

VIII. Többváltozós függvények

4) Az \mathbb{R}^k euklideszi tér

Definíció. Legyen $\mathbb{R}^1 \doteq \mathbb{R}$ és ha $k \in \mathbb{N}$ -re \mathbb{R}^k értelmezett, akkor $\mathbb{R}^{k+1} = \mathbb{R}^k \times \mathbb{R}$.

\mathbb{R}^k elemeit (x_1, \dots, x_k) -val jelöljük és rendezett szám k -eseknek nevezzük, ahol

$$(x_1, \dots, x_k) = (y_1, \dots, y_k) \Leftrightarrow x_1 = y_1, \dots, x_k = y_k.$$

Egyszerűbben: $\mathbb{R}^k = \overset{k}{\mathbb{R}} \times \dots \times \overset{k}{\mathbb{R}}$, azaz \mathbb{R}^k az \mathbb{R} önmagával vett k -szoros Descartes-féle szorzata.

Modellek: $\mathbb{R}^2 = \mathbb{R} \times \mathbb{R}$ esetén a síkbeli Descartes-féle koordináta +.

$\mathbb{R}^3 = \mathbb{R} \times \mathbb{R} \times \mathbb{R}$ esetén a térbeli - "

A $0 \doteq (\overset{1}{0}, \dots, \overset{k}{0})$ elemet nullelemnek nevezzük.

Ha $x = (x_1, \dots, x_k)$, $y = (y_1, \dots, y_k) \in \mathbb{R}^k$, úgy az összeadást, ill. a skalárral való szorzást

$$x + y \doteq (x_1 + y_1, \dots, x_k + y_k), \text{ ill. } \lambda x \doteq (\lambda x_1, \dots, \lambda x_k) \quad (\lambda \in \mathbb{R})$$

szert értelmezzük.

Tétel. \mathbb{R}^k a két műveletre nézve vektorter (lin. t.é.).

Definíció. Ha $(x_1, \dots, x_k), (y_1, \dots, y_k) \in \mathbb{R}^k$ akkor

$$\|x\| \doteq \sqrt{\sum_{i=1}^k x_i^2}, \text{ ill. } d(x, y) \doteq \|x - y\| \doteq \sqrt{\sum_{i=1}^k (x_i - y_i)^2}$$

legyen x normája, ill. x és y távolsága (metrika)

Tétel. a) $d(x, y) \geq 0$, és $d(x, y) = 0 \Leftrightarrow x = y$;

b) $d(x, y) = d(y, x) \quad \forall x, y \in \mathbb{R}^k$;

c) $d(x, z) \leq d(x, y) + d(y, z) \quad \forall x, y, z \in \mathbb{R}^k$.

Megjegyzés: \mathbb{R}^k -t a d távolsággal euklideszi térnek is nevezzük (k -dimenziós).

Definíció. Az $a \in \mathbb{R}^k$ pont (vektor) r sugarú nyílt gömbkörnyezete a $K(a, r) = \{x \in \mathbb{R}^k \mid d(x, a) < r\}$ halmaz

\mathbb{R}^k topológiájának alapfogalmai (belső pont; külső pont; határpont; nyílt halmaz, zárt halmaz és tulajdonságai; torlódási pont; izolált pont; zárt halmazok jellemzése; nyílt lefedés; kompakt halmaz és jellemzése a Heine-Borel tétel) analógok \mathbb{R} megfelelő fogalmaival.

Definíció. Egy $f: N \rightarrow \mathbb{R}^k$ függvényt \mathbb{R}^k -beli sorozatnak nevezzük. A jelölések azonosak a valós (\mathbb{R} -beli) esettel.

Az $\langle x_n \rangle$ \mathbb{R}^k -beli sorozat korlátos, ha $\{x_n\}$ korlátos, azaz $\exists x \in \mathbb{R}^k$ és $r > 0$, hogy $d(x, x_n) < r$.

Az $\langle x_n \rangle$ \mathbb{R}^k -beli sorozat konvergens, ha $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = x$

$\forall x \in \mathbb{R}^k, \forall \varepsilon > 0 \exists n(\varepsilon) \in \mathbb{N}, \forall n \geq n(\varepsilon) \Rightarrow d(x, x_n) < \varepsilon$.

x -et a sorozat határértékének nevezzük. Jel: $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = x$.

$\langle x_n \rangle$ divergens, ha nem konvergens.

Tétel. a) Ha $\langle x_n \rangle$ \mathbb{R}^k -beli sorozat konvergens, akkor $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n$ létezik.

b) Ha $\langle x_n \rangle$ konvergens, akkor korlátos.

c) Az $\langle x_n \rangle$ sorozat \Leftrightarrow konv. és $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = x$, ha az

$x_n = (x_{1n}, \dots, x_{kn})$ jelöléssel az

$\langle x_{1n} \rangle, \langle x_{2n} \rangle, \dots, \langle x_{kn} \rangle$ koordináta sorozatok

konvergensak és $x = (x_1, \dots, x_k)$ esetén $x_{in} \rightarrow x_i$ (id, ik).

d) Ha $\langle x_n \rangle, \langle y_n \rangle \in \mathbb{R}^k$ konvergensok, $\lambda \in \mathbb{R}, x_n \rightarrow x, y_n \rightarrow y$,

akkor $\langle x_n \rangle + \langle y_n \rangle = \langle x_n + y_n \rangle \rightarrow x + y$,

$\lambda \langle x_n \rangle = \langle \lambda x_n \rangle \rightarrow \lambda x$

Pl $\langle x_n \rangle = \left\langle \left(\frac{n+1}{n+2}, \frac{1}{n^2} \right) \right\rangle$

$\frac{n+1}{n+2} \rightarrow 1, \frac{1}{n^2} \rightarrow 0 \Rightarrow x_n \rightarrow (1, 0)$

B) Többváltozós függvények folytonossága és hé-e.

