

**38. משואות מסדר שני.**נתחיל בסוג הפשוט: משואות לינאריות.

משואה מהצורה:

$$y'' + P(x)y' + Q(x)y = R(x) \quad (38.1)$$

נקראת משואה לינארית מסדר שני.

משואה מצורה זו מופיעה לעתים קרובות ביותר בפיזיקה.

ישנו משפט חשוב על משואות לינאריות שנביאו ללא הוכחה:

אם  $y_{1H}$  הוא פתרון של המשואה ההומוגנית ( $R(x) = 0$ ) וכן  $y_{2H}$  הוא פתרון אחר של ההומוגנית

(38.2)

אזי הפתרון הכללי של המשואה ההומוגנית יהיה

$$Ay_{1H} + By_{2H}$$

פתרון זה כולל את כל הפתרונות האפשריים, כאשר A ו-B קבועים כלשהם.

ואם  $y_I$  הוא פתרון פרטי כלשהו של המשואה האי הומוגנית אזי

$$Ay_{1H} + By_{2H} + y_I \quad (38.3)$$

יהיה הפתרון הכללי של המשואה האי הומוגנית.

ניתן להוכיח משפט זה ע"י המשפט הקודם שלמדנו, שלמשוואה מסדר  $n$  הפתרון הכללי כולל $n$  - קבועים שרירותיים. אם  $y_{1H}$  פתרון ההומוגנית הרי גם  $Ay_{1H}$  פתרון ההומוגנית (ע"י הצבה

במשואה).

כ"כ לגבי  $By_{2H}$  וגם הסכום  $Ay_{1H} + By_{2H}$  פתרון. היות וקיבלנו פתרון עם שני קבועים שרירותיים הואחייב להיות הפתרון הכללי. אם  $y_I$  פתרון האי הומוגנית הרי גם כל פתרון של ההומוגנית פלוס  $y_I$ 

הוא פתרון של האי הומוגנית, שכן פתרון ההומוגנית נותן אפס כאשר מציבים אותו באגף שמאל של

המשואה (38.1).

$$y'' + ay' + by = 0$$

נתחיל לטפל במקרים פשוטים ביותר

זו משואה הומוגנית כאשר המקדמים  $b, a$  קבועים.

$$y'' + 5y' - 6y = 0$$

נראה לדוגמה:

במקרים אלה תמיד ננחש פתרון מהצורה

$$y = e^{\mu x}$$

$$y' = \mu e^{\mu x}$$

$$y'' = \mu^2 e^{\mu x}$$

כלומר נקבל:

$$\mu^2 e^{\mu x} + 5\mu e^{\mu x} - 6e^{\mu x} = 0 \quad / \times e^{-\mu x}$$

$$\mu^2 + 5\mu - 6 = 0$$

$$(\mu - 1)(\mu + 6) = 0$$

$$\mu_1 = 1$$

$$\mu_2 = -6$$

כלומר  $e^x$  ו-  $e^{-6x}$  פתרונות.

ואמנם אם נציב במשוואה

$$y'' + 5y' - 6y = e^x + 5e^x - 6e^x = 0$$

נקבל  $e^x$  פתרון

$$y'' + 5y' - 6y = 36e^{-6x} - 30e^{-6x} - 6e^{-6x} = 0 \quad e^{-6x}$$

כ"כ נציב

גם הוא פתרון.

$$y = Ae^x + Be^{-6x}$$

לפי המשפט הנ"ל הפתרון הכללי יהיה

ואמנם נציב ונראה שהוא פתרון

$$y'' + 5y' - 6y = (Ae^x + 36Be^{-6x}) + 5(Ae^x - 6Be^{-6x}) - 6(Ae^x + Be^{-6x}) = 0$$

נראה עתה את הפתרון הכללי למשוואה

$$y'' + ay' + by = 0$$

נציב

$$y = e^{\mu x}$$

$$\mu^2 + a\mu + b = 0$$

$$\mu_{\pm} = \frac{-a \pm \sqrt{a^2 - 4b}}{2}$$

כאשר הפתרון הכללי

$$y = Ae^{\mu_+ x} + Be^{\mu_- x}$$

אם  $\mu_{\pm}$  ממשיים משאירים כך את הפתרון כמו בדוגמה האחרונה.

נבדוק עתה את המקרה כלומר  $\mu_{\pm}$  אינם ממשיים.

$$\mu_{\pm} = \frac{-a \pm i\sqrt{4b - a^2}}{2}$$

במקרה זה נוכל לכתוב

כאשר  $4b - a^2$  ממשי חיובי.

$$y = Ae^{-\frac{a}{2}x + i\sqrt{b - \left(\frac{a}{2}\right)^2}x} + Be^{-\frac{ax}{2} - i\sqrt{b - \left(\frac{a}{2}\right)^2}x}$$

ואז נקבל את הפתרון הכללי

$$\rho = \sqrt{b - \left(\frac{a}{2}\right)^2} \quad \text{נסמן}$$

$$y = e^{-\frac{a}{2}x} [Ae^{i\rho x} + Be^{-i\rho x}]$$

הוכחנו

$$e^{iu} = \cos u + i \sin u$$

לכן

$$e^{-iu} = \cos u - i \sin u$$

$$= e^{-\frac{a}{2}x} [A(\cos \rho x + i \sin \rho x) + B(\cos \rho x - i \sin \rho x)] =$$

$$= e^{-\frac{a}{2}x} [(A+B)\cos \rho x + i(A-B)\sin \rho x] = e^{-\frac{a}{2}x} (C \cos \rho x + iD \sin \rho x)$$

מקרה שני  $a^2 - 4b = 0$

במקרה זה יש רק פתרון אחד  $y = Ae^{-\frac{a}{2}x}$  למשוואה ההומוגנית וא"כ איך נקבל את הפתרון הכללי, שהוא צריך להיות קומבינציה ליניארית של 2 פתרונות. במקרה זה נוכל להוכיח שפתרון נוסף יהיה

$$y = xe^{-\frac{a}{2}x}$$

ואמנם

$$y' = xe^{-\frac{a}{2}x} \left(-\frac{a}{2}\right) + e^{-\frac{a}{2}x} = e^{-\frac{a}{2}x} \left(1 - \frac{a}{2}x\right)$$

$$y'' = \left(-\frac{a}{2}\right)e^{-\frac{a}{2}x} \left(1 - \frac{a}{2}x\right) + e^{-\frac{a}{2}x} \left(-\frac{a}{2}\right) = e^{-\frac{a}{2}x} \left(-a + \frac{a^2}{4}x\right)$$

$$y'' + ay' + by = e^{-\frac{a}{2}x} \left(-a + \frac{a^2}{4}x\right) + ae^{-\frac{a}{2}x} \left(1 - \frac{a}{2}x\right) + bxe^{-\frac{a}{2}x} =$$

$$= e^{-\frac{a}{2}x} \left(-a + \frac{a^2}{4}x + a - \frac{a^2}{2}x + bx\right) = 0$$

$$b = \frac{a^2}{4} \quad \text{אבל}$$

$$y'' + ay' + by = 0$$

ולכן נקבל

$$y = Ae^{-\frac{a}{2}x} + Bxe^{-\frac{a}{2}x}$$

ומכאן שהפתרון הכללי יהיה:

