

### Teoremi Eğer $y_1$ ve $y_2$

$$L(y) = y'' + p(t)y' + q(t)y = 0$$

dif. denklemin iki çözümü ve  $y_1, y_2$ 'nin Wronskiyasının sıfır olmadığı bir  $t_0$  noktası varsa  $c_1, c_2$  keyfi sabitler olmak üzere

$$y = c_1 y_1(t) + c_2 y_2(t)$$

çözümleri dif. denklemin her çözümünü sağlar.

Bu teoreme göre  $y = c_1 y_1 + c_2 y_2$  genel çözümdür. Wronskiyası sıfırdan farklı  $y_1, y_2$  çözümlerine dif. denklemin temel çözüm kümeleri denir.

Genel çözümü bulmak için, wronskiyası sıfır olmayan iki çözümü bulmak yeterlidir. Buna göre bundan önceki örneklere bir daha göz atalım.

Örnek 1)  $y_1(t) = e^{r_1 t}$  ve  $y_2(t) = e^{r_2 t}$  lineer dif. denklemin iki çözümü olsun. Eğer  $r_1 \neq r_2$  ise bu iki fonksiyonun temel çözüm kümesi olduğunu gösteriniz.

$$W(y_1, y_2)(t) = \begin{vmatrix} y_1(t) & y_2(t) \\ y_1'(t) & y_2'(t) \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} e^{r_1 t} & e^{r_2 t} \\ r_1 e^{r_1 t} & r_2 e^{r_2 t} \end{vmatrix} = (r_2 - r_1) e^{(r_1 + r_2)t}$$

$r_1 \neq r_2$  olduğundan  $W \neq 0$  dir. Dolayısıyla  $y_1 = e^{r_1 t}$  ve  $y_2 = e^{r_2 t}$  temel çözüm kümesidir.

$$\begin{cases} ay'' + by' + cy = 0 \\ y = e^{rt} \end{cases} \begin{matrix} \rightarrow r_1 \\ \rightarrow r_2 \end{matrix} \begin{matrix} r_1 \neq r_2 \\ r_1 = r_2 \end{matrix} \begin{matrix} y = c_1 e^{r_1 t} + c_2 e^{r_2 t} \\ y = c_1 e^{r_1 t} + c_2 t e^{r_1 t} \end{matrix} \begin{matrix} \text{genel çözüm} \end{matrix}$$

2)  $y_1(t) = t^{1/2}$  ve  $y_2(t) = t^{-1}$  in  $2t^2 y'' + 3t y' - y = 0, t > 0$  dif. denkleminin temel çözümleri old. gös.

$$W(y_1, y_2)(t) = W = \begin{vmatrix} t^{1/2} & t^{-1} \\ \frac{1}{2} t^{-1/2} & -t^{-2} \end{vmatrix} = -\frac{3}{2} t^{-3/2}$$

$t > 0$  için  $W \neq 0$  dir.  $y_1 = t^{1/2}$  ve  $y_2 = t^{-1}$  temel çözümlerdir.

3)  $y'' + 4y = 0$  dif. denkleminin temel çözümlerinin  $y_1(t) = \cos 2t$ ,  $y_2(t) = \sin 2t$  old. gösteriniz.

$$W(y_1, y_2)(t) = W = \begin{vmatrix} \cos 2t & \sin 2t \\ -2\sin 2t & 2\cos 2t \end{vmatrix} = 2 \neq 0$$

$y_1, y_2$  temel çözümlerdir. (yani bu dif. denklemin genel çözümü  $y = c_1 \cos 2t + c_2 \sin 2t$  dir)

Teorem:  $I$  açık aralığında  $P$  ve  $q$  sürekli fonk. olmak üzere

$$L(y) = y'' + p(t)y' + q(t)y = 0$$

dif. denklemini düşünelim.  $I$ 'da bir  $t_0$  noktası seçelim.

$y_1$ , dif. denklemin çözümü olsun ve

$$y(t_0) = 1 \quad y'(t_0) = 0$$

başlangıç koşulunu sağlasın. Ve  $y_2$ , dif. denklemin çözümü olsun ve

$$y(t_0) = 0 \quad y'(t_0) = 1$$

başlangıç koşulunu sağlasın. Bu durumda  $y_1, y_2$  temel çözüm kümesidir.

$$W(y_1, y_2)(t_0) = \begin{vmatrix} y_1(t_0) & y_2(t_0) \\ y_1'(t_0) & y_2'(t_0) \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{vmatrix} = 1 \neq 0$$

Örnek: Yukarıdaki teoremden yararlanarak

$$y'' - y = 0$$

dif. denkleminde  $t_0 > 0$  başlangıç noktasını alarak dif. denklemin özel temel iki çözümünü bulunuz.

