

# Rozdział 1

## Definicje i przykłady

### 1.1 Definicja równania różniczkowego

**1.1 DEFINICJA.** *Równaniem różniczkowym zwyczajnym rzędu  $n$  nazywamy równanie*

$$F(t, x, \dot{x}, \ddot{x}, \dots, x^{(n)}) = 0. \quad (1.1)$$

*W równaniu tym  $t$  jest zmienną niezależną, a  $x$  zmienną zależną. Zmienną zależną  $x(t)$  oraz funkcję  $F$  traktujemy jako funkcje wektorowe o wartościach w przestrzeni  $\mathbb{R}^m$ . **Rozwiązaniem równania (1.1)** nazywamy funkcję  $\varphi(t)$  klasy  $C^n$ , która podstawiona do równania w miejsce  $x$ , odpowiednio  $\varphi'$  w miejsce  $\dot{x}$ , ...,  $\varphi^{(n)}$  w miejsce  $x^{(n)}$ , zmienia to równanie w tożsamość.*

**1.2 DEFINICJA.** *Wykres funkcji  $\varphi(t)$  w przestrzeni  $\mathbb{R}^{m+1}$  zmiennych  $(t, x)$  nazywamy **krzywą całkową** równania (1.1).*

Posługiwanie się równaniami różniczkowymi w postaci (1.1) jest dość niewygodne. Jeśli funkcja  $F$  spełnia lokalnie względem najwyższej pochodnej  $x^{(n)}$  założenia twierdzenia o funkcji uwikłanej, równanie (1.1) można rozwikłać względem najwyższej pochodnej

$$x^{(n)}(t) = f(t, x, \dot{x}, \dots, x^{(n-1)}). \quad (1.2)$$

Równanie  $n$ -tego rzędu w postaci (1.2) można łatwo sprowadzić do **równania pierwszego rzędu**. Wystarczy wprowadzić nowe zmienne

$$x_0(t) = x(t), \quad x_1(t) = \dot{x}(t), \dots, \quad x_{n-1}(t) = x^{(n-1)}(t),$$

oraz wektor

$$y(t) = \begin{pmatrix} x_0(t) \\ x_1(t) \\ \vdots \\ x_{n-1}(t) \end{pmatrix}. \quad (1.3)$$

Wtedy równanie (1.2) zapisuje się jako równanie pierwszego rzędu

$$\dot{y} = g(t, y), \quad (1.4)$$

gdzie  $g(t, y)$  jest wektorem

$$g(t, y) = \begin{pmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \\ \vdots \\ f(t, x_0, x_1, \dots, x_{n-1}) \end{pmatrix}. \quad (1.5)$$

Przedmiotem naszego zainteresowania będą równania pierwszego rzędu (dokładniej układy równań pierwszego rzędu)

$$\dot{x} = f(t, x). \quad (1.6)$$

Zbiór  $G \subset \mathbb{R}^{m+1}$  będziemy nazywać **rozszerzoną przestrzenią fazową** równania (1.6), jeśli  $G$  jest spójny i prawa strona równania (1.6) jest w nim dobrze określona. Niech  $D$  będzie rzutem  $G$  na przestrzeń  $\mathbb{R}^m$  zmiennych  $x$ , wtedy  $D$  będziemy nazywać **przestrzenią fazową** tego równania. W zbiorze  $G$  istnieje zwykle bardzo wiele krzywych całkowych równania (1.6). Krzywe te tworzą wieloparametrowe rodziny rozwiązań. Jeśli  $\varphi(t; c_1, \dots, c_m) : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^m$  jest rodziną funkcji, sparametryzowaną  $m$  parametrami  $c_1, c_2, \dots, c_m$ , taką że dla każdego  $(c_1, \dots, c_m) \in A \subset \mathbb{R}^m$ , funkcja  $\varphi(t; c_1, \dots, c_m)$  jest krzywą całkową równania (1.6) i dla każdego  $(t_0, x_0) \in G$  istnieje parametryzacja  $(c_1^0, \dots, c_m^0) \in A$ , taka że  $\varphi(t; c_1^0, \dots, c_m^0)$  jest krzywą całkową przechodzącą przez punkt  $(t_0, x_0)$ , to rodzinę  $\varphi(t; c_1, \dots, c_m)$  nazywamy **rozwiązaniem ogólnym** równania (1.6). **Całką ogólną** nazywać będziemy uwikłane przedstawienie rozwiązania ogólnego

