

## مرور معادلات دفرانسیل خطی با ضرایب ثابت

یک معادله دفرانسیل به شکل

$$y'' + P(t)y' + Q(t)y = R(t)$$

که در آن  $y$  تابعی از متغیر مستقل  $t$  و  $y'$  و  $y''$  مشتقات مرتبه اول و دوم  $y$  نسبت به  $t$  و  $P(t)$  و  $Q(t)$  و  $R(t)$  توابعی از  $t$  هستند، یک معادله دفرانسیل خطی مرتبه ۲ می نامند.

حل معادله دفرانسیل یعنی پیدا کردن تابع  $y(t)$  که در معادله بالا صدق می کند.  
 $R(t)$  را عملاً در این جزوه « ورودی » معادله دفرانسیل می نامیم.

تعمیم: یک معادله دفرانسیل خطی مرتبه  $n$  دارای شکل کلی:

$$y^{(n)} + P_{n-1}(t)y^{(n-1)} + \dots + P_1(t)y'(t) + P_0(t)y(t) = R(t)$$

است.

اگر توابع  $P(t)$  و  $Q(t)$  در معادله مرتبه ۲ (و توابع  $P_{n-1}(t)$  و  $P_{n-2}(t)$  و  $\dots$  و  $P_0(t)$  در شکل مرتبه  $n$ ) ضرایب ثابتی باشند، معادله را معادله دفرانسیل خطی با ضرایب ثابت می گویند. در این جزوه تمرکز بر حل معادلات دفرانسیل خطی با ضرایب ثابت

$$\text{است. (مرتبه ۲): } (y'' + P y' + Q y = R(t))$$

شرایط اولیه معادله: برای بدست آوردن جواب یک معادله دفرانسیل نیاز به

شرایط اولیه داریم. شرایط اولیه، اطلاعات کمی و اضافی در مورد جواب معادله دفرانسیل  $y(t)$  است که از شرایط مسأله و علاوه بر معادله دفرانسیل باید در اختیار باشد. برای یک معادله دفرانسیل خطی مرتبه ۲، این شرایط اولیه باید  $y(t_0)$  و  $y'(t_0)$  باشد که تا یک نقطه از بازه مورد بررسی متغیر

مستقل  $t$  است. یعنی باید بدانیم در کدام نقطه مش  $t$  مقدار جواب و مقدار مشتق جواب حقیق است. با این اطلاعات ثابت می شود که می توان جواب یکانه ای برای معادله دفرانسیل خطی بدست آورد. (مراجعه به قضیه وجود و یگانگی جواب)

تعین : برای معادله دفرانسیل مرتبه  $n$  خطی

- مرتبه ۱ : فقط  $y$  در نقطه ای مانند  $t_0$  :  $y(t_0)$
- مرتبه ۲ :  $y$  و  $y'$  در نقطه ای مانند  $t_0$  :  $y(t_0), y'(t_0)$
- مرتبه ۳ :  $y, y', y''$  و ... :  $y(t_0), y'(t_0), y''(t_0)$
- ⋮
- مرتبه  $n$  :  $y, y', y'', \dots, y^{(n-1)}$  :  $y(t_0), y'(t_0), \dots, y^{(n-1)}(t_0)$

جواب عمومی معادله دفرانسیل : بدین شرایط اولیه، حل معادله نهایتاً به یک مجموعه

شامل  $n$  نهایت تابع می رسد که هم در معادله صدق می کنند. به این مجموعه، جواب عمومی معادله می گویند. جواب معادله دفرانسیل را با استفاده از شرایط اولیه

از میان این جواب عمومی انتخاب می کنیم. این جواب عمومی یک معادله، جواب

معادله نیست بلکه جواب معادله در بین این جوابهاست. برای بدست آوردن

جواب یک معادله، ابتدا جواب عمومی معادله (یعنی همه جوابها) را بدست می آوریم

و بعد با استفاده از شرایط اولیه، جواب معادله را از میان آنها پیدا می کنیم.