דוגמאות:

$$1. \text{ פתור } \frac{d^2y}{dx^2} + \frac{dy}{dx} - 6y = 0$$

נציב  $y = e^{mx}$  ונקבל

$$m^2 + m - 6 = 0$$

והשרשים

$$m_2 = -3 \quad m_1 = 1$$

ולכן הפתרון הכללי

$$y = C_1e^{2x} + C_2e^{-3x}$$

$$\frac{d^3y}{dx^3} - \frac{d^2y}{dx^2} - 12\frac{dy}{dx} = 0$$

2. פתור את המשוואה

היא משוואה לינארית הומוגנית מסדר 3 ונפתר באותה דרך כלומר

$$y = e^{mx}$$

$$m^3 - m^2 - 12m = 0$$

$$m(m^2 - m - 12) = 0$$

$$m_1 = 0 \quad m_2 = -3 \quad m_3 = 4$$

$$y = C_1 + C_2e^{-3x} + C_3e^{4x}$$

ולכן הפתרון הכללי

3. פתור את המשוואה

$$\frac{d^2y}{dx^2} - 2\frac{dy}{dx} + y = 0$$

$$m^2 - 2m + 1 = 0$$

$$(m-1)^2 = 0$$

$$m_{1,2} = 1$$

ולכן הפתרון הכללי יהיה:

$$y = C_1e^x + C_2xe^x$$

.4

$$\frac{d^2 y}{dx^2} + \frac{dy}{dx} + y = 0$$

$$m^2 + m + 1 = 0$$

$$m_{1,2} = \frac{-1 \pm \sqrt{1-4}}{2} = \frac{-1 \pm i\sqrt{3}}{2}$$

$$y = Ae^{-\frac{x}{2} + i\frac{\sqrt{3}x}{2}} + Be^{-\frac{x}{2} - i\frac{\sqrt{3}x}{2}} = e^{-\frac{x}{2}} \left( Ae^{i\frac{\sqrt{3}x}{2}} + Be^{-i\frac{\sqrt{3}x}{2}} \right) =$$

$$e^{-\frac{x}{2}} \left( A \left( \cos \frac{\sqrt{3}x}{2} + i \sin \frac{\sqrt{3}x}{2} \right) + B \left( \cos \frac{\sqrt{3}x}{2} - i \sin \frac{\sqrt{3}x}{2} \right) \right) =$$

$$= e^{-\frac{x}{2}} \left( (A+B) \cos \frac{\sqrt{3}x}{2} + i(A-B) \sin \frac{\sqrt{3}x}{2} \right) = e^{-\frac{x}{2}} \left( A' \cos \frac{\sqrt{3}x}{2} + iB' \sin \frac{\sqrt{3}x}{2} \right)$$

.5

$$y^{(4)} - 8y'' + 16y = 0 \quad \text{פתור}$$

נציב

$$y = e^{mx}$$

$$m^4 - 8m^2 + 16 = 0$$

$$(m^2 - 4)^2 = 0$$

$$m_{1,2} = 2 \quad m_{3,4} = -2$$

במקרה זה הפתרון הכללי יהיה

$$y = C_1 e^{2x} + C_2 x e^{2x} + C_3 e^{-2x} + C_4 x e^{-2x}$$

.6

הערה: אם שורש אחד מופיע במשוואה 3 פעמים למשל:

$$\frac{d^3 y}{dx^3} - 9 \frac{d^2 y}{dx^2} + 27 \frac{dy}{dx} - 27y = 0$$

$$(m-3)^3 = 0$$

אזי הפתרון הכללי יהיה:

$$y = Ae^{3x} + Bxe^{3x} + Cx^2 e^{3x}$$

**דוגמה פיסיקלית:**

נראה עתה דוגמה פיסיקלית למשוואה לינארית הומוגנית עם מקדמים קבועים:

מסה  $m$  מתנוודדת בקצה קפיץ אנכי. מצא את מקומו של המסה כפונקציה של הזמן.

נציין ב-  $y$  את ההעתק של המסה מנקודה שיווי משקל. נזכור שהכח המחזיר על מסה  $m$  הוא  $-ky$  כאשר  $k$  קבוע הקפיץ. והסימן (-) מציין שהכח וההעתק הם בכיוונים הפוכים. אזי מהחק השני של ניוטון נקבל

$$\boxed{m \frac{d^2 y}{dt^2} = -ky} \quad (38.4)$$

או נסמן

$$\frac{d^2 y}{dt^2} + \frac{k}{m} y = 0$$

זו משוואה ליניארית הומוגנית.

$$\text{נסמן } \omega^2 = \frac{k}{m} \text{ ואז נקבל}$$

$$\frac{d^2 y}{dt^2} + \omega^2 y = 0$$

נניח פתרון

$$y = e^{\mu x}$$

$$\mu^2 + \omega^2 = 0$$

$$\mu = \pm i\omega$$

ולכן הפתרון הכללי:

$$\boxed{y = Ae^{i\omega t} + Be^{-i\omega t} = A_1 \sin \omega t + B_1 \cos \omega t} \quad (38.5)$$

כאשר  $A_1$  ו-  $B_1$  קבועים שרירותיים.נציב  $B_1 = C \sin \gamma$   $A_1 = C \cos \gamma$  ונקבל:

$$= C \sin(\omega t + \gamma)$$

כלומר זו משוואת התנועה של הגוף.

גוף המקיים משוואת תנועה כזו, או מקיים את משוואה (1) הוא נע בתנועה הרמונית.

זהו הפתרון הכללי של הבעיה.

נניח עתה תנאי התחלה מסוימים ע"מ למצוא פתרון מיוחד.

נניח שהמסה הוחזקה 10 cm מתחת לשיווי משקל ואז בפתאומיות נעזבה.

