہ 9.14 میں پیش کیا جائے گا۔

مثال 9.13: مثال 9.9 میں دیے گئے قائمہ الزاویہ قالب کی امتیازی کثیر رکنی درج ذیل ہے۔

$$-\lambda^3 + \frac{2}{3}\lambda^2 + \frac{2}{3}\lambda - 1 = 0$$

چونکہ مخلوط جذر صرف جوڑی دار ممکن ہیں لہذا اس کثیر رکنی کا ایک جذر حقیقی ہو گا جو مسئلہ 9.7 کے تحت  $+1$  یا  $-1$  ہو گا۔ ان قیمتوں کو کثیر رکنی میں پر کرتے ہوئے پہلا جذر یعنی امتیازی اقدار  $\lambda = -1$  ملتا ہے۔ کثیر رکنی کو  $\lambda + 1$  سے تقسیم کرتے ہوئے  $0 = (\lambda^2 - \frac{5}{3}\lambda + 1)$  ملتا ہے جس کے جذر  $\frac{5+i\sqrt{11}}{6}$  اور  $\frac{5-i\sqrt{11}}{6}$  ہیں جن کی حتمی قیمت 1 ہے۔

### سوالات

سوال 9.36 تا سوال 9.44 میں قالب تشاکلی، منحرف تشاکلی یا قائمہ الزاویہ ہیں؟ ان کا طیف دریافت کریں جو مسئلہ 9.4 اور مسئلہ 9.8 پر پورا اتریں گے۔ امتیازی سمتیات بھی معلوم کریں۔

سوال 9.36:  $\begin{bmatrix} 0.8 & 0.6 \\ -0.6 & 0.8 \end{bmatrix}$  جوابات: قائمہ الزاویہ،  $\frac{4-i3}{5}$ ,  $[1 \quad -i]^T$ ;  $\frac{4+i3}{5}$ ,  $[1 \quad i]^T$

سوال 9.37:  $\begin{bmatrix} 2 & 3 \\ -3 & 2 \end{bmatrix}$  جوابات: تینوں قسم نہیں ہے،  $2-i3$ ,  $[1 \quad -i]^T$ ;  $2+i3$ ,  $[1 \quad i]^T$

$$\begin{bmatrix} a & b \\ -b & a \end{bmatrix} \quad \text{سوال 9.38}$$

جوابات: تینوں قسم نہیں ہے،  $a - ib, [1 \quad -i]^T$ ;  $a + ib, [1 \quad i]^T$

$$\begin{bmatrix} 4 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & -2 \\ 0 & -2 & 5 \end{bmatrix} \quad \text{سوال 9.39}$$

جوابات: تشاکی،  $4, [1 \quad 0 \quad 0]^T$ ;  $1, [0 \quad 1 \quad \frac{1}{2}]^T$ ;  $6, [0 \quad 1 \quad -2]^T$

$$\begin{bmatrix} a & b & b \\ b & a & b \\ b & b & a \end{bmatrix} \quad \text{سوال 9.40}$$

جوابات: تشاکی،  $[0 \quad 1 \quad -1]^T$ ;  $a - b, [1 \quad 0 \quad -1]^T$ ;  $a + 2b, [1 \quad 1 \quad 1]^T$

$$\begin{bmatrix} 0 & 9 & -12 \\ -9 & 0 & 20 \\ 12 & -20 & 0 \end{bmatrix} \quad \text{سوال 9.41}$$

جوابات: منحرف تشاکی،  $0, [0 \quad \frac{3}{5} \quad \frac{9}{20}]^T$ ;  $\pm 25i, [1 \quad \pm \frac{16+i15}{15} \quad \pm \frac{12-i20}{15}]^T$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \sin \theta & \cos \theta \\ 0 & -\cos \theta & \sin \theta \end{bmatrix} \quad \text{سوال 9.42}$$

جوابات: تینوں نہیں،  $1, [1 \quad 0 \quad 0]^T$ ;  $\sin \theta \pm i \cos \theta, [0 \quad 1 \quad \pm i]^T$

$$\begin{bmatrix} \frac{4}{9} & \frac{8}{9} & \frac{1}{9} \\ -\frac{7}{9} & \frac{4}{9} & -\frac{4}{9} \\ -\frac{4}{9} & \frac{1}{9} & \frac{8}{9} \end{bmatrix} \quad \text{سوال 9.43}$$

جوابات: قائم الزاویہ،  $1, [1 \quad 1 \quad -3]^T$ ;  $\frac{3 \pm i\sqrt{11}}{10}, [1 \quad \frac{-1 \pm i3\sqrt{11}}{10} \quad \frac{7 \pm i5\sqrt{11}}{18}]^T$

$$\begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \end{bmatrix} \quad \text{سوال 9.44}$$

جوابات: قائم الزاویہ،  $1, [0 \quad 1 \quad 0]^T$ ;  $\pm i, [1 \quad 0 \quad \pm i]^T$

سوال 9.45 تا سوال 9.48 عمومی خصوصیات پر مبنی ہیں۔

سوال 9.45: مجموعہ کے امتیازی اقدار  $A$  اور  $B$  کے امتیازی اقدار کا مجموعہ ہوں گے۔

جواب: نہیں

سوال 9.46: ثبوت ثابت کریں کہ تشاکلی قالب کے منفرد امتیازی اقدار کے مطابقتی سمتیات قائمہ الزاویہ ہوں گے۔ مثال دیں۔

سوال 9.47: منحرف تشاکلی قالب ثابت کریں کہ منحرف تشاکلی قالب کا معکوس بھی منحرف تشاکلی قالب ہو گا۔

$$\text{جواب: } A^{-1} = (-A^T)^{-1} = -(A^{-1})^T$$

سوال 9.48: قائمہ الزاویہ قالب کیا  $3 \times 3$  منحرف تشاکلی قائمہ الزاویہ قالب موجود ہیں؟

#### 9.4 امتیازی اساس، وتری بنانا، دو درجی صورت

اب تک امتیازی اقدار کی خصوصیات پر غور کیا گیا۔ آئیں اب امتیازی سمتیات کی خصوصیات پر غور کرتے ہیں۔  $n \times n$  قالب  $A$  کے امتیازی سمتیات کبھی کبھار فضا  $R^n$  کی اساس ہوتے ہیں لہذا  $R^n$  میں کسی بھی سمتیہ  $x$  کو ان امتیازی سمتیات  $x_1, \dots, x_n$  کا مجموعہ لکھا جا سکتا ہے مثلاً:

$$(9.21) \quad x = c_1 x_1 + c_2 x_2 + \dots + c_n x_n$$

ان امتیازی سمتیات کے مطابقتی امتیازی اقدار (جو ضروری نہیں کہ منفرد ہوں) کو  $\lambda_1$  تا  $\lambda_n$  سے ظاہر کرتے ہوئے  $Ax_j = \lambda_j x_j$  لکھا جا سکتا ہے لہذا تبادلہ  $y = Ax$  درج ذیل ہو گا۔

$$(9.22) \quad \begin{aligned} y = Ax &= A(c_1 x_1 + c_2 x_2 + \dots + c_n x_n) \\ &= c_1 Ax_1 + c_2 Ax_2 + \dots + c_n Ax_n \\ &= c_1 \lambda_1 x_1 + c_2 \lambda_2 x_2 + \dots + c_n \lambda_n x_n \end{aligned}$$

آپ دیکھ سکتے ہیں کہ  $A$  کا کسی بھی سمتیہ  $x$  پر پیچیدہ عمل اساس کی مدد سے غیر سمتی ضرب کی سادہ عمل میں تبدیل ہو گیا ہے۔ یہی امتیازی اساس کی افادیت ہے۔

اگر تمام امتیازی اقدار منفرد ہوں تب امتیازی سمتیات ضرور امتیازی اساس ہوں گے۔

مسئلہ 9.9: امتیازی سمتیات کی اساس

اگر  $n \times n$  قالب  $A$  کے  $n$  منفرد امتیازی اقدار ہوں تب  $R^n$  کی اساس  $A$  کے امتیازی سمتیات  $x_1$  تا  $x_n$  ہوں گے۔

ثبوت: ہمیں صرف اتنا ثابت کرنا ہے کہ  $x_1$  تا  $x_n$  خطی طور غیر تابع ہیں۔ فرض کریں کہ ایسا نہیں ہے اور صرف  $r$  عدد امتیازی سمتیات خطی طور غیر تابع ہیں۔ یوں  $r < n$  ہو گا اور سمتیات  $\{x_1, \dots, x_r, x_{r+1}\}$  کا سلسلہ خطی طور تابع ہو گا۔ یوں ایسے غیر سمتی مستقل  $c_1$  تا  $c_{r+1}$  (جن میں سے کم از کم ایک مستقل غیر صفر ہو) موجود ہوں گے جو درج ذیل مساوات پر پورا اتریں گے (حصہ 8.4)۔

$$(9.23) \quad c_1 x_1 + \dots + c_{r+1} x_{r+1} = 0$$

دونوں اطراف کو  $A$  سے ضرب دے کر  $Ax_j = \lambda_j x_j$  استعمال کرتے ہیں۔

$$(9.24) \quad A(c_1 x_1 + \dots + c_{r+1} x_{r+1}) = c_1 \lambda_1 x_1 + \dots + c_{r+1} \lambda_{r+1} x_{r+1} = A0 = 0$$

درج بالا میں آخری رکن کو ہٹانے کی خاطر مساوات 9.23 کو  $\lambda_{r+1}$  سے ضرب دیتے ہوئے مساوات 9.24 سے منفی کرتے ہیں۔

$$(9.25) \quad c_1 (\lambda_1 - \lambda_{r+1}) x_1 + \dots + c_r (\lambda_r - \lambda_{r+1}) x_r = 0$$

اب چونکہ  $x_1$  تا  $x_r$  خطی طور غیر تابع ہیں لہذا مساوات 9.25 صرف اس صورت ممکن ہو گا جب اس کے عددی سر صفر ہوں یعنی  $c_1 (\lambda_1 - \lambda_{r+1}) = 0$  تا  $c_r (\lambda_r - \lambda_{r+1}) = 0$  ہوں۔ اب چونکہ تمام امتیازی اقدار منفرد ہیں لہذا اس سے  $c_1 = 0$  تا  $c_r = 0$  ملتے ہیں۔ اس حقیقت کے تحت مساوات 9.23 سے  $c_{r+1} x_{r+1} = 0$  ملتا ہے اور چونکہ امتیازی سمتیہ صفر نہیں ہو سکتا لہذا  $c_{r+1} = 0$  ہو گا۔ اب مساوات 9.23 لکھتے ہوئے فرض کیا گیا تھا کہ اس میں کم از کم ایک مستقل غیر صفر ہے جبکہ ہم ثابت کر چکے ہیں کہ تمام مستقل صفر ہیں۔ یہ تضاد صرف اس صورت دور کیا جاسکتا ہے جب تمام امتیازی سمتیات خطی طور غیر تابع ہوں۔

مثال 9.14: امتیازی اساس۔ غیر منفرد امتیازی اقدار۔ عدم موجودگی  
 قالب  $\begin{bmatrix} 4 & 2 \\ 2 & 4 \end{bmatrix}$  کے امتیازی اقدار 6 اور 2 اور مطابقتی امتیازی سمتیات کی اساس  $\begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix}^T$  اور  $\begin{bmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}^T$  ہیں۔

بعض اوقات غیر منفرد امتیازی اقدار بھی امتیازی سمتیات کی اساس دیتے ہیں مثلاً مثال 9.2۔

اس کے برعکس عین ممکن ہے کہ قالب کی خطی طور پر غیر تابع سمتیات کی تعداد اتنی نہ ہو کہ یہ اساس دیں۔ مثلاً  $\begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$  کا صرف ایک عدد امتیازی سمتیہ  $\begin{bmatrix} k & 0 \end{bmatrix}^T$  پایا جاتا ہے جہاں  $k$  غیر صفر اختیاری ہے اور ایک عدد سمتیہ ناکافی ہے۔

حقیقت میں امتیازی اساس مسئلہ 9.9 سے نرم شرائط کی صورتوں میں بھی موجود ہو سکتا ہے۔ درج ذیل ایسی ایک صورت ہے۔

مسئلہ 9.10: تشاکلی قالب  
 تشاکلی قالب کے امتیازی سمتیات  $R^n$  کی معیاری قائمہ الزاویہ اساس ہے۔

درج بالا مسئلے کا ثبوت اس کتاب میں پیش نہیں کیا جائے گا۔

مثال 9.15: مثال 9.14 میں پہلے قالب کی معیاری امتیازی سمتیات کی اساس  $\begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \end{bmatrix}^T$  اور  $\begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \end{bmatrix}^T$  ہے۔



قالبوں کی متشابہت۔ وتری بنانا

امتیازی اساس کی مدد سے قالب  $A$  کی تخفیف سے ایسا وتری قالب حاصل کیا جاسکتا ہے جس کے وتری اجزاء قالب  $A$  کے امتیازی اقدار ہوں۔ ایسا درج ذیل متشابہت تبادلہ کے ذریعہ سے کیا جاتا ہے۔

تعریف: متشابہ قالب۔ متشابہت تبادلہ

ایسا  $n \times n$  قالب  $\hat{A}$  جو درج ذیل پر پورا اترتا ہو،  $n \times n$  قالب  $A$  کا متشابہ قالب<sup>21</sup> کہلاتا ہے۔

$$(9.26) \quad \hat{A} = P^{-1}AP$$

یہاں  $n \times n$  قالب  $P$  کوئی غیر نادر قالب ہے۔  $A$  سے  $\hat{A}$  حاصل کرنے کے اس عمل کو متشابہت تبادلہ<sup>22</sup> کہتے ہیں۔

متشابہت تبادلہ کی خاصیت ہے کہ یہ قالب  $A$  کے امتیازی اقدار برقرار رکھتا ہے۔

مسئلہ 9.11: متشابہ قالب کے امتیازی اقدار اور امتیازی سمتیات

$A$  کے امتیازی اقدار ہی اس کے متشابہ قالب  $\hat{A}$  کے امتیازی اقدار ہوں گے۔ مزید اگر  $A$  کا امتیازی سمتیہ  $x$  ہو تب  $\hat{A}$  کا اسی امتیازی قدر کا مطابقتی امتیازی سمتیہ  $y = P^{-1}x$  ہو گا۔

ثبوت:  $Ax = \lambda x$  (اور  $x \neq 0$  امتیازی قدر ہے) سے  $P^{-1}Ax = \lambda P^{-1}x$  ملتا ہے جس میں  $I = PP^{-1}$  پر کرتے ہوئے درج حاصل ہوتا ہے۔

$$P^{-1}Ax = P^{-1}AIX = P^{-1}APP^{-1}x = (P^{-1}AP)P^{-1}x = \hat{A}(P^{-1}x) = \lambda P^{-1}x$$

یوں  $\hat{A}$  کا امتیازی قدر  $\lambda$  اور مطابقتی امتیازی سمتیہ  $P^{-1}x$  ہے۔ درحقیقت  $P^{-1}x \neq 0$  ہے کیوں کہ  $P^{-1}x = 0$  سے  $x = Px = P0 = 0$  لکھا جاسکتا ہے جو تضاد ہے چونکہ  $x \neq 0$  ہے۔

<sup>21</sup> similar matrix

<sup>22</sup> similarity transformation

مثال 9.16: متشابہ قابلوں کے امتیازی اقدار اور امتیازی سمتیات فرض کریں کہ  $A$  اور  $P$  درج ذیل ہیں۔

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 5 \\ 2 & 6 \end{bmatrix}, \quad P = \begin{bmatrix} 1 & 5 \\ 1 & -2 \end{bmatrix}$$

یوں  $\hat{A}$  درج ذیل ہو گا جہاں  $-7 = \text{مقطع } P \text{ لیتے ہوئے } P^{-1}$  کو مساوات 8.68 کی مدد سے حاصل کیا گیا ہے۔

$$\hat{A} = P^{-1}AP = \begin{bmatrix} \frac{2}{7} & \frac{5}{7} \\ \frac{1}{7} & -\frac{1}{7} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 3 & 5 \\ 2 & 6 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 5 \\ 1 & -2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 8 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$\hat{A}$  کی امتیازی مساوات  $(8 - \lambda)(1 - \lambda) = 0$  سے اس کے امتیازی اقدار  $\lambda_1 = 8$  اور  $\lambda_2 = 1$  ملتے ہیں۔  $A$  کی امتیازی مساوات  $\lambda^2 - 9\lambda + 8 = 0$  سے بھی امتیازی اقدار  $\lambda_1 = 8$  اور  $\lambda_2 = 1$  ملتے ہیں جو مسئلہ 9.11 کے پہلے حصے کے عین مطابق ہے۔

$(A - \lambda I) = 0$  کے پہلے حصے  $(3 - \lambda)x_1 + 5x_2 = 0$  میں  $\lambda = \lambda_1 = 8$  پر کرنے سے  $-5x_1 + 5x_2 = 0$  یعنی  $x_2 = x_1$  حاصل ہوتا ہے۔ یوں  $x_1 = 1$  چنتے ہوئے  $x_2 = 1$  ملتا ہے لہذا  $x_1 = [1 \ 1]^T$  ہو گا۔ اسی طرح  $\lambda_2 = 1$  پر کرنے سے  $2x_1 + 5x_2 = 0$  حاصل ہو گا جس میں  $x_1 = 5$  چنتے ہوئے  $x_2 = -2$  یعنی  $x_2 = [5 \ -2]^T$  حاصل ہوتا ہے۔ ان سے  $\hat{A}$  کے امتیازی سمتیات حاصل کرتے ہیں۔

$$y_1 = P^{-1}x_1 = \begin{bmatrix} \frac{2}{7} & \frac{5}{7} \\ \frac{1}{7} & -\frac{1}{7} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$y_2 = P^{-1}x_2 = \begin{bmatrix} \frac{2}{7} & \frac{5}{7} \\ \frac{1}{7} & -\frac{1}{7} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 5 \\ -2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

آپ تسلی کر لیں کہ یہی  $\hat{A}$  کے امتیازی سمتیات ہیں۔

درج بالا مثال میں  $P$  کے قطار،  $A$  کے امتیازی سمتیات ہیں جس سے حاصل وترى قالب  $\hat{A}$  کے ارکان،  $A$  کے امتیازی اقدار ہیں۔ یوں ہم کسی بھی قالب  $A$  کو موزوں متناہت تبادلے سے ایسے وترى قالب میں تبدیل کر سکتے ہیں جس کے وترى ارکان،  $A$  کے امتیازی اقدار ہوں۔

مسئلہ 9.12: قالب کو وترى بنانا  
اگر  $n \times n$  قالب  $A$  کے امتیازی سمتیات کی اساس ہو تب

$$(9.27) \quad D = X^{-1}AX$$

وترى ہو گا جس کے مرکزی وتر کے ارکان  $A$  کے امتیازی اقدار ہوں گے۔ یہاں  $X$  ایسا قالب ہے جس کے قطار  $A$  کے امتیازی سمتیات ہیں۔ مزید درج ذیل بھی ہو گا۔

$$(9.28) \quad D^m = X^{-1}A^mX \quad (m = 2, 3, \dots)$$

ثبوت: فرض کریں کہ  $A$  کے امتیازی سمتیات  $x_1, \dots, x_n$  فضا  $R^n$  کی اساس ہیں اور ان کے مطابق امتیازی اقدار بالترتیب  $\lambda_1, \dots, \lambda_n$  ہیں لہذا  $Ax_1 = \lambda_1 x_1, \dots, Ax_n = \lambda_n x_n$  ہو گا۔ یوں  $X = [x_1, \dots, x_n]$  کا درجہ مسئلہ 8.4 کے تحت  $n$  ہو گا لہذا مسئلہ 8.16 کے تحت  $X^{-1}$  موجود ہو گا۔ ہم دعویٰ کرتے ہیں کہ درج ذیل درست ہے

$$(9.29) \quad AX = A[x_1, \dots, x_n] = [Ax_1, \dots, Ax_n] = [\lambda_1 x_1, \dots, \lambda_n x_n] = XD$$

جہاں  $D$  کو مساوات 9.27 پیش کرتی ہے۔ ہم بائیں ہاتھ دوسری مساوات کو  $n = 2$  کے لئے ثابت کرتے ہیں۔

$$\begin{aligned} AX &= A \begin{bmatrix} x_1 & x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{11} & x_{12} \\ x_{21} & x_{22} \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} a_{11}x_{11} + a_{12}x_{21} & a_{11}x_{12} + a_{12}x_{22} \\ a_{21}x_{11} + a_{22}x_{21} & a_{21}x_{12} + a_{22}x_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} Ax_1 & Ax_2 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

تیسری مساوات  $Ax_k = \lambda_k x_k$  سے حاصل ہوتی ہے۔ آپ اسی طرح پہلے  $n = 2$  اور بعد میں عمومی  $n$  کے لئے چوتھی مساوات کو ثابت کر سکتے ہیں۔

مساوات 9.29 کو دائیں  $X^{-1}$  سے ضرب کرتے ہوئے مساوات 9.27 حاصل ہوتی ہے۔ چونکہ مساوات 9.27 متناہت تبادله ہے لہذا مسئلہ 9.11 کے تحت  $A$  کے امتیازی اقدار ہی  $D$  کے امتیازی اقدار ہوں گے۔ مساوات 9.28 کو  $m = 2$  کے لئے ثابت کرتے ہیں۔

$$\begin{aligned} D^2 &= DD = (X^{-1}AX)(X^{-1}AX) = X^{-1}A(XX^{-1})AX \\ &= X^{-1}AAX = X^{-1}A^2X \end{aligned}$$

مثال 9.17: قالب کو وتری بنانا  
درج ذیل قالب کو وتری بنائیں۔

$$A = \begin{bmatrix} -2 & -4 & 2 \\ -2 & 1 & 2 \\ 4 & 2 & 5 \end{bmatrix}$$

$A$  کی امتیازی مقطع سے اس کی امتیازی کثیر رکنی  $-\lambda^3 + 4\lambda^2 + 27\lambda - 90 = 0$  حاصل ہوتی ہے جس کے جذر  $\lambda_1 = 6$ ،  $\lambda_2 = 3$  اور  $\lambda_3 = -5$  ہیں۔ مساوات  $(A - \lambda I)x = 0$  میں باری باری  $\lambda_1$ ،  $\lambda_2$  اور  $\lambda_3$  پر کرتے ہوئے گاوسی اسقاط سے حل کر کے درج ذیل امتیازی سمتیات حاصل ہوتے ہیں۔

$$x_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 6 \\ 16 \end{bmatrix}, \quad x_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ -\frac{3}{2} \\ -\frac{1}{2} \end{bmatrix}, \quad x_3 = \begin{bmatrix} 1 \\ \frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} \end{bmatrix}$$

ان امتیازی سمتیات سے درج ذیل ملتا ہے۔

$$X = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 6 & -\frac{3}{2} & \frac{1}{2} \\ 16 & -\frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{bmatrix}, \quad X^{-1} = \begin{bmatrix} \frac{1}{33} & 0 & \frac{2}{33} \\ \frac{1}{3} & -\frac{1}{2} & \frac{1}{6} \\ \frac{7}{11} & \frac{1}{2} & -\frac{5}{22} \end{bmatrix}$$

$AX$  حاصل کر کے بائیں  $X^{-1}$  سے ضرب دے کر  $D$  حاصل کرتے ہیں۔

$$D = X^{-1}AX = \begin{bmatrix} \frac{1}{33} & 0 & \frac{2}{33} \\ \frac{1}{3} & -\frac{1}{2} & \frac{1}{6} \\ \frac{7}{11} & \frac{1}{2} & -\frac{5}{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 6 & 3 & -5 \\ 36 & -\frac{9}{2} & -\frac{5}{2} \\ 96 & -\frac{3}{2} & \frac{5}{2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & -5 \end{bmatrix}$$

آئثار قالب

چکور  $n \times n$  قالب  $A = [a_{jk}]$  کے مرکزی وتر کے اجزاء کے مجموعے کو آئثار  $A$  کہتے<sup>23</sup> ہیں۔

$$A \text{ آئثار} = a_{11} + a_{22} + \cdots + a_{nn} = \sum_{j=1}^n a_{jj}$$

دو قالبوں کے حاصل ضرب کے آئثار کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

(9.30)

$$(AB) \text{ آئثار} = \sum_{i=1}^m (AB)_{ii} = \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^n A_{ij} B_{ji} = \sum_{j=1}^n \sum_{i=1}^m B_{ji} A_{ij} = \sum_{j=1}^n (AB)_{jj} = (BA) \text{ آئثار}$$

لہذا ضرب میں قالبوں کی ترتیب کا آئثار پر کوئی اثر نہیں ہوگا۔

$A$  اور اس کے متشابہ قالب  $\hat{A} = P^{-1}AP$  کا آئثار ایک جیسا ہوگا یعنی:

$$(9.31) \quad (P^{-1}AP) \text{ آئثار} = (P^{-1}(AP)) \text{ آئثار} = ((AP)P^{-1}) \text{ آئثار} \\ = (APP^{-1}) \text{ آئثار} = (A) \text{ آئثار}$$

چونکہ متشابہ قالب  $\hat{A}$  کے مرکزی ارکان،  $A$  کے امتیازی اقدار ہوتے ہیں لہذا درج بالا کے تحت آئثار  $A$  امتیازی اقدار کا مجموعہ ہوگا۔

دو درجی صورتیں۔ صدر محوروں پر تبادلہ

سمتیہ  $x$  کی دو درجی صورت  $Q$  سے مراد  $x_1, \dots, x_n$  اجزاء کی  $n^2$  ارکان پر مشتمل درج ذیل مجموعہ ہے۔

$$\begin{aligned}
 Q = x^T A x &= \sum_{j=1}^n \sum_{k=1}^n a_{jk} x_j x_k \\
 &= a_{11}x_1^2 + a_{12}x_1x_2 + \dots + a_{1n}x_1x_n \\
 &\quad + a_{21}x_2x_1 + a_{22}x_2^2 + \dots + a_{2n}x_2x_n \\
 &\quad \vdots \\
 &\quad + a_{n1}x_nx_1 + a_{n2}x_nx_2 + \dots + a_{nn}x_n^2
 \end{aligned}
 \tag{9.32}$$

$A = [a_{jk}]$  کو اس صورت کا عددی سر قالب کہتے ہیں۔ چونکہ ہم وتر سے ہٹ کر ارکان کے جوڑیوں کے مجموعے کو دو برابر اجزاء کی صورت میں لکھ سکتے ہیں لہذا ہم  $A$  کو تشاکلی فرض کر سکتے ہیں (درج ذیل مثال میں اس بات کی وضاحت کی گئی ہے)۔

مثال 9.18: فرض کریں کہ درج ذیل ہے۔

$$x^T A x = \begin{bmatrix} x_1 & x_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 5 & 6 \\ 2 & 7 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = 5x_1^2 + 6x_1x_2 + 2x_2x_1 + 7x_2^2 = 5x_1^2 + 8x_1x_2 + 7x_2^2$$

درج بالا میں درمیانے دو ارکان کے عددی سر کا مجموعہ  $6 + 2 = 8$  ہے جس کو  $4 + 4$  لکھا جاسکتا ہے۔ یوں  $A$  کی جگہ مطابقتی تشاکلی قالب  $C$  استعمال کرتے ہوئے درج بالا نتیجہ حاصل کیا جاسکتا ہے یعنی

$$x^T C x = \begin{bmatrix} x_1 & x_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 5 & 4 \\ 4 & 7 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = 5x_1^2 + 4x_1x_2 + 4x_2x_1 + 7x_2^2 = 5x_1^2 + 8x_1x_2 + 7x_2^2$$

مسئلہ 9.10 کے تحت مساوات 9.32 میں تشاکلی عددی سر قالب  $A$  کے امتیازی سمتیات، معیاری قائمہ الزاویہ اساس ہیں۔ انہیں سمتیہ قطار لیتے ہوئے ہمیں ایسا قالب  $X$  ملتا ہے جو قائمہ الزاویہ ہو گا لہذا  $A^{-1} = A^T$  ہو گا۔ یوں مساوات 9.27 کو بائیں سے  $X$  اور دائیں سے  $X^{-1}$  کے ساتھ ضرب دینے سے درج ذیل لکھا جا سکتا ہے۔

$$A = XDX^{-1} = XDX^T$$

اس کو مساوات 9.32 میں پر کرتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے۔

$$(9.33) \quad Q = x^T XDX^T x$$

اگر ہم  $X^T x = y$  لیں تب  $X^T = X^{-1}$  کی بنا  $X^{-1}x = y$  ہو گا جس کو درج ذیل لکھا جا سکتا ہے۔

$$(9.34) \quad x = Xy$$

مساوات 9.33 میں  $x^T X = (X^T x)^T = y^T$  اور  $X^T x = y$  ہو گا لہذا  $Q$  کو درج ذیل لکھا جا سکتا ہے۔

$$(9.35) \quad Q = y^T Dy = \lambda_1 y_1^2 + \lambda_2 y_2^2 + \cdots + \lambda_n y_n^2$$

اس سے مسئلہ صدر محور<sup>25</sup> ثابت ہوتا ہے۔

مسئلہ 9.13: مسئلہ صدر محور  
دو درجى صورت

$$(9.36) \quad Q = x^T Ax = \sum_{j=1}^n \sum_{k=1}^n a_{jk} x_j x_k \quad (a_{kj} = a_{jk})$$

میں مساوات 9.34 پر کرنے سے مساوات 9.35 میں دی گئی صدر محوری صورت یا با ضابطہ صورت<sup>26</sup> حاصل ہوتی ہے جہاں  $\lambda_1, \dots, \lambda_n$  تشاکلی قالب  $A$  کے امتیازی اقدار ہیں (جو غیر منفرد بھی ہو سکتے ہیں) اور  $X$  ایسا قائمہ الزاویہ قالب ہے جس کے سمتیہ قطار مطابقتی (بالترتیب) امتیازی سمتیات  $x_1, \dots, x_n$  ہیں۔

مثال 9.19: صدر محور پر تبادلہ۔ مخروطی حصے  
درج ذیل دو درجی صورت کس مخروطی حصے کو ظاہر کرتی ہے۔ اس کا صدر محور پر تبادلہ کریں۔

$$Q = 17x_1^2 - 30x_1x_2 + 17x_2^2 = 128$$

حل: ہم  $Q = x^T A x$  لکھ سکتے ہیں جہاں  $A$  اور  $x$  درج ذیل ہیں۔

$$A = \begin{bmatrix} 17 & -15 \\ -15 & 17 \end{bmatrix}, \quad x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

اس سے امتیازی مساوات  $(17 - \lambda)^2 - 15^2 = 0$  ملتا ہے جس کے جذر  $\lambda_1 = 2$  اور  $\lambda_2 = 32$  ہیں لہذا مساوات 9.36 کو درج ذیل لکھ سکتے ہیں۔

$$Q = 2y_1^2 + 32y_2^2$$

ہم دیکھتے ہیں کہ  $Q = 128$  ترخیم  $2y_1^2 + 32y_2^2 - 128 = 0$  کو ظاہر کرتا ہے یعنی:

$$\frac{y_1^2}{8^2} + \frac{y_2^2}{2^2} = 1$$

$x_1x_2$  محد میں صدر محور جاننے کی خاطر ہمیں  $\lambda = \lambda_1 = 2$  اور  $\lambda = \lambda_2 = 8$  لیتے ہوئے  
سے معیاری امتیازی سمتیات حاصل کر کے مساوات 9.34 کا استعمال کرنا ہو گا۔ یوں

$$\begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \end{bmatrix}$$

سے

$$x = Xy = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & -\frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix}, \quad \begin{aligned} x_1 &= \frac{1}{\sqrt{2}}y_1 - \frac{1}{\sqrt{2}}y_2 \\ x_2 &= \frac{1}{\sqrt{2}}y_1 + \frac{1}{\sqrt{2}}y_2 \end{aligned}$$

ملتا ہے۔ یہ  $45^\circ$  گھومنے کو ظاہر کرتی ہے۔



## سوالات

سوال 9.49 تا سوال 9.54 میں  $A$  اور  $P$  دیے گئے ہیں۔ انہیں استعمال کرتے ہوئے ثابت کریں کہ قالب  $A$  اور متناہ قالب  $\hat{A}$  کے ایک جیسے امتیازی اقدار ہیں۔ مزید اگر  $\hat{A}$  کا امتیازی سمتیہ  $y$  ہو تب ثابت کریں کہ  $A$  کا امتیازی سمتیہ  $x = Py$  ہو گا۔

$$\text{سوال 9.49: } A = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 3 & -1 \end{bmatrix}, \quad P = \begin{bmatrix} 2 & -3 \\ 1 & 3 \end{bmatrix}$$

$$\text{جوابات: } \lambda = -1, 1; \quad y = \begin{bmatrix} 1 & \frac{2}{3} \end{bmatrix}^T, \begin{bmatrix} 1 & \frac{4}{15} \end{bmatrix}^T; \quad x = \begin{bmatrix} 0 & 1 \end{bmatrix}^T, \begin{bmatrix} 1 & \frac{3}{2} \end{bmatrix}^T$$

$$\text{سوال 9.50: } A = \begin{bmatrix} 6 & 4 \\ -3 & -1 \end{bmatrix}, \quad P = \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ 2 & 5 \end{bmatrix}$$

$$\text{جوابات: } \lambda = 3, 2; \quad y = \begin{bmatrix} 1 & -\frac{11}{32} \end{bmatrix}^T, \begin{bmatrix} 1 & -\frac{1}{3} \end{bmatrix}^T; \quad x = \begin{bmatrix} 1 & -\frac{3}{4} \end{bmatrix}^T, \begin{bmatrix} 1 & -1 \end{bmatrix}^T$$

$$\text{سوال 9.51: } A = \begin{bmatrix} -6 & -10 \\ 2 & 3 \end{bmatrix}, \quad P = \begin{bmatrix} -4 & 3 \\ -5 & 2 \end{bmatrix}$$

$$\text{جوابات: } \lambda = -2, -1; \quad y = \begin{bmatrix} 1 & \frac{33}{16} \end{bmatrix}^T, \begin{bmatrix} 1 & 2 \end{bmatrix}^T; \quad x = \begin{bmatrix} 1 & -\frac{2}{5} \end{bmatrix}^T, \begin{bmatrix} 1 & -\frac{1}{2} \end{bmatrix}^T$$

$$\text{سوال 9.52: } A = \begin{bmatrix} 0 & 2 & -1 \\ 1 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & 1 \end{bmatrix}, \quad P = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 3 \\ 0 & 1 & 0 \\ -1 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\text{جوابات: } \lambda = 2, -1, 1; \quad y = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \end{bmatrix}^T, \begin{bmatrix} 1 & \frac{1}{4} & -\frac{3}{4} \end{bmatrix}^T, \begin{bmatrix} 0 & 1 & \frac{1}{3} \end{bmatrix}^T$$

$$x = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \end{bmatrix}^T, \begin{bmatrix} 1 & -\frac{1}{5} & \frac{3}{5} \end{bmatrix}^T, \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}^T$$

$$\text{سوال 9.53: } A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 1 & 0 & 2 \\ -1 & 1 & 0 \end{bmatrix}, \quad P = \begin{bmatrix} -1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 2 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\text{جوابات: } \lambda = -1, 1, 0; \quad y = \begin{bmatrix} 1 & \frac{6}{7} & -\frac{5}{7} \end{bmatrix}^T, \begin{bmatrix} 1 & 0 & -1 \end{bmatrix}^T, \begin{bmatrix} 1 & \frac{1}{2} & -\frac{3}{4} \end{bmatrix}^T$$

$$x = \begin{bmatrix} 1 & 3 & -2 \end{bmatrix}^T, \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \end{bmatrix}^T, \begin{bmatrix} 1 & 1 & -\frac{1}{2} \end{bmatrix}^T$$

سوال 9.54: مساوات 9.31 کے تحت کسی بھی قالب کا آثار اس قالب کے امتیازی اقدار کا مجموعہ ہو گا۔ سوال 9.49 تا سوال 9.54 میں دیے گئے  $A$  کے امتیازی اقدار اور آثار کا موازنہ کرتے ہوئے تسلی کر لیں کہ ایسا ہی ہے۔

سوال 9.55 تا سوال 9.62 میں امتیازی اساس (امتیازی سمتیات کی اساس) دریافت کرتے ہوئے قالب کو وتری بنائیں۔

سوال 9.55:  $\begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 4 \end{bmatrix}$

جوابات:  $X = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -\frac{1}{2} & 2 \end{bmatrix}, D = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 5 \end{bmatrix}$

سوال 9.56:  $\begin{bmatrix} 0 & 2 \\ \frac{1}{2} & 0 \end{bmatrix}$

جوابات:  $X = \begin{bmatrix} 1 & -\frac{1}{2} \\ 1 & \frac{1}{2} \end{bmatrix}, D = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}$

سوال 9.57:  $\begin{bmatrix} \frac{7}{5} & -\frac{1}{5} \\ -\frac{6}{5} & \frac{8}{5} \end{bmatrix}$

جوابات:  $X = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 2 & -3 \end{bmatrix}, D = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}$

سوال 9.58:  $\begin{bmatrix} -12 & -5 \\ 30 & 13 \end{bmatrix}$

جوابات:  $X = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -2 & -3 \end{bmatrix}, D = \begin{bmatrix} -2 & 0 \\ 0 & 3 \end{bmatrix}$

سوال 9.59:  $\begin{bmatrix} -\frac{1}{2} & -\frac{3}{2} & -1 \\ -\frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 1 \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & 0 \end{bmatrix}$

جوابات:  $X = \begin{bmatrix} 1 & 1 & -1 \\ -1 & 1 & 1 \\ 0 & -1 & -1 \end{bmatrix}, D = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$

سوال 9.60:  $\lambda_1 = 2$ ,  $\begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 \\ \frac{8}{7} & \frac{5}{7} & -\frac{4}{7} \\ \frac{10}{7} & -\frac{6}{7} & \frac{9}{7} \end{bmatrix}$ ,  
 جوابات:  $X = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & 0 & -1 \\ 1 & 2 & -1 \end{bmatrix}$ ,  $D = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}$

سوال 9.61:  $\lambda_1 = 5$ ,  $\begin{bmatrix} 2 & 0 & 3 \\ -9 & -7 & -15 \\ 6 & 6 & 11 \end{bmatrix}$ ,  
 جوابات:  $X = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ -2 & -1 & 1 \\ 1 & 0 & -1 \end{bmatrix}$ ,  $D = \begin{bmatrix} 5 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{bmatrix}$

سوال 9.62:  $\lambda_1 = 3$ ,  $\begin{bmatrix} \frac{7}{2} & -\frac{5}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ -1 & 1 & 2 \end{bmatrix}$ ,  
 جوابات:  $X = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 1 \\ -1 & 2 & 0 \end{bmatrix}$ ,  $D = \begin{bmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$