حل معادلات دفرانسیل خطی در حالت کلی ساده نیست ولی معادلات دفرانسیل خطی با ضرایب ثابت در سولدر هم و خاص دلای روشها در حل کلی می باشند که بدین اهمیت شان روانی بررسی می شود :

معادله همگن و معادله غیر همگن اگر ورودی  $R(t)$  یک معادله دفرانسیل صفر باشد، معادله همگن و در غیر اینصورت معادله غیر همگن است.

حل معادلات دفرانسیل خطی با ضرایب ثابت مرتبه ۲

$$\begin{cases} y'' + py' + qy = R(t) \\ y(t_0) \\ y'(t_0) \end{cases} \left\{ \begin{array}{l} \text{شرایط اولیه لازم} \\ \text{داده شده} \end{array} \right.$$

① جواب عمومی معادله دفرانسیل خطی (با ضرایب ثابت) برابر است

با جواب عمومی معادله دفرانسیل همگن آن معادله (یعنی  $R(t)$  آن را صفر قرار دهیم) علاوه بر جواب خصوصی (یعنی یک جواب دلخواه) از معادله دفرانسیل غیر همگن. جواب عمومی معادله همگن را با  $y_h(t)$  و جواب خصوصی معادله غیر همگن را با  $y_p(t)$  نشان می دهند. پس:

جواب عمومی معادله  $y(t) = y_h(t) + y_p(t)$

و  $y_h(t)$  جواب عمومی معادله همگن یعنی

$$y'' + py' + qy = 0$$

و  $y_p(t)$  یک جواب از معادله

$$y'' + py' + qy = R(t)$$

است

①-۱ جواب عمومی معادله همگن: هر معادله دفرانسیل خطی با ضرایب

ثابت دارای یک معادله مشخصه است که بصورت زیر است:

معادله:  $y'' + py' + qy = 0$

معادله مشخصه:  $s^2 + ps + q = 0$

(برای معادلات مرتبه بالاتر هم همین ترتیب :

معادله مرتبه ۳ :  $y'' + P_2 y' + P_1 y + P_0 y = 0$

معادله مشخصه درجه ۳ :  $(s^3 + P_2 s^2 + P_1 s + P_0 = 0$

برای معادله مرتبه ۲، جواب عمومی با توجه به رابطه‌های معادله مشخصه به صورت زیر بدست می‌آید .

حالت ۱ : اگر  $\Delta > 0$  و معادله مشخصه دو ریشه حقیقی متمایز  $s_1$  و  $s_2$  داشته باشد

جواب عمومی معادله همین :  $y_g(t) = c_1 e^{s_1 t} + c_2 e^{s_2 t}$

خواهد بود .

حالت ۲ : اگر  $\Delta = 0$  و معادله مشخصه دارای دو ریشه حقیقی برابر باشد  
یعنی  $s_1 = s_2$  :

$y_g(t) = c_1 e^{s_1 t} + c_2 t e^{s_1 t}$

حالت ۳ : اگر  $\Delta < 0$  باشد، دو ریشه معادله مشخصه متکامل و بی  
حقا نزوج هم خواهند بود . یعنی

$s_1 = \alpha + j\omega_0$        $s_{1,2} = \alpha \pm j\omega_0$   
 $s_2 = \alpha - j\omega_0$

در این حالت ،

$y_g(t) = c_1 e^{\alpha t} \cos \omega_0 t + c_2 e^{\alpha t} \sin \omega_0 t$   
 $= e^{\alpha t} (c_1 \cos \omega_0 t + c_2 \sin \omega_0 t)$

ضرایب  $c_1$  و  $c_2$  در  $y_g(t)$  روش‌های دیکواره هستند . بنابراین  $y_g(t)$  بدست  
آمده هم یک تابع نوسانی است که همان جواب عمومی معادله همین  
است .