כלומר ב-  $t = 0$   $y = -10$   $y = 0$  במצב שיווי משקל).

$$\text{כמו כן } \left. \frac{dy}{dt} \right|_{t=0} = 0 \text{ מהירות הגוף.}$$

$$y = A_1 \sin \omega t + B_1 \cos \omega t$$

$$\frac{dy}{dt} = A_1 \omega \cos \omega t - B_1 \omega \sin \omega t$$

ואז נקבל מתוך

$$-10 = A_1 \cdot 0 + B_1 \cdot 1$$

$$0 = A_1 \omega \cdot 1 - B_1 \omega \cdot 0$$

$$A_1 = 0$$

$$B_1 = -10$$

ומכאן שהפתרון המסויים של הבעיה הנ"ל יהיה

$$y = -10 \cos \omega t$$

הבעיה שפתרנו זה עתה אינה ריאלית מבחינה מעשית. המשואה האחרונה אומרת שהמסה,

אם החלה פעם לנוע תתמיד בתנודותיה מעלה ומטה **לעולם!**

זהו בודאי שאינו נכון. מה שקורה הוא שהתנודות יחלו לדעוך עד שהמערכת תעצר.

הסבה לאי ההתאמה בין המציאות הפיסיקלית לבין התשובה המתמטית הוא בזאת שהזנחנו

כח **חכוך**.

הנחה מתקבלת על הדעת עבור בעיה זו ועבור בעיות רבות דומות בפיסיקה שישנו כח מחזיר

שהוא פרופורציונלי למהירות הגוף.

נסמן כח זה ב-  $l \frac{dy}{dt}$  בכיוון מנוגד למהירות. ואז חק ניוטון השני יהיה:

$$m \frac{d^2 y}{dt^2} = -ky - l \frac{dy}{dt} \quad (l > 0) / m$$

ונקבל

$$\frac{d^2 y}{dt^2} + \frac{l}{m} \frac{dy}{dt} + \frac{k}{m} y = 0$$

נסמן

$$\omega^2 = \frac{k}{m} \quad 2b = \frac{l}{m} \quad (b > 0)$$

ונקבל משואה ליניארית הומוגנית עם מקדמים קבועים.

$$\frac{d^2 y}{dt^2} + 2b \frac{dy}{dt} + \omega^2 y = 0$$

נפתור אותה:

$$\mu^2 + 2b\mu + \omega^2 = 0$$

$$\mu_{1,2} = -b \pm \sqrt{b^2 - \omega^2}$$

יש עתה 3 סוגי תשובות לבעיה התלויים ביחס של  $b^2$  ל  $\omega^2$ . ונותנים להם השמות הבאים:

$b^2 > \omega^2$  - מרוסנת - *over damped*

$b^2 = \omega^2$  - קריטית - *critically damped*

$b^2 < \omega^2$  - תת מרוסנת - *under damped*

נדון בכל מקרה בנפרד:

### תנועה מרוסנת

היות  $b^2 > \omega^2$  אזי  $\sqrt{b^2 - \omega^2}$  ממשי וקטן מ-  $b$  אזי שני השרשים של  $\mu$  שליליים

$$y = Ae^{-\lambda_1 t} + Be^{-\lambda_2 t}$$

כאשר

$$\lambda_1 = -\mu_1 = b + \sqrt{b^2 - \omega^2}$$

$$\lambda_2 = -\mu_2 = b - \sqrt{b^2 - \omega^2}$$

וכפי שרואים  $y$  הולך וקטן עם הזמן ואין כלל תנוע מחזורית. (כח החכוך המחזיר מבטל את השפעת הכוח ההרמוני).

### תנועה קריטית:

כאשר  $b = \omega$  יש לנו שתי פתרונות שווים  $\mu_1 = \mu_2 = -b$

ואז הפתרון הכללי

$$y = Ae^{-bt} + Bte^{-bt} = (A + Bt)e^{-bt}$$

בשני המקרים הנ"ל המסה  $m$  נתונה לכח החכוך מחזיר גדול כך שהוא חוזרת למנוחה ולא לתנועה הרמונית חוזרת.

### תנועה תת מרוסנת

כאשר  $b^2 < \omega^2$  אזי  $\sqrt{b^2 - \omega^2}$  הוא מדומה נסמן  $\beta = \sqrt{\omega^2 - b^2}$  ממשי אזי

$\sqrt{b^2 - \omega^2} = i\beta$  ואז השרשים הם  $-b \pm i\beta$  כלומר הפתרון יהיה:

$$y = C_1 e^{(-b+i\beta)t} + C_2 e^{(-b-i\beta)t} = e^{-bt} (A_1 \sin \beta t + A_2 \cos \beta t) = Ce^{-bt} \sin(\beta t + \gamma)$$

תוצאה זו היא בהתאם למה שאנו יודעים שבדרך כלל קורה למסה  $m$ . בגלל המקדם

$e^{-bt}$  האוסצילציות קטנות באמפליטודה עם הזמן.

כ"כ נשים לב שהתדירות  $\beta = \sqrt{\omega^2 - b^2}$  היא פחות מהתדירות של האוסצילטור החפשי.



למרות שנתנו דוגמה פסיקלית, המתמטיקת בה דנו הוא שמושית למספר רב של בעיות בפיסיקה.

קודם כל יש הרבה צורות של ויברציות מכניות מחוץ למסה הקשורה בקפיץ, כמו מטוטלת קולון, מחט של מכשיר מדידה והרבה דוגמאות נוספות מסובכות יותר כמו תנודות מבנים כמו גשרים, מטוסים ותנודות האטום הגביש.  
במקרים אלה אנו זקוקים לפתירת מ"ד דומות למה שעסקנו.

למדנו עד כה למצא את הפתרון הכללי של המשוואה ההומוגנית.  
אם נמצא עתה פתרון מיוחד למשוואה הלא הומוגנית נוכל להוסיפו לפתרון הכללי של ההומוגנית ולקבל את הפתרון הכללי של האי - הומוגנית.

### 38.1 משוואה ליניארית לא הומוגנית עם מקדמים קבועים.

נטפל עתה במשוואות לינאריות עם מקדמים קבועים אך לא הומוגנית.

כלומר מהצורה

$$\frac{d^2 y}{dx^2} + a \frac{dy}{dx} + by = f(x)$$

כתבו משוואה זו בצורה

$$(D^2 + aD + b)y = f(x)$$

הזכרנו משפט שהפתרון הכללי של המשוואה הזו יהיה הפתרון הכללי של ההומוגנית +

$$y = y_H + y_I$$

פתרון מיוחד של הלא הומוגנית

נלמד מספר שיטות לפתירת משוואות מהסוג הנ"ל.

