

$$\frac{1}{x^2} \frac{d}{dx} \left(x^2 \frac{du}{dx} \right) + u = 0$$

(E) ①

$$\frac{1}{x^2} [2xu' + x^2u''] + u = 0$$

$$\frac{2}{x} u^2 + u'' + u = 0 \quad x$$

$$U'' = U'x + 2u \quad \Leftrightarrow \quad U' = U'x + u \quad \Leftrightarrow \quad U = Ux$$

$$\overbrace{24'' + 4''x} - 4x = 0$$

$$V'' + V = 0$$

$$r^2 + 1 = 0 \Rightarrow r = \pm i$$

: (6) \Rightarrow $r^2 + 1 = 0$. $y(x) = e^{rx}$ \Rightarrow $y'' + y = 0$

$\text{J}^2 \rightarrow N$ (and) is (an)

$$V(x) = c_1 \cos(x) + c_2 \sin(x)$$

$$V_1(x) = c \cos(k)$$

$$U_2(x) = \sin(x)$$

$$U_1(x) = \frac{\cos(x)}{x}$$

۱۷۶

ל' גניזה כט' ?

$$\textcircled{2} \quad \bar{Y}' = A \bar{Y} \Rightarrow \bar{Y}' = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & -2 \\ 3 & 2 & 1 \end{pmatrix} \bar{Y} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 2 & 1 & -2 \\ 3 & 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} Y_1 \\ Y_2 \\ Y_3 \end{pmatrix}$$

⇒ 3x3 GND & 66x NC (3N)

$$|A - \lambda I| = \begin{vmatrix} 1-\lambda & 0 & 0 \\ 2 & 1-\lambda & -2 \\ 3 & 2 & 1-\lambda \end{vmatrix} = (1-\lambda) \begin{vmatrix} 1-\lambda & -2 \\ 2 & 1-\lambda \end{vmatrix} = (1-\lambda)[(1-\lambda)^2 + 4]$$

$$1-\lambda_1 = 0 \Rightarrow \boxed{\lambda_1 = 1}$$

$$(1-\lambda)^2 + 4 = 0 \Rightarrow (1-\lambda)^2 = -4 \Rightarrow (1-\lambda) = \pm 2i$$

$$\boxed{\lambda_{2,3} = 1 \pm 2i}$$

∴ 6) (3N)

$$(A - \lambda I)V = 0$$

$$V_1: \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & -2 \\ 3 & 2 & 0 \end{pmatrix} V_1 = 0 \Rightarrow \begin{pmatrix} 3 & 2 & 0 \\ 2 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_1 \leftarrow R_1 - R_2} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 2 & 0 & -2 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_2 \leftarrow R_2 - 2R_1} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 0 & -4 & -6 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{R_2 \leftarrow \frac{R_2}{-4}} \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 0 & 1 & \frac{3}{2} \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\xrightarrow{R_1 \leftarrow R_1 - 2R_2} \begin{pmatrix} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & \frac{3}{2} \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \left\{ \begin{pmatrix} t \\ -\frac{3}{2} \\ t \end{pmatrix} \mid t \in \mathbb{R} \right\} \Rightarrow V_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -\frac{3}{2} \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$V_2: \begin{pmatrix} -2i & 0 & 0 \\ 2 & -2i & -2 \\ 3 & 2 & -2i \end{pmatrix} V = 0 \Rightarrow \begin{pmatrix} -2i & 0 & 0 \\ 2 & -2i & -2 \\ 3 & 2 & -2i \end{pmatrix} \xrightarrow{R_1 \leftarrow \frac{R_1}{-2i}} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & -i & -1 \\ 3 & 2 & -2i \end{pmatrix} \xrightarrow{R_2 \leftarrow R_2 - R_1} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -i & -1 \\ 3 & 2 & -2i \end{pmatrix} \xrightarrow{R_3 \leftarrow 3R_1} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -i & -1 \\ 0 & 2 & -2i \end{pmatrix} \xrightarrow{R_3 \leftarrow iR_3} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -i & -1 \\ 0 & 1 & -i \end{pmatrix} \xrightarrow{R_2 \leftarrow -R_2} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & i & 1 \\ 0 & 1 & -i \end{pmatrix}$$