$$\Phi(t, x; c_1, \dots, c_m) = 0.$$

**1.3 DEFINICJA.** Równanie (1.6), w którym prawa strona nie zależy jawnie od zmiennej niezależnej, nazywa się **równaniem autonomicznym**. Równanie to ma formę

$$\dot{x} = f(x). \quad (1.7)$$

Każde równanie postaci (1.6) można sprowadzić do równania autonomicznego. W tym celu należy wprowadzić nową zmienną niezależną  $s$  daną równaniem  $s = t$ , a zmienną  $t$  potraktować jako kolejną składową wektora  $x$ . Wtedy równanie (1.6) można zapisać w postaci

$$\dot{y} = g(y), \quad (1.8)$$

gdzie  $y = \begin{pmatrix} x \\ t \end{pmatrix}$ ,  $g = \begin{pmatrix} f \\ 1 \end{pmatrix}$ , a różniczkowanie oznacza różniczkowanie względem nowej zmiennej niezależnej  $s$ .

## 1.2 Zagadnienie początkowe

**1.4 DEFINICJA.** Załóżmy, że rozwiązanie równania (1.6) spełnia warunek

$$x(t_0) = x_0. \quad (1.9)$$

Warunek ten nazywa się **warunkiem początkowym (warunkiem Cauchy'ego)**.

Równanie (1.6) uzupełnione warunkiem (1.9)

$$\begin{aligned} \dot{x} &= f(t, x), \\ x(t_0) &= x_0 \end{aligned} \quad (1.10)$$

nazywa się **zagadnieniem początkowym (zagadnieniem Cauchy'ego)**.

**1.5 DEFINICJA.** Rozwiązaniem zagadnienia początkowego (1.10) na przedziale  $[t_0, t_0 + a)$  nazywamy funkcję  $\varphi(t)$  klasy  $C^1$  na tym przedziale, spełniającą równanie (1.6) na przedziale  $(t_0, t_0 + a)$  oraz warunek początkowy (1.9).

Pokażemy teraz jak warunek początkowy formułuje się dla równania rzędu  $n$ . Jak pamiętamy, równanie rzędu  $n$

$$x^{(n)}(t) = f(t, x, \dot{x}, \dots, x^{(n-1)})$$

sprowadziliśmy do równania pierwszego rzędu dla funkcji

$$y(t) = \begin{pmatrix} x_0(t) \\ x_1(t) \\ \vdots \\ x_{n-1}(t) \end{pmatrix},$$

gdzie  $x_i(t) = x^{(i)}(t)$ . Wobec tego, warunek początkowy dla funkcji  $y$

$$y(t_0) = X,$$

gdzie  $X$  jest stałym wektorem, wyraża się układem równości

$$x(t_0) = X_0, \dot{x}(t_0) = X_1, \dots, x^{(n-1)}(t_0) = X_{n-1},$$

przy czym  $X_i$  oznaczają składowe wektora  $X$ .

Prowadzi to do następującej definicji zagadnienia początkowego dla równania rzędu  $n$ .

**1.6 DEFINICJA.** Jeśli dane jest równanie różniczkowe rzędu  $n$ , postaci (1.2) w przestrzeni  $\mathbb{R}^m$ , to **zagadnienie początkowe (zagadnienie Cauchy'ego)** dla tego równania przyjmuje formę

$$\begin{aligned} x^{(n)} &= f(t, x, \dot{x}, \dots, x^{(n-1)}), \\ x(t_0) &= x_0, \dot{x}(t_0) = x_1, \dots, x^{(n-1)}(t_0) = x_{n-1}, \end{aligned} \quad (1.11)$$

gdzie  $x_0, \dots, x_{n-1}$  są wektorami  $m$ -wymiarowymi.

**1.7 Przykład.** Ze zbiornika o dowolnym kształcie wypływa ciecz przez otwór w dnie. Należy znaleźć prawo opisujące wysokość poziomu cieczy w zbiorniku, jeśli znane jest pole otworu  $S$  oraz pole przekroju zbiornika w funkcji wysokości  $F(h)$  (oczywiście zakładamy, że  $F(h) \neq 0$  dla każdego  $h$ ).