**שיטה ראשונה: שיטת אנטגרציה.**

שיטה זו היא פשוטה ויכולה תמיד לשמש ע"מ לפתור משוואות מהסוג הנ"ל. אולם, בורב המקרים היא ארוכה יותר ודורשת עבודה יותר משיטות אחרות.

$$y'' + y' - 2y = e^x$$

נתבונן על השיטה באמצעות הדוגמה הבאה:

$$(D^2 + D - 2)y = e^x$$

נוכל לכתוב

$$(D - 1)(D + 2)y = e^x$$

או

נסמן לנו

$$u = (D + 2)y$$

$$(D - 1)u = e^x$$

ואז נקבל משוואה דיפרנציאלית עבור  $y$  מסדר ראשון ולינארית

או

$$\frac{du}{dx} - u = e^x$$

כלומר הפתרון יהיה

$$u = e^{-x} \int Qe^x dx + Ce^{-x}$$

כאשר

$$I = \int P dx$$

$$Q = e^x$$

$$P = -1$$

א"כ

$$I = \int (-1) dx = -x$$

$$u = e^x \int e^{-x} e^x dx + C_1 e^{-x} = e^x x + C_1 e^{-x}$$

עתה נציב את הפתרון עבור  $u$  ונקבל

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

קבלנו משוואה ליניארית מסדר ראשון עבור  $y$ 

$$\frac{dy}{dx} + 2y = e^x x + C_1 e^{-x}$$

$$P = 2$$

$$Q = e^x x + C_1 e^{-x}$$

$$I = \int P dx = 2x$$

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

$$= e^{-2x} \int (e^{3x} x + C_1 e^{3x}) dx + C_2 e^{-2x} = e^{-2x} \left( \frac{1}{3} x e^{3x} - \frac{1}{3} e^{3x} + \frac{1}{3} C_1 e^{3x} \right) + C_2 e^{-2x} =$$

$$= \frac{1}{3} x e^x + C_1 e^{-x} + C_2 e^{-2x}$$

זהו הפתרון הכללי וקבלנו כאן מעשה את הפתרון של ההומוגנית (2 המחברים האחרונים)

+ פתרון פרטי של האי הומוגנית המחובר הראשון.

השיטה הנ"ל הופכת לעתים למסובכת ולכן בד"כ משתמשים בשיטות אחרות.

**38.2 שיטת השואת מקדמים.**

בשיטת זו מוצאים תחילה את הפתרון הכללי של ההומוגנית ואח"כ פתרון מיוחד של האי הומוגנית בשיטה הבאה.

מנחשים פתרונות הכוללים קומביניציה של הפונקציות והנגזרות שלהם המופיעות באגף ימין של משוואה האי הומוגנית.

לדוגמה אם המשוואה היא מהצורה

$$(D^2 + aD + b)y = x^3$$

נבחר כפתרון מיוחד

$$y_I = ax^3 + bx^2 + cx + d$$

נציב ואח"כ נזהה את המקדמים

או אם באגף ימין מופיע  $e^x + e^{3x}$

$$. y_I = Ae^x + Be^{3x}$$

אם באגף ימין מופיע  $\sin ax$

$$. y_I = A \cos ax + B \sin ax$$

השיטה אינה יעילה כאשר מספר הנגזרות השונות של הפונקציה באגף ימין הוא אינסופי כמו למשל  $tgx$ .

**דוגמאות:**

$$y'' + y' - 2y = x^2 - x$$

פתרון ההומוגנית

$$m^2 + m - 2 = 0$$

$$(m-1)(m+2) = 0$$

$$y_H = Ae^x + Be^{-2x}$$

ננחש פתרון האי הומוגנית

$$y_I = Ax^2 + Bx + C$$

$$y_I' = 2Ax + B$$

$$y_I'' = 2A$$

ונציב

$$2A + (2Ax + B) - 2Ax^2 - 2Bx - 2C = x^2 - x$$

$$-2A = 1 \quad A = -\frac{1}{2}$$

$$2A - 2B = -1 \quad B = 0$$

$$2A + B - 2C = 0 \quad C = -\frac{1}{2}$$

ולכן הפתרון המיוחד יהיה

$$y_I = -\frac{1}{2}(x^2 + 1)$$

והפתרון הכללי

$$y = Ae^x + Be^{-2x} - \frac{1}{2}(x^2 + 1)$$

**דוגמאות:**

$$\frac{d^2 y}{dx^2} - 3\frac{dy}{dx} + 2y = x^2 + \sin x$$

ע"מ למצוא פתרון למשוואה ההומוגנית:

$$m^2 - 3m + 2 = 0$$

$$m_1 = 2$$

$$m_2 = 1$$

ולכן פתרון ההומוגנית

$$y = Ae^{2x} + Be^x$$

אצלנו

$$Q = x^2 + \sin x$$

נשים לב שכל הנגזרות של  $Q$  הם  $\sin x, x$  ו- $\cos x$  ולכן נניח פתרון מהצורה

$$y = ax^2 + bx + c + d \sin x + e \cos x$$

נציב במשוואה:

$$\frac{dy}{dx} = 2ax + b + d \cos x - e \sin x$$

$$\frac{d^2 y}{dx^2} = 2a - d \sin x - e \cos x$$

$$2a - d \sin x - e \cos x - 3(2ax + b + d \cos x - e \sin x) + \\ + 2(ax^2 + bx + c + d \sin x + e \cos x) = x^2 + \sin x$$

אנו מעוניינים שהביטוי באגף שמאל יתן את אגף ימין ולכן ע"י השוואת מקדמים

נדרוש:

$$2a = 1 \quad a = \frac{1}{2}$$

$$-6a + 2b = 0 \quad b = 3a = \frac{3}{2}$$

$$2a - 3b + 2c = 0 \quad 2c = 3b - 2a = \frac{9}{2} - \frac{2}{2} = \frac{7}{2} \Rightarrow c = \frac{7}{4}$$

$$-d + 3e = 1 \quad d = 3e - 1$$

$$-e - 3d = 0$$

$$-e - 3(3e - 1) = -e - 9e + 3 = 0$$

$$-10e = -3$$

$$e = \frac{3}{10}$$

$$d = 3 \cdot \frac{3}{10} - 1 = \frac{9}{10} - 1 = -\frac{1}{10}$$

ולכן הפתרון הכללי יהיה:

$$y = Ae^{2x} + Be^x + \frac{1}{2}x^2 + \frac{3}{2}x + \frac{7}{4} - \frac{1}{10}\sin x + \frac{3}{10}\cos x$$

הערה: השיטה של פתרון נסיוני נופלת כאשר ב-  $Q$  יש בטוי שהוא פתרון של המשוואה

ההומוגנית שכן אגף שמאל יתן עבורו אפס, לכן הוא לא יתרום לאגף ימין.

