

Ολοκληρωτική Εξ.

Κεφάλαιο 4^ο

Ολοκληρωτικές Εξισώσεις Fredholm

$$y(t) = f(t) + \int_a^b k(t,s) y(s) ds$$

Εάν αβραμάνσω με ολόκληρη Εξ. της παραπάνω μορφής οπότε

$$k(t,s) = \sum_{k=1}^n a_k(t) b_k(s)$$

Είνας τέτοιος τύπος λέγεται διαχωρίσιμος

π.χ $k(t,s) = t+s$

$$a_1(t) = t, \quad b_1(s) = 1, \quad a_2(t) = 1, \quad b_2(s) = s$$

Επίσης είναι $k(t,s) = \sin(t-s) = \sin t \cos s - \sin s \cos t$

Παράδειγμα 1

Είτω $y(t) = 2t + \lambda \int_0^1 e^t e^s y(s) ds$

Να λύσω η παραπάνω ολοκληρωτική Εξίσωση

Απάντηση

$$y(t) = 2t + \lambda e^t \int_0^1 e^s y(s) ds$$

Είτω $C = \int_0^1 e^s y(s) ds$ (1)

οπότε η y γράφεται τή μορφή

$$y(t) = 2t + \lambda e^t C$$
 (2)

Από τήν σχέση (2) με χρήση τής (1)

$$C = \int_0^1 e^s (2s + \lambda e^s C) ds = 2 \int_0^1 e^s s ds + \lambda \int_0^1 e^s e^s C ds = \dots =$$

$$= 2e - 2(e-1) + \lambda C \frac{1}{2} (e^2 - 1)$$

Αρα

$$C(2 - \lambda(e^2 - 1)) = 4$$

$$\text{Αν } \lambda \neq \frac{2}{e^2 - 1} \text{ τότε } C = \frac{4}{2 - \lambda(e^2 - 1)} \quad (3)$$

και από την σχέση (2) λόγω της (3) έχουμε

$$y(t) = 2t + \lambda e^t \frac{4}{2 - \lambda(e^2 - 1)}$$

Αν $\lambda = \frac{2}{e^2 - 1}$ η εξίσωση δεν έχει λύση

$$\left(\int_a^b f(s) b(s) ds \neq 2 \neq 0 \right)$$

► Γενική μορφή

Έστω $k(t, s) = g(t)h(s)$, $t, s \in [a, b]$ όπου g, h είναι συνεχείς συναρτήσεις στο $[a, b]$ τότε

$$y'(t) = f(t) + \lambda \int_a^b g(t)h(s)y(s) ds$$

$$= f(t) + \lambda \cdot g(t) \int_a^b h(s)y(s) ds$$

$$\text{Έστω } C = \int_a^b h(s)y(s) ds \quad (3) \text{ οπότε } y(t) = f(t) + \lambda g(t) \cdot C \quad (4)$$

από την (3) λόγω (4) έχουμε

$$C = \int_a^b h(s) (f(s) + \lambda g(s) \cdot C) ds = \int_a^b h(s) f(s) ds + \lambda \int_a^b h(s) g(s) ds$$

Αρα

$$C - \lambda C \int_a^b h(s) g(s) ds = \int_a^b h(s) f(s) ds$$

$$C \left(1 - \lambda \int_a^b h(s) g(s) ds \right) = \int_a^b h(s) f(s) ds \quad (5)$$

Εάν $1 - \lambda \int_a^b h(s)g(s) ds \neq 0$ τότε έχουμε ότι

$$c = \frac{\int_a^b h(s)f(s) ds}{1 - \lambda \int_a^b h(s)g(s) ds}$$

και $y(t) = f(t) - \lambda g(t) \frac{\int_a^b h(s)f(s) ds}{1 - \lambda \int_a^b h(s)g(s) ds}$

Εάν $1 - \lambda \int_a^b h(s)g(s) ds = 0$ τότε η (5) δεν έχει λύση

Εάν $\int_a^b h(s)f(s) ds \neq 0$

► Έστω λ_1 η τιμή του λ όπου ικανοποιεί την

$$1 - \lambda_1 \int_a^b h(s)g(s) ds$$

και $f_1 = \int_a^b h(s)f(s) ds$

τότε $\lambda = \lambda_1$ και $\rho_1 = 0$ η εξίσωση (5) έχει λύση οποιαδήποτε σταθερά c . Από η ομογενή εξίσωση έχει λύση την $y(t) = f_1 + c \cdot y_1(t)$ όπου $y_1(t) = g(t)$

Είμαστε $1 - \lambda_1 \int_a^b h(s)g(s) ds = 0$, $y_1(t) = \lambda_1 y_1(t) \int_a^b h(s)g(s) ds$

η $g(t) = \lambda_1 \int_a^b g(t)h(s)g(s) ds = \lambda_1 \int_a^b x(t,s)g(s) ds$

Η g που ικανοποιεί αυτή τη σχέση λέγεται ιδιοσυνάρτηση που αντιστοιχεί στην ιδιοτιμή λ_1 .

