

Αντίστροφος Μετασχηματισμός Laplace

Θεώρημα: (Μονοσήμαντου του αντίστροφου μετασχ. Laplace)

Έστω $f(t), g(t)$ συναρτήσεις κατά μήκιστα συνεχείς και εκθετικής τάξης στο $[0, +\infty)$. Έστω, ακόμη, ότι ισχύει $\mathcal{L}\{f(t)\} = \mathcal{L}\{g(t)\} \stackrel{**}{=} \Delta n \lambda$.
 $F(s) = G(s) \quad \forall s > a$. Τότε, στα σημεία συνέχειας έχουμε $f(t) = g(t), t > 0$.

Ορισμός: Αν $\mathcal{L}\{f(t)\} = F(s)$, τότε, η $f(t)$ λέγεται αντίστροφος μετασχηματισμός Laplace της $F(s)$ και συμβολίζεται $f(t) = \mathcal{L}^{-1}\{F(s)\}$

Ιδιότητες του αντίστροφου μετασχηματισμού Laplace

1. Γραμμικότητα:

$$\mathcal{L}^{-1}\{c_1 F_1(s) + c_2 F_2(s)\} = c_1 \mathcal{L}^{-1}\{F_1(s)\} + c_2 \mathcal{L}^{-1}\{F_2(s)\}$$

2. Μετατόνιση:

$$\text{Αν } \mathcal{L}^{-1}\{F(s)\} = f(t), \text{ τότε, } \mathcal{L}^{-1}\{F(s-a)\} = e^{at} f(t), a \in \mathbb{R}$$

$$3. \text{Αν } \mathcal{L}^{-1}\{F(s)\} = f(t), \text{ τότε, } \mathcal{L}^{-1}\{sF(s) - f(0)\} = f'(t)$$

$$4. \text{Αν } \mathcal{L}^{-1}\{F(s)\} = f(t), \text{ τότε, } \mathcal{L}^{-1}\{F^{(n)}(s)\} = (-1)^n t^n f(t)$$

(π.χ) Να βρεθούν οι αντίστροφοι μετασχηματισμοί Laplace

$$\bullet \mathcal{L}^{-1}\left\{\frac{2}{s^2+9}\right\} = \frac{2}{3} \mathcal{L}^{-1}\left\{\frac{3}{s^2+3^2}\right\} = \frac{2}{3} \sin 3t$$

$$\bullet \mathcal{L}^{-1}\left\{\frac{1}{s^5}\right\} = \frac{1}{4!} \mathcal{L}^{-1}\left\{\frac{4!}{s^5}\right\} = \frac{1}{4!} \cdot \frac{t^4}{1}$$

$$\bullet \mathcal{L}^{-1}\left\{\frac{3}{s-4}\right\} = 3 \mathcal{L}^{-1}\left\{\frac{1}{s-4}\right\} = 3e^{4t}, s > 4$$

$$\bullet \mathcal{L}^{-1}\left\{\frac{s+3}{s^4}\right\} = \mathcal{L}^{-1}\left\{\frac{1}{s^2}\right\} + \mathcal{L}^{-1}\left\{\frac{3}{s^4}\right\} = t + \frac{3}{3!} t^3$$

Εφαρμογές στις Διαφορικές Εξισώσεις

1. Να λυθεί με χρήση του μετασχ. Laplace $y' + y = t$.

Λύση: Λόγω γραμμικότητας του μετασχ. Laplace, έχουμε:

$$\mathcal{L}\{y'\} + \mathcal{L}\{y\} = \mathcal{L}\{t\} \Rightarrow sY(s) - \underbrace{y(0)}_C + Y(s) = \frac{1}{s^2} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow (s+1)Y(s) = \frac{1}{s^2} + C \Rightarrow Y(s) = \frac{1}{s^2(s+1)} + \frac{C}{s+1}$$

$$\frac{1}{s^2(s+1)} = \frac{A}{s} + \frac{B}{s^2} + \frac{\Gamma}{s+1} \parallel A=-1 \quad B=1 \quad \Gamma=2$$

$$Y(s) = \frac{-1}{s} + \frac{1}{s^2} + \frac{C+2}{s+1}$$

$$y(t) = \mathcal{L}^{-1}\{Y(s)\} = \mathcal{L}^{-1}\left\{\frac{-1}{s}\right\} + \mathcal{L}^{-1}\left\{\frac{1}{s^2}\right\} + \mathcal{L}^{-1}\left\{\frac{C+2}{s+1}\right\}$$

$$\text{Άρα, } y(t) = -1 + t + (C+2)e^{-t}$$

Θα μπορούσε να δίνεται και σαν ΠΑΤ $\begin{pmatrix} y' + y = t \\ y(t_0) = y_0 \end{pmatrix}$, οπότε βρίσκω το c μέσω της αρχικής συνθήκης.