**לדוגמה:**

$$\frac{d^2 y}{dx^2} - 3\frac{dy}{dx} + 2y = e^{2x}$$

$$m^2 - 3m + 2 = 0$$

$$m_1 = 2$$

$$m_2 = 1$$

במקרה זה אם נבחר כפתרון כללי

$$y = Ae^x + Be^{2x}$$

נקבל סתירה שכן באגף שמאל נקבל אפס ובאגף ימין שונה מאפס.

$$u = cxe^{2x}$$

לכן עלינו לקחת כאן כפתרון נסיוני מיוחד

$$\frac{du}{dx} = ce^{2x} + 2cxe^{2x}$$

$$\frac{d^2 u}{dx^2} = 2ce^{2x} + 2ce^{2x} + 4cxe^{2x}$$

ואת  $c$  לקבוע ע"י השוואת מקדמים

$$4ce^{2x} + 4cxe^{2x} - 3ce^{2x} - 6cxe^{2x} + 2cxe^{2x} = e^{2x}$$

$$c = 1$$

מכאן שהפתרון הכללי יהיה

$$y = Ae^x + Be^{2x} + xe^{2x}$$

נחזור עתה לבעיה הפיסיקלית שטפלנו בפרק 38, שם טפלנו בבעיה של אוסצילטור הרמוני ללא

כח חיצוני. קבלנו תנועה מרוסנת של אוסצילטור.

נדון עתה בתנודות הנייל כאשר ישנו כח מחזורי חיצוני הפועל על המערכת.  
עלינו לפתור משוואה דיפרנציאלית לא הומוגנית, באגף ימין פונקציה של  $t$ .

$$\frac{d^2 y}{dt^2} + 2b \frac{dy}{dt} + \omega^2 y = F \sin \omega t$$

הפתרון יכלול פתרון של ההומוגנית, השואף לאפס כאשר  $t$  שואף ל- $\infty$ .  
אולם הפתרון יכלול גם פתרון מיוחד. שאינו שואף לאפס בגלל הכוח המחזורי.  
נניח פתרון מהצורה

$$y_t = A \sin \omega' t + B \cos \omega' t$$

ונקבל

$$-A\omega'^2 \sin \omega' t - B\omega'^2 \cos \omega' t + 2bA\omega' \cos \omega' t - 2bB\omega' \sin \omega' t + \\ + \omega^2 A \sin \omega' t + \omega^2 B \cos \omega' t = F \sin \omega' t$$

$$-A\omega'^2 - 2b\omega'B + \omega^2 A = F$$

$$-B\omega'^2 + 2bA\omega' + \omega^2 B = 0$$

$$B(\omega^2 - \omega'^2) = -2bA\omega'$$

$$B = -\frac{2bA\omega'}{\omega^2 - \omega'^2}$$

$$-A\omega'^2 + 2b\omega' \frac{2bA\omega'}{\omega^2 - \omega'^2} + \omega^2 A = F$$

$$A \left( -\omega'^2 + \frac{4b^2 \omega'^2}{\omega^2 - \omega'^2} + \omega^2 \right) = F$$

$$A \frac{-\omega'^2 \omega^2 + \omega'^4 + 4b^2 \omega'^2 + \omega^4 - \omega'^2 \omega^2}{\omega^2 - \omega'^2} = F$$

$$A \frac{(\omega^2 - \omega'^2)^2 + 4b^2 \omega'^2}{\omega^2 - \omega'^2} = F$$

$$A = \frac{F(\omega^2 - \omega'^2)}{(\omega^2 - \omega'^2)^2 + 4b^2 \omega'^2}$$

$$B = \frac{-2b\omega'F}{(\omega^2 - \omega'^2)^2 + 4b^2 \omega'^2}$$

$$y = \frac{F}{(\omega^2 - \omega'^2)^2 + 4b^2 \omega'^2} \left( (\omega^2 - \omega'^2) \sin \omega' t - 2b\omega' \cos \omega' t \right)$$

$$y = \frac{F}{(\omega^2 - \omega'^2)^2 + 4b^2 \omega'^2} \sin(\omega' t - \phi)$$

כאשר

$$\operatorname{tg} \phi = \frac{2b\omega'}{\omega^2 - \omega'^2}$$

זהו הפתרון **המצב היציב** שכן כאשר  $t \rightarrow \infty$  שאר הפתרון זניח. זאת אומרת המערכת תנוע לאחר זמן בתדירות הכוח המחזורי  $\omega'$ .

**דוגמה:**

$$\frac{d^2 y}{dx^2} - 5 \frac{dy}{dx} + 6y = e^{2x} + 2x^2$$

פתרון ההומוגנית

$$y_H = e^{\alpha x}$$

$$\alpha^2 - 5\alpha + 6 = 0 \quad (\alpha - 3)(\alpha + 2) = 0$$

$$y_H = Ae^{2x} + Be^{3x}$$

נניח הפתרון האי הומוגנית

$$y_I = \alpha x e^{2x} + \beta x^2 + \gamma x + \delta$$

ונקבל

$$\frac{dy_I}{dx} = \alpha e^{2x} + 2\alpha x e^{2x} + 2\beta x + \gamma$$

$$\frac{d^2 y_I}{dx^2} = 2\alpha e^{2x} + 2\alpha e^{2x} + 4\alpha x e^{2x} + 2\beta$$

$$2\alpha e^{2x} + 2\alpha e^{2x} + 4\alpha x e^{2x} + 2\beta - 5\alpha e^{2x} - 10\alpha x e^{2x} - 10\beta x - 5\gamma + 6\alpha x e^{2x} + 6\beta x^2 + 6\gamma x + 6\delta = e^{2x} + 2x^2$$

$$-\alpha = 1 \quad \alpha = -1$$

$$6\beta = 2 \quad \beta = \frac{1}{3}$$

$$-10\beta + 6\beta + 6\gamma = 0 \Rightarrow -\frac{4}{3} + 6\gamma = 0 \Rightarrow \gamma = \frac{2}{9}$$

$$2\beta - 5\gamma + 6\delta = 0$$

$$-\frac{4}{9} \cdot \frac{2}{3} - \frac{10}{9} + 6\delta = 0 \Rightarrow \delta = \frac{4}{9 \cdot 6} = \frac{2}{27}$$

**38.3. משואות אחרות מסדר שני.**

למרות שהמשואה הליניארית מסדר שני עם מקדמים קבועים היא השכיחה ביותר בפיסיקה, ישנם גם מספר צורות אחרות של משואות מסדר שני שאף הם חשובות.