Aby rozwiązać do zadanie musimy skorzystać ze znanego faktu z fizyki, że słup cieczy o wysokości  $h$  wypływa przez otwór z szybkością

$$v = k\sqrt{2gh},$$

gdzie  $g$  jest stałą przyspieszenia ziemskiego, a  $k$  jest współczynnikiem proporcjonalności. Wtedy ilość cieczy jaka wypływa ze zbiornika w ciągu czasu  $\Delta t$  wynosi  $k\sqrt{2gh}S\Delta t$ . W tym czasie poziom cieczy obniży się o  $-\Delta h$ , więc

$$k\sqrt{2gh}S\Delta t = -F(h)\Delta h.$$

Po przejściu do granicy otrzymujemy równanie

$$\frac{dh}{dt} = -k\sqrt{2gS}\frac{\sqrt{h}}{F(h)}.$$

Dla tego równania można sformułować kilka różnych zagadnień Cauchy'ego:

- a. w chwili początkowej wysokość cieczy wynosi  $H$ , wtedy warunek ma postać  $h(0) = H$ ;
- b. po  $t_0$  sekundach zbiornik opróżnił się, wtedy warunek ma postać  $h(t_0) = 0$ .

### 1.3 Interpretacja geometryczna

W celu zrozumienia geometrycznego sensu rozwiązać równania (1.6) rozpatrzmy to równanie w przypadku skalarnym ( $m = 1$ ). Niech funkcja  $x(t)$  będzie rozwiązaniem tego równania. Narysujmy wykres tej funkcji na płaszczyźnie  $(t, x)$  i rozważmy wektory styczne do tego wykresu. Jak wiadomo, wektor styczny do wykresu funkcji  $x(t)$  ma postać  $[1, \dot{x}(t)] = [1, f(t, x)]$ . Zatem równanie (1.6) można odczytać następująco. Na płaszczyźnie  $(t, x)$  zadane jest pole kierunków  $[1, f(t, x)]$ . Należy znaleźć krzywe będące wykresami funkcji  $x(t)$  i mające tę własność, że w każdym punkcie  $(t, x)$  leżącym na jednej z tych krzywych wektor styczny do niej jest równy  $[1, f(t, x)]$ . Oczywiście tę interpretację można przenieść na przypadek wektorowego równania (1.6), zastępując płaszczyznę  $(t, x)$  przestrzenią  $\mathbb{R}^{m+1}$ .

**1.8 Przykład.** Ten przykład pokazuje, że rozwiązując równanie nie zawsze możemy znaleźć wszystkie krzywe całkowite styczne do danego pola wektorowego. Rozważmy równanie

$$\frac{dy}{dx} = \frac{1}{x}.$$

Łatwo można odgadnąć funkcję  $y(x)$ , która jest rozwiązaniem tego równania

$$y = \ln |x| + c,$$

gdzie  $c$  jest dowolną stałą. Różne wartości stałej  $c$  wyznaczają krzywe całkowe tego równania. Zapiszmy to równanie w postaci

$$\frac{dx}{dy} = x,$$

czyli jako równanie na funkcję  $x(y)$ . Rozwiązaniem jest teraz funkcja

$$\ln |x| = y + c, \quad \text{czyli } x = c_1 e^y.$$

Może się wydawać, że obie rodziny krzywych całkowych są identyczne. Nie jest to prawda – druga rodzina jest bogatsza o krzywą całkową  $x \equiv 0$  odpowiadającą stałej  $c_1 = 0$ .

**1.9 Przykład.** Okazuje się, że poszukiwanie krzywych całkowych jako krzywych stycznych pola wektorowego może dać lepszy obraz rozwiązania równania różniczkowego, niż znaleziony analityczny wzór na rozwiązanie. Rozważmy równanie

$$\frac{dy}{dx} = x + \frac{x}{y}$$

w obszarze  $G = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2: y \neq 0\}$  i znajdziemy jego krzywe całkowe.

Zacniemy od znalezienia izoklin, tj. krzywych stałego nachylenia krzywych całkowych, albo stałego nachylenia odpowiadającego im pola wektorowego. Linie te wyznaczyć można z równania  $x + \frac{x}{y} = k$ , co po przekształceniach daje równanie

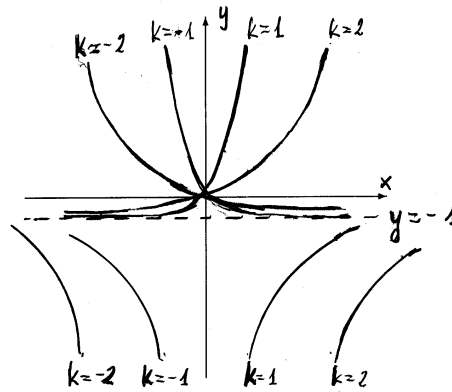
$$y + 1 = \frac{k}{k - x}.$$

Jest to równanie hiperbol (patrz rys. 1.1).