د)

مثالها : جواب بر معادله همجن زیر را به دست آورید :

$$① \quad y'' + 2y' + y = 0$$

$$\text{معادله مشخصه} \quad s^2 + 2s + 1 = 0 \Rightarrow (s+1)(s+1) = 0 \Rightarrow \begin{cases} s_1 = -1 \\ s_2 = -1 \end{cases}$$

$$\rightarrow y_g(t) = c_1 e^{-rt} + c_2 t e^{-t}$$

$$② \quad y'' + 2y' + y = 0$$

$$s^2 + 2s + 1 = 0 \Rightarrow (s+1)^2 = 0 \Rightarrow s_1 = s_2 = -1$$

$$y_g(t) = c_1 e^{-t} + c_2 t e^{-t}$$

$$③ \quad y'' - 2y' + 2y = 0$$

$$s^2 - 2s + 2 = 0 \Rightarrow \begin{cases} s_1 = 1 + i\sqrt{2} \\ s_2 = 1 - i\sqrt{2} \end{cases}$$

$$y_g(t) = e^{1 \cdot t} (c_1 \mathcal{S}(1, \sqrt{2}t) + c_2 \mathcal{C}(1, \sqrt{2}t))$$

$$④ \quad y'' + 7y' - 8y = 0$$

$$s^2 + 7s - 8 = 0 \Rightarrow \begin{cases} s_1 = -8, \sqrt{2} \\ s_2 = 1, \sqrt{2} \end{cases}$$

$$y_g(t) = c_1 e^{-7, \sqrt{2}t} + c_2 e^{1, \sqrt{2}t}$$

$$⑤ \quad y'' + \alpha y' = 0$$

$$s^2 + \alpha s = 0 \Rightarrow \begin{cases} s_1 = 0 \\ s_2 = 0 \end{cases}$$

$$y_g(t) = c_1 e^{0t} + c_2 t e^{-\alpha t} = c_1 + c_2 t e^{-\alpha t}$$

۴/ توجه: وقتی  $c_1 e^{s_1 t} + c_2 e^{s_2 t}$  جواب عمومی معادله همجن است یعنی به ازای هر  
 تعداد ثابت  $c_1$  و  $c_2$ ، تابع به دست آمده در معادله همجن صدق می‌کند  
 و در نتیجه اگر می‌تواند در معادله غیر همجن صدق کند. یعنی شده برای  
 معادله مثال آخر:

$$y_g(t) = c_1 + c_2 e^{-5t}$$

جواب عمومی معادله  $y'' + 5y' = 0$  است پس

که با  $c_1 = 5$  و  $c_2 = 0$  از  $y_g(t)$  به دست می‌آید. در همین زمانه جواب معادله

غیر همجن  $y'' + 5y' = 2.5 e^{4t}$  باشد.

همین ترتیب است شده تابع  $y_p(t) = -3 e^{-5t}$

که از جواب عمومی معادله همجن به‌دست می‌آید.  $c_1 = 0$  و  $c_2 = -3$  به دست می‌آید.

لذا این نکته برای تعیین حالتها را تسهیل می‌کند. جواب خصوصی استفاده می‌کنیم.

۱-۲) جواب خصوصی (یک جواب) برای معادله غیر همگن  $y_p(t)$  : یعنی یک تابع  $y_p(t)$  پیدا کنیم که در معادله

$$y'' + py' + qy = R(t)$$

صدق کند. بدلت آموختن جواب خصوصی برابر معادله فرقی معادله همگن را ندارد ولی اگر تابع ورودی معادله یعنی  $R(t)$  از توابع زیر باشد، با استفاده از روشی موسوم به روش «فرایب نامعین» می توان یک جواب برای معادله بالا پیدا کرد. این  $R(t)$  ها عبارتند از :

(۱)  $R(t) = ke^{mt}$  (از جمله  $R(t) = k$  با  $m=0$ )

(۲)  $R(t) = k_1 \cos \omega t + k_2 \sin \omega t$  (از جمله  $R(t) = k_1 \cos \omega t$ )

(  $k_1=0$  ،  $R(t) = k_2 \sin \omega t$  و  $k_2=0$  )

(۳)  $R(t) = k_0 + k_1 t + \dots + k_m t^m$  (یعنی یک چند جمله ای مرتبه  $m$  حتی اگر بعضی ضرایب برابر با صفر باشند)

(۴) حاصل ضربی از توابعی بصورت (۱) ، (۲) و (۳) مثل

$$R(t) = e^{mt} (k_1 \cos \omega t + k_2 \sin \omega t)$$

$$R(t) = (k_0 + k_1 t) e^{mt}$$

(۵)  $R(t) = R_1(t) + R_2(t)$  که  $R_1(t)$  و  $R_2(t)$  از توابع (۱) و

(۲) و (۳) و (۴) باشند.