נדון בהם לפי הסוגים הבאים:

א. משואות בהם חסר  $y$ .

ב. משואות בהם חסר  $x$ .

ג. משואות מהצורה  $y'' + f(y) = 0$ .

ד. משואות מהצורה

$$a_2 x^2 \frac{d^2 y}{dx^2} + a_1 x \frac{dy}{dx} + a_0 y = 0$$

הנקראת לעתים משואת קושי או אוילר.

ע"מ לפתור סוגים א' או ב' מציבים

$$u = y'$$

ואז במקרה (א) מקבלים  $y'' = u'$ .

ואז משואה מטיפוס א' הופכת למשוואה מסדר ראשון כאשר  $u$  משתנה תלוי ו- $x$  משתנה ב"ת.

תחילה פותרים  $u$  כפונקציה של  $x$  ואח"כ מציבים  $u = y'$  ופותרים משואה מסדר ראשון עבור

$y$ .

**דוגמה:**

$$x \frac{d^2 y}{dx^2} + \frac{dy}{dx} = x^2$$

נציב

$$\frac{dy}{dx} = u$$

$$x \frac{du}{dx} + u = x^2$$

$$\frac{du}{dx} + \frac{1}{x} u = x$$

$$P = \frac{1}{x}$$

$$Q = x$$

$$I = \int P dx = \ln x$$

$$u = e^{-\ln x} \int x e^{\ln x} dx + C_1 e^{-\ln x} = \frac{1}{x} \int x^2 dx + \frac{C_1}{x} = \frac{x^3}{3x} + \frac{C_1}{x} = \frac{x^2}{3} + \frac{C_1}{x}$$



$$\frac{dy}{dx} = \frac{x^2}{3} + \frac{C_1}{x}$$

$$y = \int \left( \frac{x^2}{3} + \frac{C_1}{x} \right) dx = \frac{x^3}{9} + C_1 \ln x + C_2$$

עבור מקרה ב' (משוואות בהם חסר x)

נציב  $u = y'$  ואז

$$y'' = \frac{du}{dx} = \frac{du}{dy} \frac{dy}{dx} = u \frac{du}{dy}$$

כלומר אנו משנים את המשתנה הב"ת מ-x ל-y.

שים לב שיש רק משתנה ב"ת אחד במשוואה דיפרנציאלית רגילה.

בתחילה x יהיה משתנה ב"ת ו-y תלוי ו-u דיפרנציאל של x. עתה אנו מסתקלים על הבעיה כך:

רואים את y כמשתנה ב"ת כאשר u פונקציה של y.

עם ההצבות הנ"ל משוואה דיפרנציאלית שאין בה x הופכת להיות בסדר ראשון עם x כמשתנה תלוי ו-y כמשתנה ב"ת.

**לדוגמה:**

בשעורים הקודמים דנו בתנועת מסה m המושפיע מכח מחזיר  $-ky$  וכח רוטון  $l \frac{dy}{dt}$  פרופורציוני למהירות. נדון עתה בבעיה דומה אבל שכח הריסון פרופורציונלי לרובע המהירות המ"ד שנקבל במקרה זה תהיה

$$m \frac{d^2 y}{dt^2} \pm l \left( \frac{dy}{dt} \right)^2 + ky = 0 \quad (l > 0)$$

(הסימן  $\pm$  נלקח כך שבכל רגע של התנועה הכוח המחזיר מנוגד לכוון התנועה.)

נדון במקרה זו הגוף מתחיל ממנוחה ברגע  $t = 0$  בנקודה  $y = 1$  והמקיים את המשוואה

$$4 \frac{d^2 y}{dt^2} \pm 2 \left( \frac{dy}{dt} \right)^2 + y = 0$$

זוהי דוגמה לסוג ב' בו חסר x אצלנו t.

$$\frac{dy}{dt} = u$$

ואז

$$\frac{d^2 y}{dt^2} = \frac{du}{dt} = \frac{du}{dy} \frac{dy}{dt} = u \frac{du}{dy}$$

ואז נקבל

$$4u \frac{du}{dy} \pm 2u^2 + y = 0$$

או

$$\frac{du}{dy} \pm \frac{u}{2} = -\frac{y}{4u}$$

אם נזכור הזכרנו את המשוואות ברנולי מהצורה

$$y' + P(x)y = Q(x)y^k$$

אצלנו

$$u' + P(y)u = Q(y)u^{-1}$$

u מתחיל תפקיד עם y

ו-y מתחיל תפקיד עם x.

כלומר זוהי משוואת ברנולי ב-u ו-y כאשר  $k = -1$ 

נכפיל המשוואה ב-u

$$u' \pm \frac{u}{2} = -\frac{y}{4}u^{-1} \quad / u$$

ונקבל

$$uu' \pm \frac{u^2}{2} = -\frac{y}{4}$$

נציב

$$u^2 = z$$

$$2u \frac{du}{dy} = \frac{dz}{dy}$$

ואז נקבל

$$\frac{1}{2} \frac{dz}{dy} \pm \frac{z}{2} = -\frac{y}{4} \quad / z$$

$$\frac{dz}{dy} \pm z = -\frac{1}{z}y$$

זו משוואה ליניארית

$$P(y) = \pm 1$$

$$Q = -\frac{1}{2}y$$

ואז

$$I = \int (\pm 1) dy = \pm y$$

$$z = e^{-I} \int Q(y) e^I dy + C_1 e^{-I} = e^{\mp y} \int \left( -\frac{1}{2} y \right) e^{\pm y} dy + C_1 e^{\mp y} =$$

$$= e^{\mp y} \left( -\frac{1}{2} e^{\pm y} (\pm y - 1) \right) + C_1 e^{\mp y}$$

$$z = -\frac{1}{2} (\pm y - 1) + C_1 e^{\mp y}$$

$$z = \left( \frac{dy}{dt} \right)^2 = -\frac{1}{2} (y - 1) + C_1 e^{-y}$$

משואה זו נפתרת רק בעזרת שיטות קרוב ואנו לא נמשיך לכן לפתור אותה.