Çünkü derste bu dif. denklemin genel çözümünün

$$y = c_1 e^t + c_2 e^{-t}$$

olduğunu gördük.

$$y = c_1 e^t + c_2 e^{-t}$$

$$y_3(t_0) = y_3(0) = 1 \quad y_3'(0) = 0$$

$$\begin{aligned} \Downarrow & \quad \Downarrow \\ c_1 + c_2 = 1 & \quad c_1 - c_2 = 0 \Rightarrow c_1 = \frac{1}{2} \\ & \quad \quad \quad \quad \quad \quad \quad c_2 = \frac{1}{2} \end{aligned}$$

$$y_3(t) = \frac{1}{2} e^t + \frac{1}{2} e^{-t} = \frac{e^t + e^{-t}}{2} = \cosh t$$

$$y_4(t_0) = y_4(0) = 0 \quad y_4'(0) = 1$$

$$\begin{aligned} \Downarrow & \quad \Downarrow \\ c_1 + c_2 = 0 & \quad c_1 - c_2 = 1 \Rightarrow c_1 = \frac{1}{2} \\ & \quad \quad \quad \quad \quad \quad \quad c_2 = -\frac{1}{2} \end{aligned}$$

$$y_4(t) = \frac{1}{2} e^t - \frac{1}{2} e^{-t} = \sinh t$$

Teoreme göre  $y_3$  ve  $y_4$  temel çözümlerdir.

$$y = k_1 \cosh t + k_2 \sinh t$$

### 3.3 Linear Bağımsızlık ve Wronskiyen

İkinci mertebeli lineer homojen dif. denklemlerin genel çözümünün, Wronskiyenin sıfır olmadığı iki çözümün lineer birleşimi olarak ifade edilmesi, iki fonksiyonun lineer bağımsızlığı kavramı ile ilişkilidir.

Bir  $I$  aralığındaki bütün  $t$  değerleri için

$$k_1 f(t) + k_2 g(t) = 0$$

denklemini sağlayan, ikisi birden sıfır olmayan  $k_1$  ve  $k_2$  sabitleri varsa  $I$  aralığı üzerinde  $f$  ve  $g$  fonksiyonlarına lineer bağımlı denir. Eğer fonksiyonlar  $I$  aralığında lineer bağımlı değilse lineer bağımsız denir.

(Yani  $k_1 f(t) + k_2 g(t) = 0$  denklemini yalnız  $k_1 = k_2 = 0$  ile sağlanırsa  $f$  ve  $g$ 'ye lineer bağımsız denir)

örnek: 1)  $\sin t$  ve  $\cos(t - \pi/2)$  fonksiyonlarının lineer bağımlı olup olmadıklarını araştırınız.

$$\cos(t - \pi/2) = \sin t$$

$$k_1 \sin t + k_2 \cos(t - \pi/2) = 0$$

$$k_1 = 1 \quad k_2 = -1$$

$\sin t$ ,  $\cos(t - \pi/2)$  lineer bağımlıdır.

2)  $e^t, e^{2t}$  fonksiyonlarının herhangi bir aralıkta lineer bağımsız olduğunu gösteriniz.

$$k_1 e^t + k_2 e^{2t} = 0$$

$$\begin{aligned} t_0 + t_1 & \quad \begin{aligned} k_1 e^{t_0} + k_2 e^{2t_0} &= 0 \\ k_1 e^{t_1} + k_2 e^{2t_1} &= 0 \end{aligned} \\ & \quad \left| \begin{array}{cc} e^{t_0} & e^{2t_0} \\ e^{t_1} & e^{2t_1} \end{array} \right| = e^{t_0 + 2t_1} - e^{t_1 + 2t_0} \\ & \quad = e^{t_0 + t_1} (e^{t_1} - e^{t_0}) \neq 0 \end{aligned}$$

$$k_1 = k_2 = 0$$

Teorem:  $I$  açık aralığında  $f$  ve  $g$  diferansiyellenebilir fonksiyonlar ve  $t_0 \in I$  için  $W(f, g)(t_0) \neq 0$  ise  $I$  üzerinde  $f$  ve  $g$  lineer bağımsızdır.  $f$  ve  $g$ ,  $I$  üzerinde lineer bağımlı ise  $\forall t \in I$  için  $W(f, g)(t) = 0$  dir.

Kanıt:  $W(f, g)(t_0) \neq 0$  ve  $f$  ve  $g$  lineer bağımlı olsun. Öyle bir sıfırdan farklı  $k_1$  veya  $k_2$  değeri vardır ki

$$k_1 f + k_2 g = 0$$

dir.

$$k_1 f' + k_2 g' = 0$$

bu iki denklemi sıfırdan farklı çözümler olması için katsayılar determinantının sıfır olması gerekir.

$$\begin{vmatrix} f & g \\ f' & g' \end{vmatrix} = W(f, g) = 0$$

Bu ise çelişkidir.

$f$  ve  $g$  lineer bağımlı ise  $f = kg$  dir.

$$W(f, g) = \begin{vmatrix} kg & g \\ kg' & g' \end{vmatrix} = 0$$

dir.

( $W(f, g) = 0$  (her noktada) ise  $f$  ve  $g$  lineer bağımsız olabilir. Örnek  $(-1, 1)$  aralığında  $t$  ve  $|t|$  lineer bağımsızdır.  $W(f, g) = 0$  dir.)