► Εξίσωση $\chi(t,s) = \sum_{i=1}^n a_i(t) b_i(s)$

αριθμοί $a_1, a_2, \dots, a_n, b_1, b_2, \dots, b_n$ είναι συναρτήσεις συνάρτησης

στο $[a, b]$ και

$$c_1 a_1 + c_2 a_2 + \dots + c_n a_n = 0 \Rightarrow c_1 = c_2 = \dots = c_n = 0$$

Εξίσωση χ $c_i \neq 0$ τότε

$$c_1 a_1 = -c_2 a_2 - c_3 a_3 - \dots - c_n a_n$$

$$a_1 = -\frac{c_2}{c_1} a_2 - \frac{c_3}{c_1} a_3 - \dots - \frac{c_n}{c_1} a_n$$

και τότε

$$\sum a_i(t) b_i(s) = a_1(t) b_1(s) + a_2(t) b_2(s) + \dots + a_n(t) b_n(s)$$

$$= \left(-\frac{c_2}{c_1} a_2 - \frac{c_3}{c_1} a_3 - \dots - \frac{c_n}{c_1} a_n \right) b_1(s) + \dots + a_n(t) b_n(s)$$

$$= a_2(t) b_2(s) + a_3(t) b_3(s) + \dots + a_n(t) b_n(s)$$

Εξίσωση χ αντιστοίχως a_1, a_2, \dots, a_n είναι γραμμικά ανεξάρτητα

$$y(t) = f(t) + \lambda \int_a^b a_1(t) b_1(s) y(s) ds + \lambda \int_a^b a_2(t) b_2(s) y(s) ds + \dots +$$

$$+ \lambda \int_a^b a_n(t) b_n(s) y(s) ds$$

Εξίσωση χ αντιστοίχως

$$c_k = \int_a^b b_k(s) y(s) ds, \quad k=1, 2, \dots, n$$

τότε

$$y(t) = f(t) + \lambda c_1 a_1(t) + \lambda c_2 a_2(t) + \dots + \lambda c_n a_n(t) \quad (3)$$

με ομοιογενή + (3) στην (2) έχω

$$C_k(t) = \int_a^b b_k(s) (f(s) + \lambda C_1 a_{1k}(s) + \dots + \lambda C_n a_{nk}(s)) ds =$$

$$= \int_a^b b_k(s) f(s) ds + \lambda C_1 \int_a^b b_k(s) a_{1k}(s) ds + \dots + \lambda C_n \int_a^b b_k(s) a_{nk}(s) ds \quad (4)$$

ΟΠΩΣ ΕΧΩ

$$f_k = \int_a^b b_k(s) f(s) ds$$

$$A_{kj} = \int_a^b b_k(s) a_{j,k}(s) ds$$

Εκπαινω την (4) στη

$$C_k(t) = f_k + \lambda C_1 A_{1k} + \lambda C_2 A_{2k} + \dots + \lambda C_n A_{nk}$$

$$C_k(t) - \lambda C_1 A_{1k} - \lambda C_2 A_{2k} - \dots - \lambda C_n A_{nk} = f_k, \quad k=1, 2, \dots, n$$

ΟΠΩΣ ΕΚΠΑΙΝΩ ΤΟ ΣΥΣΤΗΜΑ

$$C_1 (1 - \lambda A_{11}) - \lambda A_{12} C_2 - \dots - \lambda A_{1n} C_n = f_1$$

$$- \lambda A_{21} C_1 + (1 - \lambda A_{22}) C_2 - \dots - \lambda A_{2n} C_n = f_2$$

$$- \lambda A_{n1} C_1 - \lambda A_{n2} C_2 - \dots - (1 - \lambda A_{nn}) C_n = f_n$$