2. Να λυθεί με χρήση του μετασχ. Laplace το ΠΑΤ: $y'' + y = t$, $y(0) = 1$, $y'(0) = 2 - 2$

Λύση: Λόγω γραμμικότητας: $\mathcal{L}\{y''\} + \mathcal{L}\{y\} = \mathcal{L}\{t\} \Rightarrow s^2Y(s) - \underbrace{sy(0)}_{+1} - \underbrace{y'(0)}_{-2} + Y(s) = \frac{1}{s^2} \Rightarrow$

$$\Rightarrow (s^2+1)Y(s) = \frac{1}{s^2} + s - 2 \Rightarrow Y(s) = \frac{1}{s^2(s^2+1)} + \frac{s}{s^2+1} - \frac{2}{s^2+1}$$

$$\frac{1}{s^2(s^2+1)} = \frac{A}{s} + \frac{B}{s^2} + \frac{\Gamma s + \Delta}{s^2+1} \parallel A=\Gamma=0, B=1, \Delta=-1$$

$$Y(s) = \frac{1}{s^2} + \frac{s-3}{s^2+1} = \frac{s}{s^2+1} + \frac{s-3}{(s-0)^2+1^2} \Rightarrow \cos 0 \cdot t + e^{0t} \cdot \cos t = 1 + \cos t = y(t) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \boxed{y(t) = 1 + \cos t}$$

Προβλήματα Συνοριακών Τιμών (ΠΣΤ)

Θα ασχοληθούμε κυρίως με ΠΣΤ που αφορούν Διαφορικές Εξισώσεις 2^{ης} τάξης. Έστω, λοιπόν, ένα ΠΣΤ της μορφής

$$L[x] = x'' + p(t)x' + q(t)x = r(t), \quad t \in [a, b] \quad p, q, r \in C(I).$$

Αναζητούμε λύση που να ικανοποιεί τις συνοριακές συνθήκες:

$$b_1 L[x] = a_{11} x(a) + a_{12} x'(a) + b_{11} x(b) + b_{12} x'(b) = \delta_1$$

$$b_2 L[x] = a_{21} x(a) + a_{22} x'(a) + b_{21} x(b) + b_{22} x'(b) = \delta_2$$

Παρατήρηση: i) Αν $r(t) = 0, \delta_1 = \delta_2 = 0$, τότε, το ΠΣΤ λέγεται ομογενές

ii) Αν $r(t) \neq 0$ ή μια τουλάχιστον από τις συνοριακές συνθήκες είναι μη ομογενής ($|\delta_1| + |\delta_2| > 0$) το ΠΣΤ είναι μη ομογενές.

π.χ. Να λυθεί το ΠΣΤ $\left(\begin{array}{l} x'' + \pi^2 x = 1 \\ x(0) + x'(0) = 0 \\ x(1) + x'(1) = 0 \end{array} \right) t \in [0, 1]$

Λύση: Η αντίστοιχη ομογενής: $x'' + \pi^2 x = 0 \dots x_{\text{hom}}(t) = \frac{1}{\pi^2}$
 $r^2 + \pi^2 = 0 \Rightarrow r = \pm i\pi$

Γενική λύση της $x'' + \pi^2 x = 1$: $x(t) = G \cos \pi t + G_2 \sin \pi t + \frac{1}{\pi^2}$
 $x'(t) = -\pi G \sin \pi t + G_2 \pi \cos \pi t$

$$\left. \begin{array}{l} x(0) + x'(0) = 0 \\ x(1) + x'(1) = 0 \end{array} \right\} \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \frac{1}{\pi^2} + G + G_2 \pi = 0 \\ \frac{1}{\pi^2} - G - G_2 \pi = 0 \end{array} \right\} \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} G + G_2 \pi = -\frac{1}{\pi^2} \\ -G - G_2 \pi = -\frac{1}{\pi^2} \end{array} \right\} \begin{array}{l} \text{Το ΠΣΤ είναι} \\ \text{Αδύνατον} \end{array}$$

