

20/2/14

שיעור 2

אנחנו נסתקף על פתרונות של מערכת דיפרנציאלית $\dot{x} = f(t, x)$ כאשר $x_0 = x(t_0)$ וקונסטנט t_0 ויש לנו פונקציה f רציפה וקצובה. $x(t_0) = x_0$ זה נקרא תנאי התנאי. $x(t_0) = x_0$ וקונסטנט t_0 ויש לנו פונקציה f רציפה וקצובה.

פתרון: $x(t) = x_0 + \int_{t_0}^t f(s, x(s)) ds$ זהו פתרון של המערכת. $x(t) = x_0 + \int_{t_0}^t f(s, x(s)) ds$ זהו פתרון של המערכת.

פתרון: $x(t) = x_0 + \int_{t_0}^t f(s, x(s)) ds$ זהו פתרון של המערכת. $x(t) = x_0 + \int_{t_0}^t f(s, x(s)) ds$ זהו פתרון של המערכת.

פתרון: $x(t) = x_0 + \int_{t_0}^t f(s, x(s)) ds$ זהו פתרון של המערכת. $x(t) = x_0 + \int_{t_0}^t f(s, x(s)) ds$ זהו פתרון של המערכת.

פתרון: $x(t) = x_0 + \int_{t_0}^t f(s, x(s)) ds$ זהו פתרון של המערכת. $x(t) = x_0 + \int_{t_0}^t f(s, x(s)) ds$ זהו פתרון של המערכת.

פתרון: $x(t) = x_0 + \int_{t_0}^t f(s, x(s)) ds$ זהו פתרון של המערכת. $x(t) = x_0 + \int_{t_0}^t f(s, x(s)) ds$ זהו פתרון של המערכת.

פתרון של המערכת

פתרון: $x(t) = x_0 + \int_{t_0}^t f(s, x(s)) ds$ זהו פתרון של המערכת. $x(t) = x_0 + \int_{t_0}^t f(s, x(s)) ds$ זהו פתרון של המערכת.

20/2/14

המשפט 2

- המשפט של פיקרד ומקס נהר יור מרש"ר של מילר.
- כל פונקציה רציפה וחד-חדיונית, בה (על) המרחב הממשי, היא הפיכה.

מסקנות קיום והיחידות:

אנו נניח קושי $\dot{x} = f(t, x)$! $x(t_0) = x_0$! f פונקציה רציפה ב- $G \subseteq \mathbb{R}^2$

! G מרחב פתוח קטן ! $(t_0, x_0) \in G$ נקודת התחלה קרובה נניח



$\frac{\partial f}{\partial x}$ קיימת והיא רציפה ב- G

אם קיימת סביבה של t_0 , כלומר מספר $a > 0$,

פונקציה $x: (t_0 - a, t_0 + a) \rightarrow \mathbb{R}$ וסביבה רציפה בק

$x(t_0) = x_0$! $x(t) = f(t, x(t))$ ומקיים $t \in (t_0 - a, t_0 + a)$ $G \ni (t, x(t))$

לחומר קיים פתרון למשוואה דיפרנציאלית של נקודת התחלה, למקומות קטנים והתחלה.

והיחידות אם $x(t), y(t)$ הן פתרונות קושי, כלומר $\dot{x} = f(t, x)$

! $\dot{y} = f(t, y)$! ונסמן I_1 תחום קטן של x ! I_2 תחום קטן

של y ! $t_0 \in I_1 \cap I_2$! $y(t_0) = x(t_0)$! אם

$x(t) = y(t)$ כל $t \in I_1 \cap I_2$

כלומר אם יש לנו פתרון למשוואה דיפרנציאלית של t_0 אז זה הפתרון היחיד.

המשפט: נחלק המרחב של קושי ומקיים על אזור פתוח $\frac{\partial f}{\partial x}$ קיימת והיחידות.

[Peano] [Birkhoff-Rota] (המשפט בספר)

כל פונקציה רציפה והיחידות פתרון זכר לפי מילר של פונקציה f אנוניו פתרון.

רציפה, אז כל פתרון של f קובע את f בהמשך x .

פונקציה רציפה: למקרה של פונקציה רציפה מה פתרון

$\dot{x} = f(x) = 3x^2$! f לא רציפה ב- $x=0$! אז

קובע, הלימה של פונקציה רציפה.

