

Линейные операторы

(1) Линейный оператор Гармоническое колебание в форме синуса: $\dot{x} = A \sin(\omega t + \phi)$	20 $U_3(3) \Rightarrow \ddot{x}_3 = \frac{d}{dt}(A \sin(\omega t + \phi)) = A \omega \cos(\omega t + \phi)$ Из уравнения гармонического колебания имеем: $\ddot{x}_3 = -A \omega^2 \sin(\omega t + \phi)$ Приравниваем ко второму уравнению: $-A \omega^2 \sin(\omega t + \phi) = -A \omega \cos(\omega t + \phi)$ Получаем: $\omega^2 = 1$ или $\omega = 1$
(2) $\text{Линейное уравнение}$ одного порядка:	21 $x' + p(t)x = q(t)$ Решение уравнения имеет вид: $x(t) = e^{-\int p(t) dt} \left(C + \int q(t) e^{\int p(t) dt} dt \right)$
(3) $\text{Линейное уравнение}$ с постоянными коэффициентами:	22 $y'' + p_1 y' + p_2 y = q(t)$ Решение уравнения имеет вид: $y(t) = e^{-\int p_1(t) dt} \left(C_1 + C_2 t + \int q(t) e^{\int p_1(t) dt} dt \right)$
(4) $\text{Линейное уравнение}$ с постоянными коэффициентами:	23 $y'' + p_1 y' + p_2 y = 0$ Решение уравнения имеет вид: $y(t) = C_1 e^{(-p_1/2)t} \cos(\sqrt{p_1^2/4 - p_2}t) + C_2 e^{(-p_1/2)t} \sin(\sqrt{p_1^2/4 - p_2}t)$
(5) $\text{Линейное уравнение}$ с постоянными коэффициентами:	24 $y'' + p_1 y' + p_2 y = f(t)$ Решение уравнения имеет вид: $y(t) = C_1 e^{(-p_1/2)t} \cos(\sqrt{p_1^2/4 - p_2}t) + C_2 e^{(-p_1/2)t} \sin(\sqrt{p_1^2/4 - p_2}t) + \int f(t) e^{\int p_1(t) dt} dt$

(6) $\text{Линейное уравнение}$ с постоянными коэффициентами:	25 $y'' + p_1 y' + p_2 y = f(t)$ Решение уравнения имеет вид: $y(t) = C_1 e^{(-p_1/2)t} \cos(\sqrt{p_1^2/4 - p_2}t) + C_2 e^{(-p_1/2)t} \sin(\sqrt{p_1^2/4 - p_2}t) + \int f(t) e^{\int p_1(t) dt} dt$
(7) $\text{Линейное уравнение}$ с постоянными коэффициентами:	26 $y'' + p_1 y' + p_2 y = 0$ Решение уравнения имеет вид: $y(t) = C_1 e^{(-p_1/2)t} \cos(\sqrt{p_1^2/4 - p_2}t) + C_2 e^{(-p_1/2)t} \sin(\sqrt{p_1^2/4 - p_2}t)$
(8) $\text{Линейное уравнение}$ с постоянными коэффициентами:	27 $y'' + p_1 y' + p_2 y = f(t)$ Решение уравнения имеет вид: $y(t) = C_1 e^{(-p_1/2)t} \cos(\sqrt{p_1^2/4 - p_2}t) + C_2 e^{(-p_1/2)t} \sin(\sqrt{p_1^2/4 - p_2}t) + \int f(t) e^{\int p_1(t) dt} dt$
(9) $\text{Линейное уравнение}$ с постоянными коэффициентами:	28 $y'' + p_1 y' + p_2 y = 0$ Решение уравнения имеет вид: $y(t) = C_1 e^{(-p_1/2)t} \cos(\sqrt{p_1^2/4 - p_2}t) + C_2 e^{(-p_1/2)t} \sin(\sqrt{p_1^2/4 - p_2}t)$
(10) $\text{Линейное уравнение}$ с постоянными коэффициентами:	29 $y'' + p_1 y' + p_2 y = f(t)$ Решение уравнения имеет вид: $y(t) = C_1 e^{(-p_1/2)t} \cos(\sqrt{p_1^2/4 - p_2}t) + C_2 e^{(-p_1/2)t} \sin(\sqrt{p_1^2/4 - p_2}t) + \int f(t) e^{\int p_1(t) dt} dt$