π.χ. Να λυθεί το ΠΣΤ $x'' + x = t \quad x(0) - x(\pi) = 0 \quad t \in [0, \pi]$
 $x'(0) - x'(\pi) = 0$

Λύση: $x'' + x = t$ Μια, προφανώς, ειδική λύση: $x_{\text{part}}(t) = t$

Αντίστοιχη ομογενής $x'' + x = 0, r^2 + 1 = 0 \quad \Delta = 0 - 4 = -4 < 0 \quad r_{1,2} = \pm i$

Γενική λύση: $x(t) = G \cos t + G_2 \sin t + t$
 $x'(t) = -G \sin t + G_2 \cos t + 1$

$$x(0) - x(\pi) = 0 \Rightarrow c_1 - (c_1 + \pi) = 0 \Rightarrow \boxed{c_1 = \frac{\pi}{2}}$$

$$x'(0) - x'(\pi) = 0 \Rightarrow c_2 + 1 - (-c_2 + 1) = 0 \Rightarrow \boxed{c_2 = 0}$$

Άρα, λύση του ΠΣΤ: $\boxed{x(t) = \frac{\pi}{2} \cos t + t}$

▷ Να βρεθούν οι μη μηδενικές λύσεις (αν υπάρχουν) για τις κατάλληλες τιμές του λ . $x'' + \lambda x = 0 \quad t \in [0, \pi] \quad x(0) = 0 \quad x(\pi) = 0$

Λύση: Χαρακτηριστική Εξίσωση: $r^2 + \lambda = 0 \quad \Delta = -4\lambda$

Περίπτωση:

i) $\lambda = 0 \quad r_{1,2} = 0 \quad x(t) = c_1 t + c_2 \quad \text{Άρα λύση } x(t) = 0$

$$\left. \begin{matrix} x(0) = 0 \\ x(\pi) = 0 \end{matrix} \right\} \Rightarrow \begin{cases} c_1 = 0 \\ c_2 = 0 \end{cases}$$

ii) $\lambda < 0 \quad r_{1,2} = \pm \frac{\sqrt{-4\lambda}}{2} = \pm \sqrt{-\lambda} \quad x(t) = c_1 e^{\sqrt{-\lambda}t} + c_2 e^{-\sqrt{-\lambda}t}$

$$\left. \begin{matrix} x(0) = 0 \\ x(\pi) = 0 \end{matrix} \right\} \Rightarrow \begin{cases} c_1 + c_2 = 0 \\ c_1 e^{\sqrt{-\lambda}\pi} + c_2 e^{-\sqrt{-\lambda}\pi} = 0 \end{cases}$$

$\det \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ e^{\sqrt{-\lambda}\pi} & e^{-\sqrt{-\lambda}\pi} \end{pmatrix} \neq 0$ Το σύστημα έχει μοναδική λύση
 ... Άρα $c_1 = c_2 = 0 \quad x(t) = 0$

iii) $\lambda > 0 \quad \Delta = -4\lambda < 0 \quad \dots \quad x(t) = c_1 \cos(\sqrt{\lambda}t) + c_2 \sin(\sqrt{\lambda}t)$

$$\left. \begin{matrix} x(0) = 0 \\ x(\pi) = 0 \end{matrix} \right\} \Rightarrow \begin{cases} c_1 = 0 \\ c_2 \sin(\sqrt{\lambda}\pi) = 0 \end{cases}$$

Υποπεριπτώσεις (Αναζητώ μη μηδενική $x(t)$)

▷ Αν $\sin(\sqrt{\lambda}\pi) \neq 0$, τότε, $c_2 = 0$ και $x(t) = 0$

▷ Αν $\sin(\sqrt{\lambda}\pi) = 0 \Rightarrow \sqrt{\lambda}\pi = n\pi, n \in \mathbb{Z}_{>0} \Rightarrow \lambda = n^2, n \in \mathbb{Z}_{>0}$, τότε, $c_2 \in \mathbb{R}$

Άρα το ΠΣΤ έχει άπειρες λύσεις, ως $x(t) = c \cdot \sin(nt)$, $n \in \mathbb{Z}_{>0}, c \in \mathbb{R}$
 για $\lambda = n^2, n \in \mathbb{Z}_{>0}$.