יש מיליון פתרונות פתרון נקודות של

בה $x=0$! נחלק ונקבל

$$\frac{1}{3} \frac{\dot{x}}{x^2} = 1 \rightarrow [\frac{1}{x^3}] = 1$$

יש מיליון פתרונות $x \neq 0$

כל $\dot{x} = x^3 = x + \text{const}$! $x = (t + \text{const})^3$! $x=0$ פתרון

מאחר והמשפט של פיקרד ומקס נהר יור מרש"ר של מילר.

נחלק את המרחב של קושי ומקיים על אזור פתוח $\frac{\partial f}{\partial x}$ קיימת והיחידות.

I_1, I_2 ! $t_0 \in I_1 \cap I_2$! $y(t_0) = x(t_0)$! אם $x(t) = y(t)$ כל $t \in I_1 \cap I_2$

אנוניו פתרון של f רציפה והיחידות פתרון זכר לפי מילר של פונקציה f אנוניו פתרון.

כמו ש
עם זה
הימן!
אם הימנה
היזהר להפטר
אין אף אחד!

שילוח 2

במקומה הנסו
אין יחסייהם של
סמיהו!

→

בית מדרש [א' קיטוב' פ'ת']

נסו לקרוא את $\varphi_{n+1}(t) = \varphi_0 + \int_{t_0}^t f(s, \varphi_n(s)) ds$ וכל היתר
 $T: \varphi_n \rightarrow \varphi_{n+1}$

$$T: \mathcal{U}_n \rightarrow \mathcal{U}_{n+1}$$

זיין אנטוויקלונג, קוקט מען אויף דאס וואס מ'האט פארמאגט פארמאגט, ווי אזוי
 ווייניגער פארמאגט מען אנטוויקלונג. אזוי ווי אזוי מען האט פארמאגט, ווי אזוי מען
 האט פארמאגט. אזוי ווי אזוי מען האט פארמאגט. אזוי ווי אזוי מען האט פארמאגט.

$$X = G[a, b] \quad (4)$$

$$d(f, g) = \max_{[a, b]} |f(x) - g(x)|$$

הנהגת הרכב
הנהגת הרכב

$$d_2(f, g) = \sqrt{\int_a^b |f - g|^2}$$

$$d(x, y) = |x - y| = \sqrt{\sum_{i=1}^n (x_i - y_i)^2} : \mathbb{R}^n \xrightarrow{\text{NORM 1}} (1)$$

$$d(x, y) = \sum_{i=1}^n |x_i - y_i| : \mathbb{R}^n \quad (2)$$

$$d_{\infty}(x, y) = \max_{i=1}^n |x_i - y_i| : \mathbb{R}^n \quad (3)$$

$$11. d_1(f, g) = \int_a^b |f(x) - g(x)| \quad X = C[a, b] \quad (5)$$

$\ominus$ כל x ו ϵ מתקיים $\exists$ δ כזה שכל x_n המקיים $|x_n - x| < \delta$ יהיה $|f(x_n) - f(x)| < \epsilon$.
 כלומר $d(x_n, x) \rightarrow 0$ גורם $d(f(x_n), f(x)) \rightarrow 0$.
 כלומר f היא פונקציה רציפה.

X_n רצף ממשית, n הוא מספר קושי, $d(x, y) = x - y$! $X = \mathbb{R} \setminus \{0\}$ מרחב
 מרחב, n הוא מספר קושי, $d(x, y) = x - y$! $X = \mathbb{R} \setminus \{0\}$ מרחב

מרחב מטר (X,d) וקראו אליו פסגה קטלי דו תיכונת מסומנת.

$f_n \xrightarrow{\text{פונקציה}} f$: לנצח

$f_n \xrightarrow{u} f$: מרחב

המשפט הוא $d(f,g) = \max_{[a,b]} |f(x)-g(x)|$ $X=C[a,b]$: לנצח

28/2/14

הוכחה 2

כמו שראינו, ההוכחה הראשונה לא מראה שיש קבוצה קטנה וחסומה
 במרחב, וזאת בגלל שיש הרבה מאוד נקודות.
מסקנה: המרחב אינו סגור.

(X, d) מרחב מטרי. $T: X \rightarrow X$ הפונקציה T היא כיוונית, $0 < \alpha < 1$
 כל $x, y \in X$ $d(Tx, Ty) \leq \alpha d(x, y)$ כל $x \in X$ $Tx = x$ נקרא נקודה קבועה.