$$\xrightarrow{t} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -i \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} S \\ ti \\ t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ i \\ 1 \end{pmatrix} \Rightarrow V_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ i \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$V_3: \begin{pmatrix} 2i & 0 & 0 \\ 2 & 2i & -2 \\ 3 & 2 & 2i \end{pmatrix} V = 0 \Rightarrow \begin{pmatrix} 2i & 0 & 0 \\ 2 & 2i & -2 \\ 3 & 2 & 2i \end{pmatrix} \xrightarrow{R_1 \leftarrow \frac{R_1}{2i}} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & i & -1 \\ 3 & 2 & 2i \end{pmatrix} \xrightarrow{R_2 \leftarrow R_2 - R_1} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & i & -1 \\ 3 & 2 & 2i \end{pmatrix} \xrightarrow{R_3 \leftarrow 3R_1} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & i \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \Rightarrow V_3 = \begin{pmatrix} S \\ -ti \\ t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ i \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$Y_h(t) = C_1 \cdot V_1 \cdot e^t + C_2 \cdot e^{(0+2i)t} V_2 + C_3 \cdot e^{(i-2i)t} V_3$$

$$= C_1 \begin{pmatrix} 1 \\ -\frac{3}{2} \\ 1 \end{pmatrix} e^t + e^t \left[C_2 \begin{pmatrix} 0 \\ i \\ 1 \end{pmatrix} (\cos 2t + i \sin 2t) + C_3 \begin{pmatrix} 0 \\ i \\ -1 \end{pmatrix} (\cos 2t - i \sin 2t) \right]$$

$$= C_1 \begin{pmatrix} 1 \\ -\frac{3}{2} \\ 1 \end{pmatrix} e^t + e^t \left[\begin{pmatrix} 0 \\ -C_2 \sin 2t + C_3 \sin 2t \\ C_2 \cos 2t - C_3 \cos 2t \end{pmatrix} + i \begin{pmatrix} 0 \\ (C_2 + C_3) \cos 2t \\ (C_2 - C_3) \sin 2t \end{pmatrix} \right] \textcircled{*}$$

∴ 16) 16n 16m 128

(2) 8.11

$$y_h(t) = C_1 e^t \begin{pmatrix} 1 \\ -\frac{3}{2} \\ 1 \end{pmatrix} + C_2 \begin{pmatrix} 0 \\ -\sin 2t \\ \cos 2t \end{pmatrix} e^t + C_3 \begin{pmatrix} 0 \\ \cos 2t \\ \sin 2t \end{pmatrix} e^t$$

1/2nd

ex 11

$$\dot{y} = Ay \quad A = \begin{pmatrix} 6 & -3 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$$

2

$$\begin{vmatrix} 6-\lambda & -3 \\ 2 & 1-\lambda \end{vmatrix} = (1-\lambda)(6-\lambda) + 6 = 0$$

$$6 - \lambda - 6\lambda + \lambda^2 + 6 = 0$$

$$\lambda_2 - 7\lambda + 12 = 0$$

$$\lambda_{1,2} = \frac{7 \pm \sqrt{49 - 4 \cdot 12}}{2} = \frac{7 \pm 1}{2} \quad \begin{cases} \lambda_1 = 4 \\ \lambda_2 = 3 \end{cases}$$

4.8

$$(A - \lambda I)v = 0$$

Ex 76 סעיף 1 (ב)

$$\begin{pmatrix} 2 & -3 \\ 2 & -3 \end{pmatrix} v \xrightarrow{\text{t}} \begin{pmatrix} 2 & -3 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{\left(\begin{matrix} \frac{1}{2}t \\ t \end{matrix} \right)} \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$v_2: \begin{pmatrix} 3 & -3 \\ 2 & -2 \end{pmatrix} v = 0 \xrightarrow{\text{t}} \begin{pmatrix} 3 & -3 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} \xrightarrow{\left(\begin{matrix} 1 & -1 \\ 0 & 0 \end{matrix} \right)} \begin{pmatrix} t \\ t \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$y_h(t) = C_1 e^{4t} \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix} + C_2 e^{3t} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