سوال 9.63 تا سوال 9.63 میں صدر محور پر منتقل کریں۔ مثال 9.19 کی طرح  $x$  کو نئے محور  $y$  کی صورت میں لکھیں۔

سوال 9.63:  $5x_1^2 + 2x_1x_2 + 5x_2^2 = 10$ ,  
 جوابات:  $C = \begin{bmatrix} 5 & 1 \\ 1 & 5 \end{bmatrix}$ ,  $\frac{3}{5}y_1^2 + \frac{2}{5}y_2^2 = 1$ ,  $\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix}$

سوال 9.64:  $-9x_1^2 - 24x_1x_2 + 9x_2^2 = 30$ ,  
 جوابات:  $C = \begin{bmatrix} -9 & -12 \\ -12 & 9 \end{bmatrix}$ ,  $-\frac{y_1^2}{2} + \frac{y_2^2}{2} = 1$ ,  $\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{5}} \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & -2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix}$

سوال 9.65:  $7x_1^2 - 2x_1x_2 + 7x_2^2 = 0$ ,  
 جوابات:  $C = \begin{bmatrix} 7 & -1 \\ -1 & 7 \end{bmatrix}$ ,  $6y_1^2 + 8y_2^2 = 0$ ,  $\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix}$

سوال 9.66:  $5x_1^2 + 6x_1x_2 + 5x_2^2 = 16$  جوابات:  $\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix}$ ,  $\frac{y_1^2}{8} + \frac{y_2^2}{2} = 1$ ,  $C = \begin{bmatrix} 5 & 3 \\ 3 & 5 \end{bmatrix}$  ترخیم

سوال 9.67:  $31x_1^2 - 24x_1x_2 + 21x_2^2 = 13$  جوابات:  $\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{13}} \begin{bmatrix} 3 & 2 \\ -2 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix}$ ,  $3y_1^2 + y_2^2 = 1$ ,  $C = \begin{bmatrix} 31 & -12 \\ -12 & 21 \end{bmatrix}$  ترخیم

سوال 9.68:  $4x_1^2 + 12x_1x_2 + 13x_2^2 = 32$  جوابات:  $\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{5}} \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix}$ ,  $\frac{y_1^2}{32} + \frac{y_2^2}{2} = 1$ ,  $C = \begin{bmatrix} 4 & 6 \\ 6 & 13 \end{bmatrix}$  ترخیم

## 9.5 مخلوط قالب اور مخلوط صورتیں

تشاکلی، منحرف تشاکلی اور قائمہ الزاویہ قالبوں پر حصہ 9.3 میں غور کیا گیا۔ ان قالبوں کی مخلوط صورتیں بھی پائی جاتی ہیں جو کوانٹم میکانیات<sup>27</sup> میں استعمال ہوتی ہیں۔

مخلوط قالب  $A = [a_{jk}]$  کے ہر رکن  $a_{jk} = \alpha + i\beta$  (جہاں  $\alpha$  اور  $\beta$  حقیقی ہیں) کی جگہ اس کا جوڑی دار مخلوط  $\bar{a}_{jk} = \alpha - i\beta$  لیتے ہوئے جوڑی دار مخلوط قالب  $\bar{A} = [\bar{a}_{jk}]$  ملتا ہے۔ اسی طرح  $A^T$  کا مخلوط جوڑی دار اور  $A$  کا مخلوط تبدیل محل  $\bar{A}^T = [\bar{a}_{kj}]$  ہو گا۔

مثال 9.20: قالب  $A$  کا مخلوط جوڑی دار  $\bar{A}$  اور مخلوط تبدیل محل  $\bar{A}^T$

$$A = \begin{bmatrix} -2 + i3 & 1 - i2 \\ 4 & 3 + i \end{bmatrix}, \quad \bar{A} = \begin{bmatrix} -2 - i3 & 1 + i2 \\ 4 & 3 - i \end{bmatrix}, \quad \bar{A}^T = \begin{bmatrix} -2 - i3 & 4 \\ 1 + i2 & 3 - i \end{bmatrix}$$

تعریف: ہر مشی قالب<sup>28</sup>، منحرف ہر مشی قالب اور اکہرا قالب

چکور قالب  $A = [a_{jk}]$

$$\begin{array}{llll} \text{ہر مشی}^{29} \text{ کہلائے گا اگر} & \bar{A}^T = A & \text{یعنی} & \bar{a}_{kj} = a_{jk} \text{ ہو،} \\ \text{منحرف ہر مشی}^{30} \text{ کہلائے گا اگر} & \bar{A}^T = -A & \text{یعنی} & \bar{a}_{kj} = -a_{jk} \text{ ہو اور} \\ \text{اکہرا}^{31} \text{ کہلائے گا اگر} & \bar{A}^T = A^{-1} & \text{ہو۔} & \end{array}$$

درج بالا تعریف سے ظاہر ہے کہ ہر مشی قالب کے مرکزی وتری ارکان  $\bar{a}_{jj} = a_{jj}$  پر پورا اتریں گے لہذا یہ ارکان حقیقی ہوں گے۔ منحرف ہر مشی قالب کے مرکزی وتری ارکان  $\bar{a}_{jj} = -a_{jj}$  پر پورا اتریں گے۔ یوں اگر  $a_{jj} = \alpha + i\beta$  ہو تب  $\alpha - i\beta = -(\alpha + i\beta)$  ہو گا جس سے  $\alpha = 0$  ملتا ہے۔ یوں منحرف ہر مشی قالب کے مرکزی وتری ارکان خالص خیالی یا صفر (0) ہوں گے۔

مثال 9.21: ہر مشی، منحرف ہر مشی اور اکہرا قالب  
درج ذیل میں  $A$  ہر مشی،  $B$  منحرف ہر مشی اور  $C$  اکہرا قالب ہے۔

$$A = \begin{bmatrix} 3 & -4 + i5 \\ -4 - i5 & -7 \end{bmatrix}, \quad B = \begin{bmatrix} i3 & 2 + i \\ -2 + i & -i7 \end{bmatrix}, \quad C = \begin{bmatrix} i\frac{1}{2} & \frac{1}{2}\sqrt{3} \\ \frac{1}{2}\sqrt{3} & i\frac{1}{2} \end{bmatrix}$$

حقیقی ہر مشی قالب  $\bar{A} = A^T = A$  پر پورا اترے گا لہذا حقیقی ہر مشی قالب تشاکلی ہو گا۔ اسی طرح حقیقی منحرف ہر مشی قالب  $\bar{A} = A^T = -A$  پر پورا اترے گا لہذا حقیقی منحرف ہر مشی قالب منحرف تشاکلی ہو گا۔ آخر میں حقیقی اکہرا قالب  $\bar{A} = A^T = A^{-1}$  پر پورا اترے گا لہذا حقیقی اکہرا قالب قائمہ الزاویہ ہو گا۔

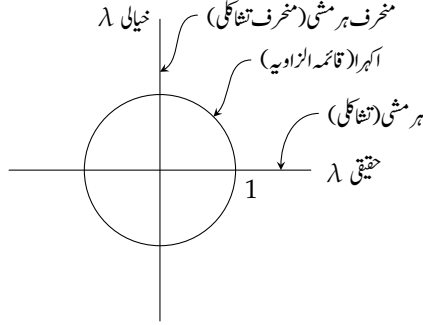
اس سے ظاہر ہے کہ ہر مشی، منحرف ہر مشی اور اکہرا قالب درحقیقت میں تشاکلی، منحرف تشاکلی اور قائمہ الزاویہ قالب کی بالترتیب عمومی صورتیں ہیں۔

<sup>28</sup> یہ قالب چارلس ہرمٹ کے نام ہے۔

<sup>29</sup> Hermitian

<sup>30</sup> skew Hermitian

<sup>31</sup> Unitary



شکل 9.2: مخلوط  $\lambda$  سطح ہر مشی، مخرف ہر مشی اور اکہرا قالبوں کے امتیازی اقدار کا مقام۔

### امتیازی اقدار

ہر مشی، مخرف ہر مشی اور اکہرا قالبوں کے طیف (امتیازی اقدار) کا مخلوط  $\lambda$  سطح پر مقام شکل 9.2 میں دکھایا گیا ہے۔

مسئلہ 9.14: امتیازی اقدار

- (الف) ہر مشی قالب (اور تشاکلی قالب) کے امتیازی اقدار حقیقی ہوں گے۔  
 (ب) مخرف ہر مشی قالب (اور مخرف تشاکلی قالب) کے امتیازی اقدار خالص خیالی یا صفر (0) ہوں گے۔  
 (پ) اکہرا قالب (اور قائمہ الزاویہ قالب) کے امتیازی اقدار کی حتمی قیمت اکائی (1) ہوگی۔

ثبوت: فرض کریں کہ  $A$  کا امتیازی قدر  $\lambda$  اور مطابقتی امتیازی سمتیہ  $x$  ہیں۔ یوں  $Ax = \lambda x$  کو بائیں  $\bar{x}^T$  سے ضرب دیتے ہوئے  $\bar{x}^T Ax = \lambda \bar{x}^T x$  حاصل ہوگا۔ اس کو  $\bar{x}^T x$  سے تقسیم کرتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے۔

$$(9.37) \quad \lambda = \frac{\bar{x}^T Ax}{\bar{x}^T x}$$

$\bar{x}^T x$  سے تقسیم کرنا اس لئے ممکن ہے کہ  $x \neq 0$  ہے لہذا درج ذیل حقیقی اور غیر صفر ہوگا۔

$$\bar{x}^T x = \bar{x}_1 x_1 + \cdots + \bar{x}_n x_n = x_1^2 + \cdots + x_n^2$$

(الف) اگر  $A$  ہر مشی ہو تب  $\bar{A}^T = A$  یعنی  $A^T = \bar{A}$  ہو گا۔ چونکہ  $\bar{x}^T A x$  حقیقی ہے لہذا اس کا تبدیل محل لینے سے اس کی قیمت پر کوئی اثر نہیں ہو گا لہذا درج ذیل لکھا جا سکتا ہے۔

$$(9.38) \quad \bar{x}^T A x = (\bar{x}^T A x)^T = x^T A^T \bar{x} = x^T \bar{A} \bar{x} = \overline{(\bar{x}^T A x)}$$

یوں  $\bar{x}^T A x$  اپنے جوڑی دار مخلوط کے برابر ہے لہذا  $\bar{x}^T A x$  حقیقی ہو گا  $(\alpha + i\beta = \alpha - i\beta)$  سے مراد  $\beta = 0$  ہے۔ یوں مساوات 9.37 سے  $\lambda$  حقیقی حاصل ہوتا ہے۔  
(ب) اگر  $A$  منحرف ہر مشی ہو تب  $A^T = -\bar{A}$  ہو گا اور مساوات 9.38 کی جگہ

$$(9.39) \quad \bar{x}^T A x = -\overline{(\bar{x}^T A x)}$$

حاصل ہو گا لہذا  $\bar{x}^T A x$  خالص خیالی یا صفر (0) ہو گا  $[\alpha + i\beta = -(\alpha - i\beta)]$  سے مراد  $\alpha = 0$  ہے۔ یوں مساوات 9.37 سے  $\lambda$  خالص خیالی یا صفر (0) حاصل ہوتا ہے۔  
(پ) فرض کریں کہ  $A$  اکہرا قالب ہے۔ اب  $Ax = \lambda x$  اور اس کے جوڑی دار مخلوط تبدیل محل  $(\bar{A}\bar{x})^T = (\bar{\lambda}\bar{x})^T = \bar{\lambda}\bar{x}^T$  کے بائیں اطراف آپس میں ضرب کرتے ہوئے اور ان کے دائیں اطراف آپس میں ضرب کرتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے۔

$$(\bar{A}\bar{x})^T A x = \bar{\lambda}\lambda \bar{x}^T x = |\lambda|^2 \bar{x}^T x$$

اب  $A$  اکہرا ہے لہذا  $\bar{A}^T = A^{-1}$  ہو گا اور یوں بائیں ہاتھ درج ذیل کے برابر ہو گا۔

$$(\bar{A}\bar{x})^T A x = \bar{x}^T \bar{A}^T A x = \bar{x}^T A^{-1} A x = \bar{x}^T I x = \bar{x}^T x$$

اس طرح  $\bar{x}^T x = |\lambda|^2 \bar{x}^T x$  ہو گا جس کو  $\bar{x}^T x (\neq 0)$  سے تقسیم کرتے ہوئے  $|\lambda|^2 = 1$  ملتا ہے۔

یوں موجودہ مسئلے کا ثبوت مکمل ہوتا ہے اور ساتھ ہی ساتھ مسئلہ 9.4 اور مسئلہ 9.8 کا ثبوت بھی مکمل ہوتا ہے۔

مثال 9.22: ہر مشی، منحرف ہر مشی اور اکہرا قالب مثال 9.21 میں دیے گئے ہیں۔ ان کے امتیازی اقدار درج ذیل ہیں۔

اندرج	قالب	امتیازی مساوات	امتیازی اقدار
(الف)	ہر مشی	$\lambda^2 + 4\lambda - 62 = 0$	$-2 + \sqrt{66}, -2 - \sqrt{66}$
(ب)	منحرف ہر مشی	$\lambda^2 + i4\lambda + 26 = 0$	$i(-2 - \sqrt{30}), i(-2 + \sqrt{30})$
(پ)	اکہرا	$\lambda^2 - i\lambda - 1 = 0$	$\frac{-\sqrt{3}+i}{2}, \frac{\sqrt{3}+i}{2}$

$$\text{اور } \left| \frac{1}{2}(i \mp \sqrt{3}) \right| = \frac{1}{4}(1+3) = 1 \text{ ہے۔}$$

قائمہ الزاویہ قالب کے بنیادی خصوصیات (مثلاً اندرونی ضرب کی عدم تغیر، صفوں اور قطاروں کی معیاری قائمیت) اکہرا قالب میں بھی پائے جاتے ہیں۔

یہ دیکھنے کی خاطر  $R^n$  کی جگہ مخلوط سمتی فضا  $C^n$  لیتے ہیں۔ ایسے مخلوط سمتیات کی اندرونی ضرب کی تعریف درج ذیل ہے (مخلوط جوڑی دار پر لکیر ہے)۔

$$(9.40) \quad a \cdot b = \bar{a}^T b$$

ایسے مخلوط سمتیہ کی لمبائی یا معیار (جس کی تعریف درج ذیل ہے) حقیقی عدد ہو گا۔

$$(9.41) \quad \|a\| = \sqrt{a \cdot a} = \sqrt{\bar{a}^T a} = \sqrt{\bar{a}_1 a_1 + \cdots + \bar{a}_n a_n} = \sqrt{a_1^2 + \cdots + a_n^2}$$

مسئلہ 9.15: اندرونی ضرب کی عدم تغیر  
اکہرا تبادلہ  $y = Ax$  جہاں  $A$  اکہرا قالب ہے، اندرونی ضرب (مساوات 9.40) کی قیمت برقرار رکھتا ہے لہذا یہ معیار (مساوات 9.41) کی قیمت بھی برقرار رکھتا ہے۔

ثبوت: یہ مسئلہ حصہ 9.3 میں دیے گئے مسئلہ 9.5 کی عمومی صورت ہے۔ یوں اس مسئلے کا ثبوت بالکل مسئلہ 9.5 کی ثبوت کی طرح ہے یعنی:

$$u \cdot v = \bar{u}^T v = (\bar{A}\bar{a})^T Ab = \bar{a}^T \bar{A}^T Ab = \bar{a}^T Ib = a \cdot b$$



حقیقی سمتیات کے معیاری قائمہ الزاویہ نظام کی مماثل معیاری مخلوط نظام کی تعریف درج ذیل ہے۔

تعریف : اکہرا نظام  
اکہرا نظام سے مراد ایسے مخلوط سمتیات کا نظام ہے جو درج ذیل پر پورا اترتے ہوں۔

$$(9.42) \quad a_j \cdot a_k = \bar{a}_j^T a_k = \begin{cases} 0 & j \neq k \\ 1 & j = k \end{cases}$$

مسئلہ 9.6 کی مخلوط صورت درج ذیل ہے۔

مسئلہ 9.16: سمتیات صف اور سمتیات قطار کا اکہرا نظام  
مخلوط چکور قالب صرف اور صرف اس صورت اکہرا ہو گا جب اس کے سمتیات صف (اور سمتیات قطار) اکہرا نظام بناتے ہوں۔

ثبوت : اس کا ثبوت مسئلہ 9.6 کی ثبوت کی طرح ہے بس یہاں جوڑی دار مخلوط سمتیات پر لکیر لگائی جائے گی۔ یوں  
 $\bar{A}^T = A^{-1}$  لکھا جائے گا جیسے مساوات 9.40 اور مساوات 9.42 میں لگائے گئے ہیں۔

مسئلہ 9.17: مقطع اکہرا قالب  
اکہرا قالب  $A$  کے مقطع کی حتمی قیمت اکائی (1) ہو گی یعنی  $1 = \text{مقطع } A$  ہو گا۔

ثبوت : اس کا ثبوت مسئلہ 9.7 کی ثبوت کی طرح ہے۔

$$(9.43) \quad 1 = (AA^{-1})^{\text{مقطع}} = (A\bar{A}^T)^{\text{مقطع}} = (A^{\text{مقطع}})(\bar{A}^T)^{\text{مقطع}} \\ = (A^{\text{مقطع}})(\bar{A}^{\text{مقطع}}) = (A^{\text{مقطع}})(\overline{A^{\text{مقطع}}}) = |A^{\text{مقطع}}|^2 \\ \text{یوں } 1 = |A^{\text{مقطع}}| \text{ ہو گا جہاں } A \text{ اب مخلوط ہو سکتا ہے۔}$$

تشاکلی اور منحرف تشاکلی قالب کی امتیازی اساس کو موجودگی مسئلہ 9.10 بیان کرتی ہے جس کا مماثل مسئلہ درج ذیل ہے۔

مسئلہ 9.18: امتیازی سمتیات کی اساس  
ہر مشی، منحرف ہر مشی اور اکہرا قالب کے امتیازی سمتیات  $C^n$  کی اساس ہے۔ یہ امتیازی سمتیات اکہرا نظام بناتے ہیں۔

اس مسئلے کا ثبوت اس کتاب میں پیش نہیں کیا جائے گا۔

ہر مشی اور منحرف ہر مشی صورتیں

دو درجی صورت (حصہ 9.4) کے تصور کو وسعت دے کر اس کو مخلوط کے لئے بھی بیان کیا جاسکتا ہے۔ ہم مساوات 9.37 میں شمار کنندہ  $\bar{x}^T A x$  کو  $x$  کے ارکان  $x_1, \dots, x_n$ ، جواب مخلوط بھی ہو سکتے ہیں، کی صورت کہتے ہیں۔ یہ صورت (درج ذیل)  $n^2$  ارکان پر مشتمل ہوگی۔

$$\begin{aligned} \bar{x}^T A x &= \sum_{j=1}^n \sum_{k=1}^n a_{jk} \bar{x}_j x_k \\ &= a_{11} \bar{x}_1 x_1 + a_{12} \bar{x}_1 x_2 + \dots + a_{1n} \bar{x}_1 x_n \\ &\quad + a_{21} \bar{x}_2 x_1 + a_{22} \bar{x}_2 x_2 + \dots + a_{2n} \bar{x}_2 x_n \\ &\quad \vdots \\ &\quad + a_{n1} \bar{x}_n x_1 + a_{n2} \bar{x}_n x_2 + \dots + a_{nn} \bar{x}_n x_n \end{aligned} \quad (9.44)$$

$A$  کو عددی سر قالب کہتے ہیں۔ اگر  $A$  ہر مشی ہو تب اس صورت کو ہر مشی صورت کہیں گے اور اگر  $A$  منحرف ہر مشی ہو تب اس کو منحرف ہر مشی صورت

فرہنگ منحرف ہر مشی! صورت کہیں گے۔ ہر مشی صورت کا قدر حقیقی ہو گا جبکہ منحرف ہر مشی کا قدر خالص خیالی یا صفر (0) ہو گا۔ یہ حقائق مساوات 9.38 اور مساوات 9.39 سے ظاہر ہیں جو طبیعیات کے میدان میں ان صورتوں کی اہمیت کا باعث بنتے ہیں۔ دھیان رہے کہ مساوات 9.38 اور مساوات 9.39 کسی بھی سمتیات کے لئے درست ہیں

چونکہ ان کے ثبوت میں ہم نے  $x$  کو امتیازی سمتیہ تصور نہیں کیا تھا بلکہ صرف اتنا فرض کیا تھا کہ  $\bar{x}^T c$  حقیقی اور غیر صفر ہے۔

مثال 9.23: ہر مشی صورت

فرض کریں کہ  $x = [1 - i \quad i4]^T$  ہے اور مثال 9.21 کا  $A$  استعمال کرتے ہیں تب درج ذیل ہو گا۔

$$\bar{x}^T A x = [1 + i \quad -i4] \begin{bmatrix} 3 & -4 + i5 \\ -4 - i5 & -7 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 - i \\ i4 \end{bmatrix} = [1 + i \quad -i4] \begin{bmatrix} -17 - i19 \\ -9 - i29 \end{bmatrix} = -114$$

ظاہر ہے کہ اگر  $A$  اور  $x$  حقیقی ہوں تب مساوات 9.44 دو درجی صورت دے گا۔

### سوالات

سوال 9.69 تا سوال 9.73 میں دریافت کریں کہ آیا دیا گیا قالب ہر مشی، منحرف ہر مشی یا اکہرا ہے۔ ان کے امتیازی اقدار اور امتیازی سمتیات بھی دریافت کریں۔

سوال 9.69:  $\begin{bmatrix} 3 & i2 \\ -i2 & 6 \end{bmatrix}$

جوابات: ہر مشی،  $2, [1 \quad \frac{i}{2}]^T$ ;  $7, [1 \quad -i2]^T$

سوال 9.70:  $\begin{bmatrix} i & 1 - i \\ -1 - i & 0 \end{bmatrix}$

جوابات: منحرف ہر مشی،  $-i, [1 \quad 1 - i]^T$ ;  $i2, [1 \quad -\frac{1}{2} + \frac{i}{2}]^T$

سوال 9.71:  $\begin{bmatrix} i\frac{4}{5} & \frac{3}{5} \\ \frac{3}{5} & i\frac{4}{5} \end{bmatrix}$

جوابات: اکہرا،  $\frac{3}{3} + i\frac{4}{5}, [1 \quad 1]^T$ ;  $-\frac{3}{3} + i\frac{4}{5}, [1 \quad -1]^T$

سوال 9.72:  $\begin{bmatrix} 0 & i3 \\ i3 & i0 \end{bmatrix}$

جوابات: منحرف ہر مشی،  $i3, [1 \ 1]^T$ ;  $-i3, [1 \ -1]^T$

سوال 9.73:  $\begin{bmatrix} i & 0 & 0 \\ 0 & 0 & i \\ 0 & i & -i2 \end{bmatrix}$

جوابات: منحرف ہر مشی،  $i(-\sqrt{2}-1), [0 \ 1 \ -\sqrt{2}-1]^T$ ;  $i(\sqrt{2}-1), [0 \ 1 \ \sqrt{2}-1]^T$ ;  $i, [1 \ 0 \ 0]^T$

سوال 9.74: پالی قالب چکر  
درج ذیل پالی قالب چکر<sup>32</sup> کہلاتے ہیں۔

$$(9.45) \quad S_x = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}, \quad S_y = \begin{bmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{bmatrix}, \quad S_z = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}$$

پالی قالب چکر<sup>33</sup> کے درج ذیل تعلقات ثابت کریں۔

$$(9.46) \quad S_x S_y = i S_z, \quad S_y S_x = -i S_z, \quad S_x^2 = S_y^2 = S_z^2 = I^2$$

$$S_x S_y = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} i & 0 \\ 0 & -i \end{bmatrix} = i \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} = i S_z: \text{جواب}$$

$$S_x^2 = S_x S_x = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = I$$

سوال 9.75: امتیازی سمتیات

مثال 9.21 میں دیے گئے قالب  $A$ ،  $B$  اور  $C$  کے امتیازی سمتیات دریافت کریں۔

جوابات:  $A: [1 \ 1.28+i1.6]^T$ ,  $[1 \ -0.305-i0.381]^T$   
 $C: [1 \ -1]^T$ ,  $[1 \ 1]^T$   $B: [1 \ -2.09-i4.19]^T$ ,  $[1 \ -0.09+i0.19]^T$

<sup>32</sup>Pauli spin matrices

<sup>33</sup>آئسٹن کے ماہر طبیعیات اور نوبل انعام یافتہ ولگت ارٹسٹ پالی [1900-1958]

سوال 9.76 تا سوال 9.79 مخلوط صورتوں کے سوالات ہیں۔ کیا ان میں  $A$  ہر مشی ہے یا منحرف ہر مشی ہے؟  
ان سوالات میں  $\bar{x}^T A x$  حاصل کریں۔

سوال 9.76:  $A = \begin{bmatrix} 3 & 2-i2 \\ 2+i2 & -4 \end{bmatrix}$ ,  $x = \begin{bmatrix} i2 \\ -4+i2 \end{bmatrix}^T$   
جوابات: ہر مشی، -20

سوال 9.77:  $A = \begin{bmatrix} 0 & -3+i2 \\ 3+i2 & i \end{bmatrix}$ ,  $x = \begin{bmatrix} 2 \\ i3 \end{bmatrix}^T$   
جوابات: منحرف ہر مشی، -i27

سوال 9.78:  $A = \begin{bmatrix} i2 & 1 & 4+i3 \\ -1 & 0 & i5 \\ -4+i3 & i5 & -i \end{bmatrix}$ ,  $x = \begin{bmatrix} i \\ 1 \\ -i \end{bmatrix}^T$   
جوابات: منحرف ہر مشی، -i7

سوال 9.79:  $A = \begin{bmatrix} 1 & i & 5 \\ -i & -2 & 0 \\ 5 & 0 & 3 \end{bmatrix}$ ,  $x = \begin{bmatrix} 1 \\ -i \\ i \end{bmatrix}^T$   
جوابات: ہر مشی، 4

سوال 9.80 تا سوال 9.85 عمومی سوالات ہیں۔

سوال 9.80: ضرب  
کسی بھی  $n \times n$  ہر مشی  $A$ ، منحرف ہر مشی  $B$  اور اکہرا  $C$  کے لئے درج ذیل ثابت کریں۔

$$(\overline{ABC})^T = -C^{-1}BA$$

جواب:  $(\overline{ABC})^T = C^T B^T A = C^{-1}(-B)A$

سوال 9.81: ضرب  
کسی بھی  $n \times n$  ہر مشی  $A$  اور منحرف ہر مشی  $B$  کے لئے درج ذیل ثابت کریں۔

$$(\overline{AB})^T = -BA$$

$$\text{جواب: } (\overline{AB})^T = \bar{B}^T \bar{A} = -BA$$

سوال 9.82: ثابت کریں کہ کسی بھی قالب  $A$  کو ہر مشی قالب  $H$  اور منحرف ہر مشی قالب  $S$  کا مجموعہ لکھا جاسکتا ہے۔

$$\text{جواب: } H = \frac{1}{2}(A + \bar{A}^T), \quad S = \frac{1}{2}(A - \bar{A}^T), \quad A = H + S$$

سوال 9.83: اکہرا قالب ثابت کریں کہ  $n \times n$  جسامت کے دو اکہرا قالبوں کا حاصل ضرب بھی اکہرا قالب ہوگا۔

$$\text{جواب: } (AB)(\overline{AB})^T = AB\bar{B}^T \bar{A}^T = AB\bar{B}^{-1} A^{-1} = AIA^{-1} = AA^{-1} = I$$

سوال 9.84: اکہرا قالب اکہرا قالب کا طاقت استعمال میں بہت آسان ثابت ہوتا ہے۔ ثابت کریں کہ  $C^5 = I$  ہوگا۔

جواب: سوال 9.83 کے نتیجے کے بار بار استعمال اور  $A = B = C$  لیتے ہوئے ثابت ہوگا۔

سوال 9.85: ثابت کریں کہ ہر مشی، منحرف ہر مشی اور اکہرا قالب  $A\bar{A}^T = \bar{A}^T A$  پر پورا اترتے ہیں۔

$$\text{جواب: ہر مشی کے لئے ثابت کرتے ہیں۔ } (\bar{A}^T)A = AA = A(\bar{A}^T)$$

## باب 10

# سمتی تفرقی علم الاحصاء۔ سمتی تفاعل

### 10.1 غیر سمتی میدان اور سمتی میدان

غیر سمتی تفاعل سے مراد ایسا تفاعل ہے جو فضا میں کسی سلسلہ نقاط کے ہر نقطے پر معین ہو اور جہاں تفاعل کی قیمتیں حقیقی اعداد ہوں جن کا دار و مدار صرف فضا میں نقطوں پر ہو ناکہ چنی گئی محوری نظام پر۔ ان نقطوں کے سلسلے کو تفاعل کا دائرہ کار<sup>1</sup> کہتے ہیں۔ عملی استعمال میں تفاعل  $f$  کا دائرہ کار  $D$  عموماً منحنی یا سطح یا فضا میں تین بعدی خطہ ہو گا۔ تفاعل  $f$  دائرہ کار  $D$  کے ہر نقطے کے ساتھ ایک غیر سمتی حقیقی عدد وابستہ کرتا ہے اور ہم کہتے ہیں کہ  $D$  میں غیر سمتی میدان<sup>2</sup> دیا گیا ہے۔

$x$ ،  $y$ ،  $z$  متعارف کرنے سے تفاعل  $f$  کو ان محدود کی مدد سے  $f(x, y, z)$  لکھا جاسکتا ہے، پس اتنا یاد رہے کہ کسی بھی نقطہ  $P$  پر تفاعل  $f$  کی قیمت، چنی گئی محدودی نظام پر ہر گز منحصر نہیں ہوگی۔ اس حقیقت کو ظاہر کرنے کی خاطر  $f(x, y, z)$  کی جگہ عموماً  $f(P)$  لکھا جاتا ہے۔ تفاعل  $f$  وقت پر بھی منحصر ہو سکتا ہے۔

---

domain<sup>1</sup>  
scalar field<sup>2</sup>

مثال 10.1: غیر سمتی تفاعل

غیر تغیر پذیر نقطہ  $P_0$  سے کسی نقطہ  $P$  کا فضا میں فاصلہ غیر سمتی تفاعل ہے جس کا دائرہ کار  $D$  پوری فضا ہے۔  $f(P)$  فضا میں غیر سمتی میدان دیتا ہے۔ اگر کارتیسی نظام محدود میں  $P_0$  کے محدود  $x_0$ ،  $y_0$ ،  $z_0$  اور  $P$  کے محدود  $x$ ،  $y$ ،  $z$  ہوں تب  $f$  درج ذیل ہوگا۔

$$f(P) = f(x, y, z) = \sqrt{(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2 + (z - z_0)^2}$$

نظام محدود تبدیل کرنے سے عموماً  $P_0$  اور  $P$  کے محدود تبدیل ہوں گے لیکن  $f(P)$  کی قیمت تبدیل نہیں ہوگی لہذا  $f(P)$  غیر سمتی تفاعل ہے۔

مثال 10.2: غیر سمتی میدان

کسی جسم کے اندر درجہ حرارت  $T$  غیر سمتی تفاعل ہے جو غیر سمتی میدان (یعنی جسم میں درجہ حرارت) تعین کرتا ہے۔

اگر فضا میں سلسلہ نقاط کے ہر نقطے  $P$  کے ساتھ سمتیہ  $v(P)$  وابستہ کیا جائے تب ہم کہتے ہیں کہ ان نقاط پر سمتی میدان<sup>3</sup> دیا گیا ہے اور  $v(P)$  سمتی تفاعل<sup>4</sup> کہلاتا ہے۔ یہ سلسلہ نقاط کسی منحنی یا سطح یا حجم میں پایا جاسکتا ہے۔

کارتیسی نظام محدود میں درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$v(x, y, z) = v_1(x, y, z)i + v_2(x, y, z)j + v_3(x, y, z)k$$

یاد رہے کہ کسی بھی نقطے پر  $v$  کی قیمت اس نقطے پر منحصر ہے ناکہ نظام محدود پر۔



مثال 10.3: سمتی میدان (سمتی میدان رفتار)

گھومتے ہوئے جسم  $B$  کی سمتی رفتار  $v(P)$  کو سمتی میدان رفتار کہتے ہیں۔ گھومتے جسم کی محور پر کارتیسی محدود کا مبدارکتے ہوئے جسم پر کسی نقطہ  $N$  کی سمتی رفتار کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے (صفحہ 544 پر مثال 7.13 دیکھیں)

$$(10.1) \quad v(x, y, z) = \omega \times (xi + yj + zk)$$

جہاں لمحہ غور پر نقطہ  $N$  کے محدود  $x$ ،  $y$ ،  $z$  ہیں۔ اگر کارتیسی  $z$  محور عین جسم کی محور پر واقع ہو اور  $\omega$  مثبت  $z$  محور کے رخ ہو تب  $\omega = \omega k$  لکھا جائے گا۔ یوں درج ذیل ملتا ہے۔

$$(10.2) \quad v = \begin{bmatrix} i & j & k \\ 0 & 0 & \omega \\ x & y & z \end{bmatrix} = \omega(-yi + xj)$$

مثال 10.4: سمتی میدان (میدان قوت)

فرض کریں کہ کیت  $M$  مستقل طور پر فضا میں نقطہ  $N_0$  پر موجود ہے جبکہ کیت  $m$  فضا میں کسی بھی نقطہ  $N$  پر موجود ہو سکتا ہے۔ اب نیوٹن قانون تجاذب کے تحت  $m$  پر قوت کشش

$$(10.3) \quad |f| = \frac{GMm}{r^2}$$

عمل کرے گی جہاں  $G = 6.67 \times 10^{-11} \text{ m}^3/\text{kgs}^2$  تجاذبی مستقل ہے اور  $r$  ان جسموں کے مابین فاصلہ ہے۔ یہاں  $v$  فضا میں سمتی میدان دیتا ہے۔ اگر ہم کارتیسی محدود کو یوں چنیں کہ  $N_0$  کے محدود  $x_0$ ،  $y_0$ ،  $z_0$  ہوں اور  $N$  کے محدود  $x$ ،  $y$ ،  $z$  ہوں تب مسئلہ فیثاغورث کے تحت

$$r = \sqrt{(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2 + (z - z_0)^2} \quad (r \geq 0)$$

ہو گا۔ اب  $r > 0$  فرض کرتے ہوئے سمتیہ

$$(10.4) \quad r = (x - x_0)i + (y - y_0)j + (z - z_0)k$$

متعارف کرتے ہوئے  $r = |r|$  لکھا جاسکتا ہے۔ یوں  $f$  کی سمت میں اکائی سمتیہ  $-\frac{r}{r}$  ہو گا جہاں منفی کی علامت اس حقیقت کو ظاہر کرتی ہے کہ قوت کشش  $N_0$  سے  $N$  کی رخ کو ہے۔ یوں درج ذیل لکھ جاسکتا ہے۔

$$(10.5) \quad f = |f| \left( -\frac{r}{r} \right) = -GMm \frac{r}{r^3} = -GMm \left[ \frac{x-x_0}{r^3} i + \frac{y-y_0}{r^3} j + \frac{z-z_0}{r^3} k \right]$$

یہ سمتی تفاعل  $m$  پر قوت کشش دیتا ہے۔

## 10.2 سمتی علم الاحصاء

علم الاحصاء کے بنیادی تصورات مثلاً ارتکاز، استمراریت اور تفرق پذیری کو بالکل فطری طور پر سمتی علم الاحصاء کے لئے بھی بیان کیا جاسکتا ہے۔ انہیں ایسا ہی کرتے ہیں۔

سمتیت  $a_{(n)}$ ، جہاں  $n = 1, 2, \dots$  ہے، کا لامتناہی تسلسل اس صورت مرکوز تصور کیا جاتا ہے جب ایسا سمتیہ  $a$  موجود ہو کہ درج ذیل درست ہو۔

$$(10.6) \quad \lim_{n \rightarrow \infty} |a_{(n)} - a| = 0$$

$a$  کو اس تسلسل کا تحدیدی سمتیہ<sup>5</sup> کہتے ہیں جسے درج ذیل لکھا جاتا ہے۔

$$(10.7) \quad \lim_{n \rightarrow \infty} a_{(n)} = a$$

کار تیزی نظام محدود استعمال کرتے ہوئے ظاہر ہے کہ سمتیت کا تسلسل اس صورت سمتیہ  $a$  پر مرکوز ہو گا جب تسلسل کے تین کار تیزی ارکان کا تسلسل بالترتیب  $a$  کے تین کار تیزی ارکان پر مرکوز ہوں۔

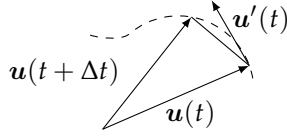
اسی طرح اگر حقیقی متغیر  $t$  پر مبنی سمتی تفاعل  $u(t)$  نقطہ  $t_0$  کی پڑوس<sup>6</sup> میں معین ہو (جبکہ  $t_0$  پر یہ غیر معین ہو سکتا ہے) تب  $t$  کا  $t_0$  کے قریب تر ہونے سے تفاعل کی حد<sup>7</sup>  $l$  سے مراد درج ذیل ہے

$$(10.8) \quad \lim_{t \rightarrow t_0} |u(t) - l| = 0$$

<sup>5</sup> limit vector

<sup>6</sup> پڑوس سے مراد  $t$  محور پر ایسا نقطہ ہے جس کے اندر  $t_0$  پایا جاتا ہو۔

<sup>7</sup> limit



شکل 10.1: سمتی تفاعل کا تفرق

جس کو ہم درج ذیل لکھتے ہیں۔

$$(10.9) \quad \lim_{t \rightarrow t_0} u(t) = l$$

سمتی تفاعل  $u(t)$  اس صورت  $t = t_0$  پر استمراری تصور کیا جاتا ہے جب یہ  $t_0$  کی پڑوس میں معین ہو اور درج ذیل پر پورا اترتا ہو۔

$$(10.10) \quad \lim_{t \rightarrow t_0} u(t) = u(t_0)$$

کار تیزی نظام محدود میں تفاعل  $u(t)$  درج لکھا جائے گا

$$(10.11) \quad u(t) = u_1(t)i + u_2(t)j + u_3(t)k$$

اور  $t_0$  پر  $u(t)$  اس صورت استمراری ہو گا جب اس کے تینوں کار تیزی اجزاء  $t_0$  پر استمراری ہوں۔

تفاعل  $u(t)$  نقطہ  $t$  پر اس صورت قابل تفرق ہو گا جب درج ذیل حد موجود ہو۔

$$(10.12) \quad u'(t) = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{u(t + \Delta t) - u(t)}{\Delta t}$$

$u'(t)$  کو  $u(t)$  کا تفرق<sup>8</sup> کہتے ہیں (شکل 10.1)۔ اس شکل میں نقطہ دار لکیر سمتیہ  $u(t)$  کی نوک کو آزاد متغیر  $t$  کے لئے وقفہ  $t$  تا  $t + \Delta t$  ظاہر کرتی ہے۔