הוכחה:
 נניח $x_0 \in X$
 נגדיר $x_n = T^n x_0$
 נראה ש $x_n \rightarrow x_*$
 נניח $x_n \rightarrow x_*$
 נראה ש $x_n = T^n x_0$

הוכחה:
 נניח $x_n \rightarrow x_*$ נקרא x_* נקודה קבועה.
 $d(x_n, x_m) = d(T^n x_0, T^m x_0) \leq \alpha^n d(x_0, x_0) = 0$
 $0 < \alpha < 1$: $\alpha d(x_n, x_m) \geq d(Tx_n, Tx_m)$
 $x_n = x_m \leftarrow 0 = d(x_n, x_m)$

נניח $x_0 \in X$ נקרא $x_n = T^n(x_0)$ כל x_n שייך ל X
 כל T שייך ל X ו x_n שייך ל X כל x_n שייך ל X
 כל $x_n \rightarrow x$: $x_n \rightarrow x$: $x_n \rightarrow x$: $x_n \rightarrow x$
 $T(x) = x$ כל $x_n \rightarrow x$

$$d(x_{n+p}, x_n) = d(T^n x_p, T^n x_0) \leq \alpha^n d(x_p, x_0) \leq \alpha^n (d(x_0, x_1) + \dots + d(x_{p-1}, x_p))$$

$$d(x_0, x_1) = l \text{ ונקרא } d(x_1, x_2) \leq \alpha l \text{ ונקרא } d(x_0, x_p) \leq l + \alpha l + \alpha^2 l + \dots + \alpha^{p-1} l \leq l(1 + \alpha + \alpha^2 + \dots + \alpha^{p-1})$$

$$d(x_0, x_p) \leq l \cdot \frac{1 - \alpha^p}{1 - \alpha} < \frac{l}{1 - \alpha}$$

$$d(x_{n+p}, x_n) \leq \frac{l \alpha^n}{1 - \alpha} \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0$$

כל $x_n \rightarrow x_*$: כל $x_n \rightarrow x_*$: כל $x_n \rightarrow x_*$: כל $x_n \rightarrow x_*$
 כל $x_n \rightarrow x_*$: כל $x_n \rightarrow x_*$: כל $x_n \rightarrow x_*$: כל $x_n \rightarrow x_*$

נניח $T(x_n) \rightarrow x_*$: כל $T(x_n) \rightarrow x_*$: כל $T(x_n) \rightarrow x_*$: כל $T(x_n) \rightarrow x_*$
 $T(x_n) \rightarrow x_*$: כל $T(x_n) \rightarrow x_*$: כל $T(x_n) \rightarrow x_*$: כל $T(x_n) \rightarrow x_*$
 $T(x_*) = x_*$: כל $T(x_*) = x_*$: כל $T(x_*) = x_*$: כל $T(x_*) = x_*$

$$d(x_{n+p}, x_n) < \frac{l \alpha^n}{1 - \alpha} ; \xrightarrow{p \rightarrow \infty} d(x_*, x_n) < \frac{l \alpha^n}{1 - \alpha}$$

27/8/18 SWD

$$G \ni (x_0, t_0) \quad ! \quad G \subseteq \mathbb{R}^d \quad \text{و} \quad \text{ممكن} \quad !$$

(z_0, x_0) is the G.D. of the π phase

$$\pi = \{(x, t) \mid |t - t_0| \leq a, |x - x_0| \leq b\}$$

f רציפה ב B ופניקס ב π , f מסומה ב π ממשל וירטואלי.
 מן M פשוט מקסימום מילי. [פסקה הנוכחית].

כצמד $\frac{df}{dx}$ נציבה מרחיקת לכת גם היא חסומה על π וכן נסמן $\angle$
 חסם של $[\alpha, \beta]$ צריכים לדעת לקיים סגירה לבה יש פתח, לא נהנה בהל
 סגירה יש פתח. קטן יותר אולי $a \leq b$ וכן]

מילד (רצח) אפילו מן המאה ה-19, $X = G[t_0 - a, t_0 + a]$ and $f(t_0) = x_0$ $\rightarrow$ הוכחה קלה

כלומר $f \in X$ יש פונקציה f על $[t_0 - a, t_0 + a]$ כך $f(t_0) = x_0$ ופונקציה
 הממונה על אזור זה. כלומר $|f(x) - x_0| \leq \epsilon$.