ΣΥΣΤΗΜΑ ΕΞΙΣΩΣΕΩΝ ΝΗΣΗ ΜΕ ΑΓΝΩΣΤΟΥΣ ΤΩΝ C_1, C_2, \dots, C_n

Η ΟΡΙΣΤΩΣ ΤΩΝ ΑΝΤΙΣΤΑΣΕΩΝ ΤΟΥ ΣΥΣΤΗΜΑΤΟΣ ΕΙΝΑΙ

$$D(\lambda) = \begin{vmatrix} 1 - \lambda A_{11} & -\lambda A_{12} & \dots & -\lambda A_{1n} \\ -\lambda A_{21} & 1 - \lambda A_{22} & & -\lambda A_{2n} \\ \vdots & & & \\ -\lambda A_{n1} & -\lambda A_{n2} & & 1 - \lambda A_{nn} \end{vmatrix}$$

Η $D(\lambda)$ είναι ένα πολυώνυμο ως προς λ

(εφόσον $D(0) = |I| = 1$)

Επομένως για την επίλυση της σταθεροποιημένης εξίσωσης με διαχωρισμό πηρώνα οδηγούμαστε στην επίλυση ενός γραμμ. συστήματος με αγνώστους c_1, c_2, \dots, c_n

$$\text{Έστω } C = \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ \vdots \\ c_n \end{pmatrix} \text{ και } A = \begin{pmatrix} A_{11} & A_{12} & \dots & A_{1n} \\ A_{21} & A_{22} & \dots & A_{2n} \\ \vdots & \vdots & \dots & \vdots \\ A_{n1} & A_{n2} & \dots & A_{nn} \end{pmatrix}$$

$$\text{και } F = \begin{pmatrix} f_1 \\ f_2 \\ \vdots \\ f_n \end{pmatrix}$$

Τότε το πρόβλημα παίρνει τη μορφή $(I - \lambda A)C = F$ το οποίο έχει μοναδική λύση όταν $|I - \lambda A| \neq 0$ και έχει άπειρες η λύσεις εάν $|I - \lambda A| = 0$

~~Αόκλυτα~~

Να λύσει η σειρά αθροισμάτων Fredholm

$$y(t) = t + \lambda \int_{-n}^n (\cos t \sin s + t \cdot \cos t + s^2 \sin t) y(s) ds$$

Λύση

$$n=3, \quad \alpha_1(t) = \cos t, \quad \alpha_2(t) = t, \quad \alpha_3(t) = \sin t, \quad t \in [-n, n]$$

$$b_1(s) = \sin s, \quad b_2(s) = \cos s, \quad b_3(s) = s^2$$

$$O_1, O_2, O_3, b_1, b_2, b_3 \text{ ανήκουν στο } [-\pi, \pi]$$

Οι συναρτήσεις a_1, a_2, a_3 είναι γραμμικά ανεξάρτητες

Διότι $C_1 a_1 + C_2 a_2 + C_3 a_3 = 0$

$$C_1 a_1(t) + C_2 a_2(t) + C_3 a_3(t) = 0$$

για $t_1 = -\pi, t_2 = \pi/2, t_3 = \pi$

Εφαρμόζουμε το αποτέλεσμα

$$C_1 a_1(-\pi) + C_2 a_2(-\pi) + C_3 a_3(-\pi) = 0$$

$$C_1 a_1(\pi/2) + C_2 a_2(\pi/2) + C_3 a_3(\pi/2) = 0$$

$$C_1 a_1(\pi) + C_2 a_2(\pi) + C_3 a_3(\pi) = 0$$

Τότε έχουμε

$$\begin{vmatrix} a_1(-\pi) & a_2(-\pi) & a_3(-\pi) \\ a_1(\pi/2) & a_2(\pi/2) & a_3(\pi/2) \\ a_1(\pi) & a_2(\pi) & a_3(\pi) \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} -1 & -\pi & 0 \\ 0 & \pi/2 & 1 \\ -1 & \pi & 0 \end{vmatrix} = 4\pi \neq 0$$

Εάν $C_n = \int_{-\pi}^{\pi} b_n(s) y(s) ds$ (1)

$$y(t) = f(t) + C_1 \cdot \lambda a_1(t) + C_2 \cdot \lambda a_2(t) + C_3 \cdot \lambda a_3(t) = t + C_1 \cdot \lambda \cos t + C_2 \cdot \lambda \cdot t + C_3 \cdot \lambda \sin t$$
 (2)