Definíció. Az $f: E \subseteq \mathbb{R}^k \rightarrow \mathbb{R}$ típusú függvényeket k -változós valós(értékű) függvényeknek nevezzük.

Pl. 1) $f(x, y) = x + y + 2$ ($(x, y) \in \mathbb{R}^2$) egy kétváltozós

valós függvény, mely szemléltethető \mathbb{R}^3 -ban.
2) $C(x, y) = 5 + 2x + 2y$ ($(x, y) \in \mathbb{R}^2$) az előbbi függvény szorzása 5-gyel és 2-vel szorzás eredménye.

Definíció. Az $f: E \subseteq \mathbb{R}^k \rightarrow \mathbb{R}$ fr. korlátos, ha $f(E)$ korlátos; alulról ill. felülre korlátos, ha $f(E)$ alulról ill. felülre korlátos.

A $\sup f(E)$, $\inf f(E)$ számokat f pontos felső ill. pontos alsó korlátjának / supremumának ill. infimumának nevezzük.

Ha $\exists x_1, x_2 \in E$, $\sup f(E) = f(x_1)$, $\inf f(E) = f(x_2)$, akkor ezt mondjuk, hogy f -nek létezik abszolút maximuma, ill. abszolút minimuma.

f -nek $x_0 \in E$ -ben helyi (lokális) maximuma, ill. minimuma van ha $\exists K(x_0, \delta)$, hogy $x \in K(x_0, \delta) \cap E$ esetén $f(x) \leq f(x_0)$, ill. $f(x) \geq f(x_0)$ teljesül.

Definíció. Az $f: E \subseteq \mathbb{R}^k \rightarrow \mathbb{R}$ fr. folytonos $x_0 \in E$ -ben, ha $\forall \langle x_n \rangle$ ($x_n \in E$) sorozatra, hogy $x_n \rightarrow x_0$, $f(x_n) \rightarrow f(x_0)$ következik.

f folytonos az $E_1 \subseteq E$ halmazon, ha E_1 \forall pontjában folytonos.

Ha f nem folytonos $x_0 \in D_f$ -ben, akkor ezt mondjuk, hogy itt szekedése van, x_0 -t pedig szekedési helynek nevezzük.

Tétel. Ha $f, g: E \subseteq \mathbb{R}^k \rightarrow \mathbb{R}$ folytonosok x_0 -ban, akkor $f + g$ és λf is folytonosok x_0 -ban.

Ha $f: E \subseteq \mathbb{R}^k \rightarrow \mathbb{R}$, $g: f(E) \rightarrow \mathbb{R}$ olyanok, hogy f folyt. $x_0 \in E$ -ben, g folyt. $f(x_0)$ -ban, akkor $F = g \circ f = g(f)$ folyt. x_0 -ban.

3) Többváltozós függvények differenciálása (B4)

Itt olyan $f: D \subset \mathbb{R}^k \rightarrow \mathbb{R}$ függvényekkel foglalkozunk, ahol D nyílt halmaz.

Definíció. Legyen $f: D \subset \mathbb{R}^k \rightarrow \mathbb{R}$ adott f.v., $x_0 \in D$,
 $e \in \mathbb{R}^k$, $e = (e_1, \dots, e_k)$, legyen $\|e\| = \sqrt{\sum_{i=1}^k e_i^2} = 1$.

$$A \quad \boxed{D_e f(x_0) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + te) - f(x_0)}{t}} \quad \text{számot}$$

(ha létezik) az f f.v. x_0 -beli e -iránymenti differenciálhányadosának (deriváltjának) nevezzük.

P.l. $f(x,y) = x^2 + y^2$ ($(x,y) \in \mathbb{R}^2$), $x_0 = (1,1)$, $e = (\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}}) = (e_1, e_2)$

Definíció. Legyen $f: D \subset \mathbb{R}^k \rightarrow \mathbb{R}$ adott f.v., $x_0 \in D$,

$e_i = (\overset{i}{0}, \dots, \overset{i}{0}, \overset{i}{1}, \overset{i}{0}, \dots, \overset{i}{0})$ (az i -edik koordináta irányába mutató egységvektor). Ha létezik a

$$\boxed{D_i f(x_0) = \frac{\partial f}{\partial x_i}(x_0) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + te_i) - f(x_0)}{t}}$$

(négyes) határérték, akkor azt az f f.v. i -edik változója szerinti parciális deriváltjának nevezzük.

Nyilván igaz, hogy $D_i f(x_0) = \frac{\partial f}{\partial x_i}(x_0) = D_{e_i} f(x_0)$,

azaz $D_i f$ egy speciális iránymenti derivált.

Szokásos az $f_{x_i}(x_0)$ jelölés is.