کار تیزی نظام محدود استعمال کرتے ہوئے نقطہ  $t$  پر  $u(t)$  اس صورت قابل تفرق ہو گا جب اس نقطے پر درج ذیل تینوں تفرق موجود ہوں۔

$$u'_m(t) = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{u_m(t + \Delta t) - u_m(t)}{\Delta t} \quad (m = 1, 2, 3)$$

یوں سمتیہ تفاعل کا تفرق لینا اس کے تینوں ارکان کا علیحدہ علیحدہ تفرق لینے کے مترادف ہے یعنی:

$$(10.13) \quad \mathbf{u}'(t) = u'_1(t)\mathbf{i} + u'_2(t)\mathbf{j} + u'_3(t)\mathbf{k}$$

تفرق کے جانی پہچانی اصولوں کے مطابقتی اصول سمتیہ تفاعل کے تفرق کے لئے بھی حاصل کیے جاسکتے ہیں مثلاً

$$(10.14) \quad (cu)' = cu' \quad (c \text{ مستقل ہے}), \quad (u+v)' = u' + v'$$

اور

$$(10.15) \quad (\mathbf{u} \cdot \mathbf{v})' = \mathbf{u}' \cdot \mathbf{v} + \mathbf{u} \cdot \mathbf{v}'$$

$$(10.16) \quad (\mathbf{u} \times \mathbf{v})' = \mathbf{u} \times \mathbf{v}' + \mathbf{u}' \times \mathbf{v}$$

$$(10.17) \quad \left(\frac{\mathbf{u}}{v}\right)' = \frac{v\mathbf{u}' - \mathbf{u}v'}{v^2}$$

$$(10.18) \quad (uvw)' = (u'vw) + (uv'w) + (uvw')$$

چونکہ سمتی ضرب غیر قابل تبادل ہے لہذا مساوات 10.16 میں سمتیات کی ترتیب برقرار رکھنا لازم ہے۔

مثال 10.5: مستقل لمبائی کے تفاعل کا تفرق

اگر تفاعل  $\mathbf{u}(t)$  کی لمبائی مستقل ہو یعنی  $|\mathbf{u}(t)| = c$  تب  $|\mathbf{u}|^2 = \mathbf{u} \cdot \mathbf{u} = c^2$  ہو گا اور مساوات 10.15 کی مدد سے  $(\mathbf{u} \cdot \mathbf{u})' = 2\mathbf{u} \cdot \mathbf{u}' = 0$  حاصل ہو گا جس کے تحت مستقل لمبائی کے سمتی تفاعل کا تفرق یا صفر سمتیہ ہو گا اور یا یہ  $\mathbf{u}(t)$  کے قائمہ الزاویہ ہو گا۔

درج بالا گفتگو سے سمتی تفاعل کی جزوی تفرق کے اصول حاصل کرتے ہیں۔ اگر کسی سمتی تفاعل  $\mathbf{u}$

$$\mathbf{u} = u_1\mathbf{i} + u_2\mathbf{j} + u_3\mathbf{k}$$

کے اجزاء  $n$  عدد متغیرات  $t_1, \dots, t_n$  کے ساتھ قابل تفرق ہوں تب  $t_1$  کے ساتھ  $\mathbf{u}$  کے جزوی تفرق کو  $\frac{\partial \mathbf{u}}{\partial t_1}$  سے ظاہر کیا جائے گا جو درج ذیل ہو گا۔

$$\frac{\partial \mathbf{u}}{\partial t_1} = \frac{\partial u_1}{\partial t_1}\mathbf{i} + \frac{\partial u_2}{\partial t_1}\mathbf{j} + \frac{\partial u_3}{\partial t_1}\mathbf{k}$$

اسی طرح دیگر جزوی تفرقات لکھے جاسکتے ہیں مثلاً:

$$\frac{\partial^2 u}{\partial t_m \partial t_n} = \frac{\partial^2 u_1}{\partial t_m \partial t_n} i + \frac{\partial^2 u_2}{\partial t_m \partial t_n} j + \frac{\partial^2 u_3}{\partial t_m \partial t_n} k$$

مثال 10.6: جزوی تفرق

سمتی تفاعل  $r(t_1, t_2) = a \cos \omega t_1 i + a \sin \omega t_1 j + t_2 k$  کے جزوی تفرق درج ذیل ہیں۔

$$\frac{\partial r}{\partial t_1} = a\omega(-\sin \omega t_1 i + \cos \omega t_1 j), \quad \frac{\partial r}{\partial t_2} = k$$

تفاعل  $r$  ایسی نکلی سطح کو ظاہر کرتا ہے جس کا رداس  $a$  ہے اور محور  $z$  محور ہے۔

### سوالات

سوال 10.1 تا سوال 10.5 میں برابر سطح  $f = c$  کیا ہو گا جہاں  $c$  مستقل ہے۔

سوال 10.1:  $f = x + y + z$

جواب: متوازی سطحیں

سوال 10.2:  $f = x^2 + y^2 + z^2$

جواب: ہم مرکز کرہ

سوال 10.3:  $f = x^2 + y^2$

جواب: کارٹیزی  $z$  کے ہم محوری نکلی سطحیں

سوال 10.4:  $f = 4x^2 + 5y^2$

جواب: کارٹیزی  $z$  کے ہم محوری نکلی ترخیم سطحیں

سوال 10.5:  $f = x^2 + y^2 - z$   
جواب: قطع مکانی نما سطحیں

$xy$  سطح پر سمتیہ  $v$  سوال 10.6 تا سوال 10.9 میں دیا گیا ہے۔ وہ سطح دریافت کریں جس پر  $v$  کی لمبائی مستقل ہو۔ وہ سطح دریافت کریں جس پر  $v$  کی یکساں سمت ہو۔

سوال 10.6:  $v = 2xi + 3yj$   
جوابات: مستقل،  $\frac{y}{x}$ ، مستقل  $4x^2 + 9y^2$

سوال 10.7:  $v = x^2i + \sqrt{y}j$   
جوابات: مستقل،  $\frac{\sqrt{y}}{x^2}$ ، مستقل  $x^4 + y$

سوال 10.8:  $v = (x^2 - y^2)i + 2xyj$   
جوابات: مستقل،  $\frac{2xy}{x^2 - y^2}$ ، مستقل  $x^2 + y^2$

سوال 10.9:  $v = (x + y)i + (x - y)j$   
جوابات: مستقل،  $\frac{x - y}{x + y}$ ، مستقل  $x^2 + y^2$

سوال 10.10 تا سوال 10.18 میں  $u$  دیا گیا ہے۔ آپ سے التماس ہے کہ  $u'$  اور  $u''$  دریافت کریں۔

سوال 10.10:  $a + bt^2$   
جوابات:  $u' = 2bt$ ,  $u'' = 2b$

سوال 10.11:  $ti + (t^2 + 2)j$   
جوابات:  $u' = i + 2tj$ ,  $u'' = 2j$

سوال 10.12:  $4 \cos t i + 2 \sin t j$   
جوابات:  $u' = -4 \sin t i + 2 \cos t j$ ,  $u'' = -4 \cos t i - 2 \sin t j = -u$

سوال 10.13:  $4 \cos t i + 2 \sin t j - 3t k$   
جوابات:  $u' = -4 \sin t i + 2 \cos t j - 3k$ ,  $u'' = -4 \cos t i - 2 \sin t j$

سوال 10.14:  $t^2i + 2j + 4tk$   
جوابات:  $u' = 2ti + 4k$ ,  $u'' = 2i$

سوال 10.15:  $\cos 2t \mathbf{i} - 3 \sin 2t \mathbf{j} + t^2 \mathbf{k}$   
 جوابات:  $\mathbf{u}' = -2 \sin 2t \mathbf{i} - 6 \cos 2t \mathbf{j} + 2t \mathbf{k}$ ,  $\mathbf{u}'' = -4 \cos 2t \mathbf{i} + 12 \sin 2t \mathbf{j} + 2 \mathbf{k}$

سوال 10.16:  $e^t \mathbf{i} - 2e^{-3t} \mathbf{j}$   
 جوابات:  $\mathbf{u}' = e^t \mathbf{i} + 6e^{-3t} \mathbf{j}$ ,  $\mathbf{u}'' = e^t \mathbf{i} - 18e^{-3t} \mathbf{j}$

سوال 10.17:  $e^{-t}(\cos t \mathbf{i} - \sin t \mathbf{j})$   
 جوابات:  $\mathbf{u}' = e^{-t}[-(\cos t + \sin t) \mathbf{i} - (\cos t - \sin t) \mathbf{j}]$ ,  $\mathbf{u}'' = e^{-t}(2 \sin t \mathbf{i} + 2 \cos t \mathbf{j})$

سوال 10.18:  $t^2(2\mathbf{i} - 5\mathbf{j})$   
 جوابات:  $\mathbf{u}' = 2t(2\mathbf{i} - 5\mathbf{j})$ ,  $\mathbf{u}'' = 2(2\mathbf{i} - 5\mathbf{j})$

سوال 10.19 تا سوال 10.23 میں  $\mathbf{u} = t\mathbf{i} + t^3\mathbf{k}$  ،  $\mathbf{v} = t^2\mathbf{j} + t\mathbf{k}$  اور  $\mathbf{w} = 2\mathbf{i} + t\mathbf{j} - t^2\mathbf{k}$  لیتے ہوئے حل کریں۔

سوال 10.19:  $(\mathbf{u} \cdot \mathbf{v})'$   
 جواب:  $4t^3$

سوال 10.20:  $(\mathbf{u} \times \mathbf{v})'$   
 جواب:  $-t^4\mathbf{i} - 2t\mathbf{j} + 3t^2\mathbf{k}$

سوال 10.21:  $[\mathbf{u} \times (\mathbf{v} \times \mathbf{w})]'$   
 جواب:  $-8t^3\mathbf{i} - (7t^6 + 5t^4 - 6t^2)\mathbf{j} + 4t\mathbf{k}$

سوال 10.22:  $[(\mathbf{u} \times \mathbf{v}) \times \mathbf{w}]'$   
 جواب:  $(6t^2 - 7t^6)\mathbf{j} + (4t - 6t^5)\mathbf{k}$

سوال 10.23:  $[(\mathbf{u} \times \mathbf{v}) \cdot \mathbf{w}]'$   
 جواب:  $-15t^4 - 3t^2$

سوال 10.24 تا سوال 10.29 میں دیے گئے سمتی تفاعل  $\mathbf{u}$  کا  $x$  ،  $y$  اور  $z$  کے ساتھ جزوی تفرق دریافت کریں۔

سوال 10.24:  $x\mathbf{i} + 3y\mathbf{k}$   
 جوابات:  $\mathbf{i}$ ,  $3\mathbf{k}$ ,  $0$

سوال 10.25:  $(x^2 - y^2)\mathbf{i} + 2xy\mathbf{j}$   
 جوابات:  $2x\mathbf{i} + 2y\mathbf{j}$ ,  $-2y\mathbf{i} + 2x\mathbf{j}$ ,  $0$

سوال 10.26:  $x^2i - 3y^2j + 2z^2k$   
جوابات:  $2xi, -6yj, 4zk$

سوال 10.27:  $xyi + yzj + zxk$   
جوابات:  $yi + zk, xi + zj, yj + xk$

سوال 10.28:  $(x + y)i + (y + z)j + (z + x)k$   
جوابات:  $i + k, i + j, j + k$

سوال 10.29:  $x^2yi + y^2zj + z^2xk$   
جوابات:  $2xyi + z^2k, x^2i + 2yzj, y^2j + 2xz k$

سوال 10.30:  $(u \cdot v)''$  اور  $(u \times v)''$  کے لئے مساوات 10.15 اور مساوات 10.16 کی طرز کے کلیات دریافت کریں۔

جوابات:  $(u \cdot v)'' = u'' \cdot v + 2u' \cdot v' + u \cdot v''$   
 $(u \times v)'' = u'' \times v + 2u' \times v' + u \times v''$

سوال 10.31: ثابت کریں کہ  $\left(\frac{u}{|u|}\right)' = \frac{u'(u \cdot u) - u(u \cdot u')}{(u \cdot u)^{\frac{3}{2}}}$   
جواب:  $\left(\frac{u}{\sqrt{u \cdot u}}\right)' = \left(\frac{u}{|u|}\right)'$  لکھتے ہوئے مساوات 10.17 کا استعمال کریں۔

### 10.3 منحنی

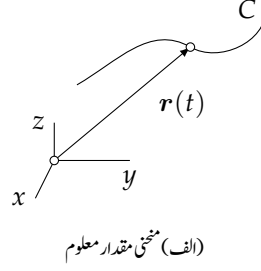
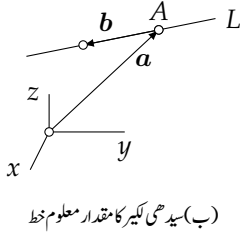
کار تیمی نظام میں منحنی  $C$  کو درج ذیل سمتی تفاعل سے ظاہر کیا جاسکتا ہے (شکل 10.2-الف)۔

$$(10.19) \quad r(t) = x(t)i + y(t)j + z(t)k$$

آزاد حقیقی متغیر  $t$  کی ہر قیمت  $t_0$  کا  $C$  پر مطابقتی نقطہ پایا جاتا ہے جس کے محدد  $x(t_0)$ ،  $y(t_0)$  اور  $z(t_0)$  تعین کر سکتے ہیں۔ مساوات 10.19 کو  $C$  کی منحنی مقدار معلوم<sup>9</sup> کہتے ہیں جبکہ  $t$  کو مقدار معلوم کہتے ہیں۔ منحنی مقدار معلوم کی طرز پر منحنی کا اظہار نہایت عمدہ ثابت ہوتا ہے۔

<sup>9</sup>parametric representation





شکل 10.2: سیدھی لکیر اور منحنی کے مقدار معلوم خطوط۔

فضا میں منحنی ظاہر کرنے کے دیگر طریقے

$$(10.20) \quad y = f(x), \quad z = g(x)$$

اور

$$(10.21) \quad F(x, y, z) = 0, \quad G(x, y, z) = 0$$

ہیں۔ مساوات 10.20 میں  $x = t$  پر کرتے ہوئے اس کو مساوات 10.19 کی طرح لکھ سکتے ہیں یعنی:

$$r(t) = ti + f(t)j + g(t)k$$

مساوات 10.21 میں دو سطحوں کے مساوات دیے گئے ہیں جن کا ملاپ منحنی دیتا ہے۔

مستوی منحنی<sup>10</sup> سے مراد ایسی منحنی ہے جو فضا میں کسی سطح مستوی پر پائی جاتی ہو۔ غیر مستوی منحنی کو خم دار منحنی<sup>11</sup> کہتے ہیں۔

مثال 10.7: سیدھا خط

کسی بھی سیدھی لکیر L کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے جہاں a اور b مستقل سمتیات ہیں (شکل 10.2-ب)۔

$$(10.22) \quad r(t) = a + tb = (a_1 + tb_1)i + (a_2 + tb_2)j + (a_3 + tb_3)k$$

<sup>10</sup> plane curve  
<sup>11</sup> twisted curve

$L$  نقطہ  $A$  سے گزرتی ہے جس کا تعین گر سمتیہ  $a$  ہے جبکہ  $b$  کے رخ  $L$  ہو گا۔ اگر  $b$  اکائی سمتیہ ہو تب اس کے ارکان کو سائن رخ<sup>12</sup> ہوں گے اور  $L$  پر کسی بھی نقطے کا  $A$  سے فاصلہ  $|t|$  ہو گا۔

مثال 10.8: ترخیم، دائرہ

درج ذیل سمتی تفاعل  $xy$  سطح میں ترخیم کو ظاہر کرتا ہے جس کا مرکز کارتیسی نظام کے مبدا اور صدر محور  $x$  اور  $y$  محور پر ہیں۔

$$(10.23) \quad \mathbf{r}(t) = a \cos t \mathbf{i} + b \sin t \mathbf{j}$$

لیتے ہوئے  $\cos^2 t + \sin^2 t = 1$  کے استعمال سے  $x = a \cos t$  اور  $y = b \sin t$

$$(10.24) \quad \frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} = 1, \quad z = 0$$

ملتا ہے جو ترخیم کی مساوات ہے۔ اگر  $a = b$  ہو تب مساوات 10.23  $a$  کی دائرے کی مساوات ہو گی۔

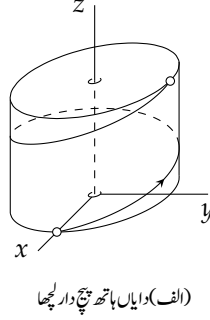
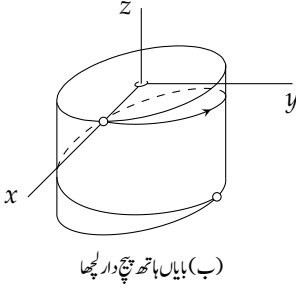
سوال 10.32: مبدا سے ہٹ کر دائرہ

$xy$  سطح میں رداس  $r$  کا ایسا دائرہ جس کا مرکز نقطہ  $(x_0, y_0)$  پر ہو کی مساوات درج ذیل ہے۔

$$\frac{(x - x_0)^2}{r^2} + \frac{(y - y_0)^2}{r^2} = 1$$

لیتے ہوئے  $\frac{y - y_0}{r} = \sin t$  اور  $\frac{x - x_0}{r} = \cos t$  لکھا  $y = y_0 + r \sin t$  اور  $x = x_0 + r \cos t$  کی مقدار معلوم مساوات درج ذیل ہو گی۔

$$(10.25) \quad \mathbf{r}(t) = (x_0 + r \cos t) \mathbf{i} + (y_0 + r \sin t) \mathbf{j}$$



شکل 10.3: پیچ دار لچھے (مثال 10.33)۔

سوال 10.33: پیچ دار لچھا  
پیچ دار لچھے<sup>13</sup> کو

$$(10.26) \quad \mathbf{r}(t) = a \cos t \mathbf{i} + a \sin t \mathbf{j} + ct \mathbf{k} \quad (c \neq 0)$$

ظاہر کرتا ہے۔ اس خم دار منحنی کو  $c > 0$  (دایاں ہاتھ پیچ دار لچھا) اور  $c < 0$  (بایاں ہاتھ پیچ دار لچھا) کے لئے شکل 10.3 میں دکھایا گیا ہے۔

منحنی کے کچھ حصے کو عموماً قوس<sup>14</sup> کہتے ہیں۔ اس کتاب میں ہم عموماً قوس کو بھی منحنی کہیں گے۔

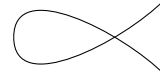
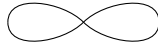
ہم قطع منحنی اپنی آپ کو قطع کرتی ہے۔ نقطہ قطع کو منحنی کا متعدد نقطہ<sup>15</sup> کہتے ہیں (شکل 10.4)۔ ایسی منحنی جس کے متعدد نقطے نہ پائے جاتے ہوں سادہ منحنی<sup>16</sup> کہلاتی ہے۔

circular helix<sup>13</sup>

arc<sup>14</sup>

multiple point<sup>15</sup>

simple curve<sup>16</sup>



شکل 10.4: دوہرا نقطوں والے منحنی

مثال 10.9: سادہ اور غیر سادہ منحنی  
ترخیم اور پیچ دار لچھے سادہ ترخیم کی مثالیں ہیں۔ درج ذیل  $t = 1$  اور  $t = -1$  پر مبداء سے دو مرتبہ گزرتی ہے لہذا یہ غیر سادہ منحنی کی مثال ہے۔

$$\mathbf{r}(t) = (t^2 - 1)\mathbf{i} + (t^3 - 1)\mathbf{j}$$

آخر میں بتانا چلوں کہ کسی بھی منحنی  $C$  کو کئی سمتی تفاعل سے ظاہر کیا جاسکتا ہے مثلاً اگر  $C$  کو مساوات 10.19 ظاہر کرے تب ہم  $t = h(t^*)$  لیتے ہوئے، جہاں مساوات 10.19 میں استعمال  $t$  کی تمام قیمتوں کے لئے  $h(t^*)$  بھی پائے جاتے ہوں،  $C$  کو نئی سمتی تفاعل  $\tilde{\mathbf{r}}(t^*) = \mathbf{r}[h(t^*)]$  سے ظاہر کر سکتے ہیں۔

مثال 10.10: مقدار معلوم کی تبدیلی  
 $xy$  سطح میں قطع مکانی  $y = x^2$  کو درج ذیل سمتیہ تفاعل ظاہر کرتی ہے۔  
(10.27)  $\mathbf{r} = t\mathbf{i} + t^2\mathbf{j} \quad (-\infty < t < \infty)$

ہم  $t = -2t^*$  لیتے ہوئے اس قطع مکانی کو درج ذیل سمتی تفاعل سے ظاہر کر سکتے ہیں۔

$$\tilde{\mathbf{r}}(t^*) = \mathbf{r}(-2t^*) = -2t^*\mathbf{i} + 4t^{*2}\mathbf{j}$$

اگر ہم  $t = t^{*2}$  لیں تب ہمیں درج ذیل نیا سمتی تفاعل ملتا ہے

$$\tilde{\mathbf{r}}(t^*) = t^{*2}\mathbf{i} + t^{*4}\mathbf{j}$$

لیکن  $t^{*2} > 0$  کی بنا یہ تفاعل قطع مکانی کو صرف ربع اول میں ظاہر کرتا ہے۔

## سوالات

سوال 10.34 تا سوال 10.37 میں نقطہ  $A$  سے گزرتی ہوئی سمتیہ  $b$  کے رخ سیدھی لکیر کی مقدار معلوم مساوات دریافت کریں۔

سوال 10.34:  $A : (0, 0, 0), \quad b = i - j$   
جواب:  $r = ti - tj$

سوال 10.35:  $A : (2, -3, 1), \quad b = i + 2j$   
جواب:  $r = (t + 2)i + (2t - 3)j + k$

سوال 10.36:  $A : (2, 0, -3), \quad b = -j + 3k$   
جواب:  $r = 2i - tj + 3(t - 1)k$

سوال 10.37:  $A : (-3, 2, 6), \quad b = 5i + 3j - 7k$   
جواب:  $r = (5t - 3)i + (3t + 2)j + (6 - 7t)k$

سوال 10.38 تا سوال 10.41 میں نقطہ  $A$  اور نقطہ  $B$  سے گزرتی ہوئی سیدھی لکیر کی مقدار معلوم مساوات دریافت کریں۔

سوال 10.38:  $A : (0, 0, 0), \quad B : (1, 1, 1)$   
جواب:  $r = ti + tj + tk$

سوال 10.39:  $A : (-3, 7, -5), \quad B : (2, 0, 3)$   
جواب:  $r = (5t - 3)i + 7(1 - t)j + (8t - 5)k$

سوال 10.40:  $A : (1, 2, -3), \quad B : (7, 2, -3)$   
جواب:  $r = (6t + 1)i + 2j - 3k$

سوال 10.41:  $A : (3, 2, 0), \quad B : (0, 0, 0)$   
جواب:  $r = 3(1 - t)i + 2(1 - t)j$  جس میں  $t^* = 1 - t$  چنتے ہوئے  $j^* = 2t^*i + 3t^*j$  بھی لکھا جاسکتا ہے۔

سوال 10.42 تا سوال 10.46 میں دیے سیدھی لکیر کی مقدار معلوم مساوات دریافت کریں۔

سوال 10.42:  $y = x, \quad z = 0$   
جواب:  $r = ti + tj$

سوال 10.43:  $y = -3x, \quad z = 2x$   
جواب:  $r = ti - 3tj + 2tk$

سوال 10.44:  $2y = 5x, \quad z = x - 3y$   
جواب:  $r = ti + \frac{5}{2}j - \frac{13}{2}k$  یا  $r = 2ti + 5tj - 13tk$  جہاں  $t^*$  کی جگہ  $t$  ہی لکھا گیا ہے۔

سوال 10.45:  $4x - y + z = 3, \quad -3x + 2y + 3z = 19$   
جواب:  $y$  اور  $z$  حاصل کرتے ہوئے  $r = ti + (3t + 2)j + (5 - t)k$

سوال 10.46:  $x - y = 2, \quad 2x + z = 3$   
جواب:  $r = ti + (t - 2)j + (3 - 2t)k$

سوال 10.47 تا سوال 10.55 میں دیے خطوط کی مقدار معلوم مساوات دریافت کریں۔

سوال 10.47:  $x^2 + y^2 = 1, \quad z = 0$   
جواب:  $r = \cos ti + \sin tj$

سوال 10.48:  $y = x^3, \quad z = 0$   
جواب:  $r = ti + t^3j$

سوال 10.49:  $y = 2x^3, \quad z = -3x^2$   
جواب:  $r = ti + 2t^3j - 3t^2k$

سوال 10.50:  $x^2 + y^2 - 4x + 6y = -9, \quad z = 0$   
جواب: نقطہ  $(2, -3)$  پر رداس 2 کا دائرہ  $r = (2 + 2 \cos t)i + (-3 + 2 \sin t)j$

سوال 10.51:  $4(x + 1)^2 + y^2 = 4, \quad z = 0$   
جواب:  $r = (-1 + 2 \cos t)i + 2 \sin tj$

سوال 10.52:  $x = -5y^2, \quad z = 2y^3$   
جواب:  $r = -5t^2i + tj + 2t^3k$

سوال 10.53:  $y = \sqrt{x}$ ,  $z = y - 2$ ,  
جواب:  $r = t^2 i + t j + (t - 2) k$

سوال 10.54:  $xy$  سطح میں درج ذیل ترخیم کی مقدار معلوم مساوات لکھیں۔

$$\frac{(x - x_0)^2}{a^2} + \frac{(y - y_0)^2}{b^2} = 1$$

جواب:  $r = (x_0 + a \cos t) i + (y_0 + b \sin t) j$

سوال 10.55:  $x^2 + y^2 = 4$ ,  $z = e^{-x}$   
جواب:  $r = 2 \cos t i + 2 \sin t j + e^{-t} k$

سوال 10.56: پیچ دار لچھے (مساوات 10.26) کا  $xy$ ،  $xz$  اور  $yz$  سطحوں پر عمودی سایہ کیا ہو گا؟

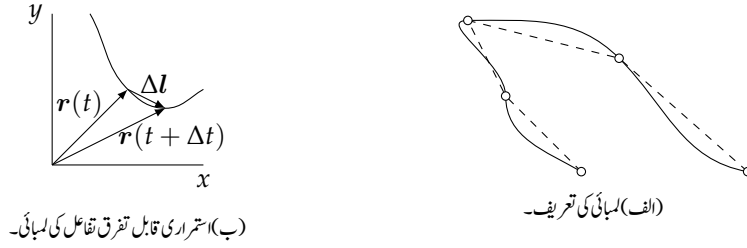
جوابات:  $xy$  میں دائرہ،  $xz$  میں کوسائن موج اور  $yz$  میں سائن موج

## 10.4 لمبائی قوس

سادہ منحنی  $C$  کی لمبائی کی تعریف پیش کرتے ہیں۔ ہم  $C$  (شکل 10.5-الف) کے دونوں سروں کے مابین متواتر (اختیاری) نقطوں کو  $n$  عدد (نقطہ دار) خط مستقیم سے یوں جوڑتے ہیں کہ  $n \rightarrow \infty$  کی صورت میں لمبی ترین خط مستقیم کی لمبائی صفر کے قریب تر ہو گی۔ تمام خط مستقیم کی لمبائیوں (جنہیں مسئلہ فیثاغورث سے حاصل کیا جاسکتا ہے) کا مجموعہ لیتے ہیں۔ اگر  $n$  کی بتدریج بڑھتی تعداد  $n_1$ ،  $n_2$ ، ... لیتے ہوئے مطابقتی خط مستقیم کی لمبائیوں کے مجموعے کی ترتیب  $l_1$ ،  $l_2$ ، ... مرکوز ہو جس کی حد  $l$  ہو تب ہم کہتے ہیں کہ  $C$  قابل تصحیح<sup>17</sup> ہے اور  $l$  کو  $C$  کی لمبائی<sup>18</sup> کہتے ہیں۔

اگر  $C$  از خود سادہ منحنی نہ ہو لیکن یہ محدود تعداد کے قابل تصحیح سادہ منحنیات پر مشتمل ہو تب  $C$  کی لمبائی سے مراد ان تمام منحنیات کی لمبائیوں کا مجموعہ ہو گا۔

<sup>17</sup>rectifiable  
<sup>18</sup>length



شکل 10.5: لمبائی قوس

اگر  $C$  کو استمراری<sup>19</sup> قابل تفرق سمتی تفاعل

$$(10.28) \quad \mathbf{r} = \mathbf{r}(t) \quad (a \leq t \leq b)$$

سے ظاہر کرنا ممکن ہو تب  $\Delta l = \mathbf{r}(t) - \mathbf{r}(t + \Delta t) = \Delta \mathbf{r}$  ہو گا (شکل 10.5-ب) جس کو  $\Delta t$  سے تقسیم کرتے ہوئے  $\frac{\Delta l}{\Delta t} = \frac{\Delta \mathbf{r}}{\Delta t}$  لکھا جاسکتا ہے۔ یوں  $\Delta t \rightarrow 0$  کی صورت میں درج ہو گا۔

$$\frac{dl}{dt} = \frac{d\mathbf{r}}{dt} = \dot{\mathbf{r}} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \mathbf{r}}{\Delta t}$$

کسی بھی سمتیہ کی طرح  $\dot{\mathbf{r}}$  کی لمبائی  $\sqrt{\dot{\mathbf{r}} \cdot \dot{\mathbf{r}}}$  ہو گی جس کو  $dt$  سے ضرب دیتے ہوئے مکمل لینے سے منحنی کی کل لمبائی حاصل ہو گی۔

$$(10.29) \quad l = \int_a^b \sqrt{\dot{\mathbf{r}} \cdot \dot{\mathbf{r}}} dt \quad (\dot{\mathbf{r}} = \frac{d\mathbf{r}}{dt})$$

مساوات 10.29 سے حاصل لمبائی منحنی پر محدود نظام کا کوئی اثر نہیں ہو گا۔

اگر ہم مکمل کی بالائی حد کو مستقل  $b$  کی جگہ متغیر  $t$  رکھیں تب حاصل مکمل از خود  $t$  کا تابع تفاعل ہو گا مثلاً  $s(t)$ ۔ یوں مکمل کے متغیر کو  $t^*$  لکھتے ہوئے درج ذیل ہو گا۔

$$(10.30) \quad s(t) = \int_a^t \sqrt{\dot{\mathbf{r}} \cdot \dot{\mathbf{r}}} dt^* \quad (\dot{\mathbf{r}} = \frac{d\mathbf{r}}{dt^*})$$

تفاعل  $s(t)$  کو  $C$  کا لمبائی قوس تفاعل یا  $C$  کی لمبائی قوس<sup>20</sup> کہتے ہیں۔

<sup>19</sup> استمراری قابل تفرق کا مطلب ہے کہ اس کا تفرق موجود ہے اور یہ تفرق استمراری ہے۔ اسی طرح دوہرا استمراری قابل تفرق کا مطلب ہے کہ اس کا دوہرا تفرق موجود ہے اور یہ دوہرا تفرق استمراری ہے، وغیرہ وغیرہ

<sup>20</sup> arc length



اب تک کے بحث سے ظاہر ہے کہ جیومیٹریائی طور پر کسی مستقل  $t = t_0 \geq a$  کے لئے  $s(t_0)$  نقطہ  $t = a$  اور نقطہ  $t = t_0$  کے درمیان حصے کی لمبائی دیتا ہے۔ یوں  $t = t_0 < a$  کی صورت میں  $s(t_0) < 0$  ہو گا لہذا لمبائی  $-s(t_0)$  ہو گی۔

منحنی کی مقدار معلوم مساوات میں  $s$  بطور مقدار معلوم کردار ادا کر سکتا ہے اور جیسا ہم دیکھیں گے اس سے کئی کلیات سادہ صورت اختیار کرتے ہیں۔

مساوات 10.30 میں ابتدائی نقطہ  $a$  کی جگہ کوئی دوسرا مستقل لیا جا سکتا ہے یعنی نقطہ  $s = 0$  کو ہم خود مختاری کے ساتھ چن سکتے ہیں۔  $C$  پر جس طرف چلنے سے  $s$  بڑھتا ہے اس طرف کو  $C$  کی مثبت دائری سمت<sup>21</sup> کہتے ہیں۔ یوں منحنی کی سمت بندی<sup>22</sup> کرنا ممکن ہوتا ہے۔ ظاہر ہے کہ کسی بھی  $C$  کی سمت بندی دو طریقوں سے کی جا سکتی ہے۔ مقدار معلوم کا اس طرح تبادلہ کہ اس کا تفرق منفی حاصل ہو سے دوسری سمت بندی حاصل ہو گی۔

مساوات 10.30 سے درج ذیل لکھا جا سکتا ہے۔

$$(10.31) \quad \left(\frac{ds}{dt}\right)^2 = \frac{d\mathbf{r}}{dt} \cdot \frac{d\mathbf{r}}{dt} = \left(\frac{dx}{dt}\right)^2 + \left(\frac{dy}{dt}\right)^2 + \left(\frac{dz}{dt}\right)^2$$

روایتی طور پر عموماً

$$d\mathbf{r} = dx\mathbf{i} + dy\mathbf{j} + dz\mathbf{k}$$

اور

$$(10.32) \quad ds^2 = d\mathbf{r} \cdot d\mathbf{r} = dx^2 + dy^2 + dz^2$$

لکھا جاتا ہے جہاں  $ds$  کو  $C$  کا خطی جزو<sup>23</sup> کہتے ہیں۔

مثال 10.11: لمبائی قوس بطور مقدار معلوم دائرے کی صورت میں

$$\mathbf{r}(t) = a \cos t \mathbf{i} + a \sin t \mathbf{j}, \quad \dot{\mathbf{r}} = -a \sin t \mathbf{i} + a \cos t \mathbf{j}, \quad \dot{\mathbf{r}} \cdot \dot{\mathbf{r}} = a^2$$

positive sense<sup>21</sup>

orientation<sup>22</sup>

linear element<sup>23</sup>

ہو گا لہذا لمبائی قوس درج ذیل حاصل ہو گی۔

$$s(t) = \int_0^t a dt^* = at$$

یوں  $t$  کو  $s$  کا تفاعل  $t(s) = \frac{s}{a}$  لکھتے ہوئے دائرے کی ایسی مساوات لکھتے ہیں جس میں  $s$  بطور مقدار معلوم ہے۔

$$r \left( \frac{s}{a} \right) = a \cos \frac{s}{a} i + a \sin \frac{s}{a} j$$

اس دائرے کی سمت بندی گھڑی کی الٹ رخ ہے۔ یوں گھڑی کے الٹ رخ چلتے ہوئے  $s$  بڑھے گا۔ ہم  $s = -\tilde{s}$  پر کرتے ہوئے دائرے کی سمت بندی گھڑی کے رخ رکھ سکتے ہیں۔ یوں

$$\cos(-\alpha) = \cos \alpha \quad \text{اور} \quad \sin(\alpha) = -\sin \alpha$$

استعمال کرتے ہوئے درج ذیل لکھا جائے گا۔

$$r \left( -\frac{\tilde{s}}{a} \right) = a \cos \frac{\tilde{s}}{a} i - a \sin \frac{\tilde{s}}{a} j$$

چونکہ  $\frac{ds}{d\tilde{s}} = -1 < 0$  ہے لہذا درج بالا میں گھڑی کے رخ چلتے ہوئے بڑھتا  $\tilde{s}$  حاصل ہو گا۔

## سوالات

تمام سوالات میں لمبائی قوس دریافت کریں۔ دیے تفاعل کا خط کھینچیں۔

سوال 10.57: لیزم:  $x = 0$  سے  $x = 1$  تک  $z = 0$ ,  $y = \cosh x$   
جواب:  $\sinh 1$

سوال 10.58: پیچ دار لچھا:  $(a, 0, 0)$  سے  $(a, 0, 2\pi c)$  تک  $y = a \cos ti + a \sin tj + ct k$ ,  
جواب:  $2\pi \sqrt{a^2 + c^2}$

سوال 10.59: قطع مکانی:  $(0,0,0)$  سے  $(2,4,0)$  تک  $y = x^2$ ,  $z = 0$ ,  
جواب:  $\frac{\operatorname{arcsinh}(8)}{4} + 2\sqrt{65}$

سوال 10.60: چار دندان تدویر: پوری لمبائی  $r = a \cos^3 t \mathbf{i} + a \sin^3 t \mathbf{j}$ ,  
جواب: اس کو چار سادہ قابل التصح ٹکڑوں میں تقسیم کرتے ہوئے  $6a$  حاصل ہوتا ہے۔

سوال 10.61:  $(1,0,0)$  سے  $(-1,\pi,0)$  تک  $r = (\cos t + t \sin t)\mathbf{i} + (\sin t - t \cos t)\mathbf{j}$ ,  
جواب:  $\frac{\pi^2}{2}$

سوال 10.62:  $0 \leq t \leq \frac{\pi}{2}$   $r = e^t \cos t \mathbf{i} + e^t \sin t \mathbf{j}$ ,  
جواب:  $\sqrt{2}(e^{\frac{\pi}{2}} - 1)$

سوال 10.63: ثابت کریں کہ  $x = a$  تا  $x = b$  منحنی  $y = f(x)$  کی لمبائی درج ذیل ہے۔ (مساوات 10.29 کی مدد لیں۔)

$$(10.33) \quad l = \int_a^b \sqrt{1 + y'^2} dx \quad (y' = \frac{df}{dx})$$

جواب:  $r = ti + f(t)j$  سے  $\dot{r} = i + f'(t)j$  اور  $\sqrt{\dot{r} \cdot \dot{r}} = \sqrt{1 + y'^2}$  لکھ کر جواب حاصل کریں۔

سوال 10.64: درج بالا مساوات (سوال 10.63) کی مساوات استعمال کرتے ہوئے رداس  $r$  کے دائرے کی لمبائی دریافت کریں۔

جواب:  $x$  محور کے بالائی جانب قوس کی مثبت دائری سمت بائیں سے دائیں ہے جبکہ محور کے نیچے جانب مثبت دائری سمت دائیں سے بائیں ہے۔ یوں ایک بار  $x = -1$  تا  $x = 1$  اور دوسری بار  $x = 1$  تا  $x = -1$  تکمل لیں۔ کل لمبائی  $2\pi r$  حاصل ہوگی۔

سوال 10.65: اگر منحنی کو کردی محدود میں  $\rho = \sqrt{x^2 + y^2}$  اور  $\theta = \arctan(\frac{y}{x})$  سے ظاہر کیا جائے تب درج ذیل ثابت کریں۔

$$ds^2 = \rho^2 d\theta^2 + d\phi^2$$

جواب:  $x = \rho \cos \phi$  اور  $y = \rho \sin \phi$  سے درج ذیل لکھا جا سکتا ہے

$$dx = \frac{\partial x}{\partial \rho} d\rho + \frac{\partial x}{\partial \phi} d\phi \implies dx = \cos \phi d\rho - \rho \sin \phi d\phi$$

$$dy = \frac{\partial y}{\partial \rho} d\rho + \frac{\partial y}{\partial \phi} d\phi \implies dy = \sin \phi d\rho + \rho \cos \phi d\phi$$

