Last time:

• Vocab: ODE, PDE, IVP

- 2

Last time:

- Vocab: ODE, PDE, IVP
- Skills: Be able to verify that $\phi(t)$ is a solution to a DE.

3

< □ > < 🗇 >

Last time:

- Vocab: ODE, PDE, IVP
- Skills: Be able to verify that $\phi(t)$ is a solution to a DE.

• Solution to
$$y' = ay$$
 is $y(t) = Ce^{at}$

3

< □ > < 🗇 >

Today: Finish up visualizations in Chapter 1, look at an algorithm in 2.1. First, let's get a solution to y' = ay + b. Notice that this DE could be expressed as:

$$\left(y+\frac{b}{a}\right)'=a\left(y+\frac{b}{a}\right)$$

which is the normal exponential growth model. That is, if Y = y + b/a, then the DE is

$$Y' = aY \quad \Rightarrow \quad Y = Ce^{at}$$

or

$$y + \frac{b}{a} = Ce^{at} \quad \Rightarrow \quad y = Ce^{at} - \frac{b}{a}$$

where C depends on the initial conditions...

Solve y' = -2y + 5

January 21, 2022 3 / 1

Solve
$$y' = -2y + 5$$

SOLUTION:

$$y(t) = C \mathrm{e}^{-2t} + \frac{5}{2}$$

We note that for any C, the solution will converge to 5/2 as t gets large.

3

Image: A math a math

• Order of a DE

3

• Order of a DE (order of highest derivative)

Image: A matrix and a matrix

э

• Order of a DE (order of highest derivative) Example: Order of $y' + y^3 = t^2 + 4t + 5$ is:

< 4 P < 3

• Order of a DE (order of highest derivative) Example: Order of $y' + y^3 = t^2 + 4t + 5$ is: 1

< 4 P < 3

- Order of a DE (order of highest derivative) Example: Order of $y' + y^3 = t^2 + 4t + 5$ is: 1
- Linear DE

< fi> < fi> < i=</p>

- Order of a DE (order of highest derivative) Example: Order of $y' + y^3 = t^2 + 4t + 5$ is: 1
- Linear DE (linear in y, y', y", etc)

< fi> < fi> < i=</p>

- Order of a DE (order of highest derivative) Example: Order of $y' + y^3 = t^2 + 4t + 5$ is: 1
- Linear DE (linear in y, y', y", etc) Example: $y' + y^3 = t^2 + 4t$ is

< □ > < 同 > < 回 >

- Order of a DE (order of highest derivative) Example: Order of $y' + y^3 = t^2 + 4t + 5$ is: 1
- Linear DE (linear in y, y', y'', etc) Example: $y' + y^3 = t^2 + 4t$ is nonlinear (y^3) Example: $y'' + 3y' + 5y = 4t^2$ is

イロト イポト イヨト イヨト

- Order of a DE (order of highest derivative) Example: Order of $y' + y^3 = t^2 + 4t + 5$ is: 1
- Linear DE (linear in y, y', y'', etc) Example: $y' + y^3 = t^2 + 4t$ is nonlinear (y^3) Example: $y'' + 3y' + 5y = 4t^2$ is linear (in y, y', etc). (More on this later)

< 日 > < 同 > < 三 > < 三 >

• Existence: Does every ODE y' = f(t, y) have a solution $y = \phi(t)$?

< ロ > < 同 > < 回 > <

- E

- Existence: Does every ODE y' = f(t, y) have a solution y = φ(t)?
 (No).
- A second question is one of *uniqueness*: If the ODE has a solution, does it have more than one?

- Existence: Does every ODE y' = f(t, y) have a solution y = \u03c6(t)? (No).
- A second question is one of *uniqueness*: If the ODE has a solution, does it have more than one?
- Third is a practical question: If the ODE has a solution, can we compute it?

- Existence: Does every ODE y' = f(t, y) have a solution y = φ(t)? (No).
- A second question is one of *uniqueness*: If the ODE has a solution, does it have more than one?
- Third is a practical question: If the ODE has a solution, can we compute it?

TODAY: Visualizing solutions, solving a linear equation.

Visualizing solutions to DE

э

< □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Visualizing solutions to DE

$$y' = ay + b$$
 $y(t) = P_0 e^{at} - \frac{b}{a}$

Cases:

- If P₀ = 0, then y(t) is constant (y = -b/a).
 Definition: An equilibrium solution is a constant solution y = k so that y' = 0.
- Otherwise:
 - If a > 0, then the solutions will all "blow up" $(|y(t)| \rightarrow \infty)$ except one solution.
 - If a < 0, then all solutions tend toward equilibrium.

