

$$F_{total} = F_s + F_D + F_E$$

$$m \cdot y'' = -k \cdot y - \gamma \cdot y' + F_E$$

$$m y'' + \gamma y' + k y = F_E$$

Diffensialigninger

Partikulær løsning

Wronski metoden

$$|W| = \det \begin{pmatrix} y_1 & y_2 & \dots & y_n \\ y_1' & y_2' & \dots & y_n' \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ y_1^{(n-1)} & y_2^{(n-1)} & \dots & y_n^{(n-1)} \end{pmatrix}$$

Ved 2x2 svarvei:

$$y_p = y_1 \int \frac{-y_2 f(t)}{|W|} dt + y_2 \int \frac{y_1 f(t)}{|W|} dt$$

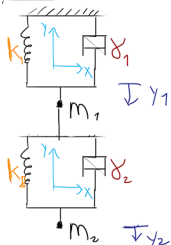
$$DL = f(t)$$

Ellers Cramers rule:

$$|W_1(b)| = \begin{vmatrix} 0 & y_2 & y_3 \\ 0 & y_2' & y_3' \\ f(t) & y_2'' & y_3'' \end{vmatrix}, |W_2(b)| = \begin{vmatrix} y_1 & 0 & y_3 \\ y_1' & 0 & y_3' \\ y_1'' & f(t) & y_3'' \end{vmatrix}, |W_3(b)| = \begin{vmatrix} y_1 & y_2 & 0 \\ y_1' & y_2' & 0 \\ y_1'' & y_2'' & f(t) \end{vmatrix}$$

$$u_1' = \frac{W_1(b)}{|W|}, u_2' = \frac{W_2(b)}{|W|}, u_3' = \frac{W_3(b)}{|W|}$$

$y_p = y_1 \int u_1' dt + \dots + y_n \int u_n' dt \rightarrow$ unødvendig og føre c



$$F_{s1} = -k_1 \cdot y_1, F_{s2} = -k_2 (y_2 - y_1)$$

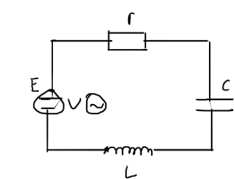
$$F_{D1} = -\gamma_1 \cdot y_1', F_{D2} = -\gamma_2 (y_2' - y_1')$$

$$m_1: F_1 = F_{s1} + F_{D1} - F_{s2} - F_{D2} + F_{E1}$$

$$\Rightarrow m_1 y_1'' + k_1 y_1 + \gamma_1 y_1' - k_2 (y_2 - y_1) - \gamma_2 (y_2' - y_1') = F_{E1}$$

$$m_2: F_2 = F_{s2} + F_{D2} + F_{E2}$$

$$\Rightarrow m_2 y_2'' + k_2 (y_2 - y_1) + \gamma_2 (y_2' - y_1') = F_{E2}$$

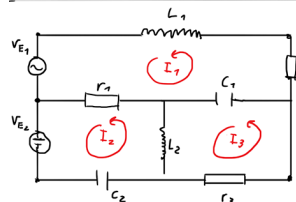


$$\Delta V_r = -I \cdot r, \Delta V_c = -\int I dt \cdot C^{-1}, \Delta V_L = -I' \cdot L$$

$$\Delta V_r + \Delta V_c + \Delta V_L + \Delta V_E = 0$$

$$\downarrow \text{ ganger } m!-1 \text{ og derivierer}$$

$$L I'' + r I' + C^{-1} \cdot I = V_E'$$



Krets 1 (I_1):

$$r_1: \Delta V_{r1} = -r_1 (I_1 - I_2), r_2: \Delta V_{r2} = -r_2 \cdot I_1$$

$$C_1: \Delta V_{C1} = -C_1^{-1} (\int I_1 dt - \int I_2 dt), L_1: \Delta V_{L1} = -L_1 \cdot I_1'$$

$$E_{k1} = V_{E1}$$

$$\Rightarrow L_1 I_1'' + (r_1 + r_2) I_1' - r_1 I_2' + C_1^{-1} I_1 = V_{E1}'$$

Transformasjon

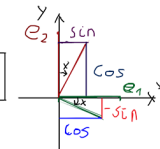
speiling om origo $\mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$

$$B = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

Standardmatrise til ToS \rightarrow Gang standardmatrise til T med standard til S v
SoT \rightarrow Gang standardmatrise til S med standard til T

$$T: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 \quad X^0 \circlearrowleft$$

$$e_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}, T(e_1) = \begin{bmatrix} \cos x \\ -\sin x \end{bmatrix}, e_2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}, T(e_2) = \begin{bmatrix} \sin x \\ \cos x \end{bmatrix}$$



$$C = [T(e_1) \ T(e_2)] = \begin{bmatrix} \cos x & \sin x \\ -\sin x & \cos x \end{bmatrix}$$

$$T: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2$$

$$T: \begin{bmatrix} a \\ b \\ c \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a - 3b \\ b - 5c \end{bmatrix}$$

$$T_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a-1 \\ 0-5 \cdot 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a-1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$T_2 \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0-3 \cdot 1 \\ 1-5 \cdot 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -3 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$T_3 \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0-3 \cdot 0 \\ 0-5 \cdot 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -5 \end{bmatrix}$$

$$D = [T_1 \ T_2 \ T_3] = \begin{bmatrix} a-1 & -3 & 0 \\ 0 & 1 & -5 \end{bmatrix}$$