### מקרה ג'.

המשואה  $y'' + f(y) = 0$  נראה כמקרה פרטי של ב' אולם אעפ"כ חשוב ביותר לדעת דרך

פשוטה לפתור אותה. כיון שהיא מופיע לעתים קרובות בפיסיקה.

הטריק הוא להכפיל פשוט את המשואה ב-  $y'$  ואז מקבלים

$$y' y'' + f(y) y' = 0$$

או

$$y' \frac{dy'}{dx} + f(y) \frac{dy}{dx} = 0$$

$$y' dy' + f(y) dy = 0$$

ואז לאחר אינטגרציה מקבלים

$$\frac{1}{2} y'^2 + \int f(y) dy = const$$

משואה זו היא מסדר ראשון וניתנת להפרדת משתנים (בהנחה שאין בעיות אנטגרציה)

אם הופכים מש"ד לאנטגרל אחד זה כבר חלק חשוב מהפתרון. אין זה חשוב אם האנטגרל קל

או קשה לפתרון.

### דוגמה:

גוף בעל מסה  $m$  נע בכיון ציר  $x$  בהשפעת כח  $F(x)$

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} = F(x)$$

זו משוואה מהצורה  $y'' + f(y) = 0$  ואז נכפיל ב-  $v = \frac{dx}{dt}$  ונקבל

$$mv \frac{dv}{dt} = F(x) \frac{dx}{dt}$$

$$mvdv = F(x)dx$$

$$\frac{1}{2}mv^2 = \int F(x)dx + const$$

זה למעשה הקשר בין אנרגיה קינטית ואנרגיה פוטנציאלית. רק שמור האנרגיה.

אבל כאן לא פתרנו עדיין את משוואות התנועה  $x(t)$  בכ"ז לקשר זה יש לעתים חשובות יותר מאשר למשוואת התנועה.

**דוגמה:**

נכפיל ב-  $y'$

$$\frac{d^2y}{dx^2} = y - a$$

$$y'dy' = (y - a)dy$$

$$\frac{y'^2}{2} = \frac{(y - a)^2}{2} + C_1$$

$$\left(\frac{dy}{dx}\right)^2 = (y - a)^2 + C_1$$

$$\frac{dy}{dx} = \pm\sqrt{(y - a)^2 + C_1}$$

$$\frac{dy}{\sqrt{(y - a)^2 + C_1}} = \pm dx$$

$$\ln(y - a + \sqrt{(y - a)^2 + C_1}) = \pm x + C_2$$

**משוואה מסוג ד':**

$$a_2x^2 \frac{d^2y}{dx^2} + a_1x \frac{dy}{dx} + a_0y = f(x)$$

משוואה זו ניתנת לכתיבה כמשוואה ליניארית עם מקדמים קבועים ע"י שנוי המשתנה הב"ת מ-  $x$  ל-  $z$ . ע"י הקשר

$$x = e^z$$

$$\frac{dy}{dz} = \frac{dy}{dx} \frac{dx}{dz} = x \frac{dy}{dx}$$

$$\frac{dy}{dx} = \frac{1}{x} \frac{dy}{dz}$$

$$\frac{d^2 y}{dx^2} = -\frac{1}{x^2} \frac{dy}{dz} + \frac{1}{x} \frac{d^2 y}{dz^2} \frac{dz}{dx} = \frac{1}{x^2} \left( \frac{d^2 y}{dz^2} - \frac{dy}{dz} \right)$$

$$x^2 \frac{d^2 y}{dx^2} = \frac{d^2 y}{dz^2} - \frac{dy}{dz}$$

וע"י הצבה נקבל

$$a_2 \left( \frac{d^2 y}{dz^2} - \frac{dy}{dz} \right) + a_1 \frac{dy}{dz} + a_0 y = f(z)$$

כלומר קבלנו משוואה ליניארית מסדר שני עם מקדמים קבועים.

**דוגמה:**

$$x^2 \frac{d^2 y}{dx^2} - x \frac{dy}{dx} + 4y = \cos \ln x + x \sin \ln x$$

נציב  $z = \ln x$   $x = e^z$ 

$$\frac{dy}{dx} = \frac{dy}{dz} \frac{dz}{dx} = \frac{1}{x} \frac{dy}{dz}$$

$$\frac{d^2 y}{dx^2} = -\frac{1}{x^2} \frac{dy}{dz} + \frac{1}{x} \frac{d^2 y}{dz^2} \frac{dz}{dx} = \frac{1}{x^2} \left( \frac{d^2 y}{dz^2} - \frac{dy}{dz} \right)$$

ולכן נקבל

$$\frac{d^2 y}{dz^2} - \frac{dy}{dz} - \frac{dy}{dz} + 4y = \cos z + e^z \sin z$$

$$\frac{d^2 y}{dz^2} - 2 \frac{dy}{dz} + 4y = \cos z + e^z \sin z$$

פתרון ההומוגנית

$$(D^2 - 2D + 4)y = 0$$

$$m = \frac{2 \pm \sqrt{4-16}}{2} = 1 \pm i\sqrt{3}$$

$$y = e^z (C_1 \cos \sqrt{3}z + C_2 \sin \sqrt{3}z)$$

ננחש פתרון פרטי מהצורה

$$y = A \sin z + B \cos z + C e^z \sin z + D e^z \cos z$$

$$\frac{dy}{dz} = A \cos z - B \sin z + C e^z \sin z + C e^z \cos z + D e^z \cos z - D e^z \sin z$$

$$\begin{aligned} \frac{d^2 y}{dz^2} &= -A \sin z - B \cos z + (C - D)e^z \sin z + (C - D)e^z \cos z + (C + D)e^z \cos z - (C + D)e^z \sin z = \\ &= -A \sin z - B \cos z - 2De^z \sin z + 2De^z \cos z \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} &- A \sin z - B \cos z - 2De^z \sin z + 2Ce^z \cos z - 2A \cos z + 2B \sin z - 2(C - D)e^z \sin z - \\ &- 2(C + D)e^z \cos z + 4A \sin z + 4B \cos z + 4Ce^z \sin z + 4De^z \cos z = \cos z + e^z \sin z \end{aligned}$$

$$-A + 2B + 4A = 0$$

$$-B - 2A + 4B = 1$$

$$A = -\frac{2B}{3}$$

$$3B + \frac{4B}{3} = 1$$

$$B = \frac{3}{13}; A = -\frac{2}{13}$$

$$-2D - 2(C - D) + 4C = 1$$

$$2C - 2(C + D) + 4D = 0$$

$$C = \frac{1}{2}; D = 0$$

ולכן הפתרון הכללי יהיה:

$$\begin{aligned} y &= e^z (C_1 \cos \sqrt{3}z + C_2 \sin \sqrt{3}z) + \frac{1}{13}(3 \cos z - 2 \sin z) + \frac{1}{2} e^z \sin z = \\ &= x(C_1 \cos \sqrt{3} \ln x + C_2 \sin \sqrt{3} \ln x) + \frac{1}{13}(3 \cos \ln x - 2 \sin \ln x) + \frac{1}{2} x \sin \ln x \end{aligned}$$