Speciálisan pl. $f: D \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ függvényre legyen $(x_0, y_0) \in D$,

$$\text{akkor } \boxed{D_1 f(x_0, y_0) = \frac{\partial f}{\partial x}(x_0, y_0) = f_x(x_0, y_0) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(x_0 + t, y_0) - f(x_0, y_0)}{t}}$$

$$\boxed{D_2 f(x_0, y_0) = \frac{\partial f}{\partial y}(x_0, y_0) = f_y(x_0, y_0) = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{f(x_0, y_0 + t) - f(x_0, y_0)}{t}}$$

az x ill. y változó szerinti parciális deriváltok

Kiszámításuk: A f.v.-t, mint x_i ($i=1, \dots, k$), vagy x , vagy y f.v.-nek tekintjük és differenciáljuk, a többi változót konstansnak tek.

Pl. 1) $f(x,y) = 5 + 2x + 3y$, $(x,y) \in \mathbb{R}^2$

$f_x(x,y) = 2$; $f_y(x,y) = 3$, $\forall (x,y) \in \mathbb{R}^2$.

2) $f(x,y) = e^{x+y} (\sin x + \cos y)$, $(x,y) \in \mathbb{R}^2$

$f_x(x,y) = e^{x+y} (\sin x + \cos y) + e^{x+y} \cos x$

$f_y(x,y) = e^{x+y} (\sin x + \cos y) + e^{x+y} (-\sin y)$

3) $C(x,y) = 5 + 8x + 2y$ a költségfüggvény $\Rightarrow \frac{\partial C}{\partial x} = 8, \frac{\partial C}{\partial y} = 2$ (Ja, lehetnek a költségek).
(Az egyenértékűségi feltétel differenciáláronál tanult műveleti szabályokat, alapvető deriváltakat használjuk!)

Definíció. Ha $f: D \subset \mathbb{R}^k \rightarrow \mathbb{R}$ adott f. $x_0 \in D$, továbbá $\exists D_i f = \frac{\partial f}{\partial x_i}$ az x_0 egy $K(x_0, \delta)$ környezetében minden pontjában és $\exists D_i f$ -nek a j -edik változó szerinti parciális deriváltja x_0 -ban akkor a

$D_j (D_i f)(x_0) = D_j D_i f(x_0) = D_{ij} f(x_0) = \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}(x_0) = f_{x_i x_j}(x_0)$

szólamot az f x_0 -beli másodrendű, i -edik és j -edik változó szerinti parciális deriváltjának nevezzük.

Pl $f(x,y) = x^2 + y^2$ $(x,y) \in \mathbb{R}^2$ \Rightarrow

$\exists f_x(x,y) = 2x$, $f_y(x,y) = 2y \Rightarrow$

$\exists f_{xx}(x,y) = 2$, $f_{xy}(x,y) = 0$, $f_{yx}(x,y) = 0$, $f_{yy}(x,y) = 2$

Értelmezhető (hasonlóan) magasabbrendű parciális deriváltak is.

Tétel (Young): Ha az $f: D \subset \mathbb{R}^k \rightarrow \mathbb{R}$ f. nek \exists a másodrendű par. deriváltjai és folytonosak x_0 -ban, akkor $f_{x_i x_j}(x_0) = f_{x_j x_i}(x_0)$

Tétel (a lok. szé. szükséges feltétele). Ha az $f: D \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ f -nek (x_0, y_0) -ban lokális szélsőértéke van, $\exists f_x(x_0, y_0)$ és $f_y(x_0, y_0) \Rightarrow f_x(x_0, y_0) = f_y(x_0, y_0) = 0$.

Tétel (a lok. szé. egy elegendő feltétele). Ha az $f: D \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ f -nek f -nek a másodrendű parciális deriváltakja és Hesse-mátrixa (x_0, y_0) -ban, $f_x(x_0, y_0) = f_y(x_0, y_0) = 0$, akkor ha

a) $\Delta_1 = f_{xx}(x_0, y_0) > 0$, $\Delta_2 = f_{xx}(x_0, y_0) f_{yy}(x_0, y_0) - f_{xy}^2(x_0, y_0) > 0$
 úgy f -nek (x_0, y_0) -ban lokális minimuma van

b) $\Delta_1 = f_{xx}(x_0, y_0) < 0$, $\Delta_2 > 0 \Rightarrow (x_0, y_0)$ -ban lok. max. van.

c) ~~$\Delta_2 < 0$~~ $\Delta_2 < 0 \Rightarrow$ \nexists lok. szé.

d) ~~$\Delta_2 = 0$~~ $\Delta_2 = 0$, akkor lehet is, nem is lok. szé.

Pl. 1) $f(x, y) = x^2 + xy + y^2 - 3x - 3y \quad ((x, y) \in \mathbb{R}^2)$

$\exists f_x(x, y) = 2x + y - 3, \quad f_y(x, y) = x + 2y - 3$

0H lehet lok. szé, ahol

$$\begin{cases} 2x + y - 3 = 0 \\ x + 2y - 3 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow x = 1, y = 1, \text{ azaz } \underline{(1, 1)\text{-ben.}}$$

$\exists f_{xx}(x, y) = 2, \quad f_{xy}(x, y) = f_{yx}(x, y) = 1, \quad f_{yy}(x, y) = 2 \Rightarrow$

$f_{xx}(1, 1) = 2, \quad f_{xy}(1, 1) = f_{yx}(1, 1) = 1, \quad f_{yy}(1, 1) = 2 \Rightarrow$

$\Delta_1 = 2 > 0, \quad \Delta_2 = 2 \cdot 2 - 1 = 3 > 0 \Rightarrow$

$(1, 1)$ -ben lok. minimum van, értéke: $f(1, 1) = -3$.