جنہیں مساوات 10.32 میں پر کرنے سے درکار نتیجہ ملتا ہے۔

سوال 10.65 میں دیا گیا کلیہ استعمال کرتے ہوئے سوال 10.66 تا سوال 10.70 میں لمبائی قوس دریافت کریں۔

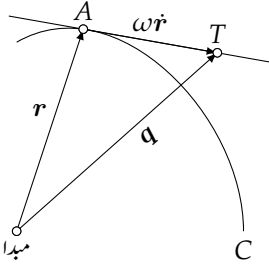
سوال 10.66: رداس  $r$  کے دائرے کی کل لمبائی۔  
جواب:  $2\pi r$

سوال 10.67:  $\rho = e^\phi$ ,  $0 \leq \phi \leq \pi$   
جواب:  $\sqrt{2}(e^\pi - 1)$

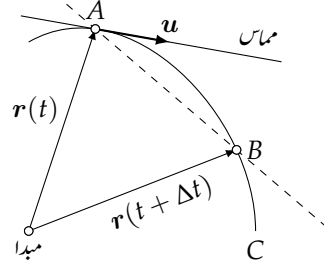
سوال 10.68:  $\rho = \phi^2$ ,  $0 \leq \phi \leq \frac{\pi}{2}$   
جواب:  $\frac{(\pi^2+16)^{\frac{3}{2}}}{24} - \frac{8}{3}$

سوال 10.69: قلب نما  $\rho = a(1 - \cos \theta)$  (اس کا خط جو قلب نما ہے کو کھینچیں)۔  
جواب:  $8a$

سوال 10.70:  $\rho = a(1 + \cos \theta)$   
جواب:  $8a$



(ب) مماس الجبرائی اظہار



(الف) منحنی کا مماس

شکل 10.6: مماس اور اس کا اظہار

## 10.5 مماس، انحناء اور مروڑ

نقطہ A پر منحنی C کے مماس سے مراد A اور منحنی پر دوسرا نقطہ B سے گزرتے ہوا وہ سیدھا خط ہے جو B کو A کے قریب تر کرنے سے حاصل ہو گا (شکل 10.6-الف)۔

فرض کریں کہ C کو استمراری قابل تفرق تفاعل  $r(t)$  سے ظاہر کیا جاسکتا ہے جہاں  $t$  کوئی بھی مقدار معلوم ہو سکتا ہے۔ فرض کریں کہ  $t$  اور  $t + \Delta t$  بالترتیب A اور B دیتے ہیں۔ ان نقطوں سے گزرتا ہوا سیدھا خط L درج ذیل سمتیہ کے رخ ہو گا۔

$$\frac{r(t + \Delta t) - r(t)}{\Delta t}$$

یوں اگر سمتیہ

$$(10.34) \quad \dot{r} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{r(t + \Delta t) - r(t)}{\Delta t}$$

صفر سمتیہ نہ ہو تب اس کی سمت ہی نقطہ A پر مماس کی سمت ہو گی۔ یہ سمتیہ بڑھتے  $t$  کے رخ ہے۔  $\dot{r}$  کو نقطہ A پر C کا مماس<sup>24</sup> کہتے ہیں جس کا مطابقتی اکائی سمتیہ درج ذیل ہو گا جس کو A پر C کا اکائی سمتیہ مماس<sup>25</sup> کہتے ہیں۔

$$(10.35) \quad u = \frac{\dot{r}}{|\dot{r}|}$$

<sup>24</sup>tangent  
<sup>25</sup>unit tangent vector

اب اگر  $C$  کو  $r(s)$  سے ظاہر کیا جائے، جہاں  $s$  لمبائی قوس ہے، تب مساوات 10.31 کے تحت  $\frac{dr}{ds}$  اکائی سمتیہ ہو گا لہذا مساوات 10.35 درج ذیل دے گی۔

$$(10.36) \quad u = r' = \frac{dr}{ds}$$

شکل 10.6-ب سے ظاہر ہے کہ مماس پر کسی بھی نقطہ  $T$  کا تعین گر سمتیہ،  $A$  کے تعین گر سمتیہ اور  $A$  سے مماس کی سمت میں سمتیہ کا مجموعہ ہو گا یعنی

$$(10.37) \quad q(\omega) = r + \omega r'$$

جہاں  $\omega$  حقیقی متغیر ہے۔

فرض کریں کہ منحنی  $C$  کو تین گنا استمراری قابل تفرق تفاعل<sup>26</sup>  $r(s)$  سے ظاہر کیا جاتا ہے جہاں  $s$  لمبائی قوس ہے۔ تب درج ذیل کو  $C$  کی انحناء<sup>27</sup> کہتے ہیں۔

$$(10.38) \quad \kappa(s) = |u'(s)| = |r''(s)| \quad (\kappa \geq 0)$$

اگر  $\kappa \neq 0$  ہو تب  $u'(s)$  کی سمت میں اکائی سمتیہ  $p$  درج ذیل ہو گا جس کو  $C$  کا اکائی صدر عمودی سمتیہ<sup>28</sup> کہتے ہیں۔

$$(10.39) \quad p = \frac{u'}{\kappa} \quad (\kappa > 0)$$

صفحہ 740 پر مثال 10.5 کے نتیجے کے تحت  $p$  اور  $u$  قائمہ الزاویہ ہوں گے۔ درج ذیل کو  $C$  کا دوہرا عمودی اکائی سمتیہ<sup>29</sup> کہتے ہیں۔

$$(10.40) \quad b = u \times p \quad (\kappa > 0)$$

سمتی ضرب کی تعریف کے تحت  $u$ ،  $p$  اور  $b$  دائیں ہاتھ تین قائمہ الزاویہ اکائی سمتیات ہوں گے (حصہ 7.3 اور حصہ 7.7)۔ ان تین قائمہ الزاویہ اکائی سمتیات کو نقطہ غور پر  $C$  کا سه سطحی مجسم<sup>30</sup> کہتے ہیں۔ اس نقطے سے گزرتے ہوئے تین سیدھے خطوط جو  $u$ ،  $p$  اور  $b$  کے رخ ہوں کو بالترتیب  $C$  کا مماس، صدر عمود اور دوہرا عمود کہتے ہیں۔

<sup>26</sup> صفحہ 752 کے آخر پر حاشیہ دیکھیں

<sup>27</sup> curvature

<sup>28</sup> unit principal normal vector

<sup>29</sup> unit binormal vector

<sup>30</sup> trihedron

اگر تفرق  $b'$  صفر نہ ہو تب مثال 10.5 کے تحت یہ  $b$  کے عمودی ہو گا۔ ساتھ ہی ساتھ یہ  $u$  کے بھی عمودی ہے۔ درحقیقت اگر ہم  $b \cdot u = 0$  کا تفرق لیں تو ہمیں  $b' \cdot u + b \cdot u' = 0$  ملتا ہے۔ اب چونکہ  $b \cdot u' = 0$  ہے لہذا  $b' \cdot u = 0$  ہو گا۔ یوں  $b'$  کی صورت  $b' = \alpha p$  ہو گی جہاں  $\alpha$  غیر سمتی ہے۔ روایتی طور پر  $\alpha = -\tau$  لیا جاتا ہے لہذا درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$(10.41) \quad b' = -\tau p \quad (\kappa > 0)$$

غیر سمتی تفاعل  $\tau$  کو  $C$  کی مروڑ<sup>31</sup> کہتے ہیں۔ مساوات 10.41 کے دونوں اطراف کو  $p$  سے ضرب دینے سے درج ذیل ملتا ہے۔

$$(10.42) \quad \tau(s) = -p(s) \cdot b'(s)$$

درج بالا تصورات منحنیات کے استعمال میں کلیدی کردار ادا کرتے ہیں۔

مثال 10.12: پیچ دار لچھا

پیچ دار لچھے (مساوات 10.26) کی لمبائی  $s = t\sqrt{a^2 + c^2}$  حاصل ہوتی ہے لہذا پیچ دار لچھے کو

$$r(s) = a \cos \frac{s}{K} i + a \sin \frac{s}{K} j + c \frac{s}{K} k, \quad K = \sqrt{a^2 + c^2}$$

لکھ کر درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$u(s) = r'(s) = -\frac{a}{K} \sin \frac{s}{K} i + \frac{a}{K} \cos \frac{s}{K} j + \frac{c}{K} k$$

$$r''(s) = -\frac{a}{K^2} \cos \frac{s}{K} i - \frac{a}{K^2} \sin \frac{s}{K} j$$

$$\kappa = |r''| = \sqrt{r'' \cdot r''} = \frac{a}{K^2} = \frac{a}{a^2 + c^2}$$

$$p(s) = \frac{r''(s)}{\kappa(s)} = -\cos \frac{s}{K} i - \sin \frac{s}{K} j$$

$$b(s) = u(s) \times p(s) = \frac{c}{K} \sin \frac{s}{K} i - \frac{c}{K} \cos \frac{s}{K} j + \frac{a}{K} k$$

$$b'(s) = \frac{c}{K^2} \cos \frac{s}{K} i + \frac{c}{K^2} \sin \frac{s}{K} j$$

$$\tau(s) = -p(s) \cdot b'(s) = \frac{c}{K^2} = \frac{c}{a^2 + c^2}$$

اس طرح پچ دار لچھے میں مستقل انخا اور مستقل مروڑ پایا جائے گا۔ اگر  $c > 0$  (شکل 10.3-الف) دایاں ہاتھ پچ دار لچھا) ہو تب  $\tau > 0$  ہو گا جبکہ  $c < 0$  (شکل 10.3-ب) دایاں ہاتھ پچ دار لچھا) کی صورت میں  $\tau < 0$  ہو گا۔ یوں

چونکہ  $u$ ،  $p$  اور  $b$  غیر تابع سمتیات ہیں لہذا فضا میں کسی بھی سمتیہ کو ان کا خطی مجموعہ لکھا جا سکتا ہے۔ یوں اگر  $u'$ ،  $p'$  اور  $b'$  موجود ہوں تب انہیں بھی ان غیر تابع سمتیات کی مدد سے (درج ذیل) لکھا جا سکتا ہے۔

$$(10.43) \quad \begin{array}{ll} \text{(الف)} & u = \kappa p \\ \text{(ب)} & p' = -\kappa u + \tau b \\ \text{(پ)} & b' = -\tau p \end{array}$$

مساوات 10.43-الف کو مساوات 10.39 سے حاصل کیا جا سکتا ہے جبکہ مساوات 10.43-پ درحقیقت مساوات 10.41 ہے۔ سمتی ضرب کی تعریف سے درج ذیل لکھا جا سکتا ہے۔

$$p = b \times u, \quad p \times u = -b, \quad b \times p = -u$$

ان میں دایاں کلیہ کا تفرق لیتے ہوئے مساوات 10.43-الف اور مساوات 10.43-پ استعمال کرتے ہوئے درج ذیل حاصل ہوتا ہے جو مساوات 10.43-ب ہے۔

$$p' = b' \times u + b \times u' = -\tau p \times u + b \times \kappa p = -\tau(-b) + \kappa(-u)$$

### سوالات

سوال 10.71 تا سوال 10.74 میں نقطہ  $N$  پر دیے گئے تفاعل کے مماس کی مساوات دریافت کریں۔

$$\text{سوال 10.71: } N : \left(-\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}}\right) \quad r(t) = \cos t i + \sin t j, \quad \text{جواب: } q(\omega) = -\frac{1}{\sqrt{2}}(1 + \omega)i + \frac{1}{\sqrt{2}}(1 - \omega)j$$

$$\text{سوال 10.72: } N : (1, -1, 1) \quad r(t) = ti - t^3 j + t^2 k, \quad \text{جواب: } q(\omega) = (1 + \omega)i - (1 + 3\omega)j + (1 + 2\omega)k$$



سوال 10.73:  $N : (\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{3}{4}\pi)$   $r(t) = \cos t \mathbf{i} + \sin t \mathbf{j} + 3t \mathbf{k}$ ,

جواب:  $q(\omega) = \frac{1}{\sqrt{2}}(1 - \omega) \mathbf{i} + \frac{1}{\sqrt{2}}(1 + \omega) \mathbf{j} + (\frac{3}{4}\pi + 3\omega) \mathbf{k}$

سوال 10.74:  $N : (\sqrt{3}, -1)$   $r(t) = 2 \cos t \mathbf{i} - 2 \sin t \mathbf{j}$ ,

جواب:  $q(\omega) = (\sqrt{3} - \omega) \mathbf{i} - (1 + \sqrt{3}\omega) \mathbf{j}$

سوال 10.75: ثابت کریں کہ مثال 10.12 میں دیے گئے پیچ دار لچھے کی  $u$  اور  $z$  محور کے مابین زاویہ مستقل مقدار ہے۔

جواب: مستقل  $\cos \alpha = \mathbf{u} \cdot \mathbf{k} = \frac{c}{a^2 + c^2}$

سوال 10.76: ثابت کریں کہ صرف سیدھے خطوط واحد منحنی ہیں جن کے اکائی سمتیات مماس مستقل مقدار ہیں۔

جواب: اکائی سمتیات مماس مستقل مقدار ہونے کی صورت میں  $r' = a \mathbf{i} + c \mathbf{j} + e \mathbf{k}$  ہو گا جہاں  $a$ ،  $c$  اور  $e$  مستقل قیمتیں ہیں۔ مکمل لینے سے منحنی کی عمومی مساوات  $r = (at + b) \mathbf{i} + (ct + d) \mathbf{j} + (et + f) \mathbf{k}$  حاصل ہوتی ہے جو سیدھے خط کی عمومی مساوات ہے اور جہاں  $b$ ،  $d$  اور  $f$  مکمل کے مستقل ہیں۔

سوال 10.77: ثابت کریں کہ سیدھے خطوط کی انخنا مکمل صفر ہو گی۔

جواب: سیدھے خطوط کی عمومی مساوات کو سوال 10.76 کی جواب میں پیش کیا گیا ہے جس کا دو درجی تفرق صفر کے برابر ہے۔

سوال 10.78: ثابت کریں کہ منحنی  $r(t)$  کی انخنا درج ذیل ہے، جہاں  $t$  مقدار معلوم ہے۔

$$(10.44) \quad \kappa = \frac{\sqrt{(\dot{r} \cdot \dot{r})(\ddot{r} \cdot \ddot{r}) - (\dot{r} \cdot \ddot{r})^2}}{(\dot{r} \cdot \dot{r})^{\frac{3}{2}}}$$

سوال 10.79: ثابت کریں کہ رداس  $a$  کے دائرے کی انخنا  $\frac{1}{a}$  کے برابر ہے۔

جواب: ایسے دائرے کی مساوات  $r(s) = a \cos \frac{s}{a} \mathbf{i} + a \sin \frac{s}{a} \mathbf{j}$  ہے جہاں لمبائی قوس کو بطور مقدار معلوم استعمال کیا گیا ہے۔ اس سے  $|r''| = \frac{1}{a}$  حاصل ہوتا ہے۔

باب 10. سمتی تفرقی علم الاحصاء۔ سمتی تفاسل

سوال 10.80: ثابت کریں کہ  $xy$  سطح میں منحنی  $y = y(x)$  کی انحناء  $\kappa = \frac{|y''|}{(1+y'^2)^{3/2}}$  ہوگی۔ مساوات 10.44 استعمال کریں۔

سوال 10.81: مساوات 10.40 اور مساوات 10.42 استعمال کرتے ہوئے درج ذیل (غیر سمتی سہ ضرب) ثابت کریں۔

$$(10.45) \quad \tau = (u p p')$$

جواب: مساوات 10.40 اور مساوات 10.42 سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\tau = -p \cdot (u \times p)' = -p \cdot (u' \times p + u \times p') = -(p u' p) - (p u p')$$

صفحہ 550 پر مساوات 7.58 کے استعمال سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے جہاں  $p \times p = |p||p| \sin 0^\circ = 0$  کا استعمال کیا گیا ہے۔

$$(p u' p) = (u' p p) = u \cdot (p \times p) = 0$$

یوں درج ذیل حاصل ہوتا ہے۔

$$\tau = -(p u p') = -(u p' p) = (u p p')$$

سوال 10.82: ثابت کریں کہ مساوات 10.39 کی مدد سے مساوات 10.45 کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$(10.46) \quad \tau = \frac{(r' r'' r''')}{\kappa^2}$$

## 10.6 سمتی رفتار اور اسراع

فرض کریں کہ فضا میں متحرک جسم  $J$  کا تعین گر سمتیہ  $r(t)$  ہے جہاں  $t$  وقت کو ظاہر کرتا ہے۔ یوں  $r(t)$  جسم  $J$  کا راستہ  $C$  دے گا۔ گزشتہ حصے سے ظاہر ہے کہ سمتیہ

$$(10.47) \quad v = \dot{r} = \frac{dr}{dt}$$

راستہ  $C$  کا مماس ہو گا لہذا یہ  $J$  کی لمبائی حرکت کے رخ ہو گا۔ مساوات 10.31 کی مدد سے درج ذیل لکھا جا سکتا ہے جہاں  $s$  لمبائی قوس ہے۔  $C$  پر کسی مقررہ نقطے ( $s = 0$ ) سے لمبائی قوس  $s$  کو ناپا جاتا ہے۔

$$|v| = \sqrt{\dot{r} \cdot \dot{r}} = \frac{ds}{dt} \quad (10.48)$$

یوں  $\frac{ds}{dt}$  جسم  $J$  کی رفتار<sup>32</sup> ہو گی اور سمتیہ  $v$  جسم  $J$  کی سمتی رفتار<sup>33</sup> ہو گا جس کو عموماً سمتی رفتار<sup>34</sup> کہتے ہیں۔

سمتی رفتار کی تفرق کو سمتیہ اسراع<sup>35</sup> یا اسراع<sup>36</sup> کہتے ہیں اور اس کو  $a$  سے ظاہر کیا جاتا ہے۔

$$a(t) = \dot{v}(t) = \ddot{r}(t) \quad (10.49)$$

مثال 10.13: مرکز مائل اسراع اور مرکز مائل قوت  
 $xy$  سطح میں مبدا پر واقع، رداس  $R$  کے دائرے  $C$  پر گھڑی کی سوئی کے مخالف رخ کمیت  $m$  کی حرکت (شکل 10.7-الف) کو درج ذیل سمتیہ ظاہر کرتا ہے

$$r(t) = R \cos \omega t \, i + R \sin \omega t \, j \quad (\omega > 0)$$

جس کا تفرق سمتی رفتار دے گا جو  $C$  کا مماس ہو گا۔

$$v = \dot{r} = -\omega R \sin \omega t \, i + \omega R \cos \omega t \, j$$

اس سے رفتار حاصل کرتے ہیں

$$|v| = \sqrt{\dot{r} \cdot \dot{r}} = \omega R$$

جو مستقل مقدار ہے۔ رفتار کو (دائرے کے مرکز سے فاصلہ)  $R$  سے تقسیم کرنے سے زاویائی رفتار<sup>37</sup>  $\omega$  حاصل ہوتی ہے۔ سمتیہ اسراع درج ذیل ہو گا

$$a = \dot{v} = \ddot{r} = -\omega^2 R \cos \omega t \, i - \omega^2 R \sin \omega t \, j = -\omega^2 r \quad (10.50)$$

speed<sup>32</sup>

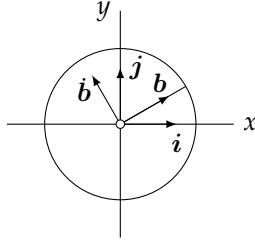
velocity vector<sup>33</sup>

velocity<sup>34</sup>

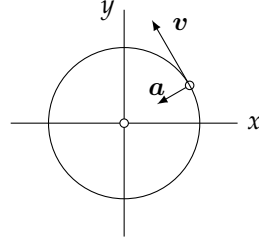
acceleration vector<sup>35</sup>

acceleration<sup>36</sup>

angular speed<sup>37</sup>



(ب) (قرص پر حرکت (مثال 10.14).



(الف) (مرکز نائل اسراع (مثال 10.13).

شکل 10.7: مرکز نائل اسراع

جو دائرے کی مرکز کے رخ ہے لہذا اس کو مرکز مائل اسراع<sup>38</sup> کہتے ہیں۔ اسراع کی قیمت  $|a| = \omega^2 R$  ہے۔ کیت  $m$  پر مرکز مائل قوت<sup>39</sup>  $ma$  عمل کرے گا۔ اس کا مخالف قوت  $-ma$  ہو گا جس کو مرکز گریز قوت<sup>40</sup> کہتے ہیں۔

ظاہر ہے کہ  $v$  کے وقتی تفرق کو  $a$  کہتے ہیں۔ مثال 10.13 میں  $|v|$  مستقل مقدار ہے لیکن  $a \neq 0$  ہے۔ اس سے ظاہر ہوتا ہے کہ  $a$  کی مقدار عموماً  $|v|$  کے تفرق کے برابر نہیں ہوتی ہے۔ اس کی وجہ یہ ہے کہ  $a$  عموماً راہ  $C$  کا مماس نہیں ہوتا ہے۔ آئیں اس حقیقت کو تفصیل سے دیکھیں۔ زنجیری تفرق سے

$$v = \frac{dr}{dt} = \frac{dr}{ds} \frac{ds}{dt} = r' \frac{ds}{dt}$$

لکھا جاسکتا ہے جس کا تفرق لیتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے۔

$$(10.51) \quad a = \frac{dv}{dt} = \frac{d}{dt} \left( r' \frac{ds}{dt} \right) = r'' \left( \frac{ds}{dt} \right)^2 + r' \frac{d^2 s}{dt^2}$$

چونکہ  $r'$  راہ  $C$  کا اکائی مماس سمتیہ  $u$  ہے (مساوات 10.36) جس کا تفرق  $u' = r''$  سمتیہ  $u$  کے عمودی ہے (حصہ 10.5) لہذا مساوات 10.51 اسراع کو مماسی اسراع  $r' \ddot{s}$  اور عمودی اسراع  $r'' \dot{s}^2$  کے مجموعے کے طور پر پیش کرتی ہے۔ اس سے ہم دیکھتے ہیں کہ رفتار کا تفرق صفر ہونے کی صورت  $\frac{d^2 s}{dt^2}$  میں بھی اسراع ہو گی۔

<sup>38</sup> centripetal acceleration

<sup>39</sup> centripetal force

<sup>40</sup> centrifugal force

مثال 10.14: کوریولس اسراع  
ایک قرص (شکل 10.7-ب) جو اپنی مرکز کے گرد مستقل زاویائی رفتار  $\omega$  سے، گھڑی کی سوئیوں کے مخالف رخ، گھوم رہا ہے پر جسم  $J$  رداس کی سمت میں حرکت کرتا ہے۔ اس حرکت کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے جہاں  $b$  ایسا اکائی سمتیہ ہے جو قرص کے ساتھ ساتھ گھومتا ہے۔

$$(10.52) \quad r(t) = tb$$

$J$  کی اسراع دریافت کریں۔

حل:  $b$  کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$(10.53) \quad b(t) = \cos \omega t \, i + \sin \omega t \, j$$

مساوات 10.52 کا تفرق سمتی رفتار

$$(10.54) \quad v = \dot{r} = b + t\dot{b}$$

دیتا ہے۔ ظاہر ہے کہ قرص کے لحاظ سے  $J$  کی رفتار  $b$  ہے جبکہ کے گھومنے کی وجہ سے اضافی رفتار  $t\dot{b}$  پایا جاتا ہے۔ دوبارہ تفرق سے اسراع

$$(10.55) \quad a = \dot{v} = 2\dot{b} + t\ddot{b}$$

حاصل ہو گی۔ مساوات 10.55 کے آخری جزو میں (مساوات 10.53 کے دو درجی تفرق سے)  $\ddot{b} = -\omega^2 b$  ہو گا لہذا  $t\ddot{b}$  مرکز مائل اسراع ہو گی۔

مساوات 10.55 میں زیادہ دلچسپ جزو  $2\dot{b}$  ہے جس کو کوریولس اسراع<sup>41</sup> کہتے ہیں جو قرص کے گھومنے اور قرص پر  $J$  کی حرکت کے باہمی عمل سے پیدا ہوتا ہے۔ اس کا رخ  $\dot{b}$  دیتا ہے جو قرص کے کنارے کا مماس ہے اور جو مقررہ  $xy$  کارٹیسین نظام میں گھومنے کی رخ ہو گا۔ یوں اگر کمیت  $m$  کا شخص قرص پر رداسی سمت میں چل رہا ہو تب اس پر قوت  $-2m\dot{b}$  عمل کرے گا جو گھومنے کی مخالف رخ ہو گا۔

<sup>41</sup>Coriolis acceleration

مثال 10.15: دو گھومتے حرکت کا خطی میل کرہ کے نصف النہار<sup>42</sup>  $N$  پر جسم  $J$  (کرہ کے لحاظ سے) مستقل رفتار سے حرکت کر رہا ہے جبکہ کرہ از خود مستقل زاویائی رفتار  $\omega (> 0)$  سے گھوم رہا ہے (شکل 10.8)۔  $J$  کی اسراع دریافت کریں۔

حل:  $N$  پر  $J$  کی حرکت کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے جہاں کرہ کی رداس  $R$  ہے،  $N$  پر  $J$  کی زاویائی رفتار  $\gamma (> 0)$  ہے،  $N$  کی سطح میں  $b$  افقی اکائی سمتیہ ہے اور  $k$  فضا میں غیر تغیر کارتیسی نظام کی اکائی سمتیہ ہے۔

$$(10.56) \quad r(t) = R \cos \gamma t \, b + R \sin \gamma t \, k$$

چونکہ  $b$  کرہ کے ساتھ گھومتا ہے لہذا اس کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے جہاں  $i$  اور  $j$  فضا میں غیر تغیر کارتیسی نظام کی اکائی سمتیات ہیں۔

$$(10.57) \quad b = \cos \omega t \, i + \sin \omega t \, j$$

مساوات 10.56 کا تفرق لے کر سمتی رفتار حاصل کرتے ہیں۔

$$(10.58) \quad v = \dot{r} = R \cos \gamma t \, \dot{b} - \gamma R \sin \gamma t \, b + \gamma R \cos \gamma t \, k$$

سمتی رفتار کا تفرق لے کر اسراع حاصل کرتے ہیں۔

$$(10.59) \quad a = \dot{v} = R \cos \gamma t \, \ddot{b} - 2\gamma R \sin \gamma t \, \dot{b} - \gamma^2 R \cos \gamma t \, b - \gamma^2 R \sin \gamma t \, k$$

اب مساوات 10.57 سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\dot{b} = -\omega \sin \omega t \, i + \omega \cos \omega t \, j$$

$$\ddot{b} = -\omega^2 \cos \omega t \, i - \omega^2 \sin \omega t \, j = -\omega^2 b$$

مساوات 10.56 سے ہم دیکھتے ہیں کہ مساوات 10.59 کے آخری دو ارکان کا مجموعہ  $-\gamma^2 r$  کے برابر ہے لہذا مساوات 10.59 کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$(10.60) \quad a = -\omega^2 R \cos \gamma t \, b - 2\gamma R \sin \gamma t \, \dot{b} - \gamma^2 r$$



## سوالات

سوال 10.83 تا سوال 10.90 میں حرکت کرتی جسم کا تعین گر سمتیہ  $r(t)$  ہے جہاں  $t(>0)$  وقت کو ظاہر کرتی ہے۔ اس راہ کی شکل بیان کریں۔ سمتیہ رفتار، رفتار اور اسراع دریافت کریں۔

سوال 10.83:  $r = tj$   
جوابات:  $v = j, \quad |v| = 1, \quad a = 0$

سوال 10.84:  $r = t^3j$   
جوابات:  $v = 3t^2j, \quad |v| = 3t^2, \quad a = 6tj$

سوال 10.85:  $r = (t^2 - 3t)j$   
جوابات:  $v = (2t - 3)j, \quad |v| = |2t - 3|, \quad a = 2j$

سوال 10.86:  $r = t^2i - tj$   
جوابات:  $v = 2ti - j, \quad |v| = \sqrt{4t^2 + 1}, \quad a = 2i$

سوال 10.87:  $r = \cos t i$   
جوابات:  $v = -\sin t j, \quad |v| = |\sin t|, \quad a = -\cos t j$

سوال 10.88:  $r = 2 \cos 5t i - 4 \sin 3t j$   
جوابات:  $v = -10 \sin 5t i - 12 \cos 3t j, \quad |v| = \sqrt{100 \sin^2 5t + 144 \cos^2 3t}$   
 $a = -50 \cos 5t i + 36 \sin 3t j$

سوال 10.89:  $r = 3 \cos t^2 i + 2 \sin t^2 j$   
جوابات:  $v = -6t \sin t^2 i + 4t \cos t^2 j, \quad |v| = \sqrt{36t^2 \sin^2 t^2 + 16t^2 \cos^2 t^2}$   
 $a = (-6 \sin t^2 - 12t^2 \cos t^2) i + (4 \cos t^2 - 8t^2 \sin t^2) j$

سوال 10.90:  $r = 5t^2 i + 3t j + t^3 k$   
جوابات:  $v = 10t i + 3 j + 3t^2 k, \quad |v| = \sqrt{9t^4 + 100t^2 + 9}$   
 $a = 10 i + 6t k$

سوال 10.91: زمین سے چاند تک کا فاصلہ  $3.85 \times 10^8 \text{ m}$  ہے اور زمین کے گرد چاند 27.322 دن یعنی  $2.36 \times 10^6 \text{ s}$  میں ایک چکر پورا کرتا ہے۔ زمین کے رخ چاند کی مرکز مائل اسراع دریافت کریں۔



جواب:  $|a| = 0.0027 \text{ m s}^{-2}$  جو سطح زمین پر اسراع  $g = 9.8 \text{ m s}^{-2}$  سے 3593 گنا کم ہے۔

سوال 10.92: وہ حرکت دریافت کریں جس کی اسراع مستقل قیمت ہو۔

جواب:  $r(t) = a_0 \frac{t^2}{2} + v_0 t + x_0$  جہاں  $a_0$ ،  $v_0$  اور  $x_0$  مستقل قیمتیں ہیں۔

سوال 10.93:  $\omega = \omega k$  اور  $r = R \cos \omega t i + R \sin \omega t j$  لیتے ہوئے مساوات 7.55 کے تفرق سے مساوات 10.50 حاصل کریں۔

سوال 10.94: اگر ایک جسم کی حرکت  $r(t)$  سے ظاہر کی جائے جہاں  $t$  وقت ہے تب  $t = \phi \tilde{t}$  تبادلاً سے کیا مراد ہو گا؟

جواب: راہ تبدیل نہیں ہوگی البتہ راہ پر حرکت کی نوعیت تبدیل ہوگی۔

## 10.7 زنجیری ترکیب اور متعدد متغیرات کے تفاعل کا اوسط قیمت مسئلہ

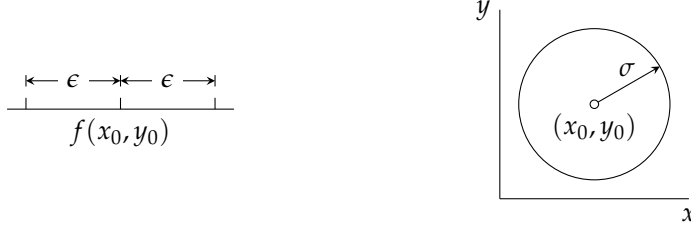
ہم متعدد متغیرات پر مبنی تفاعل کی خصوصیات پر غور کرتے ہیں۔ ہم دو متغیرات کے تفاعل کو استعمال کرتے ہوئے نتائج حاصل کریں گے جو زیادہ متغیرات کے تفاعل کے لئے بھی درست ہوں گے۔

نقطہ  $(x_0, y_0)$  پر تفاعل  $f(x, y)$  اس صورت استمراری<sup>46</sup> ہو گا جب اس نقطے کی پڑوس<sup>47</sup> میں  $f$  معین ہو اور کسی بھی مثبت عدد  $\epsilon$  (جو غیر صفر اور کتنا ہی چھوٹا کیوں نا ہو) کے لئے ہم ایسا مثبت عدد  $\sigma$  تلاش کر سکتے ہیں کہ اس کے نقطے کی پڑوس قرص

$$(10.62) \quad (x - x_0)^2 + (y - y_0)^2 < \sigma^2$$

میں تمام  $(x, y)$  پر درج ذیل ہو۔

$$(10.63) \quad |f(x, y) - f(x_0, y_0)| < \epsilon$$



شکل 10.9: دو متغیرات کے تفاعل کی استمرار

جیومیٹریائی طور پر  $(x_0, y_0)$  پر  $f(x, y)$  کے استمراری ہونے سے مراد یہ ہے کہ  $f(x_0, y_0)$  کو قطع  $2\epsilon$  کا وسط لیتے ہوئے ہم غیر صفر داس  $\sigma$  کا ایسا قرص تلاش کر سکتے ہیں جس کا مرکز  $(x_0, y_0)$  ہو اور اس قرص پر تمام  $(x, y)$  کا مطابقتی  $f(x, y)$  اس قطع پر پایا جاتا ہو (شکل 10.9)۔

ہم ابتدائی علم الاحصاء سے جانتے ہیں کہ اگر  $w$  متغیر  $x$  کا قابل تفرق تفاعل ہو اور  $x$  از خود  $t$  کا قابل تفرق تفاعل ہو تب درج ذیل لکھا جاسکتا ہے جس کو تفرق کا زنجیری قاعدہ کہتے ہیں۔

$$(10.64) \quad \frac{dw}{dt} = \frac{dw}{dx} \frac{dx}{dt}$$

درج ذیل مسئلہ تفرق کی زنجیری قاعدے کو عمومی بناتا ہے۔

مسئلہ 10.1: (زنجیری قاعدہ)

فرض کریں کہ  $xy$  سطح میں دائرہ کار  $D$  <sup>48</sup> میں تفاعل  $w = f(x, y)$  استمراری ہے اور اس تفاعل کے درجہ ایک جزوی تفرقات بھی  $D$  میں استمراری ہیں۔ مزید فرض کریں کہ کسی وقفہ  $T$  میں  $x = x(t)$  اور  $y = y(t)$  قابل تفرق تفاعل ہیں جہاں  $T$  میں ہر  $t$  کا مطابقتی نقطہ  $[x(t), y(t)]$ ، دائرہ کار  $D$  میں پایا جاتا ہے۔ ایسی صورت میں  $T$  میں تمام  $t$  کے لئے  $w = f[x(t), y(t)]$  قابل تفرق ہو گا یعنی:

$$(10.65) \quad \frac{dw}{dt} = \frac{\partial w}{\partial x} \frac{dx}{dt} + \frac{\partial w}{\partial y} \frac{dy}{dt}$$

<sup>46</sup>continuous

<sup>47</sup>پڑوس سے مراد  $xy$  سطح میں قرص  $(x - x_0)^2 + (y - y_0)^2 < r^2$  ہے جہاں  $r > 0$  ہے۔

<sup>48</sup>domain

<sup>49</sup>دائرہ کار  $D$  جڑی ہوئے نقطوں کا کھلا سلسلہ ہے، جہاں جڑا ہونے سے مراد یہ ہے کہ  $D$  کے کسی بھی دو نقطوں کو متناہی تعداد کے ایسے سیدھے قطعات سے ملایا جاسکتا ہے جن کے تمام نقطے  $D$  کا حصہ ہوں، اور کھلا سے مراد یہ ہے کہ  $D$  میں ہر نقطے کی پڑوس کے تمام نقطے بھی  $D$  کا حصہ ہیں۔ مثلاً کسی مستطیل یا دائرے کا اندرونی حصہ دائرہ کار ہو گا۔

ثبوت: ہم  $T$  میں  $t$  پر  $\Delta t$  اتنا چھوٹا چنتے ہیں کہ  $t + \Delta t$  بھی  $T$  کا حصہ ہو۔ مزید ہم

$$(10.66) \quad \Delta x = x(t + \Delta t) - x(t), \quad \Delta y = y(t + \Delta t) - y(t)$$

اور

$$(10.67) \quad \Delta w = f(x + \Delta x, y + \Delta y) - f(x, y)$$

لیتے ہیں۔ مساوات 10.67 میں  $f(x, y + \Delta y)$  جمع اور منفی کرتے ہوئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\Delta w = [f(x + \Delta x, y + \Delta y) - f(x, y + \Delta y)] + [f(x, y + \Delta y) - f(x, y)]$$

درج بالا مساوات کے قوسین پر باری باری ایک متغیر کے تفاعل کا اوسط قیمت مسئلہ لاگو کرتے ہوئے

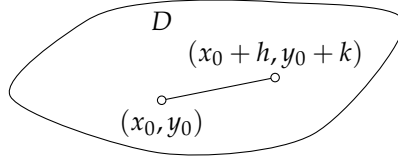
$$(10.68) \quad \Delta w = \Delta x \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{x_1, y + \Delta y} + \Delta y \left. \frac{\partial f}{\partial y} \right|_{x, y_1}$$

حاصل ہوتا ہے جہاں  $x$  اور  $x + \Delta x$  کے درمیان کہیں  $x_1$  پایا جاتا ہے،  $y$  اور  $y + \Delta y$  کے درمیان کہیں  $y_1$  پایا جاتا ہے۔ مساوات 10.68 کے دونوں اطراف کو  $\Delta t$  سے تقسیم کرتے اور  $\Delta t \rightarrow 0$  لیتے ہوئے، اور چونکہ  $\frac{\partial f}{\partial x}$  اور  $\frac{\partial f}{\partial y}$  کو استمراری تصور کیا گیا ہے، مساوات 10.66 حاصل ہوتا ہے۔

درج بالا مسئلے کو وسعت دیتے ہوئے درج ذیل مسئلہ اخذ کیا جاسکتا ہے۔

مسئلہ 10.2: فرض کریں کہ  $xy$  سطح میں دائرہ کار  $D$  پر تفاعل  $w = f(x, y)$  استمراری ہے اور اس تفاعل کے درجہ ایک جزوی تفرقات بھی  $D$  میں استمراری ہیں۔ مزید فرض کریں کہ  $uv$  سطح میں کسی وقفہ  $B$  میں  $x = x(u, v)$  اور  $y = y(u, v)$  قابل جزوی تفرق تفاعل ہیں جہاں  $B$  میں ہر  $(u, v)$  کا مطابقتی نقطہ  $[x(u, v), y(u, v)]$ ، دائرہ کار  $D$  میں پایا جاتا ہے۔ ایسی صورت میں  $B$  میں تفاعل  $w = f[x(u, v), y(u, v)]$  معین ہوگا اور  $B$  میں تمام  $u$  اور  $v$  کے لئے اس تفاعل کے جزوی تفرقات درج ذیل ہوں گے۔

$$(10.69) \quad \begin{aligned} \frac{\partial w}{\partial u} &= \frac{\partial w}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial u} + \frac{\partial w}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial u} \\ \frac{\partial w}{\partial v} &= \frac{\partial w}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial v} + \frac{\partial w}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial v} \end{aligned}$$