- 4 同 6 4 日 6 4 日 6

A differential equation is like a "road map":

$$y'=f(t,y)$$

That is, at each point (t, y), we can compute the slope of the line tangent to the solution curve y(t).

A differential equation is like a "road map":

$$y'=f(t,y)$$

That is, at each point (t, y), we can compute the slope of the line tangent to the solution curve y(t). If the function y is well behaved, the tangent line should be a good

approximation to y.

A differential equation is like a "road map":

$$y'=f(t,y)$$

That is, at each point (t, y), we can compute the slope of the line tangent to the solution curve y(t). If the function y is well behaved, the tangent line should be a good

approximation to y.

Definition: A direction field is a plot in the (t, y) plane that give the local tangent lines to the solution to a first order ODE.

Example: $y' = t - y^2$

《口》《聞》《臣》《臣》

A differential equation is like a "road map":

$$y'=f(t,y)$$

That is, at each point (t, y), we can compute the slope of the line tangent to the solution curve y(t). If the function y is well behaved, the tangent line should be a good approximation to y.

Definition: A direction field is a plot in the (t, y) plane that give the local tangent lines to the solution to a first order ODE.

Example:
$$y' = t - y^2$$

In drawing a picture, we might consider curves of constant slope. For example, with zero slope:

$$0 = t - y^2 \quad \Rightarrow \quad y^2 = t$$

イロト 不得 とうせい かほとう ほ

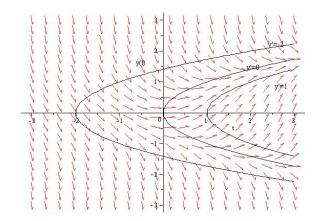
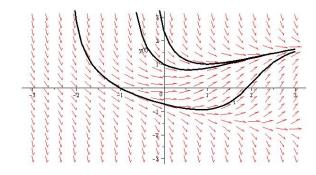
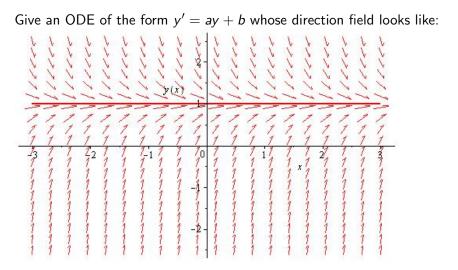


Figure: Direction Field with Isoclines: y' = -2, y' = 0, y' = 1

・ロト ・日下 ・ 日下

э



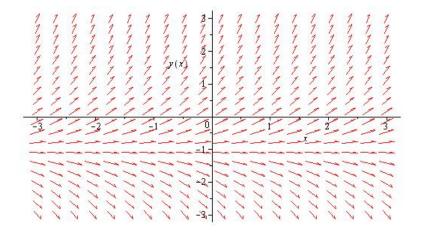


January 21, 2022 10 / 1

< □ > < 同 > < 回 > < □ > <

э

Same question as before:



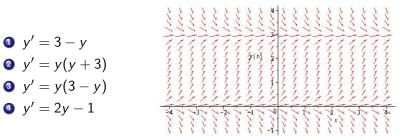
æ

<ロ> (日) (日) (日) (日) (日)

Choose a DE

1 y' = 3 - y

4 y' = 2y - 1



January 21, 2022 12 / 1

3

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 >

Homework Hint: #22, Section 1.1

$$V = \frac{4}{3}\pi r^3 \qquad A = 4\pi r^2$$

so if V' = kA, give V' in terms of V only.

◆ロ > ◆母 > ◆臣 > ◆臣 > ○ 臣 ○ のへで

Homework Hint: #14, Section 1.3

Differentiate the following with respect to *t*:

$$f(t)\int_0^t G(s)\,ds$$

SOLUTION: Use the product rule and the FTC:

$$f'(t)\int_0^t G(s)\,ds+f(t)G(t)$$

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Definition: Linear first order ODE is any DE that can be expressed as:

$$\frac{dy}{dt} + a(t)y(t) = f(t)$$
 or $y' + a(t)y = f(t)$

Definition: Linear first order ODE is any DE that can be expressed as:

$$rac{dy}{dt} + a(t)y(t) = f(t)$$
 or $y' + a(t)y = f(t)$

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

- 34

15 / 1

January 21, 2022

OBSERVATION: By the product rule and chain rule,

$$\left(y \mathrm{e}^{P(t)}\right)' =$$

Definition: Linear first order ODE is any DE that can be expressed as:

$$\frac{dy}{dt} + a(t)y(t) = f(t) \quad \text{or} \quad y' + a(t)y = f(t)$$

OBSERVATION: By the product rule and chain rule,

$$\left(y\mathrm{e}^{P(t)}
ight)' = y'\mathrm{e}^{P(t)} + P'(t)y\mathrm{e}^{P(t)} =$$