(11) $\text{Линейное уравнение}$ с постоянными коэффициентами:	30 $y'' + p_1 y' + p_2 y = f(t)$ Решение уравнения имеет вид: $y(t) = C_1 e^{(-p_1/2)t} \cos(\sqrt{p_1^2/4 - p_2}t) + C_2 e^{(-p_1/2)t} \sin(\sqrt{p_1^2/4 - p_2}t) + \int f(t) e^{\int p_1(t) dt} dt$
(12) $\text{Линейное уравнение}$ с постоянными коэффициентами:	31 $y'' + p_1 y' + p_2 y = 0$ Решение уравнения имеет вид: $y(t) = C_1 e^{(-p_1/2)t} \cos(\sqrt{p_1^2/4 - p_2}t) + C_2 e^{(-p_1/2)t} \sin(\sqrt{p_1^2/4 - p_2}t)$
(13) $\text{Линейное уравнение}$ с постоянными коэффициентами:	32 $y'' + p_1 y' + p_2 y = f(t)$ Решение уравнения имеет вид: $y(t) = C_1 e^{(-p_1/2)t} \cos(\sqrt{p_1^2/4 - p_2}t) + C_2 e^{(-p_1/2)t} \sin(\sqrt{p_1^2/4 - p_2}t) + \int f(t) e^{\int p_1(t) dt} dt$
(14) $\text{Линейное уравнение}$ с постоянными коэффициентами:	33 $y'' + p_1 y' + p_2 y = 0$ Решение уравнения имеет вид: $y(t) = C_1 e^{(-p_1/2)t} \cos(\sqrt{p_1^2/4 - p_2}t) + C_2 e^{(-p_1/2)t} \sin(\sqrt{p_1^2/4 - p_2}t)$
(15) $\text{Линейное уравнение}$ с постоянными коэффициентами:	34 $y'' + p_1 y' + p_2 y = f(t)$ Решение уравнения имеет вид: $y(t) = C_1 e^{(-p_1/2)t} \cos(\sqrt{p_1^2/4 - p_2}t) + C_2 e^{(-p_1/2)t} \sin(\sqrt{p_1^2/4 - p_2}t) + \int f(t) e^{\int p_1(t) dt} dt$

I) comprobar si f es homogeneo de grado k :
 $f(x_1, x_2, \dots, x_n)$, $|x_i| = 0 \forall i$, $|x_i|^k = 1 \forall i$
 $f(kx_1, kx_2, \dots, kx_n)$
 $\Rightarrow f(kx_1, kx_2, \dots, kx_n) = k^m f(x_1, x_2, \dots, x_n)$
 \Rightarrow para f homogenea de grado m se cumple:
 $f(x_1, x_2, \dots, x_n) = f(x_1/x_m, x_2/x_m, \dots, x_n/x_m)$
 $f(x_1/x_m, x_2/x_m, \dots, x_n/x_m) = f(x_1/x_m) f(x_2/x_m) \dots f(x_n/x_m)$
entonces el dominio para x_1/x_m , x_2/x_m , ..., x_n/x_m debe ser
el mismo que el dominio de f .
Propiedad crucial:
 $U_{f(x)}(x) = (x_1, x_2, \dots, (x_1, x_2), \dots, (x_1, x_2)) = \frac{1}{x_1} f(x)$
 $U_{f(x)}(ax) = (ax_1, ax_2, \dots, (ax_1, ax_2), \dots, (ax_1, ax_2)) = \frac{1}{ax_1} f(ax)$
función no nula en 0: $f(0, 0, \dots, 0) = 0$
 $U_{f(x)}(ax) = \frac{1}{ax_1} f(ax)$
 $\frac{1}{ax_1} f(ax) = \frac{1}{a} \frac{1}{x_1} f(x)$
Entonces:
Si f es homogenea de grado m entonces f es homogenea de grado m
función homogénea de grado m de acuerdo con la definición.
Definición:
 $f(x_1, x_2) = \frac{f(x_1/x_2)}{x_2}$ función homogénea de grado 1
función homogénea de grado 0
 $f(x_1, x_2) = \frac{f(x_1/x_2)}{x_1}$ función homogénea de grado -1
función homogénea de grado m
 $f(x_1, x_2) = \frac{f(x_1/x_2)}{x_1^m}$ función homogénea de grado m
función homogénea de grado $-m$
 $K = \boxed{\frac{1}{x_1^m}}$
 $f(x_1, x_2) = \frac{f(x_1/x_2)}{x_1^m}$ $\Rightarrow f(x_1/x_2) = \frac{f(x_1)}{x_1^m}$
 \Rightarrow función homogénea de grado m

<p><u>§ 4. Многократные производные</u></p> <p><u>Формула Ньютона-Лейбница</u></p> <p><u>Метод дифференциальных форм</u></p>
<p><u>Формула Ньютона-Лейбница</u></p> <p><u>Метод дифференциальных форм</u></p>
<p><u>Формула Ньютона-Лейбница</u></p> <p><u>Метод дифференциальных форм</u></p>
<p><u>Формула Ньютона-Лейбница</u></p> <p><u>Метод дифференциальных форм</u></p>
<p><u>Формула Ньютона-Лейбница</u></p> <p><u>Метод дифференциальных форм</u></p>

Задача 35. Установите, что в окрестности точки x_0 функция $y = f(x)$ имеет производную $f'(x_0)$, если для некоторой окрестности Ω точки x_0 выполнены условия:

- (1) $f(x) + f'(x_0)(x - x_0)$ есть непрерывная на Ω функция;
- (2) $f'(x_0) = \lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0}$.