אם תחילת המסלול נמצאת ב- (x_0, y_0) ו-

דבר שני $d(f, g) = \max_{t \in [t_0-a, t_0+a]} |f(t) - g(t)|$: X בן d הקטן ביותר

$[t_0 - a, t_0 + a]$ במחזור הזה שלפני המבחן
 קיבלתי במבחן זה נוסח ה"ש
 של אותו עבר במ"ס
 150 קיבלתי 100

⑤ האם המרחב כוונתי נעלם? $T: X \rightarrow X$ נשאל לעיתים היה סגור U ;

$$T(\varphi) = x_0 + \int_0^1 f(s, \varphi(s)) ds \quad ! \quad \varphi_{n+1} = T(\varphi_n) \quad \text{ep}$$

$\psi \in X$ ^{to} $T: X \rightarrow X$ ^{map} ψ ^{sk}

X ! $\text{same p.c. } T(u) \text{ is normal p.c.}$ $(T(u))(t) = x_0 + \int_{t_0}^t f(s, u(s)) ds$

קוור ψ זיכר, וואס איז א פונקציע
אין $L^2(\mathbb{R}^3)$.

קרוס-הט מקיף תמיד את x_0 , ולכן $(T(\psi))(x_0) = x_0$, כלומר x_0 נקודה קבועה.

primord $\neq$ fix $b \geq |T(\varphi)(z) - x_0|$ по определению

$$|T(\varphi)(t) - x_0| = \left| \int_{t_0}^t f(s, \varphi(s)) ds \right| \leq \left| \int_{t_0}^t M ds \right| \leq M |t_0 - t| \leq M a$$

$T: X \rightarrow X$ פונקציה קבועה, $a = \frac{b}{n}$ לכן $\lim_{k \rightarrow \infty} T^k(x) = x$.
[כלומר: הפונקציה היא קבועה].

27/2/14

תורת המשוואות

באמצעות פתרון של משוואות דיפרנציאליות

$[1 \text{ או } y'] \rightarrow y' + a(x)y = b(x)$ בדרך כלל

אם נניח $\mu(x) = e^{\int a(x) dx}$ נכפול את המשוואה ב- $\mu(x)$ ונקבל:

$\mu y' + \mu a(x)y = \mu b(x)$
 $\mu y' + \mu a(x)y = (\mu y)'$ (לפי חוק השלש)

$\mu y' + \mu a(x)y = (\mu y)'$ נקרא $z = \mu y$

למשל: $y' + \frac{4}{x}y = x^4$ נבחר $\mu(x) = e^{\int \frac{4}{x} dx} = x^4$

נכפול את המשוואה ב- $\mu(x) = x^4$

$(x^4 y)' = x^8 \rightarrow x^4 y = \frac{x^9}{9} + C \rightarrow y = \frac{x^5}{9} + C \cdot x^{-4}$

II - משוואות דיפרנציאליות הומוגניות

משוואה דיפרנציאלית הומוגנית היא של הצורה $y' + a(x)y = 0$. פתרונותיהם נמצאים בצורה $y = C \cdot f(x)$ כאשר C הוא קבוע.

אם נניח $y = C \cdot f(x)$ נקבל $y' = C \cdot f'(x)$. נציב ב- $y' + a(x)y = 0$ ונקבל $C \cdot f'(x) + a(x) \cdot C \cdot f(x) = 0$. מכאן $f'(x) + a(x)f(x) = 0$. נפרק לגורמים: $f'(x) = -a(x)f(x)$. נחלק ב- $f(x)$ (אם $f(x) \neq 0$): $\frac{f'(x)}{f(x)} = -a(x)$. נקבל $\ln|f(x)| = -\int a(x) dx + C$. נעלה את e לשני הצדדים: $|f(x)| = e^{-\int a(x) dx + C} = e^{-\int a(x) dx} \cdot e^C$. נסמן $C_1 = e^C$: $f(x) = C_1 \cdot e^{-\int a(x) dx}$. נציב בחזרה ב- $y = C \cdot f(x)$: $y = C \cdot C_1 \cdot e^{-\int a(x) dx} = C_2 \cdot e^{-\int a(x) dx}$ כאשר $C_2 = C \cdot C_1$.

פתרון כללי של משוואה דיפרנציאלית הומוגנית

משוואה דיפרנציאלית הומוגנית: $y' + a(x)y = 0$ כאשר $a(x)$ היא פונקציה של x .

כאשר $a(x)$ היא פונקציה של x .