شکل 10.10: مسئلہ اوسط قیمت

$u$  یا  $v$  کو غیر متغیر رکھتے ہوئے مسئلہ 10.1 کے اطلاق سے درج بالا مسئلہ ثابت ہوتا ہے۔

ابتدائی علم الاحصاء سے ہم جانتے ہیں کہ قابل تفرق تفاعل  $f(x)$  کے لئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے جہاں  $x_0$  اور  $x_0 + h$  کے درمیان موزوں نقطے پر تفرق لیا جاتا ہے۔

$$f(x_0 + h) - f(x_0) = h \frac{df}{dx}$$

اس کو احصاء تفرقیات کا مسئلہ اوسط قیمت کہتے ہیں جس کو وسعت دے کر دو متغیرات کے تفاعل پر لاگو کیا جاسکتا ہے۔

مسئلہ 10.3: (مسئلہ اوسط قیمت) فرض کریں کہ دائرہ کار  $D$  میں تفاعل  $f(x, y)$  استمراری ہے اور اس تفاعل کے درجہ ایک جزوی تفرقات بھی  $D$  میں استمراری ہیں۔ مزید فرض کریں کہ  $(x_0, y_0)$  اور  $(x_0 + h, y_0 + k)$  دائرہ کار  $D$  میں پائے جانے والے ایسے نقطے ہیں کہ انہیں جوڑنے والا سیدھا قطع بھی  $D$  میں پائی جاتی ہو (شکل 10.10)۔ ایسی صورت میں

$$(10.70) \quad f(x_0 + h, y_0 + k) - f(x_0, y_0) = h \frac{\partial f}{\partial x} + k \frac{\partial f}{\partial y}$$

لکھا جاسکتا ہے جہاں جزوی تفرقات کو اس قطع پر موزوں نقطے پر حاصل کیا جاتا ہے۔

ثبوت: درج ذیل

$$x = x_0 + th, \quad y = y_0 + tk \quad (0 \leq t \leq 1)$$

$$F(t) = f(x_0 + th, y_0 + tk)$$

سے

$$f(x_0 + h, y_0 + k) = F(1), \quad f(x_0, y_0) = F(0)$$

لکھا جاسکتا ہے۔ ایک متغیر تفاعل کے مسئلہ اوسط قیمت کے تحت 0 اور 1 کے درمیان ایسی قیمت  $t_1$  پائی جاتی ہے جس کے لئے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$(10.71) \quad f(x_0 + h, y_0 + k) - f(x_0, y_0) = F(1) - F(0) = F'(t_1)$$

اب چونکہ  $\frac{dx}{dt} = h$  اور  $\frac{dy}{dt} = k$  ہیں لہذا مسئلہ 10.1 کے تحت

$$(10.72) \quad F' = \frac{\partial f}{\partial x}h + \frac{\partial f}{\partial y}k$$

ہو گا جہاں دائیں ہاتھ تفرقات کو نقطہ  $(x_0 + t_1h, y_0 + t_1k)$  پر حاصل کیا جائے گا جو اس قطع پر واقع ہے جس کے سر  $(x_0, y_0)$  اور  $(x_0 + h, y_0 + k)$  ہیں۔ مساوات 10.72 کو مساوات 10.71 میں پر کرنے سے مساوات 10.70 حاصل ہوتا ہے۔

تین متغیرات کے تفاعل  $f(x, y, z)$  جو مسئلہ 10.3 میں دیے گئے شرائط کے مماثل شرائط پر پورا اترتا ہو کے لئے بالکل اسی مسئلے کی طرح درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$(10.73) \quad f(x_0 + h, y_0 + k, z_0 + l) - f(x_0, y_0, z_0) = h \frac{\partial f}{\partial x} + k \frac{\partial f}{\partial y} + l \frac{\partial f}{\partial z}$$

جہاں جزوی تفرقات کو  $(x_0, y_0, z_0)$  تا  $(x_0 + h, y_0 + k, z_0 + l)$  قطع پر موزوں نقطے پر حاصل کیا جائے گا۔

### سوالات

سوال 10.95 تا سوال 10.98 میں مساوات 10.65 کی مدد سے  $\frac{dw}{dt}$  دریافت کریں۔

$$w = x - y, \quad x = t, \quad y = \ln t \quad : 10.95 \text{ سوال}$$

جواب:  $1 - \frac{1}{t}$

سوال 10.96:  $w = \sqrt{x^2 + y^2}$ ,  $x = e^{-t}$ ,  $y = e^t$   
 جواب:  $\frac{e^{2t} - e^{-2t}}{\sqrt{e^{2t} + e^{-2t}}}$

سوال 10.97:  $w = \frac{x}{y}$ ,  $x = g(t)$ ,  $y = ht$   
 جواب:  $\frac{g'h - gh'}{h^2}$

سوال 10.98:  $w = \frac{x}{y}$ ,  $x = \cos t$ ,  $y = \sin t$   
 جواب:  $-\operatorname{cosec}^2 t$

سوال 10.99: فرض کریں کہ  $w = f(x, y, z)$  ہے جہاں  $x$ ،  $y$  اور  $z$  از خود  $t$  کے تفاعل ہیں۔ ثابت کریں کہ مسئلہ 10.1 کی طرز کے شرائط کی صورت میں درج ذیل ہو گا۔

(10.74)  $\frac{dw}{dt} = \frac{\partial w}{\partial x} \frac{dx}{dt} + \frac{\partial w}{\partial y} \frac{dy}{dt} + \frac{\partial w}{\partial z} \frac{dz}{dt}$

سوال 10.100 اور سوال 10.101 میں مساوات 10.74 کی مدد سے  $\frac{dw}{dt}$  دریافت کریں۔

سوال 10.100:  $w = x^2 + y^2 + z^2$ ,  $x = t^2$ ,  $y = \ln t$ ,  $z = e^t$   
 جواب:  $\frac{2}{t} \ln t + 2e^{2t} + 4t^3$

سوال 10.101:  $w = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$ ,  $x = \cos t$ ,  $y = \sin t$ ,  $z = t$   
 جواب:  $\frac{t}{\sqrt{1+t^2}}$

سوال 10.102: مسئلہ 10.2 کو ثابت کریں۔

سوال 10.103 تا سوال 10.105 میں  $\frac{\partial w}{\partial u}$  اور  $\frac{\partial w}{\partial v}$  دریافت کریں۔

سوال 10.103:  $w = \ln(x^2 + y^2)$ ,  $x = e^u \cos v$ ,  $y = e^u \sin v$   
 جواب:  $2, 0$

سوال 10.104:  $w = xy$ ,  $x = e^u \cos v$ ,  $y = e^u \sin v$   
 جواب:  $e^{2u} \sin 2v, e^{2u} \cos 2v$

سوال 10.105:  $w = x^2 - y^2$ ,  $x = u^2 - v^2$ ,  $y = 2uv$   
 جواب:  $4u(u^2 - 3v^2), 4v(v^2 - 3u^2)$

سوال 10.106: مساوات 10.73 حاصل کریں۔

سوال 10.107: فرض کریں کہ  $w = f(x, y)$  ہے جہاں  $x = r \cos \theta$  اور  $y = r \sin \theta$  ہیں۔ درج ذیل ثابت کریں۔

$$\left(\frac{\partial w}{\partial r}\right)^2 + \frac{1}{r^2} \left(\frac{\partial w}{\partial \theta}\right)^2 = \left(\frac{\partial w}{\partial x}\right)^2 + \left(\frac{\partial w}{\partial y}\right)^2$$

جواب: درج ذیل استعمال کرتے ہوئے با آسانی ثابت ہو گا۔

$$\begin{aligned} \frac{\partial w}{\partial r} &= \frac{\partial w}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial r} + \frac{\partial w}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial r} = \frac{\partial w}{\partial x} \cos \theta + \frac{\partial w}{\partial y} \sin \theta \\ \frac{\partial w}{\partial \theta} &= \frac{\partial w}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial \theta} + \frac{\partial w}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial \theta} = -\frac{\partial w}{\partial x} r \sin \theta + \frac{\partial w}{\partial y} r \cos \theta \end{aligned}$$

سوال 10.108: فرض کریں کہ  $w = f(v, z)$  ہے جہاں  $v = x + ct$  اور  $z = x - ct$  ہیں جبکہ  $c$  مستقل قیمت ہے۔ درج ذیل ثابت کریں جہاں تمام تفرقات کو ممکن تصور کریں۔  $w_{xx}$  سے مراد  $\frac{\partial^2 w}{\partial x^2}$  ہے۔

$$c^2 w_{xx} - w_{tt} = 4c^2 w_{vz}$$

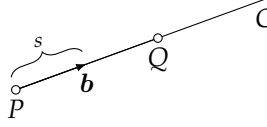
سوال 10.109: فرض کریں کہ  $w = f(x, y)$  ہے جہاں  $x = r \cos \theta$  اور  $y = r \sin \theta$  ہیں۔ درج ذیل ثابت کریں۔

$$w_{xx} + w_{yy} = w_{rr} + \frac{1}{r} w_r + \frac{1}{r^2} w_{\theta\theta}$$

جواب:  $\theta = \tan^{-1} \frac{y}{x}$  اور  $r = \sqrt{x^2 + y^2}$  سے درج ذیل حاصل کرتے ہوئے ثابت ہو گا۔

$$r_x = \frac{x}{r}, \quad \theta_x = -\frac{y}{r^2}, \quad r_{xx} = \frac{y^2}{r^3}, \quad \text{وغیرہ}$$

$$w_{xx} = x^2 r^{-2} w_{rr} - 2xy r^{-3} w_{r\theta} + y^2 r^{-4} w_{\theta\theta} + y^2 r^{-3} w_r + 2xy r^{-4} w_\theta, \quad \text{وغیرہ}$$



شکل 10.11: سمتی تفرق

## 10.8 سمتی تفرق، غیر سمتی میدان کی ڈھلوان

ہم فضا میں غیر سمتی میدان  $f(P) = f(x, y, z)$  پر غور کرتے ہیں (حصہ 10.1)۔ ہم جانتے ہیں کہ  $x$ ،  $y$  اور  $z$  رخ میں تفاعل کی تبدیلی کی شرح بالترتیب  $\frac{\partial f}{\partial x}$ ،  $\frac{\partial f}{\partial y}$  اور  $\frac{\partial f}{\partial z}$  ہے۔ آئیں کسی بھی رخ اس تفاعل کی تبدیلی کی شرح یعنی سمتی تفرق حاصل کریں۔

ہم فضا میں کوئی نقطہ  $P$  اور اس نقطے پر کوئی رخ چنتے ہیں۔ اس رخ کو اکائی سمتیہ  $b$  سے ظاہر کرتے ہیں۔ نقطہ  $P$  سے  $s$  فاصلے پر  $b$  کی رخ سیدھے خط  $C$  پر نقطہ  $Q$  پایا جاتا ہے (شکل 10.11)۔ اگر درج ذیل حد

$$(10.75) \quad \frac{\partial f}{\partial s} = \lim_{s \rightarrow 0} \frac{f(Q) - f(P)}{s}$$

موجود ہو تب اس کو  $P$  پر  $b$  کی رخ  $f$  کی سمتی تفرق<sup>50</sup> کہتے ہیں۔ ظاہر ہے کہ  $\frac{\partial f}{\partial s}$  درحقیقت  $P$  پر  $b$  کی رخ  $f$  کی شرح تبدیلی ہے۔

یوں  $P$  پر  $f$  کے لامتناہی تعداد میں سمتی تفرقات پائے جاتے ہیں۔ اگر  $P$  کا تعین گر سمتیہ  $a$  ہو تب  $C$  کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$(10.76) \quad \mathbf{r}(s) = x(s)\mathbf{i} + y(s)\mathbf{j} + z(s)\mathbf{k} = \mathbf{a} + s\mathbf{b} \quad (s \geq 0)$$

اور  $\frac{\partial f}{\partial s}$  سے مراد  $C$  پر  $f[x(s), y(s), z(s)]$  کا لمبائی  $s$  کے ساتھ تفرق ہے۔ اب اگر  $f$  کے استمراری جزوی تفرقات پائے جاتے ہوں تب زنجیری قاعدے (مسئلہ 10.1) کے تحت درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$(10.77) \quad \frac{\partial f}{\partial s} = \frac{\partial f}{\partial x}x' + \frac{\partial f}{\partial y}y' + \frac{\partial f}{\partial z}z'$$

---

directional derivative<sup>50</sup>



جہاں  $x' = \frac{dx}{ds}$  کو  $s = 0$  پر حاصل کیا جاتا ہے۔ اب مساوات 10.76 سے

$$\mathbf{r}' = x' \mathbf{i} + y' \mathbf{j} + z' \mathbf{k} = \mathbf{b}$$

لکھا جاسکتا ہے جس کو دیکھ کر خیال آتا ہے کہ سمتیہ

$$(10.78) \quad f_{\text{ڈھلوان}} = \frac{\partial f}{\partial x} \mathbf{i} + \frac{\partial f}{\partial y} \mathbf{j} + \frac{\partial f}{\partial z} \mathbf{k}$$

متعارف کرنے سے مساوات 10.77 کو اندرونی ضرب (ضرب نقطہ) کی صورت میں لکھا جاسکتا ہے۔

$$(10.79) \quad \frac{\partial f}{\partial s} = \mathbf{b} \cdot f_{\text{ڈھلوان}} \quad (|\mathbf{b}| = 1)$$

سمتیہ ڈھلوان  $f$  کو غیر سمتی تفاعل  $f$  کی ڈھلوان<sup>51</sup> کہتے ہیں۔

تفرقی عامل  $\nabla$ <sup>52</sup>

$$\nabla = \frac{\partial}{\partial x} \mathbf{i} + \frac{\partial}{\partial y} \mathbf{j} + \frac{\partial}{\partial z} \mathbf{k}$$

متعارف کرتے ہوئے مساوات 10.78 کو

$$(10.80) \quad f_{\text{ڈھلوان}} = \nabla f = \frac{\partial f}{\partial x} \mathbf{i} + \frac{\partial f}{\partial y} \mathbf{j} + \frac{\partial f}{\partial z} \mathbf{k}$$

اور مساوات 10.79 کو

$$(10.81) \quad \frac{\partial f}{\partial s} = \mathbf{b} \cdot \nabla f \quad (|\mathbf{b}| = 1)$$

لکھا جاسکتا ہے۔

اگر  $\mathbf{b}$  کارٹیزی  $x$  محور کی رخ ہو تب  $\mathbf{b} = \mathbf{i}$  ہو گا اور  $f$  کا سمتی تفرق درج ذیل ہو گا۔

$$\frac{\partial f}{\partial s} = \mathbf{b} \cdot \nabla f = \frac{\partial f}{\partial x} \mathbf{i} \cdot \mathbf{i} = \frac{\partial f}{\partial x}$$

اسی طرح مثبت  $y$  اور مثبت  $z$  محور کی رخ سمتی تفرق بالترتیب  $\frac{\partial f}{\partial y}$  اور  $\frac{\partial f}{\partial z}$  ہوں گے۔

<sup>51</sup> gradient  
<sup>52</sup>  $\nabla$  یونانی حرف تھی ہے جو نیچلا کہلاتا ہے۔

مثال 10.16: سمتی تفرق

غیر سمتی تفاعل  $f(x, y, z) = x^2 + 2y - z^3$  کا نقطہ  $P : (-2, 1, 3)$  پر  $a = 3i - 4j$  کی رخ سمتی تفرق دریافت کریں۔

حل: چونکہ  $|a| = 5$  ہے لہذا  $a$  کی رخ اکائی سمتیہ  $b = \frac{a}{|a|} = \frac{3}{5}i - \frac{4}{5}j$  ہو گا۔  $f$  کی ڈھلوان درج ذیل ہے۔

$$\nabla f = 2xi + 2j - 3z^2k \implies \nabla f(P) = -4i + 2j - 27k$$

یوں نقطہ  $P$  پر  $a$  کی رخ سمتی تفرق درج ذیل ملتا ہے۔

$$\frac{\partial f}{\partial s} = b \cdot \nabla f = \frac{1}{5}(3i - 4j) \cdot (-4i + 2j - 27k) = -4$$

حاصل جواب منفی ہے جس کا مطلب ہے کہ  $a$  کی رخ  $f$  گھٹتا ہے۔

ہم اب ثابت کرتے ہیں کہ  $\nabla f$  کی قیمت اور رخ پر چنے گئے کارتیسی نظام کا کوئی اثر نہیں پایا جاتا ہے۔

مساوات 10.78 سمتی تفرق دیتا ہے جو کسی دوسرے کارتیسی نظام میں درج ذیل لکھا جائے گا

$$f_{\text{ڈھلوان}} = \frac{\partial f}{\partial x^*} i^* + \frac{\partial f}{\partial y^*} j^* + \frac{\partial f}{\partial z^*} k^*$$

جہاں  $x^*$ ،  $y^*$  اور  $z^*$  دوسرے نظام کے محور جبکہ  $i^*$ ،  $j^*$  اور  $k^*$  اس کے مطابقتی اکائی سمتیت ہیں۔ ان مساوات میں جزوی تفرقات پائے جاتے ہیں اور یہ کہنا مشکل ہو گا کہ دونوں مساوات سے یکساں ڈھلوان حاصل ہو گا۔

اب غیر سمتی تفاعل کی تعریف کے تحت نقطہ  $P$  پر  $f$  کی قیمت کا دارومدار  $P$  پر ہے ناکہ چنے گئے کارتیسی نظام پر۔ اسی طرح  $C$  پر لمبائی  $s$  پر بھی چنے گئے کارتیسی نظام کا کوئی اثر نہیں پایا جاتا ہے۔ یوں  $\frac{\partial f}{\partial s}$  پر چنے گئے کارتیسی نظام کا کوئی اثر نہیں ہو گا۔ اب مساوات 10.81 کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$\frac{\partial f}{\partial s} = |b| |\nabla f| \cos \gamma = |\nabla f| \cos \gamma$$

جہاں  $b$  اور  $\nabla f$  کے مابین زاویہ  $\gamma$  ہے۔ ہم دیکھتے ہیں کہ  $\cos \gamma = 1$  یعنی  $\gamma = 0$  پر  $\frac{\partial f}{\partial s}$  کی زیادہ سے زیادہ قیمت  $\frac{\partial f}{\partial s} = |\nabla f|$  پائی جاتی ہے۔ اب چونکہ  $\frac{\partial f}{\partial s}$  غیر متغیر ہے لہذا  $\nabla f$  کی قیمت اور سمت پر کار تیبسی نظام کا کوئی اثر نہیں ہوگا۔ اس سے درج ذیل نتیجہ ملتا ہے۔

مسئلہ 10.4: ڈھلوان

ایسا غیر سمتی تفاعل  $f(P) = f(x, y, z)$  جس کے استمراری ایک درجی جزوی تفرقات پائے جاتے ہوں کی ڈھلوان موجود ہے جس کی لمبائی اور رخ پر چنے گئے کار تیبسی نظام محدود کا کوئی اثر نہیں پایا جاتا ہے۔ اگر نقطہ  $P$  پر  $f$  کی ڈھلوان غیر صفر سمتیہ ہو تب  $P$  پر  $f$  کی زیادہ سے زیادہ تبدیلی ڈھلوان کی رخ ہوگی۔

ڈھلوان کی دوسری جیومیٹریائی خصلت جانتے ہیں۔ فضا میں قابل تفرق غیر سمتی تفاعل  $f(x, y, z)$  پر غور کرتے ہیں۔ ہر مستقل  $c$  کے لئے مساوات

$$(10.82) \quad f(x, y, z) = c = \text{مستقل}$$

سطح  $S$  کو ظاہر کرتا ہے۔  $c$  کے تمام قیمتیں لیتے ہوئے ہمیں نسل سطح ملتا ہے جنہیں  $f$  کی ہموار سطحیں<sup>53</sup> کہتے ہیں۔ تفاعل کی تعریف کے تحت، فضا میں کسی بھی نقطے پر  $f$  کی قیمت منفرد ہوگی لہذا فضا میں ہر نقطے سے  $f$  کی صرف اور صرف ایک ہموار سطح گزرے گی۔ ہم جانتے ہیں کہ فضا میں کسی بھی منحنی  $C$  کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے (حصہ 10.4)۔

$$(10.83) \quad \mathbf{r}(t) = x(t)\mathbf{i} + y(t)\mathbf{j} + z(t)\mathbf{k}$$

اب اگر  $C$  کو  $S$  پر رہنے کا پابند بنایا جائے تب مساوات 10.83 میں تفاعل  $x(t)$ ،  $y(t)$  اور  $z(t)$  کو مساوات 10.82 پر پورا اترنا ہوگا یعنی:

$$(10.84) \quad f[x(t), y(t), z(t)] = c$$

زنجیری تفرق (مسئلہ 10.1) استعمال کرتے ہوئے مساوات 10.84 کا  $t$  کے ساتھ تفرق لیتے ہیں

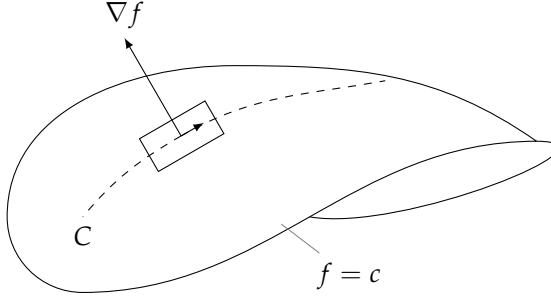
$$(10.85) \quad \frac{\partial f}{\partial x} \dot{x} + \frac{\partial f}{\partial y} \dot{y} + \frac{\partial f}{\partial z} \dot{z} = (\nabla f) \cdot \dot{\mathbf{r}} = 0$$

جہاں سمتیہ

$$\dot{\mathbf{r}} = \dot{x}\mathbf{i} + \dot{y}\mathbf{j} + \dot{z}\mathbf{k}$$

منحنی  $C$  کا مماس ہے (حصہ 10.5)۔  $S$  پر مختلف سمتوں میں نقطہ  $P$  سے گزرتی منحنی کے مماس،  $P$  پر  $S$  کو چھوتی سطح مستوی سے گزریں گے۔ اس سطح مستوی کو  $P$  پر  $S$  کی مماسی سطح<sup>54</sup> کہتے ہیں۔ مماسی سطح

level surfaces<sup>53</sup>  
tangent plane<sup>54</sup>



شکل 10.12: ہموار سطح اور ڈھلوان

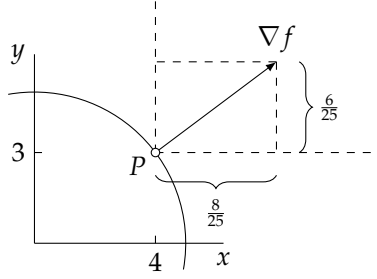
کے عمودی، نقطہ  $P$  سے گزرتا خط،  $P$  پر  $S$  کا عمود<sup>55</sup> کہلاتا ہے (شکل 10.12)۔ صفحہ 522 پر مسئلہ 7.3 کی مدد سے درج ذیل نتیجہ ملتا ہے۔

مسئلہ 10.5: ڈھلوان اور سطح کی عمود  
فرض کریں کہ فضا میں دائرہ کار  $D$  پر غیر سستی تقابل  $f$  معین اور قابل تفرق ہے۔ مزید فرض کریں کہ دائرہ کار  $D$  میں  $P$  کوئی نقطہ ہے جو  $f$  کی ہموار سطح  $S$  پر پایا جاتا ہے۔ اب اگر  $P$  پر  $f$  کی ڈھلوان غیر صفر سمتیہ ہو تب یہ ڈھلوان نقطہ  $P$  پر  $S$  کے عمودی ہو گا۔

مثال 10.17: ہموار منحنی کا عمود  
تقابل  $f(x, y) = \ln(x^2 + y^2)$  کے ہموار سطحیں  $f = c$  مبداء پر ہم مرکز دائرے ہیں۔ ڈھلوان

$$\nabla f = \frac{\partial f}{\partial x} \mathbf{i} + \frac{\partial f}{\partial y} \mathbf{j} = \frac{2x}{x^2 + y^2} \mathbf{i} + \frac{2y}{x^2 + y^2} \mathbf{j}$$

کی سمت ان دائروں کے عمودی ہے جو  $f$  کی زیادہ سے زیادہ تبدیلی کی سمت ہے۔ مثلاً نقطہ  $P : (4, 3)$  پر  $\nabla f = \frac{8}{25} \mathbf{i} + \frac{6}{25} \mathbf{j}$  ہے (شکل 10.13)۔



شکل 10.13: دائرے کا عمود

مثال 10.18: سطح کا عمود  
مخروط  $z^2 = 2(x^2 + y^2)$  کا نقطہ  $P : (1, 0, 3)$  پر اکائی عمودی سمتیہ دریافت کریں۔ ہم مخروط کو ہموار سطح  $f = 0$  تصور کر سکتے ہیں جہاں  $f(x, y, z) = 2(x^2 + y^2) - z^2$  ہو گا۔ یوں

$$\nabla f = 4xi + 4yj - 2zk \implies \nabla f(P) = 4i - 6k$$

ہو گا۔ مسئلہ 10.5 سے اکائی عمودی سمتیہ درج ذیل ملتا ہے۔ دوسرا اکائی عمودی سمتیہ  $-n$  ہو گا۔

$$n = \frac{\nabla f}{|\nabla f|} = \frac{4}{\sqrt{52}}i - \frac{6}{\sqrt{52}}k$$

طبیعیات کے میدان میں کئی ایسے سمتی تفاعل پائے جاتے ہیں جو کسی غیر سمتی تفاعل کی ڈھلوان سے حاصل ہوتے ہیں۔ ایسے غیر سمتی تفاعل کو مخفی تفاعل<sup>56</sup> کہتے ہیں۔ مخفی تفاعل کے استعمال سے سمتی تفاعل کا تجزیہ نہایت آسان ہو جاتا ہے۔ آئیں مخفی تفاعل کے استعمال کی مثال دیکھیں۔

مثال 10.19: ثقلی میدان۔ لاپلاس مساوات  
ثقلی میدان پر مثال 10.4 میں غور کیا گیا جہاں درج ذیل مساوات حاصل کی گئی

(10.86)

$$\mathbf{f} = |\mathbf{f}| \left( -\frac{\mathbf{r}}{r} \right) = -GMm \frac{\mathbf{r}}{r^3} = -GMm \left[ \frac{x-x_0}{r^3} \mathbf{i} + \frac{y-y_0}{r^3} \mathbf{j} + \frac{z-z_0}{r^3} \mathbf{k} \right]$$

جہاں

$$r = \sqrt{(x-x_0)^2 + (y-y_0)^2 + (z-z_0)^2}$$

کمیت  $M$  اور  $m$  کے درمیان فاصلہ ہے۔ یہاں غور کرنے سے

$$(10.87) \quad \frac{\partial}{\partial x} \left( \frac{1}{r} \right) = -\frac{2(x-x_0)}{2[(x-x_0)^2 + (y-y_0)^2 + (z-z_0)^2]^{\frac{3}{2}}} = -\frac{x-x_0}{r^3}$$

$$(10.88) \quad \frac{\partial}{\partial y} \left( \frac{1}{r} \right) = -\frac{2(y-y_0)}{2[(x-x_0)^2 + (y-y_0)^2 + (z-z_0)^2]^{\frac{3}{2}}} = -\frac{y-y_0}{r^3}$$

$$(10.89) \quad \frac{\partial}{\partial z} \left( \frac{1}{r} \right) = -\frac{2(z-z_0)}{2[(x-x_0)^2 + (y-y_0)^2 + (z-z_0)^2]^{\frac{3}{2}}} = -\frac{z-z_0}{r^3}$$

لکھا جاسکتا ہے۔ یوں  $\mathbf{f}$  کو درج ذیل غیر سمتی تفاعل کی ڈھلوان لکھا جاسکتا ہے

$$(10.90) \quad h(x, y, z) = \frac{GMm}{r} \quad (r > 0)$$

لہذا سمتی تفاعل  $\mathbf{f}$  کا مخفی تفاعل  $h$  ہے۔

تفرق لیتے ہوئے

$$\frac{\partial^2}{\partial x^2} \left( \frac{1}{r} \right) = -\frac{1}{r^3} + \frac{3(x-x_0)^2}{r^5}, \quad \frac{\partial^2}{\partial y^2} \left( \frac{1}{r} \right) = -\frac{1}{r^3} + \frac{3(y-y_0)^2}{r^5},$$

$$\frac{\partial^2}{\partial z^2} \left( \frac{1}{r} \right) = -\frac{1}{r^3} + \frac{3(z-z_0)^2}{r^5}$$

حاصل ہوتا ہے جن کا مجموعہ صفر کے برابر ہے لہذا تفاعل  $h = \frac{GMm}{r}$  درج ذیل پر پورا اترتا ہے۔

$$(10.91) \quad \frac{\partial^2 h}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 h}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 h}{\partial z^2} = 0$$

مساوات 10.91 انتہائی اہم جزوی تفرقی مساوات ہے جس کو لاپلاس مساوات<sup>57</sup> کہتے ہیں۔ مساوات کے بائیں ہاتھ کو  $f$  کا لاپلاسی<sup>58</sup> کہتے ہیں اور اس کو  $\nabla^2 h$  یا  $\Delta h$  سے ظاہر کیا جاتا ہے۔ تفرقی عامل

$$\nabla^2 = \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2}$$

(جو مربع نیلا پڑھا جاتا ہے) کو لاپلاسی عامل<sup>59</sup> کہتے ہیں۔ لاپلاسی عامل استعمال کرتے ہوئے مساوات 10.91 کو نہایت عمدگی سے درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\nabla^2 h = 0 \quad (10.92)$$

یہ ثابت کرنا ممکن ہے کہ کمیت کی کسی بھی طرز کی تقسیم سے حاصل قوت کو ایسے سمتی تفاعل سے ظاہر کیا جاسکتا ہے جو کسی غیر سمتی تفاعل  $h$  کا ڈھلوان ہو گا جہاں  $h$  مساوات 10.91 پر ہر اس مقام پر پورا اترتا ہے جہاں کمیت موجود نہ ہو۔

طبیعیات میں کئی قاعدے نیوٹن کے کشش ثقل کے قانون کی طرز رکھتے ہیں مثلاً فضا میں  $Q_1$  اور  $Q_2$  بار کی باہمی قوت درج ذیل ہے

$$f = \frac{Q_1 Q_2}{4\pi\epsilon} \frac{r}{r^3} \quad \text{کولمب کا قانون}$$

جہاں  $\epsilon$  برقی مستقل ہے۔ یوں  $f$  کو مخفی تفاعل  $h = -\frac{Q_1 Q_2}{4\pi\epsilon r}$  کا ڈھلوان لکھا جاسکتا ہے جہاں  $r > 0$  کی صورت میں  $h$  مساوات 10.91 پر پورا اترتا ہے۔

اگر غیر سمتی تفاعل کی ڈھلوان سمتی تفاعل دیتا ہو تب ایسی میدان کو بقائی میدان<sup>60</sup> کہتے ہیں۔ جیسا کہ ہم اگلے باب میں دیکھیں گے، بقائی میدان میں کسی بھی ذرہ کو نقطہ  $N_1$  سے نقطہ  $N_2$  منتقل کرنے کے لئے درکار توانائی صرف اور صرف  $N_1$  اور  $N_2$  پر منحصر ہے ناکہ اس راستے پر جو ذرہ منتقل کرنے کے لئے استعمال کیا گیا ہو۔ ہم دیکھیں گے کہ ہر میدان بقائی نہیں ہوتا۔

<sup>57</sup> Laplace equation

<sup>58</sup> Laplacian

<sup>59</sup> Laplacian operator

<sup>60</sup> conservative field

## سوالات

سوال 10.110 تا سوال 10.121 میں ڈھلوان  $\nabla f$  دریافت کریں۔

سوال 10.110:  $f = 3x + 2y + 4$   
جواب:  $\nabla f = 3i + 2j$

سوال 10.111:  $f = e^y \sin x$   
جواب:  $\nabla f = e^y (\cos x i + \sin x j)$

سوال 10.112:  $f = \ln(x^2 + y^2)$   
جواب:  $\nabla f = \frac{2x}{x^2 + y^2} i + \frac{2y}{x^2 + y^2} j$

سوال 10.113:  $f = x^2 + y^2$   
جواب:  $\nabla f = 2xi + 2yj$

سوال 10.114:  $f = \sin^{-1} \frac{y}{x}$   
جواب:  $\nabla f = \frac{1}{\sqrt{x^2 - y^2}} (-\frac{y}{x} i + j)$

سوال 10.115:  $f = \tan^{-1} \frac{y}{x}$   
جواب:  $\nabla f = \frac{1}{x^2 + y^2} (-yi + xj)$

سوال 10.116:  $f = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$   
جواب:  $\nabla f = \frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}} (xi + yj + zk)$

سوال 10.117:  $f = (x^2 + y^2 + z^2)^{\frac{3}{2}}$   
جواب:  $\nabla f = 3\sqrt{x^2 + y^2 + z^2} (xi + yj + zk)$

سوال 10.118:  $f = \frac{1}{\sqrt{x^2 + y^2 + z^2}}$   
جواب:  $\nabla f = \frac{-1}{(x^2 + y^2 + z^2)^{\frac{3}{2}}} (xi + yj + zk)$

سوال 10.119:  $f = x^2 y z^3$   
جواب:  $\nabla f = 2xyz^3 i + x^2 z^3 j + 3x^2 y z^2 k$



سوال 10.120:  $f = \sin(x^2 + y^2 + z^2)$   
 جواب:  $\nabla f = 2 \cos(x^2 + y^2 + z^2)(xi + yj + zk)$

سوال 10.121:  $f = e^{xyz}$   
 جواب:  $\nabla f = e^{xyz}(yz i + xz j + xy k)$

سوال 10.122 تا سوال 10.127 میں  $\nabla f$  دریافت کریں۔ کئی مقامات پر ہموار سطح  $f = c$  کی ڈھلوان  $\nabla f$  کو تیر سے ظاہر کریں۔

سوال 10.122:  $f = x - 2y$   
 جواب:  $i - 2j$

سوال 10.123:  $f = \frac{y}{x}$   
 جواب:  $\frac{1}{x^2}(-yi + xj)$

سوال 10.124:  $f = \frac{x}{y}$   
 جواب:  $\frac{1}{y^2}(yi - xj)$

سوال 10.125:  $f = xy$   
 جواب:  $yi + xj$

سوال 10.126:  $f = x^3y^2$   
 جواب:  $3x^2y^2i + 2x^3yj$

سوال 10.127:  $f = 4x^2 + 3y^2$   
 جواب:  $8xi + 6yj$

سوال 10.128 تا سوال 10.134 میں نقطہ  $N : (x, y)$  پر مستوی منحنی کا عمودی سمتیہ کھینچیں۔

سوال 10.128:  $y = x, \quad N : (2, 2)$   
 جواب:  $i - j$

سوال 10.129:  $y = x^2, \quad N : (3, 9)$   
 جواب:  $6i - j$

سوال 10.130:  $y = 2x + 7, \quad N : (-1, 5)$   
 جواب:  $2i - j$

سوال 10.131:  $N : (2, 3)$   $y^2 = 3x + 3$ ,  
جواب:  $3i - 6j$

سوال 10.132:  $N : (4, 3)$   $x^2 + y^2 = 36$ ,  
جواب:  $8i + 6j$

سوال 10.133:  $N : (4, 8)$   $y^3 = x^2$ ,  
جواب:  $16i - 48j$

سوال 10.134:  $N : (1, 0)$   $x^2 - y^2 = 1$ ,  
جواب:  $2i$

سوال 10.135 تا سوال 10.140 میں نقطہ  $N : (x, y, z)$  پر سطح کا عمودی سمتیہ دریافت کریں۔

سوال 10.135:  $N : (1, 1, -2)$   $x + y + z = 0$ ,  
جواب:  $i + j + k$

سوال 10.136:  $N : (1, -4, 1)$   $3x - y + 2z = 1$ ,  
جواب:  $3i - j + 2k$

سوال 10.137:  $N : (2, 3, 13)$   $z = x^2 + y^2$ ,  
جواب:  $4i + 6j - k$

سوال 10.138:  $N : (\sqrt{3}, \sqrt{3}, \sqrt{3})$   $x^2 + y^2 + z^2 = 9$ ,  
جواب:  $2\sqrt{3}(i + j + k)$

سوال 10.139:  $N : (1, -1, 1)$   $2x^2 + 3y^2 + z^2 = 6$ ,  
جواب:  $4i - 6j + 2k$

سوال 10.140:  $N : (2, 1, 2)$   $z = xy^2$ ,  
جواب:  $i + 4j - k$

سوال 10.141 تا سوال 10.146 ایسا  $f$  دریافت کریں کہ  $v = \nabla f$  ہو۔

سوال 10.141:  $v = i + j - k$

جواب:  $v$  کو دیکھ کر  $\frac{\partial f}{\partial x} = 1$ ،  $\frac{\partial f}{\partial y} = 1$  اور  $\frac{\partial f}{\partial z} = -1$  لکھا جاسکتا ہے۔  $\frac{\partial f}{\partial x} = 1$  کا مکمل  
 $f = x + c$  ہوگا جہاں  $c$  از خود  $y$  اور  $z$  پر منحصر ہو سکتا ہے۔ اسی طرح  $\frac{\partial f}{\partial y} = 1$  سے  $f = y + c'$

جبکہ  $\frac{\partial f}{\partial z} = -1$  سے  $f = -z + c''$  ملتا ہے۔ تینوں جوابات کو اکٹھے کرتے ہوئے  $f = x + y - z$  لکھا جاسکتا ہے۔

سوال 10.142:  $v = xi + j + zk$   
جواب:  $\frac{x^2}{2} + y + \frac{z^2}{2}$

سوال 10.143:  $v = 2xi + 3y^2j + k$   
جواب:  $x^2 + y^3 + z$

سوال 10.144:  $v = yzi + xzj + xyk$   
جواب:  $xyz$

سوال 10.145:  $v = \frac{2x}{x^2+y^2}i + \frac{2y}{x^2+y^2}j$   
جواب:  $\ln(x^2 + y^2)$

سوال 10.146:  $v = e^x \cos y i - e^x \sin y j$   
جواب:  $e^x \cos y$

سوال 10.147:  $f = x^2 + y^2$  تقابل کا نقطہ  $N : (3, 3)$  پر  $i$ ،  $j + i$ ،  $j$  اور  $-i + j$  کی سمت میں سمتی تفرق دریافت کریں۔

جوابات:  $6, 6\sqrt{2}, 6, 0$

سوال 10.148 تا سوال 10.153 میں  $a$  کی سمت میں  $N$  پر  $f$  کی سمتی تفرق دریافت کریں۔