Ex 76 סעיף 1(ב)

$$y(0) = C_1 \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix} + C_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix} \Rightarrow \left(\begin{array}{cc|c} 3 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & 3 \end{array} \right) \xrightarrow{R_2 \leftarrow R_2 - R_1} \left(\begin{array}{cc|c} 1 & 0 & -2 \\ 2 & 1 & 3 \end{array} \right) \xrightarrow{R_2 \leftarrow R_2 - 2R_1} \left(\begin{array}{cc|c} 1 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & 7 \end{array} \right) \Rightarrow \begin{cases} C_1 = -2 \\ C_2 = 7 \end{cases}$$

$$y(t) = -2e^{4t} \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix} + 7e^{3t} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \underline{e^{4t} \begin{pmatrix} -6 \\ -4 \end{pmatrix} + e^{3t} \begin{pmatrix} 7 \\ 7 \end{pmatrix}}$$

, 10.11

$$T = \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & \frac{1}{3} \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{pmatrix} 1 & \frac{1}{3} \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{inv}} \text{inv T rev} \quad \underline{\text{inv T rev}}$$

$$e^{At} = T e^{0t} T^{-1} \quad \text{inv T rev, rev T rev, rev T rev}$$

$$T^{-1} = \left(\begin{array}{cc|c} 3 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{\left(\begin{array}{cc|c} 1 & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \\ 2 & 1 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{R_2 \leftarrow 2R_1} \left(\begin{array}{cc|c} 1 & \frac{1}{3} & \frac{1}{3} \\ 0 & \frac{1}{3} & -\frac{2}{3} \end{array} \right) \xrightarrow{R_1 \leftarrow R_1 - R_2} \left(\begin{array}{cc|c} 1 & 0 & 1 \\ 0 & \frac{1}{3} & -\frac{2}{3} \end{array} \right) \xrightarrow{\text{(3)}} \left(\begin{array}{cc|c} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -2 \end{array} \right) \right)$$

$$e^{At} = T e^{0t} T^{-1} = \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} e^{4t} & 0 \\ 0 & e^{3t} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 2 & 3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} e^{4t} & -e^{4t} \\ -2e^{3t} & 3e^{3t} \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow e^{At} = \begin{pmatrix} 3e^{4t} - 2e^{3t} & -3e^{4t} + 3e^{3t} \\ 2e^{4t} - 2e^{3t} & -2e^{4t} + 3e^{3t} \end{pmatrix} \quad (\dots \text{kanan 3.1.2011})$$

(2)

3. נסחף וריבועי גורם (גזרה) של פונקציית האמצע

לפונקציית אמצעים מושג ריבועי גורם כפוי e^{at} לפונקציית אמצעים מושג ריבועי גורם כפוי e^{at}

$$y(t) = c_1 e^{4t} \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix} + c_2 e^{3t} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad ? \text{?}$$

$$c_1 \cdot e^0 \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix} + c_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \Rightarrow \left(\begin{array}{cc|c} 3 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{R_1 \leftrightarrow R_1 - R_2} \left(\begin{array}{cc|c} 1 & 0 & 1 \\ 2 & 1 & 0 \end{array} \right) \xrightarrow{R_2 \leftrightarrow R_2 - 2R_1} \left(\begin{array}{cc|c} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -2 \end{array} \right) \Rightarrow \begin{array}{l} c_1 = 1 \\ c_2 = -2 \end{array}$$

$$\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \quad ? \text{?}$$

$$c_1 e^0 \begin{pmatrix} 3 \\ 2 \end{pmatrix} + c_2 e^0 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} \Rightarrow \left(\begin{array}{cc|c} 3 & 1 & 0 \\ 2 & 1 & 1 \end{array} \right) \xrightarrow{R_1 \leftrightarrow R_1 - R_2} \left(\begin{array}{cc|c} 1 & 0 & -1 \\ 2 & 1 & 1 \end{array} \right) \xrightarrow{R_2 \leftrightarrow R_2 - 2R_1} \left(\begin{array}{cc|c} 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 3 \end{array} \right)$$