εφαρμόζουμε στο (1) το (2) έχουμε

$$C_1 = \int_{-\pi}^{\pi} b_1(s) (s + C_1 \lambda \cos s + C_2 \cdot \lambda \cdot s + C_3 \lambda \sin s) ds$$

$$= \int_{-\pi}^{\pi} \sin s \cdot s ds + C_1 \cdot \lambda \int_{-\pi}^{\pi} \sin s \cos s ds + C_2 \cdot \lambda \int_{-\pi}^{\pi} \sin s \cdot s ds + C_3 \cdot \lambda \int_{-\pi}^{\pi} \sin^2 s ds$$

$$= \dots = \frac{2\pi}{4} C_1 \cdot \lambda \cdot 0 + 2\pi \cdot C_2 \cdot \lambda + C_3 \cdot \lambda \cdot \pi$$

Οπότε

$$C_1 - 2\pi\lambda C_2 - C_3\lambda\pi = 2\pi \quad (3)$$

Ομοίως

$$\begin{aligned} C_2 &= \int_{-\pi}^{\pi} b_2(s) y(s) ds = \int_{-\pi}^{\pi} \cos s (s + C_1\lambda \cos s + C_2\lambda s + C_3\lambda \sin s) ds \\ &= \int_{-\pi}^{\pi} \cos s \cdot s ds + C_1\lambda \int_{-\pi}^{\pi} \cos^2 s ds + C_2\lambda \int_{-\pi}^{\pi} (\cos s) s ds + \\ &+ C_3\lambda \int_{-\pi}^{\pi} \cos s \sin s ds = \dots = C_1\lambda\pi \end{aligned}$$

Ανάλογα

$$C_1\lambda\pi - C_2 = 0 \quad (4)$$

Επίσης

$$C_3 = \int_{-\pi}^{\pi} s^2 (s + C_1\lambda \cos s + C_2\lambda s + C_3\lambda \sin s) ds = \dots = -4C_1\lambda\pi$$

$$\text{Αρα } 4\lambda\pi C_1 + C_3 = 0 \quad (5)$$

Αρα έχουμε το σύστημα

$$C_1 - 2\pi\lambda C_2 - \lambda\pi C_3 = 0$$

$$\lambda\pi C_1 - C_2 = 0$$

$$4\lambda\pi C_1 + C_3 = 0$$

η ορίζουσα των συντελεστών είναι

$$D(\lambda) = \begin{vmatrix} 1 & -2\pi\lambda & -\lambda\pi \\ \lambda\pi & -1 & 0 \\ 4\lambda\pi & 0 & 1 \end{vmatrix} = \dots = -(1 + 2\lambda^2\pi^2) \neq 0$$

Επομένως η/η μοναδική λύση που είναι

$$c_1 = \frac{2\pi}{1+2\lambda^2\pi^2}$$

$$c_2 = \frac{2\lambda\pi^2}{1+2\lambda^2\pi^2}$$

$$c_3 = -\frac{8\lambda\pi^2}{1+2\lambda^2\pi^2}$$

οπότε

$$y(t) = t + \frac{2\pi}{1+2\lambda^2\pi^2} \cos t + \frac{2\lambda\pi^2}{1+2\lambda^2\pi^2} t - \frac{8\lambda^2\pi^2}{1+2\lambda^2\pi^2} \sin t$$

• Εάν έχουμε μια ομογενή ολοκληρωτική εξίσωση

$$y(t) = \lambda \int_a^b K(t,s) y(s) ds$$

με $K(t,s)$ διαχωρίσιμο

εάν εργαζόμαστε όπως πριν θα καταλήτουμε στο σύστημα

$$(I - \lambda A) \cdot c = 0$$

Εάν $|I - \lambda A| \neq 0$ τότε το σύστημα έχει μοναδική λύση τη μηδενική

και σε αυτή τη περίπτωση η λύση της ομοιά εξίσωσης

$$y(t) = f(t) + \lambda \sum_{k=1}^n c_k a_k(t) = 0$$

Εάν η ορίτωση $|I - \lambda A| = 0$ η ομογενής ομοιά εξίσωση

μπορεί να έχει άπειρες ή κάποια λύση

Σε αυτή τη περίπτωση για κάθε λ που μηδενίζει τον ορίτωση αναζητούμε μη μηδενικές λύσεις.

Μια ρίζα του $\lambda \neq 0$ για την οποία $|I - \lambda A| = 0$ και υπάρχει μη μηδενική λύση τότε λ λέγεται ιδιοτιμή και η μια μη μηδενική λύση ιδιοσυνάρτησή που αντιστοιχεί στην ιδιοτιμή αυτή.