ΣΗΜΑΝΤΙΚΗ Παρατήρηση: Οι ρίζες του λ , για τις οποίες το ΠΣΤ έχει μη μηδενικές λύσεις, λέγονται ιδιοτιμές του ΠΣΤ και οι αντίστοιχες συναρτήσεις λέγονται ιδιοσυναρτήσεις.

(Τις ασκήσεις που ακολουθούν διαβάστε τις σαν θεωρία)

Ασκήσεις

① Αν $a, b, c \in \mathbb{R}_{>0}$ νδο \forall λύση $y(t) = \varphi(t)$ της δε $ay'' + by' + cy = 0$, ισχύει $\lim_{t \rightarrow +\infty} \varphi(t) = 0$.

Λύση: Η χαρακτηριστική εξίσωση είναι η $ar^2 + br + c = 0$ με διακρίνουσα

$$\Delta = b^2 - 4ac$$

Περίπτωσης:

i) $\Delta > 0$, η χαρ. εξ. έχει λύσεις $r_1, r_2 \in \mathbb{R}$, $r_1 \neq r_2$

$\varphi(t) = c_1 e^{r_1 t} + c_2 e^{r_2 t}$ Σύμφωνα με τους νόμους Vieta:

$$r_1 + r_2 = -\frac{b}{a} < 0 \quad (a, b \in \mathbb{R}, a > 0, b > 0)$$

$$r_1 \cdot r_2 = \frac{c}{a} > 0 \quad (a, c \in \mathbb{R}_{>0})$$

Άρα οι r_1, r_2 είναι ομόσημες και αρνητικές

$$\lim_{t \rightarrow \infty} e^{r_1 t} = \lim_{t \rightarrow \infty} e^{r_2 t} = 0$$

$$\text{Άρα } \lim_{t \rightarrow \infty} \varphi(t) = 0$$

ii) $\Delta = 0$ $r_1 = r_2 = -\frac{\sqrt{\Delta}}{2a} < 0$ Ακολουθούμε τις γνωστές διαδικασίες...

$$\varphi(t) = c_1 e^{r_1 t} + c_2 t e^{r_1 t}$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \frac{t}{e^{-r_1 t}} \stackrel{\text{DLH}}{=} \lim_{t \rightarrow \infty} \frac{1}{-r_1 e^{-r_1 t}} = 0$$

$$\text{Άρα } \lim_{t \rightarrow \infty} \varphi(t) = 0$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \varphi(t) = 0 \quad \text{Σε κίνηση.}$$

iii) $\Delta < 0$ η εξίσωση έχει μιγαδικές λύσεις $r_{1,2} = \sigma \pm i\omega$

με τις γνωστές διαδικασίες:

$$\varphi(t) = e^{\sigma t} (c_1 \cos \omega t + c_2 \sin \omega t) \quad (\text{μηδενική επί φραγκένου})$$

Άρα $\lim_{t \rightarrow \infty} \varphi(t) = 0$ σε κάθε περίπτωση.

② Έστω $ay'' + by' + cy = g(t)$, $g \in C(I)$, $a, b, c \in \mathbb{R}$, $a, b, c > 0$ με λύσεις $y_1(t), y_2(t)$. Να δείξετε ότι $\lim_{t \rightarrow \infty} (y_1(t) + y_2(t)) = 0$.

Λύση: Σύμφωνα με την προηγούμενη άσκηση και με το Θεώρημα: η διαφορά δύο λύσεων μιας μη ομογενούς ΔΕ είναι λύση της αντίστοιχης ομογενούς ΔΕ., έχουμε

$$\varphi(t) = y_2(t) - y_1(t)$$

$$\text{Άρα } \lim_{t \rightarrow \infty} \varphi(t) = \lim_{t \rightarrow \infty} (y_2(t) - y_1(t)) = 0.$$

Συμπλήρωμα Θεωρίας

Θεώρημα: Αν $\varphi_1(t), \varphi_2(t)$ γρ. ανεξάρτητες λύσεις της $L[x] = 0$ (2^{ης} τάξης), σε ένα διάστημα I , τότε, κάθε λύση της $L[x] = 0$ μπορεί να γραφεί μονοσήμαντα ως μορφή: $\varphi(t) = c_1 \varphi_1(t) + c_2 \varphi_2(t)$, $c_1, c_2 \in \mathbb{R} \forall t \in I$.

