

Första ordningens differentialekvationer.

2.1. Kvalitativ analys.

2.2. Separabla differentialkevationer.

2.3. Linjära differentialekvationer.

2.5. Substitutioner.

LINJEELEMENT

ISOKLINER

RIKTNINGSFÄLT

AUTONOM

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

KRITISK PUNKT

JÄMVIKTSPUNKT

STATIONÄR PUNKT

FASPORTRÄTT

FASLINJE

ATTRAKTOR

REPELLATOR

Första ordningens ODE

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

SEPARABLA

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

LINJÄRA

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

SEPARABLA

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

I.

$$h(y) = 0 \quad y = \text{konstant}$$

II.

$$h(y) \neq 0 \quad \frac{1}{h(y)} \frac{dy}{dx} = g(x)$$

Integrera med avseende på x .

LINJÄRA

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

Multipluera med

$$e^{P(x)dx}$$

$$e^{P(x)dx} \frac{dy}{dx} + e^{P(x)dx} P(x)y = e^{P(x)dx} f(x)$$

$$\frac{d}{dx} e^{P(x)dx} y = e^{P(x)dx} f(x)$$

Integrera map x.

Linjär av första ordningen.

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

Allmänna lösningen kan skrivas: $y = y_h + y_p$.

$$\frac{dy}{dx} + P(x)y = 0$$

$$\frac{1}{y} \frac{dy}{dx} dx + P(x)dx = 0$$

$$\ln|y| + P(x)dx = \ln|C_1|$$

$$y = \pm C_1 e^{-P(x)dx} = C e^{-P(x)dx}$$

Variation av parametrar.

Ansätt $y_p = u(x)y_1(x)$, där $y_1(x) = e^{-\int P(x)dx}$.

Insättning i [1] ger: $\frac{du}{dx}y_1 + u\frac{dy_1}{dx} + Puy_1 = f$.

$$\frac{du}{dx}y_1 = f, \quad \frac{du}{dx} = \frac{f}{y_1}, \quad u = \int \frac{f}{y_1} dx$$

$$y_p = e^{-\int P(x)dx} \int f(x)e^{\int P(x)dx} dx$$

Allmänna lösningen $y = Ce^{-\int P(x)dx} + e^{-\int P(x)dx} \int f(x)e^{\int P(x)dx} dx$.

SUBSTITUTIONER

HOMOGENA

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

$$\text{Sätt } z = \frac{y}{x}. \quad y = xz, \quad y' = xz' + z.$$

$$xz' + z = f(z),$$

$$xz' = f(z) - z \quad \text{vilken är separabel.}$$

BERNOULLISKA

$$\frac{dy}{dx} + P(x)y = f(x)y^\alpha$$

$$\alpha \neq 0, \alpha \neq 1, \alpha \in R$$

$$y^{-\alpha} \frac{dy}{dx} + P(x)y^{1-\alpha} = f(x)$$

$$\text{Sätt } z = y^{1-\alpha}, \quad z' = (1-\alpha)y^{-\alpha} \frac{dy}{dx}.$$

$$\frac{z'}{1-\alpha} + P(x)z = f(x), \quad \text{vilken är linjär.}$$