2) $f(x, y) = x^3 + y^3 - 3xy \quad ((x, y) \in \mathbb{R}^2)$

3) Profit maximalizálása: $P(x, y) = \underbrace{(50-x)x}_{\text{4. keresleti fu.}} + \underbrace{(60-2y)y}_{\text{2. keresleti fu.}} - \underbrace{2xy}_{\text{költési fu.}}$

4) Riemann-integrál \mathbb{R}^k -ben

(97)

Legyen $Q = [a_1, b_1] \times \dots \times [a_k, b_k] \subset \mathbb{R}^k$ egy téglalap \mathbb{R}^k -ben ($k=2$ -re $[a_1, b_1] \times [a_2, b_2]$ téglalap \mathbb{R}^2 -ben, $k=3$ -ra $[a_1, b_1] \times [a_2, b_2] \times [a_3, b_3]$ téglalakat) \mathbb{R}^3 -ban). Tekintsünk egy $f: Q \rightarrow \mathbb{R}$ korlátos függvényt. Q mértékét (térfogatát) a $V(Q) = (b_1 - a_1) \cdot \dots \cdot (b_k - a_k)$ számmal értjük.

$P = P_1 \times \dots \times P_k$ Q egy felosztása, ha P_j ($j=1, \dots, k$) felosztása $[a_j, b_j]$ -nek

Egy ilyen felosztás megadja Q résztéglalapokra osztását (résztintorektángulusok). A résztéglalapok átmérője hosszai kölcsönösen ~~szigorúan~~ supremummal definiálható P finomságát, melyet $\|P\|$ jelöl.

$\langle P^n \rangle$ normális felosztássorozat Q -nak, ha $\lim_{n \rightarrow \infty} \|P^n\| = 0$.

Jelölje m_{i_1, \dots, i_k} ill. M_{i_1, \dots, i_k} f infimumát, ill. supremumát a P felosztás résztéglalpaiban.

Most is értelmezhető $s(f, P)$, $S(f, P)$, $\sigma(f, P)$ és $\bar{\sigma}(f, P)$ (az alsó, felső, osztályok és integrál-hozzájáruló összegek), és teljesül pl., hogy

$$a) \quad s(f, P) \leq \bar{\sigma}(f, P) \leq S(f, P) \quad \forall P\text{-re és } \bar{\sigma}(f, P)\text{-re};$$

$$b) \quad s(f, P^1) \leq S(f, P^2) \quad \forall P^1, P^2\text{-re.}$$

Értelmezhető most is az alsó ill. felső Darboux-összeg:

$$\underline{I} = \sup_P \{s(f, P)\}, \quad \bar{I} = \inf_P \{S(f, P)\}$$

$f: Q \rightarrow \mathbb{R}$ R-integrálható Q -n ha $\underline{I} = \bar{I}$.

Ezt az $\underline{I} = \bar{I} = \bar{I} = \int_Q f$ számmal f R-integráljának nevezzük Q -n.

A \mathbb{R} -integrálhatóság $f: [a,b] \rightarrow \mathbb{R}$ köl. f.-ekre megfogalmazott kritériumai itt is igazak.

Igaz továbbá, hogy egy $f: \mathcal{Q} \rightarrow \mathbb{R}$ folytonos függvény Riemann-integrálható.

Ha $f, g: \mathcal{Q} \rightarrow \mathbb{R}$ köl. f.-ek \mathbb{R} -integrálhatók, $p, q \in \mathbb{R}$ tetsz. konstansok, akkor $pf + qg$ is \mathbb{R} -integrálható és

$$\int_a^b (pf + qg) = p \int_a^b f + q \int_a^b g$$

Beképezhető, hogy $\mathcal{Q} = [a_1, b_1] \times \dots \times [a_n, b_n]$, $f: \mathcal{Q} \rightarrow \mathbb{R}$ folytonos függvény, akkor

$$\int_{\mathcal{Q}} f = \int_{a_1}^{b_1} \left(\int_{a_2}^{b_2} \dots \left(\int_{a_n}^{b_n} f(x_1, \dots, x_n) dx_n \right) \dots \right) dx_1$$

(Fubini tétel: az \mathbb{R}^k -beli integrál \mathcal{Q} -n meghatározható valószínűleg ismételt kiértékeléssel: ismételt integrálással.)

Erre ennél általánosabban is igaz. Nézzük $k=2$ -re:

Ha $\mathcal{Q} = [a,b] \times [c,d]$, $f: \mathcal{Q} \rightarrow \mathbb{R}$ köl. f. és \mathbb{R} -integrálható \mathcal{Q} -n, akkor $\exists \int_{\mathcal{Q}} f = \int_a^b \int_c^d f(x,y) dx dy$ és

$\forall x \in [a,b]$ esetén $\exists \int_c^d f(x,y) dy$

vagy $\forall y \in [c,d]$ esetén $\exists \int_a^b f(x,y) dx$

akkor $\int_a^b \int_c^d f(x,y) dx dy = \int_a^b \left[\int_c^d f(x,y) dy \right] dx$

vagy $\int_c^d \int_a^b f(x,y) dx dy = \int_c^d \left[\int_a^b f(x,y) dx \right] dy.$

Pl. 1) $\iint_{[0,1] \times [0,1]} x y \, dx \, dy$ \int mert $f(x,y) = xy$ felfüggő \Rightarrow

$$\begin{aligned} \iint_{[0,1] \times [0,1]} x y \, dx \, dy &= \int_0^1 \left[\int_0^1 x y \, dy \right] dx = \int_0^1 \left[\frac{xy^2}{2} \right]_{y=0}^{y=1} dx = \\ &= \int_0^1 \frac{x}{2} dx = \left[\frac{x^2}{4} \right]_0^1 = \frac{1}{4} \end{aligned}$$