Örnek:  $e^t$  ve  $e^{2t}$

$$W(e^t, e^{2t}) = \begin{vmatrix} e^t & e^{2t} \\ e^t & 2e^{2t} \end{vmatrix} = e^{3t} \neq 0$$

olduğundan  $e^t$  ve  $e^{2t}$  lineer bağımsızdır.

Abel Teoremi:  $P$  ve  $q$ ,  $I$  açık aralığında sürekli olmak üzere  $y_1$  ve  $y_2$

$$L(y) = y'' + p(t)y' + q(t)y = 0$$

dif. denkleminin çözümleri ise  $c, t$ 'ye bağlı olmayıp,  $y_1$  ve  $y_2$ 'ye bağlı kesin sabit olmak üzere  $W(y_1, y_2)(t)$  Wronskiyon

$$W(y_1, y_2)(t) = c e^{-\int p(t) dt}$$

ile verilir. Hatta  $W(y_1, y_2)$ ,  $\forall t \in I$  için sıfır yada sıfır değildir.

örnek:  $y_1 = t^{1/2}$  ve  $y_2 = e^{-t}$  fonksiyonları  $2t^2 y'' + 3t y' - y = 0$   $t > 0$  dif. denkleminin çözümleri olduğunu ve  $W$ . biliyorduk. Şimdi Abel Teoremini kullanarak  $W$ . hesaplayalım.

$$(W(y_1, y_2) = -\frac{3}{2} t^{-3/2} \text{ idi})$$

$$y'' + \frac{3}{2} \frac{1}{t} y' - \frac{1}{2t^2} y = 0 \quad p(t) = \frac{3}{2t}$$

$$W(y_1, y_2) = c e^{-\int p(t) dt}$$

$$= c e^{-\int \frac{3}{2} \frac{1}{t} dt}$$

$$= c e^{-\frac{3}{2} \ln t}$$

$$= c t^{-3/2} \quad (c = -\frac{3}{2})$$

Teoremi:  $P$  ve  $q$ ,  $I$  açık aralığında sürekli fonksiyonlar olmak üzere  $y_1, y_2$

$$L(y) = y'' + p(t)y' + q(t)y = 0$$

dif. denklemin çözümleri olsun. Bu durumda  $y_1$  ve  $y_2$ 'nin lineer bağımlı olması için gerek ve yeter şart  $\forall t \in I$  için  $W(y_1, y_2)(t) = 0$  olmasıdır.  $y_1, y_2$ 'nin  $I$  aralığında lineer bağımsız olması için gerek ve yeter şart  $\forall t \in I$  için  $W(y_1, y_2)(t) \neq 0$  olmasıdır.

Sonuç:  $P$  ve  $q$ ,  $I$  açık aralığında sürekli olmak üzere

$$y'' + p(t)y' + q(t)y = 0$$

dif. denkleminin iki çözümü  $y_1, y_2$  ise aşağıdaki dört ifade birbirine denktir.

- 1)  $y_1$  ve  $y_2$ ,  $I$ 'da temel çözüm kümesidir.
- 2)  $y_1$  ve  $y_2$ ,  $I$ 'da lineer bağımsızdır.
- 3) Bir  $t_0 \in I$  için  $W(y_1, y_2)(t_0) \neq 0$
- 4)  $\forall t \in I$  için  $W(y_1, y_2)(t) \neq 0$  dir.

Örnekler: 1)  $f(t) = t^2 + st$   $g(t) = t^2 - st$  fonk. lineer bağımlılığı inceleyim.

$$W(f, g)(t) = \begin{vmatrix} t^2 + st & t^2 - st \\ 2t + s & 2t - s \end{vmatrix}$$

$$= 10t^2$$

$t \neq 0$   $W \neq 0$  olduğundan  $f$  ve  $g$  lineer bağımsızdır.

$$2) f(x) = e^{3x} \quad g(x) = e^{3(x-1)} \quad // \quad //$$

$$W(f, g)(x) = \begin{vmatrix} e^{3x} & e^{3(x-1)} \\ 3e^{3x} & 3e^{3(x-1)} \end{vmatrix} = 3e^{6x-3} - 3e^{6x-3} = 0$$

(Birişim sıylenemey)

$$k_1 e^{3x} + k_2 e^{3x-3} = 0$$

$k_1 = e^{-3}$   $k_2 = 1$  alınırsa denklem sağlanır.  
 $f$  ve  $g$  linear bağımsızdır.

3)  $t^2 y'' - t(t+2)y' + (t+2)y = 0$  dif. denklemini çömeden  
 iki çözümün wronskiyasını bulunuz.

$$y'' - \frac{t+2}{t} y' + \frac{t+2}{t^2} y = 0 \quad t \neq 0$$

$$p(t) = -\frac{t+2}{t} \quad t \neq 0, (0, \infty) \text{ sıklı}$$

$$W = c e^{-\int p(t) dt}$$

$$\int p(t) dt = -\int \left(1 + \frac{2}{t}\right) dt = -t - 2 \ln t$$

$$W = c e^{t+2 \ln t} = c t^2 e^t$$