~~Άσκηση~~

Να βρείτε τη μη τετριμμένη λύση της Fredholm ολικά εφώδους αν υπάρχει

$$y(t) = \frac{2}{\pi} \lambda \int_0^{\pi} \cos(t-s) y(s) ds$$

Λύση

$$y(t) = \frac{2}{\pi} \lambda \int_0^{\pi} (\cos t \cos s + \sin t \sin s) y(s) ds$$

$$a_1(t) = \cos t \quad a_2(t) = \sin t$$

$$b_1(s) = \cos s \quad b_2(s) = \sin s$$

a_1, a_2, b_1, b_2 συνεχείς στο $[0, \pi]$ και a_1, a_2 γραμμ. ανεξ.

Τότε

$$y(t) = \frac{2}{\pi} \lambda C_1 \cos t + \frac{2}{\pi} \lambda C_2 \sin t$$

όπου

$$C_1 = \int_0^{\pi} \cos s y(s) ds \quad (2) \quad C_2 = \int_0^{\pi} \sin s y(s) ds \quad (3)$$

με αντικατάσταση των (2) και (3) έχουμε

$$C_1 = \int_0^{\pi} \cos s \left(\frac{2}{\pi} \lambda C_1 \cos s + \frac{2}{\pi} \lambda C_2 \sin s \right) ds = \dots = \lambda C_1$$

ομοια

$$C_2 = \int_0^n \sin s y(s) ds = \int_0^n \sin s \left(\frac{2\lambda}{n} C_1 \cos s + \frac{2\lambda}{n} C_2 \sin s \right) ds = \dots = \lambda C_2$$

οποτε οτι τιμη του λ που μπορει να τονοθετησει ετσι παρανομη

ισοτιες ωστε να αλληλευσιν ειναι $\lambda=1$

οποτε

$$y(t) = \frac{2}{n} C_1 \cos t + \frac{2}{n} C_2 \sin t \quad \text{οπου } C_1, C_2 \text{ ειναι αυθαρητες σταθερες}$$

Προσθετικες μεθοδοι

ετσι

$$y_1(t) = f(t) + \lambda \int_a^b k(t,s) y_1(s) ds$$

$$\text{τοτε εαν } y_0(t) = f(t)$$

$$y_1(t) = f(t) + \lambda \int_a^b k(t,s) y_0(s) ds$$

⋮

$$y_n(t) = f(t) + \lambda \int_a^b k(t,s) y_{n-1}(s) ds$$

n-οστη προσθετικη

$$\text{εαν το } \lim_n y_n(t) = y(t)$$

π.χ

$$y(t) = 1 + \int_0^1 t u(s) ds \quad \text{να ηυραμε την ορθη εφλ.$$

απαυση

$$y_0(t) = 1$$

$$y_1(t) = 1 + \int_0^1 t \cdot 1 \cdot ds = 1 + t$$

$$y_2(t) = 1 + \int_0^1 t(1+s) ds = 1 + t \left(1 + \frac{1}{2} \right)$$

$$y_2(t) = 1 + \int_0^t y_2(s) ds = 1 + \int_0^t (1 + s(1 + 1/2)) ds$$

$$= 1 + t \int_0^1 (1 + s(1 + 1/2)) ds$$

$$= 1 + t \left(1 + \frac{1}{2} + \frac{1}{2^2} \right)$$

Επιπλέον έχουμε

$$y_n(t) = 1 + t \left(1 + \frac{1}{2} + \frac{1}{2^2} + \dots + \frac{1}{2^{n-1}} \right) = 1 + t \left(\sum_{k=1}^n \frac{1}{2^{k-1}} \right)$$

Αρα

$$\lim_n y_n(t) = 1 + t \left(\frac{1}{1 - 1/2} \right) = 1 + 2t$$

$$y(t) = \lim_n y_n(t) = 1 + 2t \quad \text{Είναι άρα η λύση της αρχικής$$

~~4~~ Νέσος Ενομοθητικός Τύπος

$$y(t) = f(t) + \lambda \int_a^b k(t,s) y(s) ds$$

Εάν $y_0(t) = f(t)$

$$y_1(t) = f(t) + \lambda \underbrace{\int_a^b k(t,s) y_0(s) ds}_{\phi_1(t)} = f(t) + \lambda \cdot \phi_1(t)$$

$$\text{οπου } \phi_1(t) = \int_a^b k(t,s) f(s) ds$$

Επίσης

$$y_2(t) = f(t) + \lambda \int_a^b k(t,s) y_1(s) ds$$

$$= f(t) + \lambda \int_a^b k(t,s) \left(f(s) + \lambda \int_a^b k(s,w) f(w) dw \right) ds$$

~