استدلال روش فرایب نامعین این است که وقتی  $R(t)$  یکی از موارد (۱) و (۲) و (۳) و (۴) و (۵) بالا باشند، یک تابع به همان شکل ولی با ضرایب دیگر می توان جواب معادله را پیدا کرد. پس یک تابع با همان شکل ولی با ضرایب نامعین در نظری داریم

7

و در معادله تکراری هم و ضرایب نامعین آنرا تعیین می کنیم .

برای حالت (1) : اگر  $R(t) = ke^{mt}$  باشد جواب را بصورت

$y_p(t) = Ae^{mt}$  حدس می زنیم و در معادله تکراری هم  $A$  را بیابیم :

$$R(t) = ke^{mt} \Rightarrow y_p(t) = Ae^{mt} \Rightarrow \begin{matrix} y_p' = \dots \\ y_p'' = \dots \end{matrix} \Rightarrow A = ?$$

$$y'' + ry' + ry = \delta e^{-rt} \quad \text{مثال :}$$

$$y_g(t) = c_1 e^{-rt} + c_2 e^{-t}$$

$$R(t) = \delta e^{-rt} \Rightarrow y_p(t) = Ae^{-ct} \Rightarrow y_p'(t) = -rAe^{-ct}$$

$$y_p''(t) = r^2 A e^{-rt}$$

$$y(t) = y_g(t) + y_p(t) = c_1 e^{-rt} + c_2 e^{-t} + \frac{\delta}{r} e^{-rt}$$

$$\text{در معادله : } (r^2 A e^{-rt}) + (r)(-rAe^{-ct}) + (r)(Ae^{-ct})$$

$$= rAe^{-rt} = \delta e^{-rt} \Rightarrow A = \frac{\delta}{r} \Rightarrow y_p(t) = \frac{\delta}{r} e^{-rt}$$

حالت استاندارد : اگر  $y_p(t)$  آتی باشد ، لذا ضرایب معادله همین باشد ، اگر

همی توان در معادله غیر همی حدس کرد ، این حالت را با مقایسه  $y_p(t)$  آتی

با جواب عمومی معادله همی تعیین می کنیم . در این حالت  $y_p(t)$  را با  $Ae^{mt}$

$Ae^{mt}$  آتی می کنیم . مثال :

$$y'' + ry' + ry = \delta e^{-rt}$$

$$y_g(t) = c_1 e^{-rt} + c_2 e^{-t}$$

$$R(t) = \delta e^{-rt} \Rightarrow y_p(t) = Ae^{-rt}$$



۹۱

ولی  $Ae^{-rt}$  نمی‌تواند جواب باشد چون  $(c_1=A, c_2=0)$  در حالت  
 استناد اتفاق افتاده و باید  $y_p(t)$  یا  $Ae^{-rt}$ ، تابع  $Ate^{-rt}$   
 را بنویسیم.

$$y_p(t) = Ate^{-rt} \rightarrow y_p'(t) = A(e^{-rt} + t(-r)e^{-rt})$$

$$= A(1-rt)e^{-rt}$$

$$\rightarrow y_p''(t) = A[(-r)e^{-rt} + (1-rt)(-r)e^{-rt}]$$

$$= A(e^{-rt})(\varepsilon)(t-1)$$

در معادله :

$$\varepsilon A(t-1)e^{-rt} + r(A(1-rt)e^{-rt}) + rAte^{-rt} = \delta$$

$$= \delta e^{-rt}$$

$$\Rightarrow \varepsilon A(t-1) + rA(1-rt) + rAt = \delta$$

برای تمام  $t$  ها می‌تواند داشته باشد

$$\Rightarrow A = -\delta$$

$$\Rightarrow y_p(t) = -\delta t e^{-rt}$$

جواب عمومی معادله  $\Rightarrow y(t) = c_1 e^{-rt} + c_2 e^{-t} - \delta t e^{-rt}$

برای حالت (۲) اگر  $R(t) = k_1 \cos \omega_0 t + k_2 \sin \omega_0 t$ ،

$$y_p(t) = A_1 \cos \omega_0 t + A_2 \sin \omega_0 t$$

را بصورت

می‌نویسیم و با مقارنت دادن  $y_p$ ،  $y_p'$ ،  $y_p''$  در معادله، ضرایب  $A_1$ ،  $A_2$