سوال 10.148:  $f = 3x - 2y$ ،  $N : (1, 1)$ ،  $a = i + j$   
جواب:  $\frac{1}{\sqrt{2}}$

سوال 10.149:  $f = 2x^2 - 3y^2$ ،  $N : (2, 3)$ ،  $a = 3i + 2j$   
جواب:  $-\frac{12}{\sqrt{13}}$

سوال 10.150:  $f = x^2 - y^2$ ،  $N : (-1, 1)$ ،  $a = -i + j$   
جواب:  $0$

سوال 10.151:  $f = \frac{y}{x}$ ،  $N : (3, 2)$ ،  $a = -2i - j$   
جواب:  $\frac{1}{9\sqrt{5}}$

سوال 10.152:  $f = 3x - 2y + 4z$ ,  $N : (3, 2, 1)$ ,  $a = i - j - k$  جواب:  $\frac{1}{\sqrt{3}}$

سوال 10.153:  $f = x^2 + y^2 + z^2$ ,  $N : (4, 0, 5)$ ,  $a = -i + j - k$  جواب:  $-6\sqrt{3}$

سوال 10.154: مستقل نقطہ  $N : (x_0, y_0, z_0)$  سے متغیر نقطہ  $Q : (x, y, z)$  تک فاصلہ  $r$  ہے۔ ثابت کریں کہ  $N$  سے  $Q$  کے رخ اکائی سمتیہ  $\nabla r$  ہے۔

سوال 10.155: ثابت کریں کہ سوال 10.110 تا سوال 10.112 کے تفاعل لاپلاس مساوات پر پورا اترتے ہیں۔

سوال 10.156 تا سوال 10.159 میں دیے گئے تمام تفرقات ممکن تصور کرتے ہوئے دیے گیا تعلق ثابت کریں۔

سوال 10.156:  $\nabla(fg) = f\nabla g + g\nabla f$

سوال 10.157:  $\nabla(f^n) = n f^{n-1} \nabla f$

سوال 10.158:  $\nabla\left(\frac{f}{g}\right) = \frac{g\nabla f - f\nabla g}{g^2}$

سوال 10.159:  $\nabla^2(fg) = g\nabla^2 f + 2\nabla f \cdot \nabla g + f\nabla^2 g$

## 10.9 متبادل محدودی نظام اور متبادل ارکان سمتیات

اس حصے میں ایسے متبادلے پر غور کیا جائے گا جو ایک کار تیزی محدودی نظام کو دوسرے کار تیزی محدودی نظام پر منتقل کرتا ہے۔ ہم سمتیات کے ارکان پر ایسے متبادلے کے اثرات پر بھی غور کریں گے۔ یہ مسئلہ نظریاتی اور عملی استعمال کے اعتبار سے بنیادی اہمیت رکھتا ہے۔

فرض کریں کہ  $x$ ،  $y$ ،  $z$  اور  $x^*$ ،  $y^*$ ،  $z^*$  کوئی دو کار تیزی محدودی نظام ہیں۔ مزید فرض کریں کہ کسی سمتیہ  $v$  کو ان محدودی نظام میں درج ذیل لکھا جاسکتا ہے

$$(10.93) \quad v = v_1 i + v_2 j + v_3 k$$

$$(10.94) \quad v = v_1^* i^* + v_2^* j^* + v_3^* k^*$$

جہاں  $i$ ،  $j$ ،  $k$  اور  $i^*$ ،  $j^*$ ،  $k^*$  بالترتیب مثبت  $x$ ،  $y$ ،  $z$  اور  $x^*$ ،  $y^*$ ،  $z^*$  رخ اکائی سمتیات ہیں۔ ہم  $v_1^*$ ،  $v_2^*$  اور  $v_3^*$  ارکان کو  $v_1$ ،  $v_2$  اور  $v_3$  کی صورت میں لکھنا چاہتے ہیں۔ اسی طرح ہم  $v_1$ ،  $v_2$  اور  $v_3$  ارکان کو  $v_1^*$ ،  $v_2^*$  اور  $v_3^*$  کی صورت میں لکھنا چاہتے ہیں۔

مساوات 10.93 سے درج ذیل ملتا ہے۔

$$(10.95) \quad i^* \cdot v = v_1 i^* \cdot i + v_2 i^* \cdot j + v_3 i^* \cdot k$$

اسی طرح مساوات 10.94 کا  $i^*$  کے ساتھ غیر سمتی ضرب لیتے ہوئے درج ذیل ملتا ہے۔

$$(10.96) \quad i^* \cdot v = v_1^* i^* \cdot i^* + v_2^* i^* \cdot j^* + v_3^* i^* \cdot k^*$$

اب چونکہ دائیں ہاتھ پہلا غیر سمتی ضرب اکائی کے برابر ہے جبکہ باقی دو غیر سمتی ضرب صفر کے برابر ہیں لہذا درج بالا کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$(10.97) \quad i^* \cdot v = v_1^*$$

مساوات 10.97 اور مساوات 10.95 سے درج ذیل حاصل ہوتا ہے۔

$$v_1^* = i^* \cdot i v_1 + i^* \cdot j v_2 + i^* \cdot k v_3$$

$$v_2^* = j^* \cdot i v_1 + j^* \cdot j v_2 + j^* \cdot k v_3 \quad \text{بالکل اسی طرح}$$

$$v_3^* = k^* \cdot i v_1 + k^* \cdot j v_2 + k^* \cdot k v_3$$

یوں سمتیہ  $v$  کے کسی ایک کار تیزی نظام میں لکھے گئے ارکان کو کسی دوسرے کار تیزی نظام میں لکھے گئے ارکان کا خطی مجموعہ لکھا جاسکتا ہے۔

اس تبادل کو سادہ صورت میں لکھنے کی خاطر ہم

$$(10.98) \quad \begin{array}{lll} i^* \cdot i = c_{11} & i^* \cdot j = c_{12} & i^* \cdot k = c_{13} \\ j^* \cdot i = c_{21} & j^* \cdot j = c_{22} & j^* \cdot k = c_{23} \\ k^* \cdot i = c_{31} & k^* \cdot j = c_{32} & k^* \cdot k = c_{33} \end{array}$$

لکھتے ہوئے درج ذیل لکھا سکتے ہیں۔

$$\begin{aligned} v_1^* &= c_{11}v_1 + c_{12}v_2 + c_{13}v_3 \\ v_2^* &= c_{21}v_1 + c_{22}v_2 + c_{23}v_3 \\ v_3^* &= c_{31}v_1 + c_{32}v_2 + c_{33}v_3 \end{aligned} \quad (10.99)$$

علامت جمع استعمال کرتے ہوئے اس کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$v_k^* = \sum_{l=1}^3 c_{kl}v_l \quad k = 1, 2, 3 \quad (10.100)$$

اسی طرح الٹ تبادُل کا کلیہ

$$\begin{aligned} v_1 &= c_{11}v_1^* + c_{21}v_2^* + c_{31}v_3^* \\ v_2 &= c_{12}v_1^* + c_{22}v_2^* + c_{32}v_3^* \\ v_3 &= c_{13}v_1^* + c_{23}v_2^* + c_{33}v_3^* \end{aligned} \quad (10.101)$$

بھی حاصل کیا جاسکتا ہے جس کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$v_l = \sum_{m=1}^3 c_{ml}v_m^* \quad l = 1, 2, 3 \quad (10.102)$$

یہاں غور کریں کہ مساوات 10.99 اور مساوات 10.101 میں یکساں عددی سر  $c_{kl}$  استعمال ہوتے ہیں البتہ  $c_{11}$  ،  $c_{22}$  اور  $c_{33}$  کے علاوہ تمام عددی سر کے مقامات دونوں تبادُل میں مختلف ہیں۔

عددی سروں  $c_{kl}$  سادہ جیومیٹریائی مطلب رکھتے ہیں۔ چونکہ  $i$  اور  $i^*$  اکائی سمتیات ہیں لہذا صفحہ 522 پر مساوات 7.23 کے تحت  $c_{11} = i^* \cdot i$  درحقیقت مثبت  $x$  اور مثبت  $x^*$  محور کے مابین زاویے کا کوسائن  $\cos$  ہے۔ اسی طرح  $c_{12} = i^* \cdot j$  مثبت  $x^*$  اور مثبت  $y$  محور کے مابین زاویے کا کوسائن ہے۔ یہی کچھ باقی عددی سروں کے لئے بھی درست ہے۔

عددی سر  $c_{kl}$  چند اہم تعلقات پر پورا اترے ہیں جنہیں اب حاصل کرتے ہیں۔ مساوات 10.102 کو مساوات 10.100 میں پر کرنے سے

$$v_k^* = \sum_{l=1}^3 c_{kl}v_l = \sum_{l=1}^3 c_{kl} \sum_{m=1}^3 c_{ml}v_m^* = \sum_{m=1}^3 v_m^* \left( \sum_{l=1}^3 c_{kl}c_{ml} \right) \quad (10.103)$$

ماتا ہے جہاں  $k = 1, 2, 3$  ہے۔ مثلاً  $k = 1$  کے لئے اس سے درج ذیل حاصل ہو گا۔

$$v_1^* = v_1^* \left( \sum_{l=1}^3 c_{1l} c_{1l} \right) + v_2^* \left( \sum_{l=1}^3 c_{1l} c_{2l} \right) + v_3^* \left( \sum_{l=1}^3 c_{1l} c_{3l} \right)$$

ہر سمتیہ  $v = v_1^* i^* + v_2^* j^* + v_3^* k^*$  پر پورا اترنے کی خاطر درج بالا میں پہلا مجموعہ اکائی کے برابر ہونا ہو گا جبکہ باقی دو مجموعوں کو صفر کے برابر ہونا ہو گا۔ اسی طرح  $k = 2$  اور  $k = 3$  کے لئے بھی شرائط حاصل کیے جا سکتے ہیں۔ یوں مساوات 10.103 صرف اور صرف اس صورت ہر سمتیہ کے لئے درست ہو گا جب یہ درج ذیل شرط پر پورا اترتا ہو۔

$$(10.104) \quad \sum_{l=1}^3 c_{kl} c_{ml} = \begin{cases} 0 & (k \neq m) \\ 1 & (k = m) \end{cases}$$

اس شرط کو کرونیکر ضرب<sup>61</sup> (کرونیکر ڈیلٹا)<sup>62</sup>

$$\delta_{km} = \begin{cases} 0 & (k \neq m) \\ 1 & (k = m) \end{cases}$$

استعمال کرتے ہوئے درج ذیل لکھا جا سکتا ہے۔

$$(10.105) \quad \sum_{l=1}^3 c_{kl} c_{ml} = \delta_{km} \quad (k, m = 1, 2, 3)$$

ایسے تین عدد سمتیات جن کے اجزاء درج ذیل ہوں

$$c_{11}, c_{12}, c_{13} \quad c_{21}, c_{22}, c_{23} \quad c_{31}, c_{32}, c_{33}$$

میں دو عدد سمتیات کا غیر سمتی ضرب مساوات 10.105 کا بائیں ہاتھ دیتا ہے۔ مزید مساوات 10.105 سے یہ اخذ کیا جا سکتا ہے کہ یہ سمتیات اکائی قائمہ الزاویہ سمتیات ہیں۔ یوں ان کے غیر سمتی ضرب کی قیمت  $+1$  یا  $-1$  ہو گی یعنی:

$$(10.106) \quad \begin{vmatrix} c_{11} & c_{12} & c_{13} \\ c_{12} & c_{22} & c_{23} \\ c_{31} & c_{32} & c_{33} \end{vmatrix} = \mp 1$$

<sup>61</sup>Kronecker delta

<sup>62</sup>جرمنی کے ریاضی دان لیوپولڈ کرونیکر [1823-1891]

یہاں ثبوت دیے بغیر بتلاتا چلوں کہ اگر دونوں محدودی نظام دائیں ہاتھ کے نظام ہوں (یا دونوں محدودی نظام بائیں ہاتھ کے نظام ہوں) تب درج بالا مقطع کی قیمت +1 ہوگی۔ اس کے برعکس اگر ایک محدودی نظام دائیں ہاتھ کا نظام ہو اور دوسرا بائیں ہاتھ کا نظام ہو تب درج بالا مقطع کی قیمت -1 ہوگی۔ ہم اپنے نتیجے کو درج ذیل مسئلے میں پیش کرتے ہیں۔

مسئلہ 10.6: (سمتیات کے ارکان کے تبادلے کا قاعدہ)

دو عدد کارتیسی محدودی نظام میں کسی بھی سمتیہ  $v$  کے ارکان  $v_1, v_2, v_3$  اور  $v_1^*, v_2^*, v_3^*$  کو ایک دوسرے سے مساوات 10.99 اور مساوات 10.101 کی مدد سے حاصل کیا جاسکتا ہے جہاں مساوات 10.98 عددی سر  $c_{kl}$  دیتا ہے جو مساوات 10.104 اور مساوات 10.106 پر پورا اترتے ہیں۔

ہم اب کسی ایک کارتیسی محدودی نظام کا کسی دوسرے کارتیسی نظام میں تبادلہ کے لئے درکار کلیات حاصل کرتے ہیں۔ اگر  $xyz$  اور  $x^*y^*z^*$  کارتیسی محدودی نظام کے مبدا ایک ہی نقطے پر پائے جاتے ہوں تب  $v$  کی دم کو مبدا پر رکھتے ہوئے  $v$  کو نقطہ  $Q$  کا تعین کر سمتیہ تصور کیا جاسکتا ہے جہاں  $v$  کا اختتامی نقطہ  $Q$  ہے۔ اگر ان کارتیسی محدودی نظام میں  $Q$  کے محدود  $(x, y, z)$  اور  $(x^*, y^*, z^*)$  ہوں تب مساوات 10.99 اور مساوات 10.101 میں درج ذیل ہوگا۔

$$v_1 = x, v_2 = y, v_3 = z \quad v_1^* = x^*, v_2^* = y^*, v_3^* = z^*$$

یوں مساوات 10.99 اور مساوات 10.101 کو  $v_1, v_2, v_3$  اور  $v_1^*, v_2^*, v_3^*$  کی بجائے  $x, y, z$  اور  $x^*, y^*, z^*$  استعمال کرتے ہوئے ہم مبدا محدودی نظام کے تبادلے کے باہمی تعلقات حاصل ہوتے ہیں۔

اگر محدودی نظام ہم مبدا نہ ہوں تب ان کے مابین تبادلے کو دو حصوں میں تقسیم کیا جاسکتا ہے۔ پہلے حصے میں درج بالا تبادلہ کیا جائے گا جبکہ دوسرے حصے میں مستقیم حرکت کی جائے گی۔ مستقیم حرکت میں دونوں کارتیسی نظام کے ارکان میں صرف مستقل قیمت کا فرق ہوتا ہے۔ یوں عمومی تبادلے کا درج ذیل مسئلہ حاصل ہوتا ہے۔

مسئلہ 10.7: (کارتیسی محدودی نظاموں کے تبادلے کا قاعدہ) کسی ایک کارتیسی محدودی نظام  $xyz$  سے کوئی دوسرا کارتیسی محدودی نظام  $x^*y^*z^*$  درج ذیل کلیے کی مدد سے حاصل ہوگا

$$\begin{aligned} x^* &= c_{11}x + c_{12}y + c_{13}z + b_1 \\ y^* &= c_{21}x + c_{22}y + c_{23}z + b_2 \\ z^* &= c_{31}x + c_{32}y + c_{33}z + b_3 \end{aligned} \quad (10.107)$$



جبکہ  $x^*y^*z^*$  سے  $xyz$  درج ذیل کلیات کی مدد سے حاصل ہوگا

$$\begin{aligned} x &= c_{11}x^* + c_{21}y^* + c_{31}z^* + \tilde{b}_1 \\ y &= c_{12}x^* + c_{22}y^* + c_{32}z^* + \tilde{b}_2 \\ z &= c_{13}x^* + c_{23}y^* + c_{33}z^* + \tilde{b}_3 \end{aligned} \quad (10.108)$$

جہاں عددی سر  $c_{kl}$  ، مساوات 10.98 سے حاصل ہوں گے جو مساوات 10.104 اور مساوات 10.106 پر پورا اترتے ہیں جبکہ  $b_1$  ،  $b_2$  ،  $b_3$  ،  $\tilde{b}_1$  ،  $\tilde{b}_2$  ،  $\tilde{b}_3$  مستقل قیمتیں ہیں۔

### سوالات

سوال 10.160: مساوات 10.102 میں دیے گئے تمام عددی سر کی جیومیٹریائی معنی پر غور کریں۔

سوال 10.161 تا سوال 10.166 میں  $c_{kl}$  اور  $b_k$  دریافت کریں۔

سوال 10.161: ایسا مستقیم حرکت جو مبدا کو  $(5, 1, -4)$  پر منتقل کرے۔

جواب:  $c_{11} = c_{22} = c_{33} = 1$  ،  $b_1 = 5$  ،  $b_2 = 1$  ،  $b_3 = -4$  جبکہ بقایا تمام عددی سر صفر ہیں۔

سوال 10.162: ایسا مستقیم حرکت جو  $(1, 0, 3)$  کو  $(3, 2, 1)$  پر منتقل کرے۔

جواب:  $c_{11} = c_{22} = c_{33} = 1$  ،  $b_1 = 2$  ،  $b_2 = 2$  ،  $b_3 = -2$  جبکہ بقایا تمام عددی سر صفر ہیں۔

سوال 10.163: سطح  $xz$  میں عکس۔

جواب:  $c_{11} = 1$  ،  $c_{22} = -1$  ،  $c_{33} = 1$  جبکہ بقایا تمام مستقل سر صفر ہیں۔

سوال 10.164: سطح  $y = x$  میں عکس۔

جواب:  $c_{12} = 1$  ،  $c_{21} = 1$  ،  $c_{33} = 1$  جبکہ بقایا تمام مستقل سر صفر ہیں۔

سوال 10.165:  $z$  محور کے گرد  $\theta$  زاویہ گھومنا۔

جواب:

سوال 10.166: ایسا مستوی حرکت جو مثبت  $x$ ،  $y$ ،  $z$  کو بالترتیب مثبت  $x^*$ ،  $y^*$ ،  $z^*$  پر منتقل کرے۔

جواب:  $c_{13} = c_{21} = c_{32} = 1$  جبکہ باقی تمام مستقل صفر ہیں۔

سوال 10.167: مساوات 10.106 کا مقطع سوال 10.161 تا سوال 10.164 میں کیا ہو گا۔

جواب: سوال 10.161 کا مقطع  $+1$  ہے۔ باقی مقطع بالترتیب  $-1$ ،  $0$  اور  $0$  ہیں۔

سوال 10.168: مساوات 10.101 حاصل کریں۔

## 10.10 سمتی میدان کی پھیلاؤ

فرض کریں کہ  $v(x, y, z)$  قابل تفرق سمتی تفاعل ہے جس کے ارکان  $v_1$ ،  $v_2$ ،  $v_3$  ہیں جہاں  $x$ ،  $y$ ،  $z$  فضا میں کارتیسی محدود ہیں۔ ایسی صورت میں درج ذیل تفاعل  $v$  کی پھیلاؤ<sup>63</sup> کہلاتا ہے۔

$$(10.109) \quad v_{\text{پھیلاؤ}} = \frac{\partial v_1}{\partial x} + \frac{\partial v_2}{\partial y} + \frac{\partial v_3}{\partial z}$$

$v$  کی پھیلاؤ کو عموماً  $\nabla \cdot v$  سے ظاہر کیا جاتا ہے

$$\begin{aligned} \nabla \cdot v &= \left( \frac{\partial}{\partial x} i + \frac{\partial}{\partial y} j + \frac{\partial}{\partial z} k \right) \cdot (v_1 i + v_2 j + v_3 k) \\ &= \frac{\partial v_1}{\partial x} + \frac{\partial v_2}{\partial y} + \frac{\partial v_3}{\partial z} \end{aligned}$$

جہاں غیر سمتی ضرب  $(\frac{\partial}{\partial x})v_1$  سے مراد جزوی تفرق  $\frac{\partial v_1}{\partial x}$  لیا جاتا ہے (جو محض بہتر علامت نویسی کے علاوہ کوئی معنی نہیں رکھتی)۔ یاد رہے کہ  $\nabla v$  سے مراد غیر سمتی پھیلاؤ  $v$  ہے جبکہ  $\nabla f$  سے مراد حصہ 10.8 میں بیان کی گئی سمتی ڈھلوان  $f$  ہے۔

مثال کے طور پر درج ذیل ہو گا۔

$$v = 2xyi - 5yzj + 2x^2yk \implies \nabla \cdot v = 2y - 5z$$

ہم جلد دیکھیں گے کہ پھیلاؤ اہم طبعی معنی رکھتا ہے۔ اب ظاہر ہے کہ ایسے تفاعل کی قیمت جو طبعی یا جیومیٹریائی معنی رکھتی ہو پرچنے گئے کارٹیزی نظام کا کوئی اثر نہیں پایا جاتا ہے، یعنی ایسی قیمت محدودی نظام بدلنے سے تبدیل نہیں ہوتی۔

مسئلہ 10.8: (محدودی نظام کے لحاظ سے پھیلاؤ کی عدم تغیر)  
 پھیلاؤ  $\nabla \cdot v$  کی قیمت صرف فضا میں نقطے (اور  $v$ ) پر منحصر ہے جبکہ چنے گئے محدودی نظام کا مساوات 10.109 میں دی گئی پھیلاؤ کی قیمت پر کوئی اثر نہیں پایا جاتا ہے۔ یوں کسی دوسرے کارٹیزی محدود  $x^*$ ،  $y^*$ ،  $z^*$  اور  $v$  کے مطابقتی ارکان  $v_1^*$ ،  $v_2^*$ ،  $v_3^*$  کی صورت میں  $\nabla \cdot v$  درج ذیل ہو گا۔

$$(10.110) \quad \nabla \cdot v = \frac{\partial v_1^*}{\partial x^*} + \frac{\partial v_2^*}{\partial y^*} + \frac{\partial v_3^*}{\partial z^*}$$

ثبوت: ہم مساوات 10.110 کو مساوات 10.109 سے حاصل کرتے ہیں۔ ہم درج ذیل استعمال کرتے ہوئے

$$x_1 = x, \quad x_2 = y, \quad x_3 = z \quad \text{اور} \quad x_1^* = x^*, \quad x_2^* = y^*, \quad x_3^* = z^*$$

مساوات 10.107 کو مجموعے کی علامت کی مدد سے لکھتے ہیں۔

$$(10.111) \quad x_k^* = \sum_{l=1}^3 c_{kl} x_l + b_k \quad (k = 1, 2, 3)$$

حصہ 10.7 میں دی گئی متعدد متغیرات پر مبنی، تفاعل کے زنجیری قاعدے کے تحت

$$(10.112) \quad \frac{\partial v_l}{\partial x_l} = \sum_{k=1}^3 \frac{\partial v_l}{\partial x_k^*} \frac{\partial x_k^*}{\partial x_l}$$

باب 10. سمتی تفرقی علم الاحصاء۔ سمتی تفاعل

ہو گا۔ اس مجموعے میں مساوات 10.111 کے تحت  $\frac{\partial x_k^*}{\partial x_l} = c_{kl}$  ہو گا۔ مساوات 10.102 کو یہاں دوبارہ پیش کرتے ہیں

$$v_l = \sum_{m=1}^3 c_{ml} v_m^*$$

جس کے تفرق

$$\frac{\partial v_l}{\partial x_k^*} = \sum_{m=1}^3 c_{ml} \frac{\partial v_m^*}{\partial x_k^*}$$

کو مساوات 10.112 میں پر کرتے ہیں۔

$$\frac{\partial v_l}{\partial x_l} = \sum_{k=1}^3 \sum_{m=1}^3 c_{ml} \frac{\partial v_m^*}{\partial x_k^*} c_{kl} \quad (l = 1, 2, 3)$$

درج بالا میں باری باری  $l = 1, 2, 3$  پر کرتے ہوئے حاصل تین تفاعل کا مجموعہ لکھتے ہیں

$$\nabla \cdot v = \sum_{l=1}^3 \frac{\partial v_l}{\partial x_l} = \sum_{k=1}^3 \sum_{m=1}^3 \sum_{l=1}^3 c_{kl} c_{ml} \frac{\partial v_m^*}{\partial x_k^*}$$

جو مساوات 10.105 کی بنا گھٹ کر درج ذیل دیگا۔ یوں ثبوت مکمل ہوتا ہے۔

$$(10.113) \quad \nabla \cdot v = \sum_{k=1}^3 \sum_{m=1}^3 \delta_{km} \frac{\partial v_m^*}{\partial x_k^*} = \frac{\partial v_1^*}{\partial x_1^*} + \frac{\partial v_2^*}{\partial x_2^*} + \frac{\partial v_3^*}{\partial x_3^*}$$

اگر  $f(x, y, z)$  دو مرتبہ قابل تفرق غیر سمتی تفاعل ہو تب

$$f_{\text{دھوان}} = \nabla f = \frac{\partial f}{\partial x} i + \frac{\partial f}{\partial y} j + \frac{\partial f}{\partial z} k$$

ہو گا لہذا مساوات 10.109 کے تحت

$$(f_{\text{دھوان}})_{\text{پھیلاؤ}} = \nabla \cdot (\nabla f) = \frac{\partial^2 f}{\partial x^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial z^2}$$

ہو گا جس کا دایاں ہاتھ، حصہ 10.8 میں دیا گیا،  $f$  کا لاپلاسی ہے۔ یوں درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$(10.114) \quad \nabla \cdot (\nabla f) = \nabla^2 f \quad (\text{پھیلاؤ، ڈھلوان})$$

مثال 10.20: کشش ثقل

ثقلی میدان پر مثال 10.19 میں غور کیا گیا۔ ثقلی قوت  $f$  غیر سمتی تفاعل  $h(x, y, z) = \frac{GMm}{r}$  کی ڈھلوان ہے جو لاپلاسی کی مساوات  $\nabla^2 h = 0$  پر پورا اترتا ہے۔ یوں مساوات 10.114 کے تحت  $\nabla \cdot f = 0$  ہو گا (جہاں  $r > 0$  ہے)۔

درج ذیل مثال ماقوا حرکیات<sup>64</sup> سے لی گئی ہے۔ یہ مثال پھیلاؤ کی طبعی اہمیت ظاہر کرتی ہے۔

مثال 10.21: داب پذیر سیال کی حرکت

ہم ایسے خطہ  $R$  میں سیال<sup>65</sup> کی حرکت پر غور کرتے ہیں جس میں ناسیال داخل ہوتا اور اور نا ہی خطے سے سیال کی نکاسی ہوتی ہو۔ مائع اور گیس دونوں کو سیال تصور کیا جاتا ہے۔ مائع کی داب پذیری انتہائی کم ہوتی ہے جس کو عموماً نظر انداز کیا جاسکتا ہے البتہ گیس کی داب پذیری کو نظر انداز نہیں کیا جاسکتا ہے۔ یوں گیس کی کثافت  $\rho$  (یعنی کیت فی اکائی حجم) کا دارومدار فضا میں  $x$ ،  $y$ ،  $z$  (اور ممکن ہے کہ وقت) پر ہو گا۔ ہم فرض کرتے ہیں کہ ہمارا سیال داب پذیر ہے۔

ہم ایسے مستطیلی متوازی السطوح<sup>66</sup>  $W$  میں سیال کی حرکت پر غور کرتے ہیں جس کے اطراف کی لمبائیاں  $\Delta x$ ،  $\Delta y$ ،  $\Delta z$  ہیں۔  $W$  کے کنارے محدودی محور کے متوازی ہیں (شکل 10.14)۔ یوں  $W$  کا حجم  $\Delta V = \Delta x \Delta y \Delta z$  ہو گا۔ اب فرض کریں کہ سمتی رفتار سمتیہ درج ذیل ہے۔

$$(10.115) \quad \mathbf{v} = v_1 \mathbf{i} + v_2 \mathbf{j} + v_3 \mathbf{k}$$

hydrodynamics<sup>64</sup>

fluid<sup>65</sup>

rectangular parallelepiped<sup>66</sup>

ہم درج ذیل لکھ کر آگے بڑھتے ہیں

$$(10.116) \quad \mathbf{u} = \rho \mathbf{v} = u_1 \mathbf{i} + u_2 \mathbf{j} + u_3 \mathbf{k}$$

اور فرض کرتے ہیں کہ  $u$  اور  $v$  سمتیات  $x$ ،  $y$  اور  $z$  کے قابل تفرق تفاعل ہیں۔ آئیں  $W$  کی سطحوں پر سیال کی حرکت سے  $W$  میں سیال کی کمیت کی تبدیلی کی شرح پر غور کرتے ہیں۔ کسی بھی سطح پر اندر جانب حرکت سے کمیت بڑھے گی جبکہ باہر جانب حرکت سے کمیت گھٹے گی۔ ہم  $W$  سے اکائی وقت میں کمیت کی اخراج حاصل کرتے ہیں۔  $W$  کی بائیں ہاتھ سطح جس کا رقبہ  $\Delta x \Delta z$  ہے پر نظر رکھیں۔  $v$  کے ارکان  $v_1$  اور  $v_3$  اس سطح کے متوازی ہیں لہذا ان کا اخراج پر کوئی اثر نہیں ہو گا۔ یوں بائیں ہاتھ سطح سے چھوٹے وقفہ  $\Delta t$  میں کمیت کا دخول

$$(\rho v_2)_y \Delta x \Delta z \Delta t = (u_2)_y \Delta x \Delta z \Delta t$$

ہو گا جہاں زیر نوشت میں  $y$  بائیں ہاتھ سطح کو ظاہر کرتی ہے۔ اسی دورانیے میں دائیں ہاتھ سطح سے کمیت کا اخراج تقریباً

$$(u_2)_{y+\Delta y} \Delta x \Delta z \Delta t$$

ہو گا جہاں زیر نوشت میں  $y + \Delta y$  دائیں ہاتھ سطح کو ظاہر کرتی ہے۔ ان کا فرق

$$\Delta u_2 \Delta x \Delta z \Delta t = \frac{\Delta u_2}{\Delta y} \Delta V \Delta t \quad [\Delta u_2 = (u_2)_{y+\Delta y} - (u_2)_y]$$

تقریباً کل اخراج ہو گا۔  $W$  کے باقی جڑواں سطحوں سے بالکل اسی طرح اخراج حاصل کیا جا سکتا ہے۔ یوں تمام سطحوں سے کل اخراج تقریباً

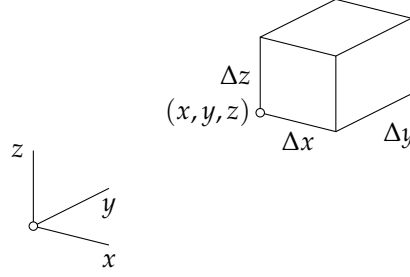
$$(10.117) \quad \left( \frac{\Delta u_1}{\Delta x} + \frac{\Delta u_2}{\Delta y} + \frac{\Delta u_3}{\Delta z} \right) \Delta V \Delta t$$

ہو گا جہاں

$$\Delta u_1 = (u_1)_{x+\Delta x} - (u_1)_x \quad \text{اور} \quad \Delta u_3 = (u_3)_{z+\Delta z} - (u_3)_z$$

ہیں۔ وقت کے ساتھ  $W$  میں کثافت کی تبدیلی کی شرح کی بنا درج بالا اخراج ممکن ہو گا لہذا کل اخراج تقریباً

$$(10.118) \quad -\frac{\partial \rho}{\partial t} \Delta V \Delta t$$



شکل 10.14: مستطیلی متوازی السطوح (مثال 10.21)

ہو گا جہاں منفی کی علامت کثافت کے گٹھنے کو ظاہر کرتی ہے۔ مساوات 10.117 اور مساوات 10.118 کو آپس میں برابر پر کرتے ہوئے دونوں اطراف کو  $\Delta V \Delta t$  سے تقسیم کرتے ہوئے

$$\frac{\Delta u_1}{\Delta x} + \frac{\Delta u_2}{\Delta y} + \frac{\Delta u_3}{\Delta z} = \nabla \cdot \mathbf{u} = \nabla \cdot (\rho \mathbf{v}) = -\frac{\partial \rho}{\partial t}$$

یا

$$(10.119) \quad \frac{\partial \rho}{\partial t} + \nabla \cdot (\rho \mathbf{v}) = 0$$

حاصل ہوتا ہے جس کو داب پذیر سیال کے حرکت کی استمراری مساوات<sup>67</sup> کہتے ہیں۔

وقت کے ساتھ نا تبدیل ہونے والے حرکت، جسے برقرار حرکت کہتے ہیں، کی صورت میں  $\frac{\partial \rho}{\partial t} = 0$  ہو گا لہذا ایسی صورت میں استمراری مساوات درج ذیل صورت اختیار کرے گی۔

$$(10.120) \quad \nabla \cdot (\rho \mathbf{v}) = 0$$

غیر داب پذیر سیال کی صورت میں کثافت  $\rho$  مستقل قیمت ہو گی اور برقرار حرکت کی استمراری مساوات

$$(10.121) \quad \nabla \cdot (\mathbf{v}) = 0$$

ہو گی جو غیر داب پذیری کا شرط کہلاتا ہے جس کے تحت کمیت کا دخول ہر لمحے کمیت کے اخراج کے برابر ہو گا۔

## سوالات

سوال 10.169 تا سوال 10.176 میں پھیلاؤ دریافت کریں۔

سوال 10.169:  $xi + yj + zk$   
جواب: 3

سوال 10.170:  $x^2i + y^2j + z^2k$   
جواب:  $2x + 2y + 2z$

سوال 10.171:  $3x^2i - 5y^2j + z^2k$   
جواب:  $6x - 10y + 2z$

سوال 10.172:  $x^2yz^3(i + j + k)$   
جواب:  $2xyz^3 + x^2z^3 + 3x^2yz^2$

سوال 10.173:  $2xi - yj - zk$   
جواب: 0

سوال 10.174:  $yz i + xz j + xy k$   
جواب: 0

سوال 10.175:  $\tan \frac{y}{z} i + yj + z^2k$   
جواب:  $1 + 2z$

سوال 10.176:  $\frac{xi+yj+zk}{(x^2+y^2+z^2)^{\frac{3}{2}}}$   
جواب: 0

سوال 10.177 تا سوال 10.180 میں دیے گئے تعلق ثابت کریں۔

سوال 10.177:  $\nabla \cdot (kv) = k \nabla \cdot v$  جہاں  $k$  مستقل ہے۔

سوال 10.178:  $\nabla \cdot (fv) = f \nabla \cdot v + v \cdot \nabla f$  جہاں  $f$  تفاعل ہے۔

سوال 10.179:  $\nabla \cdot (f \nabla g) = f \nabla^2 g + \nabla f \cdot \nabla g$  جہاں  $f$  اور  $g$  تفاعل ہیں۔



سوال 10.180:  $\nabla \cdot (f \nabla g) - \nabla \cdot (g \nabla f) = f \nabla^2 g - g \nabla^2 f$  جہاں  $f$  اور  $g$  تفاعل ہیں۔

سوال 10.181: ثابت کریں کہ استمراری مساوات 10.119 کو درج ذیل لکھا جاسکتا ہے۔

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} + \rho \nabla \cdot \mathbf{v} + \mathbf{v} \cdot \nabla \rho = 0$$

سوال 10.182 اور سوال 10.183 میں پھیلاؤ دریافت کریں۔ سوال 10.178 میں دیا گیا کلیہ استعمال کریں۔

سوال 10.182:  $e^x (\sin yi + \cos yj)$   
جواب: 0

سوال 10.183:  $\frac{xi+yj+zk}{(x^2+y^2+z^2)^{\frac{3}{2}}}$   
جواب: 0

سوال 10.184: سیال کے ایسے حرکت پر غور کریں جس کا  $\mathbf{v} = yi$  ہے۔ اس کے درج ذیل خواص ثابت کریں۔  
سیال کا بہاؤ غیر داب پذیر ہے۔ لمحہ  $t = 0$  پر وہ ذرات جو ایسے مکعب میں موجود ہوں جس کے اطراف  $x = 0$  ،  $x = 1$  ،  $y = 0$  ،  $y = 1$  ،  $z = 0$  ،  $z = 1$  ہوں، کا حجم لمحہ  $t = 1$  پر اکائی ہو گا۔

سوال 10.185: سیال کے ایسے حرکت پر غور کرتے ہیں جس کی حرکت  $\mathbf{v} = xi$  ہو۔ ثابت کریں کہ انفرادی ذرے کا تعین گر سمتیہ  $\mathbf{r}(t) = c_1 e^t i + c_2 j + c_3 k$  ہو گا جہاں  $c_1$  ،  $c_2$  ،  $c_3$  مستقل ہیں۔ ثابت کریں کہ سیال کی بہاؤ داب پذیر ہے۔ ثابت کریں کہ لمحہ  $t = 0$  پر وہ ذرات جو ایسے مکعب میں موجود ہوں جس کے اطراف  $x = 0$  ،  $x = 1$  ،  $y = 0$  ،  $y = 1$  ،  $z = 0$  ،  $z = 1$  ہوں، کا حجم لمحہ  $t = 1$  پر  $e$  ہو گا۔

سوال 10.186: نقطہ  $N : (4, 2, 4)$  پر کرہ  $x^2 + y^2 + z^2 = 36$  کے باہر رخ عمود کی سمت میں تفاعل  $\mathbf{u} = x^4 i + y^4 j + z^4 k$  کے پھیلاؤ کا سمتی تفرق دریافت کریں۔

جواب: 272

سوال 10.187: نقطہ  $N : (4, 2, 4)$  پر کرہ  $x^2 + y^2 + z^2 = 36$  کے باہر رخ عمود کی سمت میں تفاعل  $\mathbf{u} = xzi + yxj + yzk$  کے پھیلاؤ کا سمتی تفرق دریافت کریں۔

جواب:  $\frac{5}{3}$

## 10.11 سمتی تفاعل کی گردش

فرض کریں کہ فضا میں  $x$ ،  $y$ ،  $z$  دائیں ہاتھ کارٹیسی نظام محدود ہے اور

$$\mathbf{v}(x, y, z) = v_1 \mathbf{i} + v_2 \mathbf{j} + v_3 \mathbf{k}$$

قابل تفرق سمتیہ ہے۔ ایسی صورت میں درج ذیل تفاعل کو سمتیہ  $\mathbf{v}$  کی گردش<sup>68</sup> کہتے ہیں۔

$$(10.122) \quad \mathbf{v} \text{ گردش} = \nabla \times \mathbf{v} = \begin{vmatrix} \mathbf{i} & \mathbf{j} & \mathbf{k} \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ v_1 & v_2 & v_3 \end{vmatrix}$$

$$= \left( \frac{\partial v_3}{\partial y} - \frac{\partial v_2}{\partial z} \right) \mathbf{i} + \left( \frac{\partial v_1}{\partial z} - \frac{\partial v_3}{\partial x} \right) \mathbf{j} + \left( \frac{\partial v_2}{\partial x} - \frac{\partial v_1}{\partial y} \right) \mathbf{k}$$