2) $\iiint_{[0,1] \times [0,1] \times [0,1]} x y^2 \sqrt{z} \, dx \, dy \, dz$

3) $\iint_T x e^{xy} \, dx \, dy$, ha $T = [0,1] \times [-1,0]$

A Riemann-integrál értelmezhető $S \subset \mathbb{R}^k$ kompakt halmazon is (ld. pl. GM. I. 152-153.).
Kiemelnünk a következő eredményt:

Legyen $[a,b] \subset \mathbb{R}$ adott intervallum, $\varphi_1, \varphi_2: [a,b] \rightarrow \mathbb{R}$ olyan folytonos függvények, hogy $\varphi_1(x) \leq \varphi_2(x)$ ($x \in [a,b]$),
 $S_1 = \{(x,y) \mid x \in [a,b], \varphi_1(x) \leq y \leq \varphi_2(x)\}$ (un. egyenes tartomány).

Ha $f: S_1 \rightarrow \mathbb{R}$ folytonos fr., akkor $\exists \iint f \, dS$

$$\boxed{\iint_{S_1} f(x,y) \, dx \, dy = \int_a^b \left(\int_{y=\varphi_1(x)}^{y=\varphi_2(x)} f(x,y) \, dy \right) dx}$$

Ha hasonlóan, ha $[c,d] \in \mathbb{R}$, $\psi_1, \psi_2: [c,d] \rightarrow \mathbb{R}$, folytonosak,
hogy $\psi_1(y) \leq \psi_2(y)$ ($y \in [c,d]$), $S_2 = \{(x,y) \mid y \in [c,d], \psi_1(y) \leq x \leq \psi_2(y)\}$
(ez egy másik típusú egyenes tartomány).

Ha $f: S_2 \rightarrow \mathbb{R}$ folytonos fr., akkor $\exists \iint f \, dS$

$$\boxed{\iint_{S_2} f(x,y) \, dx \, dy = \int_c^d \left(\int_{x=\psi_1(y)}^{x=\psi_2(y)} f(x,y) \, dx \right) dy}$$

Pl. 1) $\iint_S (x^2 + y) \, dx \, dy = ?$, ha $S = \{(x,y) \mid 0 \leq x \leq 1, x^2 \leq y \leq \sqrt{x}\}$.

2) $\iint_S \cos(x+y) \, dx \, dy = ?$, ha $S = \{(x,y) \mid 0 \leq y \leq \pi, 0 \leq x \leq y\}$.

IX.) Differenciálegyenletek

1) Differenciálegyenlet fogalma és megoldása

Jelöljön y egy keresett függvényt, $y(x)$ a helyettesítési értéket x -ben. Legyen $f: D \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ adott folytonos fr. akkor

$$(1) \quad \boxed{y' = f(x, y)} \quad (\text{ill. } y'(x) = f(x, y(x)))$$

egyenletet elsőrendű közönséges explicit differenciálegyenletnek nevezzük

Ha $D \subset \mathbb{R}^{n+1}$, $f: D \rightarrow \mathbb{R}$ folytonos függvény (D nyílt halmaz) akkor

$$(2) \quad \boxed{y^{(n)} = f(x, y, y', y'', \dots, y^{(n-1)})}$$

egyenletet n -edrendű közönséges explicit differenciálegyenletnek nevezzük. (Éz $n=1$ -re (1)-et adja)

Az $y: I \rightarrow \mathbb{R}$ függvény (ahol $I \subset \mathbb{R}$ intervallum) megoldása

(1)-nek I -n, ha

- 1) y n -szer differenciálható,
- 2) $(x, y(x), y'(x), \dots, y^{(n-1)}(x)) \in D \quad \forall x \in I$,
- 3) $y^{(n)}(x) = f(x, y(x), y'(x), \dots, y^{(n-1)}(x)) \quad \forall x \in I$

teljesül.

Adott $F: D \subset \mathbb{R}^{n+2} \rightarrow \mathbb{R}$ folytonos fr. esetén tekinthető a

$$(3) \quad \boxed{F(x, y, y', y'', \dots, y^{(n)}) = 0}$$

egyenlet, melyet közönséges n -edrendű diff. egyenletnek nevezünk.

A megoldás I -n az előbbiekhez hasonlóan értelmezhető.

Pl. 1) $y' = 2xy^2 - 5$, $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$, $f(x, y) = 2xy^2 - 5$,

2) $y'' + 3y' - 4y - \sin x = 0$

3) $y' = -\frac{y}{x}$, $f(x, y) = -\frac{y}{x}$, $(x, y) \in D = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2, x \neq 0\}$

Megjegyzés: Ha f ill. F $y, y', \dots, y^{(n-1)}$ ill. $y, y', \dots, y^{(n)}$ lineáris fr.-e, akkor (1) ill. (2) lineáris diff. egyenlet.

Cél: Az összes megoldás meghatározása

2) Kezdeti érték probléma (Cauchy - feladat)

Ha $f: D \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$ folytonos fv., $(x_0, y_0) \in \mathbb{R}^2$ adott pont, így a

$$(3) \quad \boxed{y' = f(x, y), \quad y(x_0) = y_0}$$

problémát elsőrendű explicit közönséges diff. egy. re vonatkozó kezdeti érték problémának vagy Cauchy-feladatnak nevezük.