را بدست می‌آوریم :

$$y'' + 2y' + y = \epsilon \cos t - 2 \sin t, \quad y_g(t) = c_1 e^{-t} + c_2 t e^{-t}$$

$$R(t) = \epsilon \cos t - 2 \sin t \Rightarrow y_p(t) = A_1 \cos t + A_2 \sin t$$

$$y_p'(t) = -A_1 \sin t + 2A_2 \cos t, \quad y_p''(t) = -\epsilon A_1 \cos t - \epsilon A_2 \sin t$$

در صورت:

$$(-\epsilon A_1 \cos t - \epsilon A_2 \sin t) + 2(-A_1 \sin t + 2A_2 \cos t)$$

$$+ (A_1 \cos t + A_2 \sin t) = \epsilon \cos t - 2 \sin t$$

$$\Rightarrow (-2A_1 + \epsilon A_2) \cos t + (-\epsilon A_1 - 2A_2) \sin t = \epsilon \cos t - 2 \sin t$$

$$\Rightarrow \begin{cases} -2A_1 + \epsilon A_2 = \epsilon \\ -\epsilon A_1 - 2A_2 = -2 \end{cases} \quad A_1 = \frac{\begin{vmatrix} \epsilon & \epsilon \\ -2 & -2 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} -2 & \epsilon \\ -\epsilon & -2 \end{vmatrix}} = \frac{0}{2\epsilon} = 0$$

$$A_2 = \frac{\begin{vmatrix} -2 & \epsilon \\ -2 & -2 \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} -2 & \epsilon \\ -\epsilon & -2 \end{vmatrix}} = 1 \Rightarrow y_p(t) = (0) \cos t + (1) \sin t = \sin t$$

جواب عمومی:

$$\Rightarrow y(t) = c_1 e^{-t} + c_2 t e^{-t} + \sin t$$

حالت استناد

$$y'' + 4y = 4 \cos t - 2 \sin t$$

جواب عمومی:  $s^2 + 4 = 0 \Rightarrow s_{1,2} = \pm 2j$

$$\Rightarrow y_g(t) = c_1 \cos t + c_2 \sin t$$

جواب خصوصی: معادله

$$R(t) = 4 \cos t - 2 \sin t \Rightarrow y_p(t) = A_1 \cos t + A_2 \sin t$$

این مورد که  $c_2 = A_2, c_1 = A_1$  می باشد که جواب معادله است

لیبر نمی تواند در معادله غیر همجنس صدق کند. این حالت استناد برای  $R(t)$  هارمونوسی است.

در این حالت باید  $y_p(t) = t(A_1 \cos \gamma t + A_2 \sin \gamma t)$  در نظر گرفت.

$$y_p(t) = t(A_1 \cos \gamma t + A_2 \sin \gamma t) \rightarrow y_p', y_p''$$

در معادله قرار می دهیم و  $A_1, A_2$  را به دست می آوریم و لیبر

ساده

$$y(t) = c_1 \cos \gamma t + c_2 \sin \gamma t + t(A_1 \cos \gamma t + A_2 \sin \gamma t)$$

ضرایب تعیین ضرایب  $A_1, A_2$  در جواب عمومی ساده را به دست آوریم.

توجه: حتی اگر  $R(t) = k_1 \cos \omega_0 t$  باشد هم باید  $y_p(t)$  را

صورت استناد اتناق (تفاوت)

$$y_p(t) = A_1 \cos \omega_0 t + A_2 \sin \omega_0 t$$

و اگر حالت

در نظر گرفت

$$y_p(t) = t(A_1 \cos \omega_0 t + A_2 \sin \omega_0 t)$$

همیشه است اگر  $R(t) = k_2 \sin \omega_0 t$  باشد.

برای حالت (۳) اگر  $R(t)$  چند جمله ای مرتبه  $m$  باشد یعنی

$$R(t) = k_0 + k_1 t + \dots + k_m t^m$$

$y_p(t)$  را یک چند جمله ای مرتبه  $m$  در نظر گرفته و در معادله قرار می دهیم

$$y_p(t) = a_0 + a_1 t + \dots + a_m t^m$$

و ضرایب  $a_0, a_1, \dots, a_m$  را به دست می آوریم.