### משואה דיפרנציאלית ליניארית מסדר שני- כללית

$$\frac{d^2 y}{dx^2} + R(x) + S(x)y = Q(x)$$

אם R ו-S קבועים ניתן לפתור בשיטות הקודמות אינטגרציה או השוואת מקדמים (ויש גם שיטות נוספות) אם המקדמים אינם קבועים אין שיטה כללית לפתרון. אולם נביא תהליך שעוזר לפעמים במציאת פתרון.

#### שיטה: שנוי המשתנה התלוי:

בוחרים z פונקציה לפי המשך הטרנספורמציה.

$$v = v(x) \quad u = u(x)$$

$$y = u \cdot v \text{ ש- באופן } y = u \cdot v$$

$$\frac{dy}{dx} = u \frac{dv}{dx} + v \frac{du}{dx}$$

$$\frac{d^2y}{dx^2} = u \frac{d^2v}{dx^2} + 2 \frac{du}{dx} \frac{dv}{dx} + v \frac{d^2u}{dx^2}$$

נציב ב- (1) ונקבל

$$u \frac{d^2v}{dx^2} + 2 \frac{du}{dx} \frac{dv}{dx} + v \frac{d^2u}{dx^2} + R(x)u \frac{dv}{dx} + R(x)v \frac{du}{dx} + S(x)u \cdot v = Q(x) \quad / u$$

$$\frac{d^2v}{dx^2} + \left( \frac{2}{u} \frac{du}{dx} + R(x) \right) \frac{dv}{dx} + \left( \frac{1}{u} \frac{d^2u}{dx^2} + \frac{R(x)}{u} \frac{du}{dx} + S(x) \right) v = \frac{Q(x)}{u}$$

נסמן

$$R_1(x) = \frac{2}{u} \frac{du}{dx} + R(x)$$

$$S_1(x) = \frac{1}{u} \left( \frac{d^2u}{dx^2} + R(x) \frac{du}{dx} + S(x)u \right)$$

$$Q_1(x) = \frac{Q(x)}{u}$$

ונקבל

$$\frac{d^2v}{dx^2} + R_1(x) \frac{dv}{dx} + S_1(x)v = Q_1(x)$$

לכאורה קבלנו שוב משוואה ליניארית מסדר שני מסובכת. אולם אם נבחר את  $u$  להיות להיות פתרון של ההומוגנית

$$\frac{d^2y}{dx^2} + R(x) \frac{dy}{dx} + S(x)y = 0$$

אזי  $S_1 = 0$  ו- (2) הופכת להיות למשוואה מהצורה

$$\frac{d^2v}{dx^2} + R_1(x) \frac{dv}{dx} = Q_1(x)$$

משוואה ללא  $v$  ואז הצבה

$$\frac{d^2v}{dx^2} = \frac{dz}{dx} \quad \frac{dv}{dx} = z$$

תהפוך את המשוואה מליניארית מסדר ראשון:

$$\frac{dz}{dx} + R_1(x)z = Q_1(x)$$

שאותה עקרונית יודעים לפתור הבעיה העיקרית תהיה למצא פתרון פרטי הליניארית ההומוגנית

עם מקדמים לא קבועים.

השיטה בד"כ נחוש. ויש מעט כללים בנדון הכללים הם:  
עבור המשוואה

$$(D^2 + R(x)D + S(x))y = 0$$

א. אם  $R + xS = 0$  אזי  $y = x$  פתרון פרטי.

ב. אם  $1 + R + S = 0$  אזי  $y = e^x$  פתרון פרטי

ג. אם  $1 - R + S = 0$  אזי  $y = e^{-x}$  פתרון פרטי

ד. אם  $m^2 + mR + S = 0$  אזי  $y = e^{mx}$  פתרון פרטי

**דוגמה:**

פתור

$$\left(D^2 - \frac{3}{x}D + \frac{3}{x^2}\right)y = 2x - 1$$

במקרה זה  $R + xS = 0$  לכן  $y = x$  פתרון ההומוגנית.

ולכן נציב  $y = xv$

נקבל

$$\frac{dy}{dx} = x \frac{dv}{dx} + v$$

$$\frac{d^2y}{dx^2} = 2 \frac{dv}{dx} + x \frac{d^2v}{dx^2}$$

נציב במשוואה ונקבל

$$2 \frac{dv}{dx} + x \frac{d^2v}{dx^2} - \frac{3}{x} \left( x \frac{dv}{dx} + v \right) + \frac{3}{x^2} \cdot xv = 2x - 1$$

$$x \frac{d^2v}{dx^2} - \frac{dv}{dx} = 2x - 1$$

נציב

$$z = \frac{dv}{dx}$$

$$x \frac{dz}{dx} - z = 2x - 1$$

$$\frac{dz}{dx} - \frac{1}{x}z = \frac{2x-1}{x}$$

$$P = -\frac{1}{x}$$

$$Q = 2 - \frac{1}{x}$$



$$I = \int P dx = \ln x$$

$$z = e^{-I} \int Q e^I dx + C_1 e^{-I} = e^{\ln x} \int \left( 2 - \frac{1}{x} \right) e^{-\ln x} dx + C_1 e^{\ln x}$$

$$z = x \int \left( \frac{2}{x} - \frac{1}{x^2} \right) dx + C_1 x = x \left( 2 \ln x + \frac{1}{x} \right) + C_1 x = 2x \ln x + 1 + C_1 x$$

$$\frac{dv}{dx} = z = 2x \ln x + 1 + C_1 x$$

$$v = \int (2x \ln x + 1 + C_1 x) dx = x^2 \ln x + x + C_1' x^2 + C_2$$

$$y = xv = C_1' x^3 + C_2 x + x^2 + x^3 \ln x$$