

$$\sum \cdot \Delta \cdot E \quad \frac{E}{\omega \gamma \omega \gamma^n}$$

n.x. $x'(t) = \sin(t) - x(t)$

$$x(t) = A e^{-t} + \frac{1}{2} \sin(t) - \frac{1}{2} \cos(t)$$

$$A \in \mathbb{R}$$

Προβλήματα αρχικών τιμών
Π. Α. Τ.

$$\begin{cases} y'(t) = f(t, y(t)) & a \leq t \leq b \\ y(a) = y_0 \end{cases}$$

$$\begin{aligned} x'(t) &= \sin(t) - x(t) \\ &= f(t, x(t)), \quad f(t, s) = \sin(t) - s \end{aligned}$$

$$x'(t) = \sin(t) - 0.1 x^3(t)$$

Η λύση $x(t)$ δεν μπορεί να εκφραστεί
σε κλειστή μορφή

$$\begin{cases} y'(t) = f(t, y(t)) & a \leq t \leq b \\ y(a) = y_0 \end{cases}$$

$f(t, s)$: γραμμική συνάρτηση ως προς τη μεταβλητή s

$$f(t, s) = \sin(t) - s$$

η $f(t, s) = p(t)s + q(t)$, p, q συνεχείς συναρτ.

$$y'(t) = p(t) y(t) + q(t), \quad P, q$$

Θωρύει
Θωάρις

Κάτω από προϋπόθεσις

$$y(t) = e^{\int_a^t p(s) ds} \left[y(a) + \int_a^t q(s) e^{-\int_a^s p(z) dz} ds \right]$$

$$g(t) = e^{-\int_a^t p(s) ds}$$

Θωρύει
Θωάρις

$$y'(t) + \frac{2}{1+t^4} y(t) = \sin(t)$$

$y(t)$ μπορεί να "δωθεί"

$$y(t) = e^{-\int_0^t \frac{2}{1+s^4} ds}$$

$$= \frac{\exp(2 \tan^{-1}(1+\sqrt{2}t))}{\exp(2 \tan^{-1}(1-\sqrt{2}t))} \cdot \frac{t^2 + \sqrt{2}t + 1}{t^2 - \sqrt{2}t + 1} \cdot \frac{1}{2\sqrt{2}}$$

Για να βρούμε ο τύπος γενική μορφή
της ακριβούς λύσης πρέπει

$$\int_0^t \left(\sin(s) / g(s) \right) ds$$

Θα μελετήσουμε μεθόδους
για τη λύση προβλημάτων αρχικών τιμών

Δεν θα "υπολογίσουμε" ~ "βρούμε"
τη λύση Δ.Ε (γενική)

$$\begin{cases} y(a) = y_0 \\ y' = f(t, y(t)) \end{cases}$$

Ποια είναι η λύση
 ~~$y(t)$~~

Θεωρούμε το πρόβλημα αρχικών τιμών
έχει μοναδική λύση

$$\begin{cases} y'(t) = f(t) & a \leq t \leq b \\ y(a) = y_0 \end{cases}$$

- Έχει μοναδική λύση στο $[a, b]$
- Έχει μοναδική λύση στο $[a, c], c < b$

Μπορεί η $y(t)$ να είναι μοναδική

$$\begin{cases} y'(t) = f(t, y(t)) & \underline{\underline{a \leq t}} \\ y(a) = y_0 \end{cases}$$

Πάντα θα θεωρούμε ένα $[a, b)$

θα αναζητούμε τη λύση $y'(t)$

"λύση" — "προσέγγιση" ως $y(t)$

$$f(t, s) : [a, b] \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$$

Errors

$$f(t, \vec{v}) : [a, b] \times \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^m$$

Π. Α. Τ.

$$u: [a, b) \rightarrow \mathbb{R}, v: [a, b] \rightarrow \mathbb{R}.$$

$$u'(t) = p(t, u(t), v(t))$$

$$v'(t) = q(t, u(t), v(t))$$

$$u(a) = \eta_0$$

$$v(a) = \eta_1$$

Συμπέρασμα Δ.Ε

$u(t)$ # αριθμός κουνελιών.

$v(t)$ # " " αγελάδες

$$u'(t) = \frac{5}{100} u(t) \left(1 - \frac{1}{100} v(t) \right)$$

$$v'(t) = \frac{1}{10} v(t) \left(\frac{5}{1000} u(t) - 2 \right)$$

$u(t)$ # αριθμός κουνελιών.

$v(t)$ # " " αγελάδες

$$u'(t) = \frac{5}{100} u(t) \left(1 - \frac{1}{100} v(t) \right)$$

$$v'(t) = \frac{1}{10} v(t) \left(\frac{5}{1000} u(t) - 2 \right)$$

$H(t)$: # ανδρών

$Z(t)$: # ζώων

$R(t)$: # Νεκρών ζώων

Στοιχεία του ματρίτσου

α : συντελεστή που δείχνει το γεγονός του θανάτου των ζώων ως "εναφής" ανδρών - ζώων

β : συντελεστής "εναφής" ανδρών - ζώων
οι άνθρωποι γίνονται ζώων

δ : ausgeglichenes System zu Zeitpunkt
im Ausgangszustand.

$$H'(t) = -\beta H(t)Z(t)$$

$$Z'(t) = \beta H(t)Z(t) - \alpha H(t)Z(t) + \gamma R(t)$$

$$R'(t) = \alpha H(t)Z(t) - \gamma R(t)$$

$$\alpha = 0.005, \quad \beta = 0.01, \quad \gamma = 0.02$$

$$H(0) = 500, \quad Z(0) = 10, \quad R(0) = 0$$