$$\begin{array}{l} c_1 = -1 \\ c_2 = 3 \end{array}$$

$$e^{At} = \begin{pmatrix} c_1 v_1 e^{4t} + c_2 v_2 e^{3t} & c_1' v_1 e^{4t} + c_2' v_2 e^{3t} \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \quad \rightarrow \text{לפונט}$$

$$e^{At} = \boxed{\begin{pmatrix} 3e^{4t} - 2e^{3t} & -3e^{4t} + 3e^{3t} \\ 2e^{4t} - 2e^{3t} & -2e^{4t} + 3e^{3t} \end{pmatrix}}$$

$$y'' + 3y' + 2y = g(x)$$

(3)

נובמבר
73/13
בנימוקי
הנימוקי
הנימוקי

לונטן וריאנטה פולינומיאליות כפולה (לונטן וריאנטה פולינומיאליות כפולה) ב-
לונטן וריאנטה פולינומיאליות כפולה (לונטן וריאנטה פולינומיאליות כפולה)

$$y(x) = y_h(x) + y_p(x)$$

$$(y_h'' + 3y_h' + 2y_h) + (y_p'' + 3y_p' + 2y_p - g(x)) = 0$$

(לונטן וריאנטה פולינומיאליות כפולה) ב-
(לונטן וריאנטה פולינומיאליות כפולה) ב-

לונטן וריאנטה פולינומיאליות כפולה (לונטן וריאנטה פולינומיאליות כפולה)

$$y_h(x) = C_1 y_1 + C_2 y_2 \quad \text{לונטן וריאנטה פולינומיאליות כפולה}$$

$$y_p(x) = u_1(x) y_1(x) + u_2(x) y_2(x)$$

$$y_p'(x) = u_1' y_1 + u_1 y_1' + u_2' y_2 + u_2 y_2'$$

$$\cdot u_1' y_1 + u_2' y_2 = 0 \quad \text{לונטן וריאנטה פולינומיאליות כפולה}$$

$$y_p'(x) = u_1' y_1 + u_2' y_2$$

$$y_p''(x) = u_1' y_1' + u_1 y_1'' + u_2' y_2' + u_2 y_2''$$

לונטן וריאנטה פולינומיאליות כפולה

$$u_1(y_1'' + 3y_1' + 2y_1) + u_2(y_2'' + 3y_2' + 2y_2) + u_1' y_1 + u_2' y_2 = g(x)$$

(לונטן וריאנטה פולינומיאליות כפולה) ב-
(לונטן וריאנטה פולינומיאליות כפולה) ב-

$$\begin{cases} u_1' y_1 + u_2' y_2 = 0 \\ u_1' y_1 + u_2' y_2 = g(x) \end{cases}$$

לונטן וריאנטה פולינומיאליות כפולה

$$u_1' = \frac{\begin{vmatrix} 0 & y_2 \\ g(x) & y_1' \end{vmatrix}}{W} = -\frac{y_2 g(x)}{W} \Rightarrow u_1 = -\int \frac{y_2 g(x)}{W} dx$$

$$u_2' = \frac{\begin{vmatrix} y_1 & 0 \\ y_1' & g(x) \end{vmatrix}}{W} = \frac{y_1 g(x)}{W} \Rightarrow u_2 = \int \frac{y_1 g(x)}{W}$$

$$y'' + 3y' + 2y = g(x)$$

(3)

$$y = e^{rx}$$

מבחן פולינומי אחד נסובב בפונקציית (3)

$$r^2 e^{rx} + 3r e^{rx} + 2e^{rx} = 0$$

$$r^2 + 3r + 2 = 0 \Rightarrow r_1 = -2 \\ r_2 = -1$$

לפנינו פולינומי ממעלה שנייה

$$Y_h(x) = C_1 e^{-2x} + C_2 e^{-x}$$

ריבועי המספרים נסובב בפונקציית (3)