Następnie znajdziemy punkty ekstremalne krzywych całkowych. Jeśli poszukujemy punktów ekstremalnych krzywych całkowych jako funkcji  $y(x)$ , to są one rozwiązaniami równania  $x + \frac{x}{y} = 0$ . Rozwiązanie tego równania daje nam dwie proste, na których położone są punkty ekstremum  $x = 0$  oraz  $y = -1$ . Jeśli poszukujemy punktów ekstremalnych krzywych całkowych jako funkcji  $x(y)$ , to są one rozwiązaniami równania  $\frac{y}{xy+x} = 0$ . Z rozwiązania tego równania otrzymujemy prostą  $y = 0$ , na której położone są punkty ekstremalne.

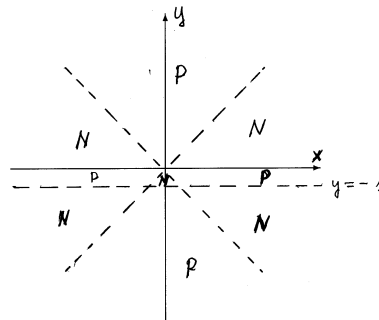
Zbadamy teraz obszary wypukłości oraz wklęsłości krzywych całkowych. W tym celu obliczymy drugą pochodną

$$\begin{aligned} y'' &= y^{-2} \left( \left( y + 1 + x \frac{xy+x}{y} \right) y - (xy+x)^2 y^{-1} \right) = \\ &= y^{-3} \left( y^3 + y^2 + xy(xy+x) - (xy+x)^2 \right) = \\ &= y^{-3} \left( y^2(y+1) + x^2 y(y+1) - x^2(y+1)^2 \right) = \\ &= y^{-3} (y+1)(y^2 - x^2) = y^{-3} (y+1)(y-x)(y+x). \end{aligned}$$



Rysunek 1.1: Izokliny dla równania z przykładu 1.9

Z postaci drugiej pochodnej łatwo można wyznaczyć obszary wypukłości i wklęsłości krzywych całkowych. Na rys. 1.2 zaznaczono te obszary odpowiednio literami P (dla obszarów wypukłości  $y'' > 0$ ) oraz N (dla obszarów wklęsłości  $y'' < 0$ ).



Rysunek 1.2: Obszary wypukłości i wklęsłości dla równania z przykładu 1.9

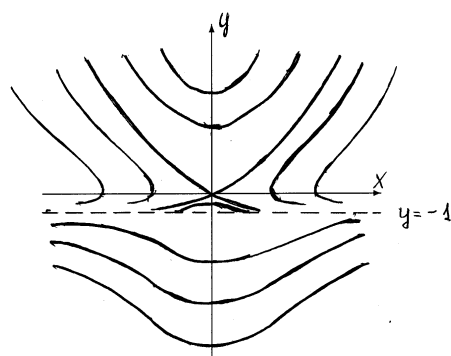
Łącząc informacje o izoklinach z informacją o położeniu punktów ekstremalnych oraz informacją o obszarach wypukłości i wklęsłości można już łatwo naszkicować przebieg krzywych całkowych (patrz rys. 1.3).

W następnym rozdziale zobaczymy, że nasze wyjściowe równanie

$$\frac{dy}{dx} = x + \frac{x}{y}$$

jest równaniem, dla którego można znaleźć rozwiązanie analityczne. Rozwiązanie to dane jest wzorem

$$y - \ln |y + 1| = \frac{1}{2}x^2 + c$$



Rysunek 1.3: Krzywe całkowe dla równania z przykładu 1.9

dla dowolnej stałej  $c$ . Z postaci rozwiązania analitycznego nie jest bynajmniej łatwo odtworzyć skomplikowaną postać krzywych całkowych uwidoczniionych na rys. 1.3. Dodatkowo z rysunku widać, że krzywą całkową jest też prosta  $y \equiv -1$ , co nie wynika z postaci rozwiązania analitycznego (aby znaleźć to rozwiązanie należy rozpatrzyć równanie  $\frac{dx}{dy} = \frac{y}{xy+x}$  podobnie jak to było w przykładzie 1.8).