הצורה: $y = C \cdot f(x)$ כאשר C הוא קבוע. נציב ב- $y' + a(x)y = 0$ ונקבל $C \cdot f'(x) + a(x) \cdot C \cdot f(x) = 0$. נפרק לגורמים: $f'(x) + a(x)f(x) = 0$. נחלק ב- $f(x)$ (אם $f(x) \neq 0$): $\frac{f'(x)}{f(x)} = -a(x)$. נקבל $\ln|f(x)| = -\int a(x) dx + C$. נעלה את e לשני הצדדים: $|f(x)| = e^{-\int a(x) dx + C} = e^{-\int a(x) dx} \cdot e^C$. נסמן $C_1 = e^C$: $f(x) = C_1 \cdot e^{-\int a(x) dx}$. נציב בחזרה ב- $y = C \cdot f(x)$: $y = C \cdot C_1 \cdot e^{-\int a(x) dx} = C_2 \cdot e^{-\int a(x) dx}$ כאשר $C_2 = C \cdot C_1$.

נניח $z = y^{1-n}$ נקבל $z' = (1-n)y^{-n}y' = (1-n)y^{-n}y'$

נציב ב- $y' + a(x)y = b(x)$ ונקבל $\frac{z'}{1-n} + a(x)z = b(x)$

27/2/14

תורת לימוד

כל מה שכתבתי זה ב T מכוונת ובה נוסף לייס, וקדמי המסמך ב"ל ל
הסמך זה מוקדם לזה של המסמך המוקדם. וכן

$d(T(\varphi), T(\psi))$

$$\begin{aligned} &= |(T(\varphi))(z) - (T(\psi))(z)| = \left| \int_{z_0}^z f(s, \varphi(s)) ds - \int_{z_0}^z f(s, \psi(s)) ds \right| \leq \\ &= \left| \int_{z_0}^z |f(s, \varphi(s)) - f(s, \psi(s))| ds \right| \leq \int_{z_0}^z L |\varphi(s) - \psi(s)| ds \leq L \cdot \max_{s \in [z_0-a, z_0+a]} |\varphi(s) - \psi(s)| \cdot a \end{aligned}$$

$$d(T(\varphi), T(\psi)) \leq L \cdot a \cdot d(\varphi, \psi) \quad \text{פ"ל}$$

אם נבחר a קטן מספיק כך $1 > La$ ונקבע נוסף. זה אכן כוונת קודם!
כל T מכוונת ובמרחב מס' זה, כל T מכוונת לזה וההקדמה היא
פונ' למרחב זה המוקדם.

תורת לימוד

מ"ל קודם

$$\begin{aligned} y=0 \text{ ו} n=\frac{1}{3} \text{ ו} y' - \frac{3}{x}y &= x^4 y^{\frac{2}{3}} \quad \text{פ"ל} \leftarrow \\ y' y^{\frac{1}{3}} - \frac{3}{x} y^{\frac{2}{3}} &= x^4 \quad \text{נקרא } y^{\frac{1}{3}} \text{ ונקרא } z = y^{\frac{1}{3}} \\ \frac{3}{2} z' - \frac{3}{x} z &= x^4 \rightarrow z' - \frac{2}{x} z = \frac{2}{3} x^4 \end{aligned}$$

$$\frac{z}{x^2} = \int \frac{x^4}{x^2} \cdot \frac{2}{3} dx \quad \text{נקרא } \mu = \frac{1}{x^2} \quad \text{זהו אינטגרל:}$$

$$\text{פ"ל: } z = \frac{x^5}{9} + \text{Const} + x^2 \quad \leftarrow \quad \frac{z}{x^2} = \frac{2}{9} x^3 + \text{Const}$$

$$y = \left(\sqrt[3]{\frac{x^5}{9} + \text{Const} + x^2} \right)^3 \quad \leftarrow \quad y^{\frac{2}{3}} = \frac{x^5}{9} + \text{Const} + x^2$$

מסמך זה מוקדם לזה של המסמך המוקדם, וכן $b, c \neq 0$ וכן $y' = b(x)y^2 + a(x)y + c(x)$: מסמך זה
ואינו מוקדם.

כל $u(x)$ [מסמך] זהו מסמך מכוונת

$$y(x) = u(x) + v(x) \quad \text{נקרא } y(x) = u(x) + v(x)$$

$$u \text{ ו} v \text{ ו} u'(x) + v'(x) = b(x)(u(x)^2 + 2u(x)v(x) + v(x)^2) + a(x)(u(x) + v(x)) + c(x)$$

פונ' מוקדם נקרא $u'(x) = b(x)u(x)^2 + au + a$ ל

$$v'(x) = b(x)u(x)v(x) + b(x)v(x)^2 + a(x)v(x)$$

$$v'(x) = v(x)(2b(x)u(x) + a(x)) + b(x)v(x)^2 \quad \leftarrow$$

יש משהו קודם
למסמך זה

$$y = u + \frac{1}{v}$$