Пусть $y = f(x)$ — дифференцируемая на Ω функция, и пусть x_0 — точка, в которой производная $f'(x_0)$ не существует. Тогда

$$y(x) = f(x) + f'(x_0)(x - x_0)$$

$$\Rightarrow y'(x) = f'(x) + f'(x_0)$$

$$\Rightarrow |y'(x)| = |f'(x)| + |f'(x_0)|$$

т.е. $|y'(x)|$ — конечное значение, ибо $|f'(x)|$ — конечное значение. Поэтому $y'(x)$ — непрерывная на Ω функция, и, следовательно, производная $y'(x_0)$ существует. Но

$$y'(x_0) = \lim_{x \rightarrow x_0} \frac{y(x) - y(x_0)}{x - x_0} = \lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x) + f'(x_0)(x - x_0) - f(x_0) - f'(x_0)(x_0 - x_0)}{x - x_0} = \lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0} + f'(x_0)$$

$$= f'(x_0) + f'(x_0) = 2f'(x_0)$$

т.е. $y'(x_0) = 2f'(x_0)$. Так как $f'(x_0)$ не существует, то $y'(x_0)$ не существует.

Задача 36. Пусть $y = f(x)$ — дифференцируемая на Ω функция, и пусть x_0 — точка, в которой производная $f'(x_0)$ не существует. Тогда

$$y(x) = f(x) + f'(x_0)(x - x_0)$$

$$\Rightarrow y'(x) = f'(x) + f'(x_0)$$

$$\Rightarrow |y'(x)| = |f'(x)| + |f'(x_0)|$$

т.е. $|y'(x)|$ — конечное значение, ибо $|f'(x)|$ — конечное значение. Поэтому $y'(x)$ — непрерывная на Ω функция, и, следовательно, производная $y'(x_0)$ существует. Но

$$y'(x_0) = \lim_{x \rightarrow x_0} \frac{y(x) - y(x_0)}{x - x_0} = \lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x) + f'(x_0)(x - x_0) - f(x_0) - f'(x_0)(x_0 - x_0)}{x - x_0} = \lim_{x \rightarrow x_0} \frac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0} + f'(x_0)$$

$$= f'(x_0) + f'(x_0) = 2f'(x_0)$$

т.е. $y'(x_0) = 2f'(x_0)$. Так как $f'(x_0)$ не существует, то $y'(x_0)$ не существует.

Задача № 3. Численное решение краевых задач в системе уравнений

Постановка задачи. Рассмотрим задачу Коши для системы линейных дифференциальных уравнений

$$\begin{cases} \frac{dx_1}{dt} = f_1(t, x_1, x_2), \\ \frac{dx_2}{dt} = f_2(t, x_1, x_2), \end{cases} \quad t \in [t_0, T], \quad x_1(t_0) = x_{10}, \quad x_2(t_0) = x_{20},$$

где f_1, f_2 непрерывные и непрерывно дифференцируемые в окрестности точки (t_0, x_{10}, x_{20}) .

Решение. Для решения задачи Коши будем использовать метод Рунге-Кутты четвертого порядка. Алгоритм решения задачи Коши на компьютере имеет следующий вид:

- ④ определение шага Δt (если не задано):
- ⑤ вычисление начальных условий $x_1(t_0)$, $x_2(t_0)$;
- ⑥ вычисление $x_1(t_0 + \Delta t)$, $x_2(t_0 + \Delta t)$ по формуле
$$\begin{aligned} x_1(t_0 + \Delta t) &= x_{10} + \frac{\Delta t}{6} \left[2f_1(t_0, x_{10}, x_{20}) + 8f_1(t_0 + \frac{\Delta t}{2}, x_{10} + \frac{\Delta t}{2}, x_{20} + \frac{\Delta t}{2}) \right. \\ &\quad \left. + 2f_1(t_0 + \Delta t, x_{10} + \Delta t, x_{20} + \Delta t) + f_1(t_0 + \Delta t, x_{10} + \Delta t, x_{20}) \right]; \\ x_2(t_0 + \Delta t) &= x_{20} + \frac{\Delta t}{6} \left[2f_2(t_0, x_{10}, x_{20}) + 8f_2(t_0 + \frac{\Delta t}{2}, x_{10} + \frac{\Delta t}{2}, x_{20} + \frac{\Delta t}{2}) \right. \\ &\quad \left. + 2f_2(t_0 + \Delta t, x_{10} + \Delta t, x_{20} + \Delta t) + f_2(t_0 + \Delta t, x_{10} + \Delta t, x_{20}) \right]; \end{aligned}$$
- ⑦ вычисление $x_1(t_0 + 2\Delta t)$, $x_2(t_0 + 2\Delta t)$ по формуле
$$\begin{aligned} x_1(t_0 + 2\Delta t) &= x_{10} + \frac{\Delta t}{6} \left[2f_1(t_0, x_{10}, x_{20}) + 8f_1(t_0 + \frac{3\Delta t}{2}, x_{10} + \frac{3\Delta t}{2}, x_{20} + \frac{3\Delta t}{2}) \right. \\ &\quad \left. + 2f_1(t_0 + 2\Delta t, x_{10} + 2\Delta t, x_{20} + 2\Delta t) + f_1(t_0 + 2\Delta t, x_{10} + 2\Delta t, x_{20}) \right]; \\ x_2(t_0 + 2\Delta t) &= x_{20} + \frac{\Delta t}{6} \left[2f_2(t_0, x_{10}, x_{20}) + 8f_2(t_0 + \frac{3\Delta t}{2}, x_{10} + \frac{3\Delta t}{2}, x_{20} + \frac{3\Delta t}{2}) \right. \\ &\quad \left. + 2f_2(t_0 + 2\Delta t, x_{10} + 2\Delta t, x_{20} + 2\Delta t) + f_2(t_0 + 2\Delta t, x_{10} + 2\Delta t, x_{20}) \right]; \end{aligned}$$
- ⑧ вычисление $x_1(t_0 + 3\Delta t)$, $x_2(t_0 + 3\Delta t)$ по формуле
$$\begin{aligned} x_1(t_0 + 3\Delta t) &= x_{10} + \frac{\Delta t}{6} \left[2f_1(t_0, x_{10}, x_{20}) + 8f_1(t_0 + \frac{5\Delta t}{2}, x_{10} + \frac{5\Delta t}{2}, x_{20} + \frac{5\Delta t}{2}) \right. \\ &\quad \left. + 2f_1(t_0 + 3\Delta t, x_{10} + 3\Delta t, x_{20} + 3\Delta t) + f_1(t_0 + 3\Delta t, x_{10} + 3\Delta t, x_{20}) \right]; \\ x_2(t_0 + 3\Delta t) &= x_{20} + \frac{\Delta t}{6} \left[2f_2(t_0, x_{10}, x_{20}) + 8f_2(t_0 + \frac{5\Delta t}{2}, x_{10} + \frac{5\Delta t}{2}, x_{20} + \frac{5\Delta t}{2}) \right. \\ &\quad \left. + 2f_2(t_0 + 3\Delta t, x_{10} + 3\Delta t, x_{20} + 3\Delta t) + f_2(t_0 + 3\Delta t, x_{10} + 3\Delta t, x_{20}) \right]; \end{aligned}$$
- ⑨ вычисление $x_1(t_0 + 4\Delta t)$, $x_2(t_0 + 4\Delta t)$ по формуле
$$\begin{aligned} x_1(t_0 + 4\Delta t) &= x_{10} + \frac{\Delta t}{6} \left[2f_1(t_0, x_{10}, x_{20}) + 8f_1(t_0 + 2\Delta t, x_{10} + 2\Delta t, x_{20} + 2\Delta t) \right. \\ &\quad \left. + 2f_1(t_0 + 3\Delta t, x_{10} + 3\Delta t, x_{20} + 3\Delta t) + f_1(t_0 + 4\Delta t, x_{10} + 4\Delta t, x_{20}) \right]; \\ x_2(t_0 + 4\Delta t) &= x_{20} + \frac{\Delta t}{6} \left[2f_2(t_0, x_{10}, x_{20}) + 8f_2(t_0 + 2\Delta t, x_{10} + 2\Delta t, x_{20} + 2\Delta t) \right. \\ &\quad \left. + 2f_2(t_0 + 3\Delta t, x_{10} + 3\Delta t, x_{20} + 3\Delta t) + f_2(t_0 + 4\Delta t, x_{10} + 4\Delta t, x_{20}) \right]; \end{aligned}$$

Изображение полученного результата показано на рисунке 3.