بائیں ہاتھ کارٹیسی نظام میں درج بالا مساوات کے ساتھ منفی کی علامت ہو گی۔

مسئلہ 10.9: گردش کی عدم تغیر

گردش کی لمبائی اور سمت پر چنے گئے محدودی نظام کا کوئی اثر نہیں پایا جاتا ہے۔

گردش کے تصور کی وضاحت ایک مثال کی مدد سے کرتے ہیں۔

مثال 10.22: ٹھوس جسم کا گھومنا

ہم صفحہ 544 پر مثال 7.13 میں دیکھ چکے ہیں کہ مستحکم محور کے گرد ٹھوس جسم کے گھومنے کو محور کی رخ سمتیہ  $\omega$  سے ظاہر کیا جاسکتا ہے جس کی مقدار  $\omega$  ہے۔ ہم  $\omega (> 0)$  کو زاویائی رفتار کہتے ہیں۔  $\omega$  محور کی اس رخ ہو گا جس کی سمت میں دیکھتے ہوئے جسم کی حرکت گھڑی کی سوئیوں کے گھومنے کی سمت میں نظر آتی ہے۔ مساوات 7.55 کے تحت ٹھوس جسم پر نقطہ  $N$  کی سمتی رفتار

$$\mathbf{v} = \omega \times \mathbf{r}$$

ہو گی جہاں ٹھوس جسم پر نقطہ  $N$  کا تعین گر سمتیہ  $r$  ہے اور محدود کا مبدا گھومنے کے محور پر پایا جاتا ہے۔ ہم دائیں ہاتھ کارتیسی نظام یوں چنتے ہیں کہ  $\omega = \omega k$  لکھا جاسکتا ہو یعنی گھومنے کا محور مثبت  $z$  کی رخ ہے۔ یوں درج ذیل لکھا جاسکتا ہے (مثال 10.3 دیکھیں)

$$v = \omega \times r = -\omega y i + \omega x j$$

لہذا

$$\nabla \times v = \begin{vmatrix} i & j & k \\ \frac{\partial}{\partial x} & \frac{\partial}{\partial y} & \frac{\partial}{\partial z} \\ -\omega y & \omega x & 0 \end{vmatrix} = 2\omega k$$

یعنی

$$(10.123) \quad \nabla \times v = 2\omega$$

ہو گا۔ یوں ٹھوس جسم کے گھومنے کی صورت میں سمتی رفتار کی گردش، گھومنے کی محور کے رخ ہو گا جبکہ اس کی مقدار زاویائی رفتار کی دگنا ہو گی۔

یہاں غور کریں کہ یہ نتیجہ چنے گئے کارتیسی نظام پر منحصر نہیں ہے۔

کسی بھی دو مرتبہ قابل تفرق تفاعل  $f$  کے لئے درج ذیل ہو گا

$$(10.124) \quad \nabla \times (\nabla f) = 0$$

جس کو باآسانی ثابت کیا جاسکتا ہے۔ یوں اگر کوئی سمتیہ کسی غیر سمتی تفاعل کی ڈھلوان ہو تب اس کی گردش صفر کے برابر ہو گی۔ چونکہ گردش گھومنے کو ظاہر کرتی ہے لہذا ہم کہہ سکتے ہیں کہ ڈھلوان میدان غیر گردش<sup>69</sup> حرکت کو ظاہر کرتی ہے۔ سمتی حرکت کے علاوہ ایسا میدان جہاں بھی پایا جاتا ہو، اس کو بقائی میدان<sup>70</sup> کہتے ہیں۔

مثال 10.23: ثقلی میدان جس پر مثال 10.19 میں غور کیا گیا کا  $\nabla \times f = 0$  ہے جو غیر گردش میدان ہے۔  
مثال 10.22 کا میدان غیر گردش نہیں ہے۔

### سوالات

سوال 10.188 تا سوال 10.193 میں دائیں ہاتھ کارٹیزی نظام کے لحاظ سے  $v$  کی گردش دریافت کریں۔

سوال 10.188:  $v = yi - xj$   
جواب:  $-2k$

سوال 10.189:  $v = yi + zj + xk$   
جواب:  $-i - j - k$

سوال 10.190:  $v = x^2i + y^2j + z^2k$   
جواب:  $0$

سوال 10.191:  $v = y^2i + z^2j + x^2k$   
جواب:  $-2zi - 2xj - 2yk$

سوال 10.192:  $v = yzi + xzj + xyk$   
جواب:  $0$

سوال 10.193:  $v = \frac{xi+yj+zk}{(x^2+y^2+z^2)^{\frac{3}{2}}}$   
جواب:  $0$

سوال 10.194 تا سوال 10.195 میں سمتیہ حرکت  $v$  دیا گیا ہے۔ کیا سیال داب پذیر ہے؟ ذرات کی راہ دریافت کریں۔

سوال 10.194:  $v = xi + yj$   
جواب:  $\nabla \times v = 0$  ہے۔ چونکہ  $\nabla \cdot v = 2$  ہے لہذا سیال داب پذیر ہے۔  
 $r = c_1 e^t i + c_2 e^t j + c_3 k$

سوال 10.195:  $v = y^3 i$   
 جواب:  $\nabla \times v = -3y^2 k$  ہے۔ چونکہ  $\nabla \cdot v = 0$  ہے لہذا سیال غیر داب پذیر ہے۔

سوال 10.196 تا سوال 10.201 میں دیے گئے تعلق ثابت کریں۔ فرض کریں کہ تفاعل درکار حد تک قابل تفرق ہے۔

$$\nabla \times (u + v) = \nabla \times u + \nabla \times v \quad \text{سوال 10.196}$$

$$\nabla \cdot (\nabla \times v) = 0 \quad \text{سوال 10.197}$$

$$\nabla \times (fv) = \nabla f \times v + f \nabla \times v \quad \text{سوال 10.198}$$

$$\nabla \times (\nabla v) = 0 \quad \text{سوال 10.199}$$

$$\nabla \cdot (u \times v) = v \cdot \nabla \times u - u \cdot \nabla \times v \quad \text{سوال 10.200}$$

$$\nabla \cdot (g \nabla f \times f \nabla g) = 0 \quad \text{سوال 10.201}$$

سوال 10.202 اور سوال 10.203 میں  $u = yi + zj + xk$  اور  $v = xyi + yzj + xzk$  لیتے ہوئے دائیں ہاتھ کارتیسی نظام کے لحاظ سے حل کریں۔

$$\begin{aligned} \nabla \times (u \times v), \quad \nabla \cdot (u \times v) \quad \text{سوال 10.202} \\ \text{جوابات: } \nabla \times (u \times v) = (-2yz - xz + xy)i + (yz + 2xz - xy)j + (-yz + xz + 2xy)k \\ \nabla \cdot (u \times v) = x^2 + y^2 + z^2 - yz - xz - xy \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} u \times \nabla \times v, \quad v \times \nabla \times u \quad \text{سوال 10.203} \\ \text{جوابات: } u \times \nabla \times v = 0, \quad v \times \nabla \times u = (xz - yz)i + (xy - xz)j + (yz - xy)k \end{aligned}$$



## ضمیمہ ۱

### اضافی ثبوت

صفحہ 143 پر مسئلہ 2.2 بیان کیا گیا جس کا ثبوت یہاں پیش کرتے ہیں۔

ثبوت: یکتائی (مسئلہ 2.2)  
تصور کریں کہ کھلے وقفے  $I$  پر ابتدائی قیمت مسئلہ

$$(1.1) \quad y'' + p(x)y' + q(x)y = 0, \quad y(x_0) = K_0, \quad y'(x_0) = K_1$$

کے دو عدد حل  $y_1(x)$  اور  $y_2(x)$  پائے جاتے ہیں۔ ہم ثابت کرتے ہیں کہ  $I$  پر ان کا فرق

$$y(x) = y_1(x) - y_2(x)$$

مکمل صفر کے برابر ہے۔ یوں  $y_1(x) \equiv y_2(x)$  ہو گا جو یکتائی کا ثبوت ہے۔

چونکہ مساوات 1.1 خطی اور متجانس ہے لہذا  $I$  پر  $y(x)$  بھی اس کا حل ہو گا اور چونکہ  $y_1$  اور  $y_2$  دونوں یکساں ابتدائی معلومات پر پورا اترتے ہیں لہذا  $y$  درج ذیل ابتدائی معلومات پر پورا اترے گا۔

$$(1.2) \quad y(x_0) = 0, \quad y'(x_0) = 0$$

ہم تفاعل

$$(1.3) \quad z = y^2 + y'^2$$

اور اس کے تفرق

$$(1.4) \quad z' = 2yy' + 2y'y''$$

پر غور کرتے ہیں۔ تفرقی مساوات ۱.۱ کو

$$y'' = -py' - qy$$

لکھتے ہوئے اس کو  $z'$  میں پر کرتے ہیں۔

$$(1.5) \quad z' = 2yy' + 2y'(-py' - qy) = 2yy' - 2py'^2 - 2qyy'$$

اب چونکہ  $y$  اور  $y'$  حقیقی تفاعل ہیں لہذا ہم

$$(1.6) \quad (y \mp y')^2 = y^2 \mp 2yy' + y'^2 \geq 0$$

یعنی

$$(1.7) \quad \text{(الف)} \quad 2yy' \leq y^2 + y'^2 = z, \quad \text{(ب)} \quad -2yy' \leq y^2 + y'^2 = z,$$

لکھ سکتے ہیں جہاں مساوات ۱.۳ کا استعمال کیا گیا ہے۔ مساوات ۱.۷-ب کو  $-z \leq 2yy'$  لکھتے ہوئے مساوات ۱.۷ کے دونوں حصوں کو  $z$  لکھا جاسکتا ہے۔ یوں مساوات ۱.۵ کے آخری جزو کے لئے

$$-2qyy' \leq |-2qyy'| = |q| |2yy'| \leq |q| z$$

لکھا جاسکتا ہے۔ اس نتیجے کے ساتھ ساتھ  $-p \leq |p|$  استعمال کرتے ہوئے اور مساوات ۱.۷-الف کو مساوات ۱.۵ کے  $2yy'$  جزو میں استعمال کرتے ہوئے

$$z' \leq z + 2|p|y'^2 + |q|z$$

ملتا ہے۔ اب چونکہ  $y'^2 \leq y^2 + y'^2 = z$  ہے لہذا اس سے

$$z' \leq (1 + |p| + |q|)z$$

ملتا ہے۔ اس میں  $1 + |q| + |p| = h$  لکھتے ہوئے

$$(1.8) \quad z' \leq hz \quad I \text{ پر تمام } x$$

حاصل ہوتا ہے۔ اسی طرح مساوات ۱.۵ اور مساوات ۱.۷ سے درج ذیل بھی حاصل ہوتا ہے۔

$$(1.9) \quad \begin{aligned} -z' &= -2yy' + 2py'^2 + 2qyy' \\ &\leq z + 2|p|z + |q|z = hz \end{aligned}$$



مساوات ۱.8 اور مساوات ۱.9 کے غیر مساوات درج ذیل غیر مساوات کے مترادف ہیں

$$(0.10) \quad z' - hz \leq 0, \quad z' + hz \geq 0$$

جن کے بائیں ہاتھ کے جزو تکمل درج ذیل ہیں۔

$$F_1 = e^{-\int h(x) dx}, \quad F_2 = e^{\int h(x) dx}$$

چونکہ  $h(x)$  استمراری ہے لہذا اس کا تکمل پایا جاتا ہے۔ چونکہ  $F_1$  اور  $F_2$  مثبت ہیں لہذا انہیں مساوات ۱.10 کے ساتھ ضرب کرنے سے

$$(z' - hz)F_1 = (zF_1)' \leq 0, \quad (z' + hz)F_2 = (zF_2)' \geq 0$$

حاصل ہوتا ہے۔ اس کا مطلب ہے کہ  $I$  پر  $zF_1$  بڑھ نہیں رہا اور  $zF_2$  گھٹ نہیں رہا۔ مساوات ۱.2 کے تحت  $z(x_0) = 0$  ہے لہذا  $x \leq x_0$  کی صورت میں

$$(0.11) \quad zF_1 \geq (zF_1)_{x_0} = 0, \quad zF_2 \leq (zF_2)_{x_0}$$

ہو گا اور اسی طرح  $x \geq x_0$  کی صورت میں

$$(0.12) \quad zF_1 \leq 0, \quad zF_2 \geq 0$$

ہو گا۔ اب انہیں مثبت قیمتوں  $F_1$  اور  $F_2$  سے تقسیم کرتے ہوئے

$$(0.13) \quad z \leq 0, \quad z \geq 0 \quad I \text{ پر تمام } x \text{ کے لئے}$$

ملتا ہے جس کا مطلب ہے کہ  $I$  پر  $z = y^2 + y'^2 \equiv 0$  ہے۔ یوں  $I$  پر  $y \equiv 0$  یعنی  $y_1 \equiv y_2$  ہے جو درکار ثبوت ہے۔



## ضمیمہ ب

### مفید معلومات

#### ب.1 اعلیٰ تفاعل کے مساوات

قوت نمائی تفاعل  $e^x$  (شکل 1.1-ب-الف)

$$e = 2.718\ 281\ 828\ 459\ 045\ 235\ 360\ 287\ 471\ 353$$

$$(ب.1) \quad e^x e^y = e^{x+y}, \quad \frac{e^x}{e^y} = e^{x-y}, \quad (e^x)^y = e^{xy}$$

قدرتی لوگارٹھم (شکل 1.1-ب-ب)

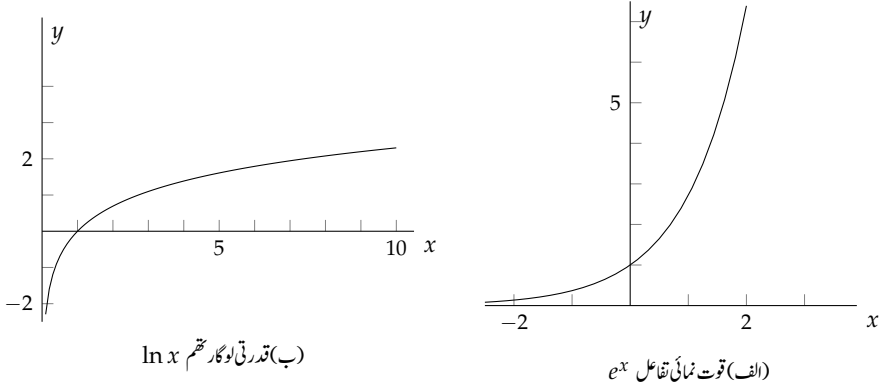
$$(ب.2) \quad \ln(xy) = \ln x + \ln y, \quad \ln \frac{x}{y} = \ln x - \ln y, \quad \ln(x^a) = a \ln x$$

$e^x$  کا الٹ  $\ln x$  ہے۔ اس کے علاوہ  $e^{\ln x} = x$  اور  $e^{-\ln x} = e^{\ln \frac{1}{x}} = \frac{1}{x}$  ہیں۔

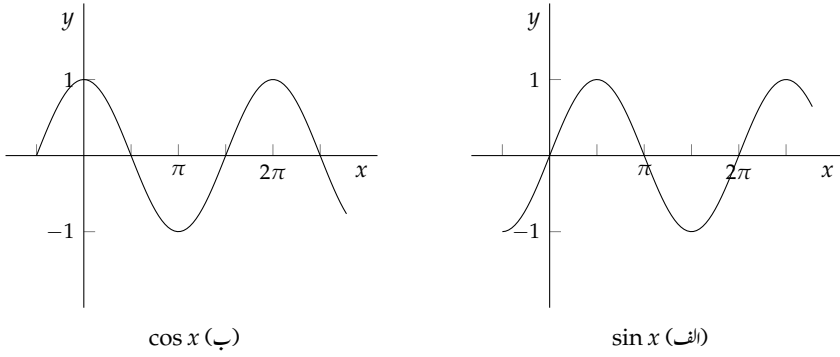
اساس دس کا لوگارٹھم  $\log_{10} x$  یا  $\log x$

$$(ب.3) \quad \log x = M \ln x, \quad M = \log e = 0.434\ 294\ 481\ 903\ 251\ 827\ 651\ 128\ 918\ 917$$

$$(ب.4) \quad \ln x = \frac{1}{M} \log x, \quad \frac{1}{M} = 2.302\ 585\ 092\ 994\ 045\ 684\ 017\ 991\ 454\ 684$$



شکل 1. ب: قوت نمائی تفاعل اور قدرتی لوگار تھم تفاعل



شکل 2. ب: سائن نمائندگی

$10^x$  کا الٹ  $\log x$  ہے۔ اس کے علاوہ  $10^{\log x} = x$  اور  $10^{-\log x} = \frac{1}{x}$  ہیں۔

سائن اور کوسائن تفاعل (شکل 2. ب-الف اور ب)۔ احصائے تکملات میں زاویہ کو ریڈین میں ناپا جاتا ہے۔ یوں  $\sin x$  اور  $\cos x$  کا دوری عرصہ  $2\pi$  ہو گا۔  $\sin x$  طاق ہے یعنی  $\sin(-x) = -\sin x$  ہو گا جبکہ  $\cos x$  جفت ہے یعنی  $\cos(-x) = \cos x$  ہو گا۔

$$1^\circ = 0.017453292519943 \text{ rad}$$

$$1 \text{ radian} = 57^\circ 17' 44.80625'' = 57.2957795131^\circ$$

(ب.5)

$$\sin^2 x + \cos^2 x = 1$$

$$\begin{aligned}
 \sin(x - y) &= \sin x \cos y - \cos x \sin y \\
 \cos(x + y) &= \cos x \cos y - \sin x \sin y \\
 \cos(x - y) &= \cos x \cos y + \sin x \sin y
 \end{aligned}$$

$$(پ.7) \quad \sin 2x = 2 \sin x \cos x, \quad \cos 2x = \cos^2 x - \sin^2 x$$

$$\begin{aligned}
 \sin x &= \cos \left( x - \frac{\pi}{2} \right) = \cos \left( \frac{\pi}{2} - x \right) \\
 \cos x &= \sin \left( x + \frac{\pi}{2} \right) = \sin \left( \frac{\pi}{2} - x \right)
 \end{aligned}$$

$$(پ.9) \quad \sin(\pi - x) = \sin x, \quad \cos(\pi - x) = -\cos x$$

$$(پ.10) \quad \cos^2 x = \frac{1}{2}(1 + \cos 2x), \quad \sin^2 x = \frac{1}{2}(1 - \cos 2x)$$

$$\begin{aligned}
 \sin x \sin y &= \frac{1}{2}[-\cos(x + y) + \cos(x - y)] \\
 \cos x \cos y &= \frac{1}{2}[\cos(x + y) + \cos(x - y)] \\
 \sin x \cos y &= \frac{1}{2}[\sin(x + y) + \sin(x - y)]
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \sin u + \sin v &= 2 \sin \frac{u + v}{2} \cos \frac{u - v}{2} \\
 \cos u + \cos v &= 2 \cos \frac{u + v}{2} \cos \frac{u - v}{2} \\
 \cos v - \cos u &= 2 \sin \frac{u + v}{2} \sin \frac{u - v}{2}
 \end{aligned}$$

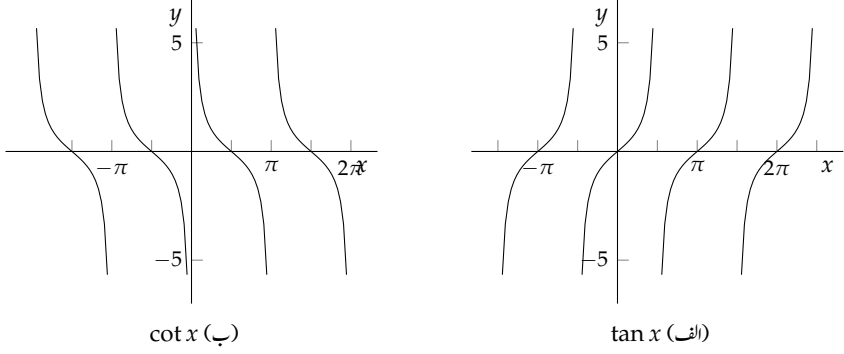
$$(پ.13) \quad A \cos x + B \sin x = \sqrt{A^2 + B^2} \cos(x \mp \delta), \quad \tan \delta = \frac{\sin \delta}{\cos \delta} = \pm \frac{B}{A}$$

$$(پ.14) \quad A \cos x + B \sin x = \sqrt{A^2 + B^2} \sin(x \mp \delta), \quad \tan \delta = \frac{\sin \delta}{\cos \delta} = \mp \frac{A}{B}$$

ٹینجنٹ، کوٹینجنٹ، سیکنٹ، کوسیکنٹ (شکل 3. ب-الف، ب)

$$(پ.15) \quad \tan x = \frac{\sin x}{\cos x}, \quad \cot x = \frac{\cos x}{\sin x}, \quad \sec x = \frac{1}{\cos x}, \quad \csc x = \frac{1}{\sin x}$$

$$(پ.16) \quad \tan(x + y) = \frac{\tan x + \tan y}{1 - \tan x \tan y}, \quad \tan(x - y) = \frac{\tan x - \tan y}{1 + \tan x \tan y}$$



شکل 3. ب: ٹینجٹ اور کو ٹینجٹ

ہذلولی تفاعل (ہذلولی سائن  $\sinh x$  وغیرہ۔ شکل 4. ب-الف، ب)

$$(ب.17) \quad \sinh x = \frac{1}{2}(e^x - e^{-x}), \quad \cosh x = \frac{1}{2}(e^x + e^{-x})$$

$$(ب.18) \quad \tanh x = \frac{\sinh x}{\cosh x}, \quad \coth x = \frac{\cosh x}{\sinh x}$$

$$(ب.19) \quad \cosh x + \sinh x = e^x, \quad \cosh x - \sinh x = e^{-x}$$

$$(ب.20) \quad \cosh^2 x - \sinh^2 x = 1$$

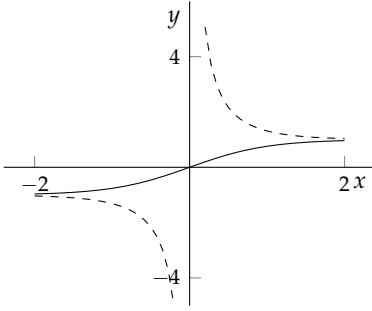
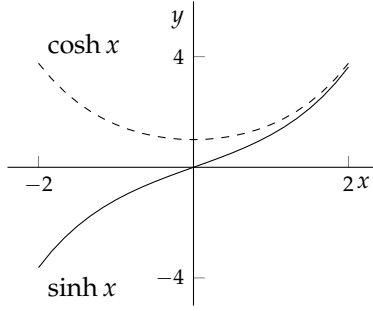
$$(ب.21) \quad \sinh^2 x = \frac{1}{2}(\cosh 2x - 1), \quad \cosh^2 x = \frac{1}{2}(\cosh 2x + 1)$$

$$(ب.22) \quad \begin{aligned} \sinh(x \mp y) &= \sinh x \cosh y \mp \cosh x \sinh y \\ \cosh(x \mp y) &= \cosh x \cosh y \mp \sinh x \sinh y \end{aligned}$$

$$(ب.23) \quad \tanh(x \mp y) = \frac{\tanh x \mp \tanh y}{1 \mp \tanh x \tanh y}$$

گیما تفاعل (شکل 5. ب)  $\Gamma(\alpha)$  کی تعریف درج ذیل تکمل ہے

$$(ب.24) \quad \Gamma(\alpha) = \int_0^\infty e^{-t} t^{\alpha-1} dt \quad (\alpha > 0)$$

(ب) ٹھوس خط  $\tanh x$  ہے جبکہ نقطہ دار خط  $\coth x$  ہے۔(الف) ٹھوس خط  $\sinh x$  ہے جبکہ نقطہ دار خط  $\cosh x$  ہے۔

شکل 4. ب: ہڈولی سائن، ہڈولی تافل۔

جو صرف مثبت ( $\alpha > 0$ ) کے لئے معنی رکھتا ہے (یا اگر ہم مخلوط  $\alpha$  کی بات کریں تب یہ  $\alpha$  کی ان قیمتوں کے لئے معنی رکھتا ہے جن کا حقیقی جزو مثبت ہو)۔ مکمل بالخصوص سے درج ذیل اہم تعلق حاصل ہوتا ہے۔

$$\Gamma(\alpha + 1) = \alpha \Gamma(\alpha) \quad (25. \text{ب})$$

مساوات 24. ب سے  $\Gamma(1) = 1$  ملتا ہے۔ یوں مساوات 25. ب استعمال کرتے ہوئے  $\Gamma(2) = 1$  حاصل ہو گا جسے دوبارہ مساوات 25. ب میں استعمال کرتے ہوئے  $\Gamma(3) = 2 \times 1$  ملتا ہے۔ اسی طرح بار بار مساوات 25. ب استعمال کرتے ہوئے  $\alpha$  کی کسی بھی عدد صحیح مثبت قیمت  $k$  کے لئے درج ذیل حاصل ہوتا ہے۔

$$\Gamma(k + 1) = k! \quad (k = 0, 1, 2, \dots) \quad (26. \text{ب})$$

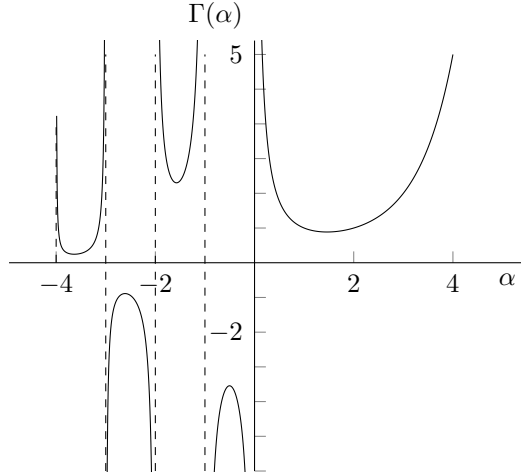
مساوات 25. ب کے بار بار استعمال سے درج ذیل حاصل ہوتا ہے

$$\Gamma(\alpha) = \frac{\Gamma(\alpha + 1)}{\alpha} = \frac{\Gamma(\alpha + 2)}{\alpha(\alpha + 1)} = \dots = \frac{\Gamma(\alpha + k + 1)}{\alpha(\alpha + 1)(\alpha + 2) \dots (\alpha + k)}$$

جس کو استعمال کرتے ہوئے ہم  $\alpha$  کی منفی قیمتوں کے لئے گیمما تافل کی درج ذیل تعریف پیش کرتے ہیں

$$\Gamma(\alpha) = \frac{\Gamma(\alpha + k + 1)}{\alpha(\alpha + 1)(\alpha + 2) \dots (\alpha + k)} \quad (\alpha \neq 0, -1, -2, \dots) \quad (27. \text{ب})$$

جہاں  $k$  کی ایسی کم سے کم قیمت چنی جاتی ہے کہ  $\alpha + k + 1 > 0$  ہو۔ مساوات 24. ب اور مساوات 27. ب مل کر  $\alpha$  کی تمام مثبت قیمتوں اور غیر عددی صحیحی منفی قیمتوں کے لئے گیمما تافل دیتے ہیں۔



شکل 5. ب: گیما تفاعل

گیما تفاعل کو حاصل ضرب کی حد بھی فرض کیا جاسکتا ہے یعنی

$$(ب.28) \quad \Gamma(\alpha) = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{n! n^\alpha}{\alpha(\alpha+1)(\alpha+2) \cdots (\alpha+n)} \quad (\alpha \neq 0, -1, \dots)$$

مساوات 27. ب اور مساوات 28. ب سے ظاہر ہے کہ مخلوط  $\alpha$  کی صورت میں  $\alpha = 0, -1, -2, \dots$  پر گیما تفاعل کے قطب پائے جاتے ہیں۔

$\alpha$  کی بڑی قیمت کے لئے گیما تفاعل کی قیمت کو درج ذیل کلیہ سٹرلنگ سے حاصل کیا جاسکتا ہے جہاں  $e$  قدرتی لوگار تھم کی اساس ہے۔

$$(ب.29) \quad \Gamma(\alpha+1) \approx \sqrt{2\pi\alpha} \left(\frac{\alpha}{e}\right)^\alpha$$

آخر میں گیما تفاعل کی ایک اہم اور مخصوص (درج ذیل) قیمت کا ذکر کرتے ہیں۔

$$(ب.30) \quad \Gamma\left(\frac{1}{2}\right) = \sqrt{\pi}$$



نا مکمل گیما تفاعل

$$(ب.31) \quad P(\alpha, x) = \int_0^x e^{-t} t^{\alpha-1} dt, \quad Q(\alpha, x) = \int_x^\infty e^{-t} t^{\alpha-1} dt \quad (\alpha > 0)$$

$$(ب.32) \quad \Gamma(\alpha) = P(\alpha, x) + Q(\alpha, x)$$

بیٹا تفاعل

$$(ب.33) \quad B(x, y) = \int_0^1 t^{x-1} (1-t)^{y-1} dt \quad (x > 0, y > 0)$$

بیٹا تفاعل کو گیما تفاعل کی صورت میں بھی پیش کیا جاسکتا ہے۔

$$(ب.34) \quad B(x, y) = \frac{\Gamma(x)\Gamma(y)}{\Gamma(x+y)}$$

تفاعل خلل (شکل 6.ب)

$$(ب.35) \quad \operatorname{erf} x = \frac{2}{\sqrt{\pi}} \int_0^x e^{-t^2} dt$$

مساوات 35.ب کے تفرق  $\operatorname{erf}' x = \frac{2}{\sqrt{\pi}} e^{-x^2}$  کی مکارن تسلسل

$$\operatorname{erf}' x = \frac{2}{\sqrt{\pi}} \left( x - \frac{x^3}{1!3} + \frac{x^5}{2!5} - \frac{x^7}{3!7} + \dots \right)$$

کا تکمیل لینے سے تفاعل خلل کی تسلسل صورت حاصل ہوتی ہے۔

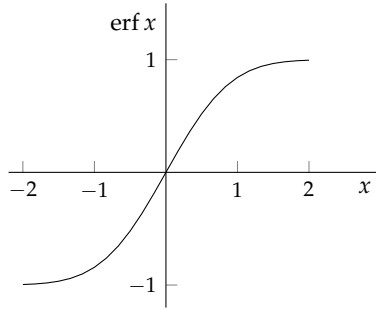
$$(ب.36) \quad \operatorname{erf} x = \frac{2}{\sqrt{\pi}} \left( x - \frac{x^3}{1!3} + \frac{x^5}{2!5} - \frac{x^7}{3!7} + \dots \right)$$

$\operatorname{erf} \infty = 1$  ہے۔ مکملہ تفاعل خلل

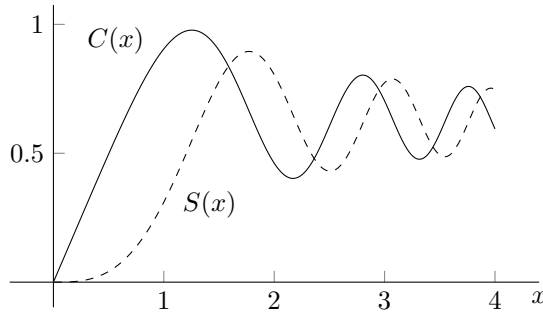
$$(ب.37) \quad \operatorname{erfc} x = 1 - \operatorname{erf} x = \frac{2}{\sqrt{\pi}} \int_x^\infty e^{-t^2} dt$$

فرسنل تکملات (شکل 7.ب)

$$(ب.38) \quad C(x) = \int_0^x \cos(t^2) dt, \quad S(x) = \int_0^x \sin(t^2) dt$$



شکل 6.ب: تفاعل خلل۔



شکل 7.ب: فرسل عملیات

$$S(\infty) = \sqrt{\frac{\pi}{8}} \text{ اور } C(\infty) = \sqrt{\frac{\pi}{8}}^1 \text{ ہیں۔ مکملہ تفاعل}$$

$$(ب.39) \quad c(x) = \frac{\pi}{8} - C(x) = \int_x^\infty \cos(t^2) dt$$

$$(ب.40) \quad s(x) = \frac{\pi}{8} - S(x) = \int_x^\infty \sin(t^2) dt$$

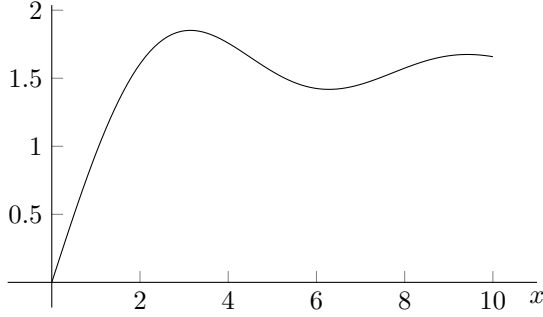
تکمل سائن (شکل 8.ب)

$$(ب.41) \quad \text{Si}(x) = \int_0^x \frac{\sin t}{t} dt$$

Si  $\infty = \frac{\pi}{2}$  کے برابر ہے۔ تکملہ تفاعل

$$(ب.42) \quad \text{si}(x) = \frac{\pi}{2} - \text{Si}(x) = \int_x^\infty \frac{\sin t}{t} dt$$

complementary functions<sup>1</sup>



شکل 8. ب: عمل سائن

تکمل کو سائن

$$(ب.43) \quad \text{si}(x) = \int_x^\infty \frac{\cos t}{t} dt \quad (x > 0)$$

تکمل قوت نمائی

$$(ب.44) \quad \text{Ei}(x) = \int_x^\infty \frac{e^{-t}}{t} dt \quad (x > 0)$$

تکمل لوگارتمی

$$(ب.45) \quad \text{li}(x) = \int_0^x \frac{dt}{\ln t}$$



- Bessel function
  - first order, 368
  - second kind, 379
  - second kind, order  $\nu$ , 380
  - third kind, 381
- binormal, 758
- bound vector, 501
- boundary problem, 390
- bounded, 76
- calculus, 309
- cancer, 38
- canonical form, 719
- capacitor, 174
- Cartesian coordinate system, 502, 675
- catenary, 96
- Cauchy determinant, 206
- Cauchy-Schwarz inequality, 671
- center, 258, 310
- centrifugal
  - force, 764
- centripetal
  - acceleration, 764
  - force, 764
- chain rule, 94
- characteristic
  - equation, 234
- characteristic determinant, 234
- characteristic equation, 98, 205
- characteristic vectors, 685
- charge, 175
- charged, 38
- absorber, 122
- acceleration vector, 763
- algebraic multiplicity, 690
- ammeter, 609
- amplitude, 121, 171
- analytic, 14, 319
- angular speed, 544, 763
- angular velocity, 544
- arbitrary constant, 4
- arc, 747
- arc length, 752
- Archimedese
  - principle, 130
- asymptotically equal, 366
- augmented matrix, 561, 591
- autonomous, 281
  - differential equation, 21
- auxiliary equation, 134
- basis, 90, 519, 617, 668
  - of solution, 629
  - of solutions, 89
- beats, 169
- bell shaped, 25
- bending moment, 221
- Benjamin Gompertz, 38
- Bernoulli
  - equation, 60
- Bessel
  - equation, 362
  - function, first kind, 364
  - second kind function, 377

- critical points, 64
- cross product, 537
- curl, 802
- current, 54, 57
- curvature, 758
- curve
  - simple, 747
- damped
  - oscillations, 126
- damping
  - critical, 123
  - over, 123
  - under, 123
- damping constant, 122
- defect, 690
- defined, 4
- degenerate node, 265
- demand
  - matrix, 702
- derivative, 739
  - directional, 776
- determinant, 200, 630
  - Cauchy, 206
  - higher order, 634
- determined, 600
- diagonal
  - main, 227
  - matrix, 581
- difference, 566
- different, 564
- differential
  - autonomous, 21
  - calculus, 79
  - operator, 114
  - ordinary equation, 1
  - partial equation, 1
- differential equation, 2
- dimension, 617
  - infinite, 669
- Dirac
  - coaxial cable, 74
  - coefficient
    - matrix, 561, 591
  - coefficient matrix, 718
  - coefficients, 83, 310, 590
    - undetermined method, 154
  - cofactor, 635
  - collinear, 520
  - column, 227
    - vector, 560
  - column space, 618
  - columns, 560
  - commutative, 587
    - non, 229
  - components, 502, 563
  - composition, 676
  - conservative
    - field, 803
  - conservative field, 783
  - consistent, 600, 630
  - continuity
    - equation, 799
  - continuous, 769
    - partial differential, 41
    - piecewise, 412
  - continuous function, 42, 76
  - converge, 315
  - convergence
    - radius, 316
  - convolution, 469
  - coordinates, 501
  - coplanar, 520
  - Coriolis acceleration, 765, 767
  - corresponding, 228
  - cosmic rays, 26
  - Coulomb, 175
  - Cramer's
    - theorem, 200
  - Cramer's rule, 203, 631, 641
  - critical damping, 123
  - critical point, 258

- equilibrium, 570
  - points, 64
  - solution, 64
- equipotential lines, 74
- Euclidean norm, 500
- Euclidean space, 672
- Euler
  - constant, 379
  - formulae, 387
- Euler equation, 104
- Euler's method, 15
- Euler-Cauchy equation, 134
- exact differential equation, 41
- existence, 2, 143, 625
  - solution, 148, 201
- explicit, 3
- factorial, 364
- factorization, 114
- Farad, 175
- field
  - scalar, 735
  - slope, 15
  - vector, 736
- fluid, 797
- force, 54
  - input, 164
  - periodic, 164
  - restoring, 119
- forcing function, 54
- Fourier
  - coefficients, 387
- Fourier Bessel Series, 399
- Fourier constants, 386
- Fourier series
  - generalized, 386
- free
  - motion, 128
- frequency, 120
- friction
  - coefficient, 39
- delta function, 451
- direction cosines, 746
- direction field, 15
- directional derivative, 776
- discriminant, 273
- displacement, 54
- divergence, 794
- divergent, 315
- domain, 251, 735, 770
- dot
  - product, 670
- dot product, 522
- Duffing equation, 298
- echelon form, 603
  - reduced, 603
- eigenfunction expansion, 394
- eigenfunctions, 390, 683
- Eigenvalue, 233
- eigenvalue, 390, 685
- Eigenvalues, 233
- eigenvalues, 683
- Eigenvector, 233
- Eigenvectors, 233
- eigenvectors, 685
- electric field, 74
- elementary function, 284
- elements, 560
- ellipse, 262
- elliptic, 289
- energy, 291
  - kinetic, 291
  - potential, 291
- entry, 227
- envelope, 106
- equality
  - parallelogram, 671
- equation
  - Duffing, 298
  - Rayleigh, 297
- equator, 767