(3)-nak az $y: I \rightarrow \mathbb{R}$ fv. megoldás, ha (*) és $y(x_0) = y_0$ is teljesül.

Ugyanúgy értelmezhető az n -edrendű k. exp. de. re:

$$\boxed{y^{(n)} = f(x, y, y', \dots, y^{(n-1)}), \quad y^{(i)}(x_0) = y_{0i+1} \quad (i=0, \dots, n-1)}$$

Hasonló a helyzet a nem explicit esetben is

P1. $y' = -\frac{y}{x}, \quad y(1) = 1$ Cauchy-feladatnak mi a mo-e?

Később belátjuk, hogy $y' = -\frac{y}{x}$ mo-e $yx = \frac{c}{x} \quad (x > 0)$.

De $y(1) = \frac{c}{1} = 1 \Leftrightarrow c = 1$, így a mo. $\boxed{y = \frac{1}{x} \quad (x > 0)}$,

ami valóban áthalad az $(1, 1)$ ponton.

3) Elemi úton megoldható de. típusok

a) Szeparábilis differenciálegyenletek

$f: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}, \quad g: [c, d] \rightarrow \mathbb{R} \quad (g \neq 0)$ adott folytonos fv.-ek. Az

$$(sz) \quad \boxed{y' = f(x) g(y)}$$

de.-et szeparábilis (szétválaszható változója) diff. egyenletnek nev.

Belátható, hogy az $y: [a, b] \rightarrow [c, d]$ diff.-tű fv. \Leftrightarrow mo-e

(sz)-nek, ha

$$(sz\ mo) \quad \boxed{\int_{y_0}^y \frac{1}{g(t)} dt \Big|_{y=y(x)} = \int_{x_0}^x f(t) dt}$$

($x, x_0 \in [a, b]; \quad y, y_0 \in [c, d]$).

Megjegyzések

(42)

1) Jtt $y(x_0) = y_0$ is teljesül, így megkapjuk az
 $y' = f(x)g(y)$, $y(x_0) = y_0$ Cauchy-feladat megoldását is.

2) Használhatjuk "következő" (nem teljesen korrekt, de jó eredményt adó) eljárást is:

$$y' = f(x)g(y) \Leftrightarrow \frac{dy}{dx} = f(x)g(y) \Rightarrow \frac{1}{g(y)} dy = f(x) dx \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \int \frac{1}{g(y)} dy = \int f(x) dx$$

ill. $\int_{y_0}^y \frac{1}{g(t)} dt = \int_{x_0}^x f(t) dt$ is használható.

Példák:

1) $y' = 2xy$ ($x, y \in \mathbb{R}$)

• $y \neq 0$ megoldás

• $y > 0$: $\int \frac{1}{y} dy = \int 2x dx \Rightarrow \ln y = x^2 + C \Rightarrow$
 $y = e^{x^2 + C} = e^C e^{x^2} \Rightarrow y = C e^{x^2}$ ($C > 0$)

• $y < 0$ --- $\Rightarrow y = C e^{x^2}$ ($C < 0$)

Az összes megoldás: $y = C e^{x^2}$ ($x \in \mathbb{R}$), ($C \in \mathbb{R}$)

2) $y' = -\frac{y}{x}$ ($x \neq 0$)

• $y = 0$ megoldás \mathbb{R}_+ -on és \mathbb{R}_- -on

• $\int \frac{1}{y} dy = -\int \frac{1}{x} dx \Rightarrow y = \frac{C_1}{x}$ ($x > 0$), $y = \frac{C_2}{x}$ ($x < 0$)

3) $y' = f(x) \Leftrightarrow y = \int f(x) dx + C$ $y' = \sin x$

4) $y' = g(y) \Rightarrow \frac{dy}{dx} = g(y) \Rightarrow \frac{1}{g(y)} dy = 1 \cdot dx \Rightarrow$
 $\int \frac{1}{g(y)} dy + C = x$

$y' = e^y$ ---

b) Elsőrendű lineáris de-ek

Ha $f, g: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ adott függvények, úgy az $y: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ fn.-re teljesül

(LH) $y' = f(x)y + g(x)$

de-et elsőrendű lineáris ~~de~~ inhomogén, míg az

(LH) $y' = f(x)y$

de-et elsőrendű lineáris homogén de-vel nevezzük.

Tétel. Az $y_H: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ fn. \Leftrightarrow mo.-a (LH)-nek, ha

(LH mo.) $y_H(x) = C e^{\int f(x) dx}$

Ez nyilvánvaló, hiszen (LH) egy spec. separábilis egy, így $y=0$ mo., ha $y \neq 0$, úgy

$\frac{dy}{dx} = f(x)y \Rightarrow \frac{1}{y} dy = f(x) dx \Rightarrow \int \frac{1}{y} dy = \int f(x) dx$

ha $y > 0 \Rightarrow \ln y = \int f(x) dx + C \Rightarrow y = e^{\int f(x) dx + C} = e^{\int f(x) dx} e^C = C e^{\int f(x) dx}$ (C>0)

ha $y < 0 \Rightarrow \ln |y| = \int f(x) dx + C \Rightarrow y = C e^{\int f(x) dx}$ (C<0)

$y_H = C e^{\int f(x) dx}$ (C ∈ ℝ)

Tétel. Az $y: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}$ fn. \Leftrightarrow mo.-a (LH)-nek, ha

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

ahol $y_H(x) = C e^{\int f(x) dx}$ (LH) ált. megoldása, míg

y_p (LH) egy partikuláris megoldása.

y_p az alábbi eljárással adható meg (konstansvariálás módszere):

- Tekintsük a (LH) -ből képzett (LH)-t, elken

$y_H(x) = C e^{\int f(x) dx}$

adja annak mo.-át

- Keressük y_p -t az

$$y_p(x) = C(x) e^{\int f(x) dx}$$

alokban.