3

Definition: Linear first order ODE is any DE that can be expressed as:

$$\frac{dy}{dt} + a(t)y(t) = f(t) \quad \text{or} \quad y' + a(t)y = f(t)$$

OBSERVATION: By the product rule and chain rule,

$$(ye^{P(t)})' = y'e^{P(t)} + P'(t)ye^{P(t)} = e^{P(t)}(y' + P'(t)y)$$

3

Definition: Linear first order ODE is any DE that can be expressed as:

$$rac{dy}{dt} + a(t)y(t) = f(t)$$
 or $y' + a(t)y = f(t)$

OBSERVATION: By the product rule and chain rule,

$$(ye^{P(t)})' = y'e^{P(t)} + P'(t)ye^{P(t)} = e^{P(t)}(y' + P'(t)y)$$

Question: Is there a function $e^{P(t)}$ that will turn the left side of the DE to the derivative of something?

Solve Linear DEs using Integrating Factor Given y' + a(t)y = f(t), we compute the integrating factor $e^{\int a(t) dt}$

and multiply the DE by it:

$$\mathrm{e}^{\int \mathbf{a}(t)\,dt}(y'+\mathbf{a}(t)y)=f(t)\mathrm{e}^{\int \mathbf{a}(t)\,dt}$$

This makes the left side a single derivative:

$$\left(y(t)\mathrm{e}^{\int a(t)\,dt}\right)' = f(t)\mathrm{e}^{\int a(t)\,dt}$$

which can be solved by integrating both sides.

$$y(t)\mathrm{e}^{\int \mathbf{a}(t)\,dt} = \int f(t)\mathrm{e}^{\int \mathbf{a}(t)\,dt}\,dt$$

$$y' + \frac{1}{t}y = e^{-2t}$$

The integrating factor is

æ

・ロッ ・ 一 ・ ・ ・ ・

$$y' + \frac{1}{t}y = e^{-2t}$$

The integrating factor is

$$\mathrm{e}^{\int \frac{1}{t}\,dt} = \mathrm{e}^{\ln(t)} = t$$

so that

æ

Image: A matched black

∃ ► < ∃ ►</p>

$$y' + \frac{1}{t} y = e^{-2t}$$

The integrating factor is

$$\mathrm{e}^{\int \frac{1}{t}\,dt} = \mathrm{e}^{\ln(t)} = t$$

so that

$$t(y'+3y)=t\mathrm{e}^{-2t}$$

 and

æ

- ∢ ⊒ →

∃ >

$$y' + \frac{1}{t}y = e^{-2t}$$

The integrating factor is

$$\mathrm{e}^{\int rac{1}{t} \, dt} = \mathrm{e}^{\ln(t)} = t$$

so that

$$t(y'+3y)=t\mathrm{e}^{-2t}$$

 $\quad \text{and} \quad$

$$(ty)' = te^{-2t} \Rightarrow ty = -\frac{1}{2}te^{-2t} - \frac{1}{4}e^{-2t} + C$$

(Remember to include the constant of integration!)

- A - E - N

Image: A matrix and a matrix

э

$$y' + \frac{1}{t}y = e^{-2t}$$

The integrating factor is

$$\mathrm{e}^{\int rac{1}{t} \, dt} = \mathrm{e}^{\ln(t)} = t$$

so that

$$t(y'+3y)=t\mathrm{e}^{-2t}$$

and

$$(ty)' = te^{-2t} \Rightarrow ty = -\frac{1}{2}te^{-2t} - \frac{1}{4}e^{-2t} + C$$

(Remember to include the constant of integration!) The general solution:

$$y = -\frac{1}{2}e^{-2t} - \frac{1}{4t}e^{-2t} + \frac{C}{t}$$

э

17 / 1

January 21, 2022

< 17 ▶