- system, 590, 628
- Hooke's law, 119
- hormones, 59
- hydrodynamics, 797
- hyperbolic, 260
  - function, 151
- hypergeometric equation, 349
- hypergeometric function, 359
- hypergeometric
  - series, 359
- identically zero, 82, 145, 199
- identity
  - operator, 114
- image, 673
- impedance, 177
- implicit, 3
- implicit solution, 42
- improper integral, 409
- impulse, 451
- in-phase, 179
- inconsistent, 600
- index, 310
  - shifting, 323
- indicial equation, 346
- induction, 116
- inductor, 57
- inequality
  - Cauchy-Schwarz, 671
  - triangle, 671
- initial value
  - problem, 8
- initial values, 7
- inner
  - product, 670
- inner product, 522
- input, 54
  - force, 164
- instability, 112
- integrating factor, 47
- integration
  - Frobenius method, 309, 343
- function
  - forcing, 164
  - vector, 736
- fundamental
  - matrix, 253
  - system, 253
- gamma function, 366
- Gauss elimination, 590, 594
- Gauss' hypergeometric equation, 359
- Gauss-Jordan elimination, 652
- general
  - solution, 298
- general solution, 6, 195
- generating function
  - Laguerre polynomials, 486
- generator, 518
- geometric multiplicity, 690
- geometric series, 360
- gland, 59
- gradient, 777
- graphical, 14
- gun, 174
- Hankel functions, 381
- harmonic oscillation, 120
- head, 500
- Heaviside step function, 434
- helix
  - circular, 747
- Henry, 57
- Hermite
  - polynomials, 402
- Hermitian, 725
  - skew, 725
- Hertz, 120
- heterogeneous, 55
- higher functions, 309
- homogeneous, 194
  - linear ordinary differential equation, 54



- length, 751
- Leslie model, 697
- level surfaces, 779
- limit, 421, 738
- limit cycle, 292
- limit vector, 738
- linear, 193
  - combination, 84, 517
  - ordinary differential equations, 53
  - second order, 82
  - space, 516
  - transformation, 673
- linear accelerator, 38
- linear combination, 611
- linear dependent, 518, 519, 612, 668
- linear element, 753
- linear independent, 519, 612
- linear mapping, 673
- linear system, 251, 590
- linearity
  - principle, 83
- linearization theorem, 282
- linearly
  - independent set, 232
- linearly dependent, 89, 144, 195, 199
- linearly dependent vector, 232
- linearly independent, 89, 144, 145, 195, 199
- linearly independent set, 519, 612
- logarithmic decrement, 133
  
- Maclaurin series, 104, 284
- Maclaurin's series, 40
- magnitude, 500
- main diagonal, 563
- Malthus' law, 6
- matrix, 226, 559
  - augmented, 561
  - coefficient, 561
  - consumption, 701
  - by parts, 60
- intersection
  - angle, 71
- interval
  - convergence, 316
  - open, 4
- inverse
  - matrix, 232, 650
- inverse transform, 676
- irrotational, 803
- isoclines, 21, 293
- isolated, 282
- isotherms, 74
- isotope, 13
- isotopes, 26
  
- jump, 421
- jumps, 412
  
- Kirchoff's law
  - voltage, 57
- Kronecker delta, 791
  
- lagging, 171, 179
- Lagrange
  - identity, 553
- Laguerre polynomials, 403
- Laguerre's equation, 483
- Laplace
  - equation, 783
  - inverse transform, 408
- Laplace transform, 408
- Laplace transformation, 408
- Laplacian, 783
  - operator, 783
- leading, 182
- Legendre
  - associated functions, 341
  - equation, 325
  - function, 314, 325
  - polynomial, 314, 328, 329
- Leibnitz formula, 335

- improper, 258
- proper, 258
- non exact, 46
- non linear, 194
- non trivial solution, 200
- nonhomogeneous, 194
  - system, 590, 628
- nonhomogenous
  - second order, 82
- nonlinear, 82
- nonsingular
  - matrix, 651
- nontrivial solutions, 628
- norm, 384, 536, 671
- normal, 780
  - principal unit vector, 758
- null
  - set, 619
- null space, 629
- null vector, 503
- nullity, 619, 629
- numerical, 14
- numerical method, 205
  
- Ohm, 57
- Ohm's law, 57
- open
  - interval, 4
- operator, 113, 673
  - differential, 114
  - identity, 114
  - Laplacian, 783
- order
  - Legendre, 314
  - reduction, 91
- orientation, 753
- origin, 501
- orthogonal, 330, 384, 510, 671, 703
- orthogonal set, 384
- orthogonal trajectories, 71
- orthogonality, 383, 522
  
- demand, 702
- diagonal, 581
- fundamental, 253
- inverse, 232, 650
- non singular, 232
- nonsingular, 651
- scalar, 581
- similar, 713
- singular, 232, 651
- square, 227, 560
- stochastic, 583
- zero, 567
- meridian, 766
- minor, 632, 635
- missile, 767
- mixed triple product, 550
- model
  - Leontief, 701
  - mathematical, 1, 2
- modeling, 2
- modulus of elasticity
  - Young's, 220
- moment
  - bending, 221
- moment of inertia, 131, 220
- moment vector, 543
- motion
  - forced, 164
- multiple point, 747
- multiplicity
  - algebraic, 690
  - geometric, 690
  
- natural frequency, 120
- necessary condition
  - exactness, 42
- Neumann's function, 379
- Newton
  - law of cooling, 29
- node
  - degenerate, 263, 265

- Principal Axes Theorem, 719
- principal axis, 695
- principal normal, 758
- product
  - inner, 522, 670
- projection, 524
- quadratic equation, 98
- qualitative method, 225
- qualitative methods, 281
- quantitative method, 225
- quantum mechanics, 113, 233, 341, 724
- radioactive decay, 6
- radium, 9
- radius
  - convergence, 316
- rank, 604, 613
- Rayleigh equation, 297
- reactance, 176
- rectangular matrix, 563
- rectifiable, 751
- rectifier
  - full wave, 465
  - half wave, 466
- recursion
  - Bonnet, 341
- recursion formula, 327
- reduced, 93
- reduction
  - order, 91
- regular point, 344
- remainder, 315
- resistance, 57
- resonance, 164, 167, 474
  - factor, 167
  - practical, 170
- response, 54, 164
- restoring force, 119
- right handed, 539
- Rodrigues' formula, 332
- orthonormal
  - set, 385
- oscillations, 81
  - damped, 106, 126
- output, 54, 164
- over damping, 123
- overdetermined, 600
- parallelepiped
  - hexagonal, 551
  - rectangular, 797
- parallelogram equality, 671
- parameter, 71
- parametric
  - representation, 744
- parametric curve, 256
- partial sum, 314
- particular solution, 195, 298
- Pauli spin matrices, 732
- periodic
  - force, 164
- phase
  - portrait, 256
- phase angle, 121, 171
- phase plane, 242
- photosynthesis, 611
- plane curve, 745
- Plank' constant, 245
- point
  - regular, 344
  - saddle, 258
  - spiral, 258
- polynomial, 114
- population growth, 62
- position vector, 503
- potential function, 781
- power series, 309
  - value or sum, 315
- power series method, 309
- principal
  - unit normal vector, 758

- singular point, 344
- singular solution, 90
- size, 562
- skew Hermitian, 725
- skew-symmetric, 255, 580, 703
- slope
  - field, 15
- smooth
  - not, 320
- solution
  - family, 4
  - particular, 7
  - singular, 13
  - space, 628
  - trivial, 54
  - vector, 591
- solution curve, 4, 15
- solution set, 600
- solution vector, 250
- solutions
  - periodic, 275
- space
  - Euclidean, 672
  - linear, 516
  - real inner product, 535
  - solution, 628
  - vector, 516
- span, 518, 617
- special functions, 309
- spectral radius, 685
- spectrum, 685
- speed, 763
- spin, 245
- spin down, 246
- spin matrix, 246
- spin up, 246
- spiral point, 262
- spring constant, 119
- stability, 225, 274
- stable, 64, 161, 274
- stable and attractive, 274
- Rodrigues's
  - polynomials, 483
- Rodrigues's formula, 483
- row, 227
  - vector, 560
- row equivalent, 600, 614
- row space, 618
- rows, 560
- saddle, 258
- saw-tooth wave, 466
- scalar, 233
  - field, 735
  - matrix, 581
- scalar product, 229, 522
- scalar triple product, 550
- scalars, 499
- Schwarz inequality, 523
- sense
  - positive, 753
- separable equation, 24
- series
  - power, 309
- series circuit, 57, 174
- set
  - linearly independent, 232
  - nonempty, 617
  - null, 619
- shaded, 77
- shearing force, 221
- shock absorber, 132
- sifting property, 452
- similar
  - matrix, 713
- similarity transformation, 713
- simultaneous equations, 91
- singular
  - irregular , 344
  - matrix, 232, 651
  - regular point, 344
  - solution, 7

- Principal Axes, 719
- Rolle's, 375
- uniqueness, 75
- theory
  - special functions, 325
- time period, 121
- Torricelli's law, 31
- torsion, 759
- trace, 717
- trajectory, 242
- transducer, 181
- transformation
  - linear, 673
- transient
  - solution, 170
- transpose matrix, 231, 577
- transposition, 231, 577
- triangle inequality, 671
- triangular
  - lower matrix, 581
  - upper matrix, 581
- trihedron, 758
- trivial solution, 54, 591, 628
- twisted curve, 745
- undefined, 434
- under damping, 123
- underdetermined, 600
- unique
  - general solution, 6
- uniqueness, 2, 143, 626
- unit
  - binormal vector, 758
  - impulse, 452
  - vector, 501, 671
- unit matrix, 231, 581
- Unitary, 725
- unstable, 64, 161, 274
- vacuum tube, 292
- van der Pol equation, 292
- variable separation, 24
- stair case, 467
- standard form
  - second order, 82
- state
  - limit, 696
- state vector, 584
- steady state, 59
- steady state response, 60
- steady state solution, 170
- step
  - function, 434
- stochastic matrix, 583
- Sturm-Liouville
  - boundary conditions, 390
- Sturm-Liouville equation, 390
- Sturm-Liouville problem, 390
- submatrix, 625
- subset, 617
- subsidiary equation, 422
- subspace, 617
- sufficient condition
  - exactness, 42
- summation, 310
- superposition
  - principle, 83
- symmetric, 255, 703
  - matrix, 580
- symmetry
  - skew, 255
- system
  - fundamental, 253
- tail, 500
- tangent, 757, 758
  - unit vector, 757
- tangent plane, 779
- Tchebichef polynomials, 404
- theorem
  - existence, 75
  - linearization, 282
  - mean value, 79

- Weber's equation, 403
- weight function, 388
- wheatstone bridge, 609
- Wronskian, 144, 199
- Wronskian determinant, 146
- Young's modulus of elasticity, 220
- zero
  - matrix, 567
  - vector, 503, 567
- zero vector, 232
- variation of parameter, 62, 185
- vector, 500, 559, 560
  - bound, 501
  - column, 227, 560
  - field, 736
  - function, 736
  - position, 503
  - quadratic form, 718
  - row, 227, 560
  - sliding, 501
  - solution, 591
  - unit, 501, 671
  - zero, 503, 567
- vector product, 537
- vector space, 516, 617
  - real, 516, 666
- velocity, 763
- Verhulst equation, 62
- voltage, 54, 57, 137
- voltage division, 609

- آثار  
قالب، 717  
آرشمیدس  
اصول، 130  
آزاد  
حرکت، 128  
آگے، 182  
آلہ  
موسیقی، 169  
آگنی قدر، 390
- ابتدائی  
شرائط، 197  
ابتدائی قیمت سوال، 8  
ابتدائی قیمتیں، 7  
اجزاء، 563، 502  
احاطہ، 617، 518  
احصاء تقریقات، 79  
اختیاری  
مستقل، 4  
ارتعاش، 81  
اسپرنگ اور کیت، 118  
قصری، 126، 106  
ارتکاز  
رداس، 316  
ارتکازی وقفہ، 316  
ارضی خط استواء، 767  
ارکان، 560، 227  
اساس، 668، 617، 519، 90  
حل، 629، 89  
اسپرنگ  
کیت، 118  
مستقلہ، 119  
استبدالی، 523  
استحکام، 274، 225  
استمراری، 769، 41  
نکڑوں میں، 412  
مساوات، 799  
استمراری تفاعل، 76، 42  
اسراع  
کورپولس، 765
- مرکز نائل، 764  
اشاریہ، 310  
منتقلی، 323  
اشاری مساوات، 346  
اصغر، 635، 632  
اصول  
آرشمیدس، 130  
خطیت، 84، 83  
خطی میل، 83  
اصول خطیت، 194  
اصول خطی میل، 84  
اعدادی، 14  
اعدادی طریقہ، 205  
اعلیٰ تفاعل، 309  
افزودہ قالب، 591، 561  
اقلیدسی فضا، 672  
اقلیدسی معیار، 500  
اکائی  
سمتیہ، 671، 501  
سمتیہ مماس، 757  
سیڑھی تفاعل، 434  
صدر عمودی سمتیہ، 758  
ضرب، 452  
قالب، 581  
اکائی ضرب تفاعل، 452  
اکائی قالب، 231  
اکبراء، 725  
الٹ بدل، 676  
الجبرائی کثرت، 690  
الجھاو، 469  
الکبرائی  
مانخو، 116  
الکبرائی کا مسئلہ ثنائی، 332  
الکبرائی مانخو، 637  
المالہ، 57  
اتیازی، 205  
اقدار، 233  
تفاعل، 683  
سمتیات، 685، 683، 233  
قالب، 687

- 174، بندوق،  
 بنیادی  
 253، قالب،  
 253، نظام،  
 284، بنیادی تفاعل،  
 بیسل  
 362، مساوات،  
 بیسل تفاعل  
 381، تیسری قسم،  
 درجہ صفر، دوسری قسم، 379  
 دوسری قسم، 377  
 پیش ہندی  
 359، گاوس،  
 پیش ہندی تسلسل، 359  
 پیش ہندی تفاعل، 359  
 پیش ہندی مساوات، 349  
 تابکاری تحلیل، 6  
 تبادله  
 673، خطی،  
 تبدیل محل قالب، 577  
 تبدیلی محل، 577، 231  
 تبدیلی محل قالب، 231  
 تجزی، 114  
 تحدیدی  
 738، سمتیہ،  
 تحدیدی دائرہ، 292  
 تحلیل  
 6، تابکاری،  
 تحلیل، 14، 319  
 تخفیف  
 درجہ، 91  
 تخفیف شدہ، 93  
 ترخیم، 262، 289  
 تریسی، 14  
 ترکیب  
 کیفی، 225، 281  
 مقداری، 225  
 ترکیب طاقتی تسلسل، 309  
 ترکیب علیحدگی متغیرات، 24  
 685، قدر،  
 مساوات، 234، 687  
 مقطع، 234، 687  
 امتیازی اقدار، 683  
 امتیازی تفاعل، 390  
 امتیازی تفاعل پھیلاؤ، 394  
 امتیازی سمتیہ، 233  
 امتیازی قدر، 233  
 امتیازی قدر مسئلہ، 684  
 امتیازی مساوات، 98  
 امکانی شماریاتی قالب، 583  
 انحطاطی جوڑ، 263، 265  
 اغنا، 758  
 اندرونی  
 ضرب، 670، 705  
 اندرونی ضرب، 522  
 اوپر پیکر، 246  
 اوسیاں بونے [1849-1917] فرانسیسی ریاضی دان،  
 اوہم، 57  
 اہمیت پر مبنی، 609  
 بار، 175  
 بار بردار، 38  
 باضابطہ صورت، 719  
 بحالی قوت، 119  
 بدلولی، 151  
 برقرار حال، 58  
 برقرار حال حل، 170  
 برقرار حل، 60  
 برقی گیر، 174  
 برقی دباؤ، 54، 57، 137  
 برقی رکاوٹ، 177  
 برقی رو، 54، 57  
 برقی میدان، 74  
 برنولی مساوات، 60  
 بعد  
 لا متناہی، 669  
 بُعد، 617  
 بقائی میدان، 783، 803  
 بقایا، 315  
 بلا اتصاد، 600، 629، 630



- ترکیب فرونیوس، 309، 343  
 تسلسل  
 طاقتی، 309  
 مکملان، 284، 104، 40، 40  
 تشاکل، 255  
 منحرف، 255  
 تشاکلی، 703  
 قالب، 580  
 منحرف، 580  
 تعدد، 120  
 قدرتی، 120  
 تعین گر سمتیہ، 503  
 تفاعل  
 سستی، 736  
 گامپرز، 38  
 نیومن، درجہ صفر، 379  
 بیشکل، 381  
 تفاعل قدر، 388  
 تفرق، 739  
 سستی، 776  
 تفرقی  
 جزوی مساوات، 1  
 خود مختار، 21  
 سادہ مساوات، 3، 1  
 عامل، 114  
 تفرقی مساوات، 2  
 قطعی، 41  
 تقسیم د باو  
 کلیہ، 609  
 تفسیر  
 زیادہ، 123  
 فاصل، 123  
 کم، 123  
 تکمل  
 بالخص، 60  
 جزو، 47  
 تکنونی  
 بالائی قالب، 581  
 نیچا قالب، 581  
 تکنونی عدم مساوات، 671
- تنہا، 282  
 توانائی کلیہ، 327  
 توانائی، 291  
 حرکی، 291  
 حقیقی، 291  
 تصاب، 169  
 تلاش قائمہ سمتیات، 510  
 جاذب، 122  
 جبری  
 حرکت، 164  
 قوت، 164  
 جبری تفاعل، 54  
 جدا کنندہ، 273  
 جزو مکمل، 47  
 جزوی مجموعہ، 314  
 جزئی قوت، 221  
 جسامت، 562  
 جمع  
 سستی، 516، 666  
 جمودی معیار اثر، 131، 220  
 جوڑ  
 انحطاطی، 265  
 غیر مناسب، 258  
 مناسب، 258  
 جیومیٹریائی کثرت، 690  
 حل  
 برقرار حال، 170  
 دوری، 275  
 سلسلہ، 600  
 سمتیہ، 591  
 عارضی، 170  
 عمومی، 298، 6  
 غیر اہم، 54  
 غیر اہم صفر، 591  
 غیر صفر، 200  
 مخصوص، 7  
 موجود، 198  
 نادر، 13، 13، 143  
 نسل، 4

- خطی میل، 194، 196  
اصول، 83  
خطی نظام، 251، 590  
خفی، 3  
خفی حل، 42  
خلائی، 292  
خماو  
معیار اثر، 221  
خم دار معنی، 745  
خود کار  
بندوق، 174  
خود مختار، 281  
سادہ تفرقی مساوات، 21  
مساوات، 64  
داخلی  
قوت، 164  
دائرہ کار، 735، 770  
دائری سمت  
ثبت، 753  
دایاں ہاتھ  
کار تیمی نظام، 539  
در آیدہ، 54  
در چہ، 613  
خفیف، 91  
لیٹنڈر، 314  
در چہ قالب، 604  
دم، 500  
دندان موج، 466  
دو درجی الجبرائی مساوات، 98  
دو درجی صورت، 718  
دوری  
قوت، 164  
دوری عرصہ، 121  
دوہرا عمود، 758  
دھچکاروک، 132  
ذیلی قالب، 625  
ذیلی مساوات، 134  
رد اس
- وجودیت عمومی حل، 148، 201  
حال  
تحدیدی، 696  
سمتیہ، 584  
حاصل تقسیم، 92  
حد، 421، 738  
حرکت  
جبری، 164  
حرکیات  
ماقوا، 797  
حرکی توانائی، 291  
حرکی رگڑ کا مستقل، 39  
حقیقی سمتی فضا، 516، 666  
حل سمتیہ، 250  
حل فضا، 628  
حیط، 121، 171  
خائی، 690  
خطی، 193  
تبادلہ، 673  
دو درجی، 82  
سادہ تفرقی مساوات، 53  
مجموعہ، 517  
میل، 84  
نقشہ کشی، 673  
خط حرکت، 242  
خطی  
فضا، 516  
خطیت  
اصول، 83  
خطی جزو، 753  
خطی طور  
تابع، 144، 89، 195  
تابع سلسلہ، 232  
غیر تابع، 144، 89، 195  
غیر تابع، 195  
غیر تابع سلسلہ، 232  
خطی طور تابع، 144، 195، 518، 519، 612، 668  
خطی طور غیر تابع، 145، 199، 519، 612  
خطی طور غیر تابع سلسلہ، 519، 612  
خطی مجموعہ، 611، 667

- ارٹکاز، 316  
 طیف، 685  
 رد عمل، 54، 164  
 رفتار، 763  
 زاویائی، 544  
 سمتی، 763  
 رگڑ  
 حرکی مستقل، 39  
 روک  
 دھچکا، 132  
 روڈریکس  
 کشیر رکنی، 483  
 کلیہ، 483  
 روڈریگیس کلیہ، 332  
 رول مسئلہ، 375  
 ریڈیم، 9  
 ریلے مساوات، 297  
 زاویائی رفتار، 544، 763  
 زاویائی سمتی رفتار، 544  
 زاویائی فاصلہ، 171  
 زاویائی فرق، 121  
 زاویہ تقاطع، 71  
 زائد معلوم، 600  
 زلزلہ، 112  
 زنجیری تفریق، 94  
 زیادہ تقصیر، 123  
 زینہ دار صورت  
 سادہ، 603  
 سادہ تفرقی مساوات  
 لاکھ، 483  
 سادہ مخفی، 747  
 سایہ دار، 77  
 سٹیورم لیوویل  
 سرحدی شرائط، 390  
 سٹیورم لیوویل مساوات، 390  
 سٹیورم لیوویل مسئلہ، 390  
 سر، 500  
 سرحدی مسئلہ، 390  
 سلطان، 38  
 گاہر نژ، 38  
 سطح  
 مماس، 779  
 سطح مرحدہ، 242  
 ترکیب، 281  
 سلسلہ  
 حل، 600  
 خطی طور تابع، 232  
 خطی طور غیر تابع، 232  
 ذیلی، 617  
 غیر خالی، 617  
 سلسلہ وار دور، 57، 174  
 سمتی  
 تقاضا، 736  
 تفریق، 776  
 جمع، 516، 666  
 فضا، 516  
 میدان، 736  
 سمت بندی، 753  
 سمت کار  
 مکمل لہر، 465  
 نصف لہر، 466  
 سمتیہ، 500، 559، 560  
 اکائی، 501، 671  
 تحدیدی، 738  
 تعین گر، 503  
 حال، 584  
 حل، 591  
 دم، 500  
 دو درجی صورت، 718  
 سر، 500  
 صف، 227، 560  
 صفر، 232، 503، 567  
 غیر، 499  
 قابل منتقلی، 501  
 قطار، 227، 560  
 مقدار، 500  
 مقید، 501  
 سمتی رفتار  
 زاویائی، 544

- ستمی رفتار ستمیہ، 763  
 ستمی ضرب، 537  
 ستمی فضا، 617  
 حقیقی، 516، 666  
 ستمیہ اسراع، 763  
 ستمیہ صف، 227  
 سہ سطحی مجسم، 758  
 سہ ضرب  
 غیر ستمی، 550  
 سیال، 797  
 سیڑھی  
 اکائی، 434  
 سیڑھی موج، 467  
 شرط  
 لازمی، 42  
 معقول، 42  
 شوارز عدم مساوات، 523  
 صف، 227، 560  
 ستمیہ، 560  
 صدر  
 اکائی عمودی ستمیہ، 758  
 صدر عمود، 758  
 صدر محور، 695  
 مسئلہ، 719  
 صریح، 3  
 صفر  
 ستمیہ، 567  
 قالب، 567  
 مکمل، 145، 199  
 صف برابر، 614، 600  
 صفر ستمیہ، 232، 503  
 صف زینہ دار، 603  
 صف فضا، 618  
 صلیبی ضرب، 537  
 ضرب، 451  
 اندرونی، 522، 670  
 غیر ستمی، 517، 522، 566، 666  
 نقطہ، 522، 670  
 ضمنی مساوات، 422  
 ضیائی تالیف، 611  
 طاقی  
 تسلسل، 309  
 طاقی تسلسل  
 ترکیب، 309  
 قیت، 315  
 مجموعہ، 315  
 طیف، 685  
 رداس، 685  
 عارضی حل، 170  
 عامل، 113، 673  
 تفرقی، 114  
 لاپلاسی، 783  
 ممثالی، 114  
 عدد ضربیہ، 364  
 عددی سر، 310، 590  
 دودرجی مساوات، 83  
 فوریر، 387  
 قالب، 591، 718، 730  
 عددی سر قالب، 561  
 عدم مساوات  
 تکلونی، 671  
 کوشی شوارز، 671  
 علامت مجموعہ، 310  
 علم الاحصاء، 309  
 علیحدگی متغیرات  
 ترکیب، 24  
 عبارت، 112  
 عملی مک، 170  
 عمود، 780  
 عمودی، 671  
 اکائی صدر ستمیہ، 758  
 دوہر اکائی ستمیہ، 758  
 عمودی سایہ، 524  
 عمودی مطلقاً طع خطوط، 71  
 عمومی حل، 6، 195، 298  
 ندود، 59

- غلاف، 106  
 غیر اہم  
 حل، 67  
 غیر اہم حل، 54  
 غیر اہم صفر حل، 628، 591  
 غیر تابع  
 خطی طور، 195  
 غیر خطی، 194، 82  
 غیر سمتی، 666، 517  
 سہ ضرب، 550  
 ضرب، 666، 522، 517  
 قالب، 581  
 مقدار، 233  
 میدان، 735  
 غیر سمتیات، 499  
 غیر سمتی ضرب، 229  
 غیر صفر اہم حل، 628  
 غیر صفر حل، 200  
 غیر قطعی، 46  
 غیر گردشی، 803  
 غیر متجانس، 194، 55  
 دودرجی، 82  
 نظام، 628  
 غیر مستحکم، 274، 161، 64  
 صورت، 112  
 غیر معین، 434  
 غیر مناسب کھل، 409  
 غیر منظم نادر نقطہ، 344  
 غیر نادر  
 قالب، 651  
 غیر نادر قالب، 232  
 غیر نادر نقطہ، 344  
 غیر ہم جنسی  
 نظام، 590  
 غیر ہموار، 320  
 فاصل تقصیر، 123  
 فاصل نقطے، 64  
 فرق، 566  
 فرونیوس
- ترکیب، 343، 309  
 فرہنگ، 673  
 فضا  
 اقلیدسی، 672  
 حقیقی اندرونی ضرب، 535  
 خطی، 516  
 ذیلی، 617  
 سمتی، 516  
 معدوم، 629، 619  
 فوریز  
 عددی سر، 387  
 مستقل، 386  
 فوریز میل تسلسل، 399  
 فوریز تسلسل  
 عمومی، 386  
 فیراڈ، 175  
 قائمہ، 510  
 قائمہ الزاویہ، 703، 384، 330  
 سلسلہ، 384  
 معیاری سلسلہ، 385  
 قائمیت، 522، 383  
 قابل تبادل، 587  
 قابل تصحیح، 751  
 قابل علیحدگی مساوات، 24  
 قاعدہ کربیر، 641، 631، 203  
 قالب، 559، 226  
 آثار، 717  
 افزو دہ، 561  
 اکائی، 581  
 امتیازی، 687  
 امکانی شمار پاتی، 583  
 بالائی تکنونی، 581  
 بنیادی، 253  
 تبدیلی محل، 231  
 تشاکلی، 580  
 صفر، 567  
 عددی سر، 730، 718، 561  
 غیر سمتی، 581  
 غیر نادر، 651، 232  
 مانگ، 702

- 42، قطعی تفرقی،  
 لاپلاس  
 408، الٹ بدل،  
 مساوات، 783  
 لاپلاس بدل، 408  
 لاپلاس تبادلہ، 408  
 لاپلاسی، 783  
 لاپلاسی عامل، 783  
 لاگت سادہ تفرقی مساوات، 483  
 لاگت کشیر رکنی، 403  
 لڑی نمونہ، 697  
 لمبائی، 671، 705  
 منحنی، 751  
 لمبائی قوس، 752  
 لوگارتمی گٹھاؤ، 133  
 لیسنر کلکیہ، 335  
 لیزم، 96  
 لیونٹف نمونہ، 701  
 لیونڈر  
 تفاعل، 314، 325  
 تفرقی مساوات، 325  
 شریک تفاعل، 341  
 کشیر رکنی، 328، 329  
 کشیر رکنی تفاعل، 314  
 لیگرنٹ  
 مماش، 553  
 ماحصل، 54، 164  
 ماخوذ  
 الکراجی، 116  
 ماتواحرکیات، 797  
 ماتخص  
 قانون، 6  
 مانگ  
 قالب، 702  
 مبداء، 501  
 مبدل، 181  
 متجانس، 54  
 نظام، 628  
 متجانس مساوات، 194  
 متتابعہ، 713  
 مربع، 227، 560  
 معکوس، 232، 650  
 مقطع، 630  
 منحرف تشاکلی، 580  
 نادر، 232، 651  
 نچلا ٹکونی، 581  
 وتری، 581  
 قالب صرف، 701  
 قالب چکر، 246  
 پالی، 732  
 قانون  
 تبادلہ، 516، 567، 666  
 تقسیم، 517، 667  
 تلازم، 516، 567، 666  
 ماتخص، 6  
 قانون اویہم، 57  
 قانون ناری سلی، 31  
 قانون یک، 119  
 قدرتی تعدد، 120  
 قصری  
 ارتعاش، 106، 126  
 مستقل، 122  
 قطار، 227، 560  
 سمتیہ، 227، 560  
 قطار فضا، 618  
 قطعی  
 غیر، 46  
 قطعی تفرقی مساوات، 41  
 قوت، 54  
 بحالی، 119  
 جبری، 164  
 جزئی، 221  
 داخلی، 164  
 دوری، 164  
 معیار اثر سمتیہ، 543  
 قوس، 747  
 لازم شرط، 78  
 لازمی شرط

- صدر محور، 719  
کریم، 200  
وجودیت، 75  
وجودیت اور یکتائی، 143، 198  
وجودیت عمومی حل، 148، 201  
یکتائی، 75  
مسئلہ ثنائی، الگراجی، 332  
مسئلہ خطی بنانا، 282  
مساوات  
استمراری، 799  
اشاری، 346  
امتیازی، 687  
بیسٹیل، 362  
بیش ہندی، 349  
ڈنگ، 297  
ریلے، 297  
ضمنی، 422  
گاوس بیش ہندی، 359  
متوازی الاضلاع، 671  
دن در پول، 292  
ویپر، 403  
ہمزاد، 91  
مستبدل  
غیر، 229  
مستقام، 64، 161، 274  
مستقام اور جاذب، 274  
مستطیل، 563  
مستقل  
اختیاری، 4  
اسپرنگ، 119  
قصری، 122  
مستقل پلانک، 245  
مستوی  
منحنی، 745  
مسرع خطی، 38  
مطابقی، 228  
محدوم  
فضا، 619، 629  
محدوم سمتیہ، 503  
محدومیت، 619، 629
- تثابہ  
قالب، 713  
تثابہ بہت تبادلہ، 713  
متضاد، 600  
متعاملیت، 176  
متعدد نقطہ، 747  
مقارب، 366  
متوازن، 570  
نقطے، 64  
متوازن حل، 64  
متوازی الاضلاع مساوات، 671  
متوازی السطوح  
مستطیل، 797  
مسدسی، 551  
مثبت دائری سمت، 753  
محدود، 76  
محور، 501  
مختلف، 564  
مخصوص  
حل، 7  
مخصوص حل، 195، 298  
منحنی تقابل، 781  
منحنی توانائی، 291  
مرجع قالب، 227  
مرکز، 315  
مروڑ، 759  
مرکز مائل  
اسراع، 764  
قوت، 764  
مرکز گریز  
قوت، 764  
مرکزی وتر، 227، 563  
مزانل، 767  
مزاحمت، 57  
مسئلہ  
امتیازی قدر، 684  
اوسط قیمت، 79  
بنیادی۔ متجانس خطی، 84، 194  
تالیخ اور غیر تالیخ حل، 144، 199  
خطی میل، 84  
رول، 375

- معتول شرط، 78  
 قطعی تفرقی، 42  
 معلوم، 600  
 معکوس  
 قالب، 650، 232  
 معیار، 705، 671، 536، 384  
 تقلیدی، 672  
 معیار اثر  
 جمودی، 220، 131  
 نماؤ، 221  
 معیار اثر سمتیہ، 543  
 معیاری صورت  
 دودرجی، 82  
 معیاری قائمہ الزاویہ سلسلہ، 385  
 معین، 4  
 مقدار  
 سمتیہ، 500  
 مقدار معلوم، 325، 71  
 بدلنے کا طریقہ، 185، 62  
 منحنی، 744، 256  
 مقداری ترکیب، 225  
 مقطع، 200  
 اتیازی، 687  
 بلند درجی، 634  
 قالب، 630  
 وروئسی، 146  
 مقیاس اثر  
 ینگ، 220  
 مقید  
 سمتیہ، 501  
 مماثل  
 لکیر کش، 553  
 مماثلی  
 عامل، 114  
 مماس، 758، 757  
 اکائی سمتیہ، 757  
 مماس  
 سطح، 779  
 منتقلی  
 اشاریہ، 323
- منحرف تفاکلی، 255  
 منحرف تفاکلی، 703  
 منحرف ہر مشی، 725  
 منحنی  
 خم دار، 745  
 سادہ، 747  
 مستوی، 745  
 مقدار معلوم، 744، 256  
 منحنی حل، 15، 4  
 منظم نادر نقطہ، 344  
 منظم نقطہ، 344  
 منفرج، 315  
 موج  
 دندان، 466  
 سیڑھی، 467  
 موجود  
 حل، 198  
 موسیقی  
 آلہ، 169  
 مکٹارن تسلسل، 284، 104، 40  
 مکمل صفر، 199، 194، 145، 82  
 میدان  
 ڈھال، 290، 15  
 سمتی، 736  
 غیر سمتی، 735  
 میدان عمل، 251  
 میدان  
 سمت، 15  
 نامعلوم عددی سر  
 ترکیب، 154  
 نامعلوم عددی سر کی ترکیب، 215  
 نادر  
 حل، 90، 13، 7  
 غیر منظم نقطہ، 344  
 غیر نادر، 344  
 قالب، 651، 232  
 منظم نقطہ، 344  
 نقطہ، 344  
 نادر حل، 148، 143  
 نسل، 325



- حل، 4  
 نصف النہار، 766  
 نظام  
 بنیادی، 253  
 نظریہ  
 اعلیٰ تفاعل، 325  
 نظم، 676  
 نقشہ کشی  
 خطی، 673  
 نقطہ  
 زین، 258  
 ضرب، 522  
 مرغولہ، 258  
 نادر، 344  
 نقطہ فاصل، 258  
 نقطہ مرغولہ، 262  
 نموآبادی، 62  
 نمونہ  
 ریاضی، 1، 2  
 لیونشف، 701  
 نمونہ کشی، 2  
 نیومن تفاعل  
 درجہ صفر، 379  
 نیوٹن کا دوسرا قانون، 284  
 نیوٹن کا قانون ٹھنڈک، 29  
 نیچہ چکر، 246  
 وتر  
 مرکزی، 227  
 وتری قالب، 581  
 وجودیت، 2، 143، 625  
 عمومی حل، 201، 148  
 وروئسی، 144، 199  
 مقطع، 146  
 ورہلٹ، 62  
 وسط، 258، 310  
 وقفہ  
 ارتکازی، 316  
 کھلا، 4  
 ول در پول مساوات، 292  
 ویبر
- مساوات، 403  
 ویٹ سٹون پل، 609  
 پانی قالب چکر، 732  
 پھیلاؤ، 794  
 پیداکار، 518  
 پیداکار تفاعل  
 ہرمانٹ کثیررکتی، 402  
 پیداکار تفاعل  
 لاگت کثیررکتی، 486  
 پیچ دار لچھا، 747  
 پیچھے، 171، 179  
 پیکر مرحلہ، 256  
 چیدشت کثیررکتی، 404  
 چننا  
 خاصیت، 452  
 چکر، 245  
 چھلانگ، 412، 421  
 ڈننگ مساوات، 297  
 ڈھال  
 میدان، 15، 290  
 ڈھلوان، 777  
 ڈیراک  
 ڈیلٹائی تفاعل، 451  
 کائناتی شعاعیں، 26  
 کار تیمی نظام  
 دائیں ہاتھ، 539  
 کار تیمی نظام محدود، 502، 675  
 کثرت  
 الجبرائی، 690  
 جیومیٹریائی، 690  
 کثیررکتی، 114  
 چیدشت، 404  
 لاگت، 403  
 ہرمانٹ، 402  
 کر خوف  
 قانون دباؤ، 57  
 کروٹیکر ضرب، 791

- کریمیر  
قاعدہ، 641  
مسئلہ، 200  
کلیہ  
تقسیم و باو، 609  
توالی، 327  
روڈریگیس، 332  
کلیہ لیبسنٹر، 335  
کم تقصیر، 123  
کم معلوم، 600  
کمیت  
اسپرنگ، 118  
کوانٹم میکانیٹ، 113، 233، 341، 724  
کورپولس  
اسراع، 765  
کورپولس اسراع، 767  
کوسائن رخ، 746  
کوشی شوارز عدم مساوات، 671  
کوشی مقطع، 206  
کولمب، 175  
کھلا  
وقفہ، 4  
کینی  
تراکیب، 281  
کینی ترکیب، 225  
گامپرٹز تفاعل، 38  
گادس بیش ہندی مساوات، 359  
گادس جارڈن اسقاط، 652  
گادی اسقاط، 590، 594  
گردش، 802  
گلٹی، 59  
مگ، 164، 167، 474  
عملی، 170  
گمکی جزو، 167  
گھنٹی نما، 25  
گھٹاو  
لوگار تھی، 133  
گیما تفاعل، 366  
بارمونز، 59  
بارمونی ارتعاش، 120  
بڈلولی، 260  
ہرمانٹ  
کثیر رکنی، 402  
ہر مشی، 725  
صورت، 730  
منحرف، 725  
ہرٹز، 120  
ہم جا، 26، 13  
ہم جنسی  
غیر، 590  
نظام، 590  
ہم حرارت خطوط، 74  
ہم خطی، 520  
ہم زاویہ، 179  
ہم سطحی، 520  
ہم ضربی، 635  
ہم قوہ خطوط، 74  
ہم محوری تار، 74  
ہم میلان، 21، 293  
ہمزاد مساوات، 91  
ہموار سطحیں، 779  
ہندی تسلسل، 360  
ہٹاو، 54  
ہک کا قانون، 119  
ہینری، 57  
میشکل تفاعل، 381  
ہیوی سائیڈ میٹرھی تفاعل، 434

یولر مساوات، 104  
 یولر کو شی مساوات، 134  
 یکتا  
 حل، 6  
 یکتا حل، 198  
 یکتائی، 2، 143، 626

ینگ  
 مقیاس اثر، 220  
 یولر  
 ترکیب، 15  
 کلیات، 387  
 مستقل، 379