مثال:

$$y'' + 2y' + 2y = 4 + 2t^2 \quad (k_0=4, k_1=0, k_2=2)$$

۱۲/

$$y_g(t) = c_1 e^{-rt} + c_2 e^{-t}$$

$$R(t) = \varepsilon + rt^r \Rightarrow y_p(t) = a_0 + a_1 t + a_r t^r$$

(به لزوم وجود جمله  $a_1 t$  توجه کنید)

$$y_p'(t) = a_1 + r a_r t \rightarrow y_p'' = r a_r$$

در معادله

$$(r a_r) + r(a_1 + r a_r t) + r(a_0 + a_1 t + a_r t^r) = \varepsilon + r t^r$$

$$\Rightarrow (r a_r) t^r + (r a_r + r a_1) t + (r a_0 + r a_1 t + r a_r t^r) = \varepsilon + r t^r$$

$$\Rightarrow \begin{cases} r a_r = r \rightarrow a_r = 1 \\ r a_r + r a_1 = 0 \rightarrow a_1 = -r \\ r a_r + r a_1 + r a_0 = \varepsilon \rightarrow a_0 = \frac{\varepsilon}{r} \end{cases}$$

$$\Rightarrow y_p(t) = \frac{\varepsilon}{r} + (-r) t + t^r$$

حالت استناد وقتی یکی از جمله‌ها  $y_p(t)$  شبیه یکی باشد  $a_0$  و یا  $a_1 t, \dots, a_m t^m$  جزء جوابهای معادله همین باشد، باید در معادله همین جمله نمی‌تواند صدق کند و حالت استناد اتفاق می‌افتد. برای یک معادله مرتبه  $r$  این وضعیت فقط در حالتی اتفاق می‌افتد که معادله همجنس،  $s=0$  داشته باشد و در نتیجه  $c_1 e^{0t} = c_1$  جواب معادله همجنس است. در این حالت  $a_1$   $y_p(t)$  شبیه یکی را در  $t$  ضرب کرد.

$$y'' + \delta y' = f + \gamma t^r$$

مثال :

$$y_g(t) = c_1 + c_2 e^{-\delta t}$$

$$R(t) = f + \gamma t^r \Rightarrow y_p(t) = a_0 + a_1 t + a_2 t^r$$

ولی جمله  $a_0$  در جواب پیشنهادی به اندازه  $c_1 = a_0$  و  $c_2 = 0$  جواب ساده‌ترین است. پس می‌تواند جواب ساده‌ترین باشد پس

$$y_p(t) = t(a_0 + a_1 t + a_2 t^r)$$

$$= a_0 t + a_1 t^2 + a_2 t^{r+1}$$

$$y_p'(t) = a_0 + 2a_1 t + (r+1)a_2 t^r$$

$$y_p''(t) = 2a_1 + r(r+1)a_2 t^{r-1}$$

در ساده‌ترین فرض :

$$(2a_1 + r(r+1)a_2 t) + \delta(a_0 + 2a_1 t + (r+1)a_2 t^r) = \varepsilon + \gamma t^r$$

$$\Rightarrow (2a_1 + \delta a_0) + (2a_1 r + 2\delta a_1) t + \delta(r+1)a_2 t^r = \varepsilon + \gamma t^r$$

$$\Rightarrow \begin{cases} \delta(r+1)a_2 = \gamma & \rightarrow a_2 = \frac{\gamma}{\delta(r+1)} = 0.133 \\ 2a_1 r + 2\delta a_1 = 0 & \rightarrow a_1 = -\frac{\delta}{2(r+1)} \\ 2a_1 + \delta a_0 = \varepsilon & \rightarrow a_0 = \frac{\varepsilon}{\delta} \end{cases}$$

$$\Rightarrow y_p(t) = 0.133 \gamma t - 0.08 t^2 + 0.133 t^3$$

جواب کلی :

$$y(t) = c_1 + c_2 e^{-\delta t} + (0.133 \gamma)t - (0.08)t^2 + (0.133 \gamma)t^3$$