

VII ΓΡΑΜΜΙΚΕΣ ΔΙΑΦΟΡΙΚΕΣ ΕΞΙΣΩΣΕΙΣ
ΠΡΩΤΟΥ ΒΑΘΜΟΥ

$$\frac{dy}{dx} + P(x)y = Q(x)$$

$$e^{\int P(x)dx} \left(\frac{dy}{dx} + P(x)y \right) = e^{\int P(x)dx} Q(x)$$

$$\frac{d}{dx} \left(e^{\int P(x)dx} y \right) = Q(x) e^{\int P(x)dx}$$

$$e^{\int P(x)dx} y = \int dx Q(x) e^{\int P(x)dx} + c$$

$$y = e^{-\int P(x)dx} \left(\int dx Q(x) e^{\int P(x)dx} + c \right)$$

→ **SOS** ΔΕΝ ΘΥΜΩΧΑΓΕΤΕ ΤΟΝ ΤΥΠΟ
ΑΠ' ΕΞΩ ΑΛΛ' ΤΗΝ ΔΙΑΔΙΚΑΣΙΑ

VIII Δ.Ε. Βερνούλλι

$$\frac{dy}{dx} + P(x)y = Q(x)y^n$$

$$u = y^{1-n} \quad \frac{du}{dx} = (1-n)y^{-n} \frac{dy}{dx}$$

$$(1-n)y^{-n} \frac{dy}{dx} + (1-n)y^{-n}yP(x) = (1-n)y^{-n}y^nQ(x)$$

$$\frac{du}{dx} + (1-n)P(x)u = (1-n)Q(x)$$

Γραμμική Δ.Ε. πρώτου βαθμού

IX Δ.Ε. Ricatti

$$\frac{dy}{dz} = P(z)y^2 + Q(z)y + R(z)$$

Αν $\phi(z)$ είναι μια (θερική) λύση

$$y = \phi + \frac{1}{z}$$



$$\frac{dz}{dz} + (2P(z)\phi(z) + Q(z))z = -P(z)$$

Γραμμική Δ.Ε. πρώτου βαθμού

Γραμμικές Δ.Ε. 1ου βαθμού
 $y' + P(z)y = Q(z)$
"Αναλυτική λύση"
 $y = e^{-\int P(z)dz} \left(\int dz Q(z) e^{\int P(z)dz} + c \right)$

Δ.Ε. Bernoulli
 $\frac{dy}{dz} + P(z)y = Q(z)y^n$
 $u = y^{1-n}$
 $\frac{du}{dz} + (1-n)P(z)u = (1-n)Q(z)$

Δ.Ε. Ricatti
 $\frac{dy}{dz} = P(z)y^2 + Q(z)y + R(z)$
 $u = \phi + \frac{1}{z}$
θερική λύση
 $\frac{dz}{dz} + (2P(z)\phi(z) + Q(z))z = -P(z)$

Γραμμική Δ.Ε. 2ου βαθμού ομογενής
 $u'' + u' \left(g - \frac{h'}{h} \right) - kh u = 0$
 $u(x) = \exp \left(\int h(z) \gamma(z) dz \right)$
↓
 $\gamma' + g(z)\gamma + h(z)\gamma^2 = k(z)$

Logistic Growth Model

$$\frac{dN}{dt} = \alpha N(t) \left(1 - \frac{N(t)}{K} \right)$$

γεννησιμότητα - θνησιμότητα

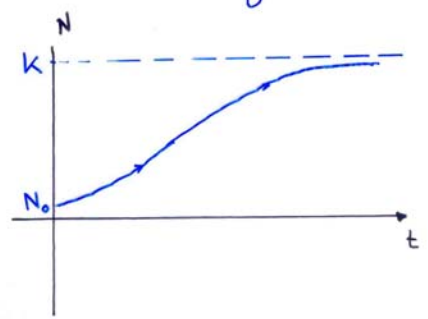
"οροφή"
ecosystem
carrying

χωρίς μεταβλητών

$$\frac{dN}{N(1 - N/K)} = \alpha dt$$

$$N(t) = \frac{K}{1 + \frac{K}{D} e^{-\alpha t}}$$

$$N(0) = \frac{K}{1 + \frac{K}{D}}$$



Predator - Prey Model

Lotka - Volterra

y = Predator (ψαράκι!)

x = Prey (χαριδοίλα!)

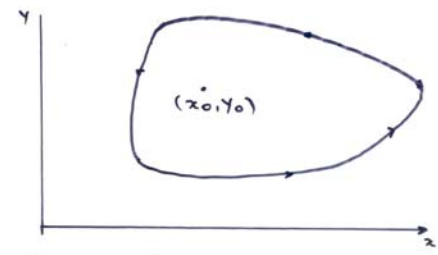
ΟΙΚΟΣΥΣΤΗΜΑ
ΜΕ 2 ΕΙΔΗ

$$\begin{aligned} \frac{dy}{dt} &= (-\gamma + \delta x)y \\ \frac{dx}{dt} &= (\alpha - \beta y)x \end{aligned} \quad \left. \vphantom{\begin{aligned} \frac{dy}{dt} \\ \frac{dx}{dt} \end{aligned}} \right\} \rightarrow \frac{dy}{dx} = \frac{(-\gamma + \delta x)y}{(\alpha - \beta y)x}$$

χωρίς μεταβλητών

$$\frac{\alpha - \beta y}{y} dy = \frac{-\gamma + \delta x}{x} dx$$

$$\alpha \ln y - \beta y = -\gamma \ln x + \delta x + c$$



$$x_0 = \frac{\gamma}{\delta} \quad y_0 = \frac{\alpha}{\beta}$$

$$x_0 = \frac{1}{T} \int_0^T x(t) dt \quad y_0 = \frac{1}{T} \int_0^T y(t) dt$$

mean
value
stability