Ekkor $y_p'(x) = C'(x) e^{\int f(x) dx} + C(x) e^{\int f(x) dx} \cdot f(x)$

Ezeket (LH)-be helyettesítve:

$$C'(x) e^{\int f(x) dx} + C(x) f(x) e^{\int f(x) dx} = f(x) C(x) e^{\int f(x) dx} + g(x)$$

illetve $C'(x) = g(x) e^{-\int f(x) dx}$

adódik, melyből $C(x)$ integrálással adódik:

$$C(x) = \int [g(x) e^{-\int f(x) dx}] dx$$

Ezt kell $y_p(x)$ fenti alakjába behelyettesíteni.

Pl. 1) $y' + 3y = e^{-x} \Rightarrow y' = -3y + e^{-x}$

• A homogén egyenlet:

$$y_H' = -3y_H \Leftrightarrow \frac{dy_H}{dx} = -3y_H \Rightarrow \frac{1}{y_H} dy_H = -3 dx$$

$$\Rightarrow \int \frac{1}{y_H} dy_H = -3 \int dx \Rightarrow \ln|y_H| = -3x + \ln|C|$$

$$\Rightarrow |y_H| = |C| e^{-3x} \Rightarrow y_H(x) = C e^{-3x}$$

• Keressük y_p -t $y_p(x) = C(x) e^{-3x}$ alakban

$$y_p'(x) = C'(x) e^{-3x} + C(x) e^{-3x} (-3)$$

Ezt az inhomogén egyenletbe behelyettesítve:

$$C'(x) e^{-3x} + C(x) e^{-3x} (-3) = -3 C(x) e^{-3x} + e^{-x} \Rightarrow$$

$$C'(x) e^{-3x} = e^{-x} \Rightarrow C'(x) = e^{2x} \Rightarrow C(x) = \int e^{2x} dx$$

$$\Rightarrow C(x) = \frac{1}{2} e^{2x} \Rightarrow$$

• $y_p(x) = \frac{1}{2} e^{2x} \cdot e^{-3x} = \frac{1}{2} e^{-x} \Rightarrow$

• $y = C e^{-3x} + \frac{1}{2} e^{-x}$, ami megoldás.

c) Homogén fokozatú de.-ek

Az $y' = f\left(\frac{y}{x}\right)$ de-et homogén fokozatú egy- nek nev.

Az $\frac{y(x)}{x} = u(x) \Leftrightarrow y(x) = x u(x) \Rightarrow y'(x) = u(x) + x u'(x)$ helyettesítéssel az egyenlet

$$x u'(x) + u(x) = f(u(x))$$

azaz $x u' + u = f(u) \Leftrightarrow u' = \frac{1}{x} (f(u) - u)$

elékbe írható, ami egy szétválasztható változójú egyenlet, melynek ismerjük a megoldási módszerét. Ha u -t meghatároztuk, akkor $y(x) = x u(x)$ adja az eredeti egyenlet megoldásait is.

Pl. $y' = \frac{xy}{x^2 - y^2}$ ($x \neq 0, x^2 - y^2 \neq 0$) x^2 -tel osztva egy. p.d.ka.

$\Rightarrow y' = \frac{\frac{y}{x}}{1 - \left(\frac{y}{x}\right)^2}$ $u = \frac{y}{x} \Leftrightarrow y = ux \Rightarrow y' = u + xu'$
 $\Rightarrow u + xu' = \frac{u}{1 - u^2} \Rightarrow$

$u' = \frac{1}{x} \left(\frac{u}{1 - u^2} - u \right) \Rightarrow u' = \frac{1}{x} \frac{u^3}{1 - u^2} \Rightarrow \frac{du}{dx} = \frac{1}{x} \frac{u^3}{1 - u^2} \Rightarrow$

$\Rightarrow \frac{1 - u^2}{u^3} du = \frac{1}{x} dx \Rightarrow \int \left(\frac{1}{u^3} - \frac{1}{u} \right) du = \int \frac{1}{x} dx \Rightarrow$

$-\frac{1}{2u^2} - \ln|u| = \ln|x| + C \Rightarrow -\frac{1}{2u^2} = \ln|ux| + C \Rightarrow$

$\Rightarrow -\frac{1}{2\left(\frac{y}{x}\right)^2} = \ln\left|x \frac{y}{x}\right| + C \Rightarrow \boxed{\ln|y| = -\frac{x^2}{2y^2} - C}$

d) Az $y' = f(ax + by + c)$ alakú diff. egy-ek

$u = ax + by + c$ helyettesítés ($a \neq 0, b \neq 0$)

Pl. $y' = (x + y - 4)^2$

$u = x + y - 4 \Rightarrow y = u - x + 4 \Rightarrow y' = u' - 1 \Rightarrow u' - 1 = u^2$

$\Rightarrow u' = u^2 + 1 \Rightarrow \frac{du}{dx} = u^2 + 1 \Rightarrow \int \frac{1}{u^2 + 1} du = \int 1 dx \Rightarrow$

erecty $u = x + C \Rightarrow u = \text{tg}(x + C) \Rightarrow x + y - 4 = \text{tg}(x + C) \Rightarrow \text{mo.}$