$$W = \begin{vmatrix} e^{-2x} & e^{-x} \\ -2e^{-2x} & -e^{-x} \end{vmatrix} = -e^{-3x} + 2e^{-3x} = \underline{\underline{e^{-3x}}}$$

$$U_1 = - \int \frac{e^{-x} \cdot e^{-2x}}{e^{-3x}} dx = - \int dx = -x + \tilde{C}_1$$

$$U_2 = \int \frac{e^{-2x} \cdot e^{-2x}}{e^{-3x}} dx = \int e^{-x} dx = -e^{-x} + \tilde{C}_2$$

$$Y_p(x) = -x \cdot e^{-2x} - e^{-2x}$$

לפנינו פולינומי ממעלה שנייה

$$Y(x) = \tilde{C}_1 e^{-2x} + \tilde{C}_2 e^{-x} - x e^{-2x}$$

ריבועי ס"הו

נסובב בפונקציית (3) \tilde{C}_2, \tilde{C}_1

$$y(0) = \tilde{C}_1 + \tilde{C}_2 = 0$$

$$y'(x) = -2\tilde{C}_1 e^{-2x} - \tilde{C}_2 e^{-x} - e^{-2x} + 2x e^{-2x} \Rightarrow y'(0) = -2\tilde{C}_1 - \tilde{C}_2 - 1 = 0 \Rightarrow \tilde{C}_2 = -2\tilde{C}_1 - 1$$

$$\tilde{C}_1 - 2\tilde{C}_1 - 1 = 0 \Rightarrow \boxed{\tilde{C}_1 = -1} \Rightarrow \boxed{\tilde{C}_2 = 1}$$

לפנינו פולינומי ממעלה שנייה

$$Y(x) = -e^{-2x} + e^{-x} - x e^{-2x}$$

$$y = a(x) + b(x)y + c(x)y^2$$

(4)

לעתה בונים y_1 ו- y_2 מינימום, כך ש- y_1 נולית ב- x .

$$y = y_1 + z \quad : \text{מ长时间}$$

בנוסף זיהויים:

$$y'_1 + z' = a(x) + b(x)y_1 + b(x)z + c(x)(y_1 + z)^2$$

$$y'_1 + z' = a(x) + b(x)y_1 + b(x)z + c(x)(y_1^2 + 2y_1z + z^2)$$

$$\underline{y'_1 + z'} = \underline{a(x)} + \underline{b(x)y_1} + \underline{b(x)z} + \underline{c(x)y_1^2} + c(x) \cdot 2y_1z + c(x)z^2$$

ובנוסף פה מונע y_1 , y_1 נולית ב- x אז נובעת מהרשות

$$z' = b(x)z + c(x)2y_1z + c(x)z^2$$

$$z' = (b(x) + c(x)2y_1)z + c(x)z^2$$

$$z' - (b(x) + c(x)2y_1)z - c(x)z^2 = 0 \quad |:z^2$$

$$u' = -\frac{1}{z^2} \cdot z' \quad \Leftarrow \quad u = \frac{1}{z} \quad \text{זיהוי}$$

$$\frac{z'}{z^2} - (b(x) + c(x)2y_1) \cdot \frac{1}{z} - c(x) = 0$$

$$\boxed{u' + (b(x) + c(x)2y_1) \cdot u + c(x) = 0}$$

“bl” (היהו) z נולית ב- x ו- z מוגדרת. פול. סדר גיאומטריה. דיפרנ.

לעתה ייחסו z כפונקציית x . (היהו פול) y נולית?

1. סדר גיאומטריה

$$\text{בנוסף } a(x) = 1+x^2, b(x) = -2x, c(x) = 1, y_1 = x \quad \text{זיהוי}$$

$$u' + (-2x + 2x)u + 1 = 0$$

$$u' = -1 \Rightarrow u = -\int 1 dx = -x + C$$

1. פול

$$z = \frac{1}{x+C}$$

$$\boxed{y = x + \frac{1}{-x+C}}$$

אנו מודים

$$\boxed{y(x) = C_1 x + \frac{C_2}{-x+C}}$$