Απόδειξη: Λόγω γραμμικότητας του L , για μια τυχαία $\varphi(t) = c_1 \varphi_1(t) + c_2 \varphi_2(t)$ έχουμε, $L[\varphi(t)] = c_1 L[\varphi_1(t)] + c_2 L[\varphi_2(t)] = 0$, $c_1, c_2 \in \mathbb{R} \forall t \in I$

Έστω ότι $\varphi(t_0) = \kappa_1$, $\varphi'(t_0) = \kappa_2$. Έχουμε το ΠΑΤ: $\begin{pmatrix} L[x] = 0 \\ \varphi(t_0) = \kappa_1 \\ \varphi'(t_0) = \kappa_2 \end{pmatrix}$
 $\kappa_1, \kappa_2 \in \mathbb{R}$ για κάποιο $t_0 \in I$

Υποθέτουμε ότι $\exists c_3, c_4 \in \mathbb{R}$ τ.ω. $\varphi(t) = c_3 \varphi_1(t) + c_4 \varphi_2(t)$

$$\text{έχουμε } \varphi(t_0) = c_3 \varphi_1(t_0) + c_4 \varphi_2(t_0) = \kappa_1 \quad (\Sigma)$$

$$\varphi'(t_0) = c_3 \varphi_1'(t_0) + c_4 \varphi_2'(t_0) = \kappa_2$$

Παρατηρούμε ότι $\det \begin{pmatrix} \varphi_1 & \varphi_2 \\ \varphi_1' & \varphi_2' \end{pmatrix} \neq 0$ αφού φ_1, φ_2 γρ. ανεξάρτητες

Άρα το σύστημα (Σ) έχει μοναδική λύση $(c_3, c_4) \in \mathbb{R}^{1 \times 2}$

(άρα $c_1 = c_3$, $c_2 = c_4$)

Ορίζουμε, $\psi(t) = c_3 \varphi_1(t) + c_4 \varphi_2(t) \Rightarrow \begin{cases} \psi(t_0) = \kappa_1 \\ \psi'(t_0) = \kappa_2 \end{cases} \Rightarrow \psi$ λύση της $L[x] = 0$

Από Θεώρημα ύπαρξης και μονοσήμαντου προκύπτει ότι $\psi(t) = \varphi(t)$.

Άρα η έκφραση $\varphi(t) = c_1 \varphi_1(t) + c_2 \varphi_2(t)$ δράφεται μονοσήμαντα. \blacksquare

Συμβουλή: 1) Όταν λύνετε ασκήσεις στις εξετάσεις, καλό είναι να αναλύετε το κάθε θέμα σας πλήρως, ~~και~~ και να μη χράφετε τόσο τηλεγραφικά όσο έχω (που το έκανα για οικονομία χώρου και χρόνου).

2) Για να ~~είστε~~ καλύψετε πλήρως το φάσμα όσων μπορεί να σας ζητηθούν στις εξετάσεις, εκτός από τις μεθοδολογίες επίλυσης, διαβάστε και τις αποδείξεις των Προτάσεων, Θεωρημάτων και τύπων που χρησιμοποιήσαμε.

Subjekt: 1) Das Nivote verweist auf ein Nivote, das nicht nur
ausgereicht zu sein, sondern auch ein Nivote zu sein
ausgereicht zu sein (von dem Nivote der Nivote der Nivote).

2) Ein Nivote Nivote Nivote Nivote Nivote Nivote Nivote
Nivote Nivote Nivote Nivote Nivote Nivote Nivote
Nivote Nivote Nivote Nivote Nivote Nivote Nivote
Nivote Nivote Nivote Nivote Nivote Nivote Nivote
Nivote Nivote Nivote Nivote Nivote Nivote Nivote