4) Másodrendű de-ek

$$y'' = f(x, y, y') \quad \text{ill.} \quad F(x, y, y', y'') = 0 \quad \text{alakúak}$$

a) Speciális esetek (hiánypótlások)

- $y'' = f(x)$ $\Rightarrow y' = \int f(x) dx + C_1 \Rightarrow y = \int [\int f(x) dx + C_1] + C_2$

Pl. $(1 + \sin x)^2 y'' + \cos x = 0 \Rightarrow y'' = -\frac{\cos x}{(\sin x + 1)^2} \Rightarrow$

$$y' = -\int (\sin x + 1)^{-2} \cos x dx = \frac{1}{\sin x + 1} + C_1 \Rightarrow$$

$$y = \int \left(\frac{1}{\sin x + 1} + C_1 \right) dx = \int \frac{1}{\sin x + 1} dx + C_1 x + C_2 =$$

$$= \int \frac{1}{\frac{2t}{1+t^2} + 1} \cdot \frac{2}{1+t^2} dt \Big|_{t=\tan \frac{x}{2}} + C_1 x + C_2 =$$

$$= \int \frac{2}{(t+1)^2} dt \Big|_{t=\tan \frac{x}{2}} + C_1 x + C_2 = -\frac{2}{1 + \tan \frac{x}{2}} + C_1 x + C_2$$

- $F(x, y', y'') = 0 \quad y' = u \Rightarrow F(x, u, u') = 0$ elválasztás

Pl. $y'' = y' + x^2 - 2x \quad y' = u \Rightarrow u' = u + x^2 - 2x$

Mo: Homog: $u'_H = u_H \Rightarrow \frac{du_H}{u_H} = 1 dx \Rightarrow \frac{1}{u_H} du_H = 1 dx$

$$\Rightarrow \int \frac{1}{u_H} du_H = \int 1 dx \Rightarrow u_H(x) = C_1 e^x$$

Itt: $u_p = C_1(x) e^x \quad u_p = C_1'(x) e^x + C_1(x) e^x$

$$C_1'(x) e^x + C_1(x) e^x = C_1(x) e^x + x^2 - 2x$$

$$C_1'(x) = (x^2 - 2x) e^{-x} \Rightarrow C_1(x) = \int (x^2 - 2x) e^{-x} dx + c$$

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

$$\Rightarrow u_p = -x^2 e^{-x} e^x = -x^2$$

$$\Rightarrow u(x) = C_1 e^x - x^2 \Rightarrow y = \int u dx \Rightarrow$$

$$y = \int (C_1 e^x - x^2) dx = C_1 e^x - \frac{x^3}{3} + C_2$$

- $F(y, y', y'') = 0 \quad y' = p(y), \quad y'' = p'(y) \cdot y' = p'(y) p$

b) Konstans együtthetős másodrendű lin. homogén de-ek (47)

$$(A) \boxed{y'' + a_1 y' + a_2 y = 0}$$

A megoldást $y = e^{\lambda x}$ alakban keressük,
 ekkor $y' = \lambda e^{\lambda x} \Rightarrow y'' = \lambda^2 e^{\lambda x} \Rightarrow$

$$\lambda^2 e^{\lambda x} + a_1 \lambda e^{\lambda x} + a_2 e^{\lambda x} = 0 \Rightarrow$$

$$(B) \boxed{\lambda^2 + a_1 \lambda + a_2 = 0} \quad (\Delta) \text{ karakterisztikus egyenlet.}$$

• (a) megoldási $\lambda_1 \neq \lambda_2$ valós számok, ekkor $e^{\lambda x}$ mo.

$$\boxed{y = C_1 e^{\lambda_1 x} + C_2 e^{\lambda_2 x}}$$

• (b) megoldási $\lambda_0 = \lambda_1 = \lambda_2$ valós számok, ekkor $e^{\lambda_0 x}$ mo.

$$\boxed{y = C_1 e^{\lambda_0 x} + C_2 x e^{\lambda_0 x}}$$

• (c) megoldási $\lambda_1 = \alpha + i\beta$ ill. $\lambda_2 = \alpha - i\beta$ komplex számok, ekkor $e^{\lambda x}$ mo.:

$$\boxed{y = e^{\alpha x} [C_1 \sin \beta x + C_2 \cos \beta x]}$$

P1. 1) $y'' - y' - 6y = 0 \Rightarrow \lambda^2 - \lambda - 6 = 0 \Leftrightarrow \lambda_1 = 3, \lambda_2 = -2 \Rightarrow$
 $\boxed{y = C_1 e^{3x} + C_2 e^{-2x}}$

2) $y'' - 8y' + 16y = 0 \Rightarrow \lambda^2 - 8\lambda + 16 = 0 \Rightarrow \lambda_{1,2} = 4 \Rightarrow$
 $\boxed{y = C_1 e^{4x} + C_2 x e^{4x}}$

3) $4y'' + 4y' + 37y = 0 \Leftrightarrow y'' + y' + \frac{37}{4}y = 0 \Rightarrow$
 $\lambda^2 + \lambda + \frac{37}{4} = 0 \Leftrightarrow \lambda_{1,2} = -\frac{1}{2} \pm 3i$

$$\Rightarrow \boxed{y = e^{-\frac{1}{2}x} (C_1 \sin 3x + C_2 \cos 3x)}$$