Fouier-rekker

Cos-rekke:

$$f(x) = \frac{a_0}{2} + \sum_{n=1}^{\infty} a_n \cdot \cos(n \cdot \frac{\pi}{L} \cdot x)$$

der

$$a_n = \frac{2}{L} \int_0^L f(x) \cdot \cos(n \cdot \frac{\pi}{L} \cdot x) dx$$

Sin-rekke:

$$f(x) = \sum_{n=1}^{\infty} b_n \cdot \sin(n \cdot \frac{\pi}{L} \cdot x)$$

der

$$b_n = \frac{2}{L} \int_0^L f(x) \cdot \sin(n \cdot \frac{\pi}{L} \cdot x) dx$$

Delbrøksoppspalting

Eksempel:

Starter med uttrykket:

$$\frac{3s^2 + s + 8}{s^3 + 4s} = \frac{3s^2 + s + 8}{s(s^2 + 4)}$$

Former om nevner:

$$\frac{3s^2 + s + 8}{s(s^2 + 4)} = \frac{A}{s} + \frac{Bs + C}{s^2 + 4}$$

Splitter opp:

Ganger alle ledd med fellesnevner, $s(s^2 + 4)$, og former om uttrykket til dette: $3s^2 + s + 8 = s^2(A+B) + Cs + 4A$;
Setter opp matrise;

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 4 & 0 & 0 & 8 \end{bmatrix} \Rightarrow \begin{matrix} A=2 \\ B=1 \\ C=1 \end{matrix} \Rightarrow \frac{3s^2 + s + 8}{s(s^2 + 4)} = \frac{2}{s} + \frac{s+1}{s^2 + 4}$$

Diagonaliseringen til A:

En matrise kan diagonaliseres om matrisen er kvadratisk og den har lineært uavhengige vektorer. Vektorene er linjært uavhengige så lenge matrisen ikke har frie variabler.

$$A^k = P \cdot D^k \cdot P^{-1}, e^A = P \cdot e^D \cdot P^{-1}, P = [\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k]$$

A: Matrisen som skal skrives om.
D: Matrise med egenverdiene i diagonalen.
P: Egenvektorene som matrise.

1. Finn egenverdiene $\{\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n\}$ $P = [\vec{v}_1 \ \vec{v}_2 \ \dots \ \vec{v}_n]$
 2. Finn egenvektorene $\{\vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_n\}$
 3. Sett opp matrisene P, D og P^{-1} , og pass på at egenverdiene og egenvektorene stemmer med hverandre.
- $$D = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & \lambda_n \end{bmatrix}$$

Tablet for omforming av nevner til delbrøksoppspalting

Faktor i nevner:	Delbrøk:
$(s - \alpha)^n$	$\frac{A_n}{(s - \alpha)^n} + \frac{A_{n-1}}{(s - \alpha)^{n-1}} + \dots + \frac{A_1}{(s - \alpha)}$
$(s + \alpha)^n + w$	$\frac{As + B}{(s + \alpha)^n + w}$
$s^2 + \omega^2$	$\frac{Bs + C}{s^2 + \omega^2}$
$(s^2 + \omega^2)^n$	$\frac{B_n s + C_n}{(s^2 + \omega^2)^n} + \frac{B_{n-1} s + C_{n-1}}{(s^2 + \omega^2)^{n-1}} + \dots + \frac{B_1 s + C_1}{s^2 + \omega^2}$

Eigenverdi og enhetsvektor

$$A = \begin{bmatrix} 4 & -1 & 6 \\ 2 & 1 & 6 \\ 2 & -1 & 8 \end{bmatrix} \quad |A - \lambda I| = 0$$

$$\begin{vmatrix} 4-\lambda & -1 & 6 \\ 2 & 1-\lambda & 6 \\ 2 & -1 & 8-\lambda \end{vmatrix} = -\lambda^3 + 13\lambda^2 - 40\lambda + 36 = 0$$

$$\lambda_1 = 2, \lambda_2 = 2, \lambda_3 = 9$$

$$(A - \lambda I) \vec{x} = \vec{0} \text{ eks med } \lambda_1 = 2$$

$$\begin{bmatrix} 4-2 & -1 & 6 \\ 2 & 1-2 & 6 \\ 2 & -1 & 8-2 \end{bmatrix} \xrightarrow{\text{Rref}} \begin{bmatrix} 1 & -\frac{1}{2} & 3 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\vec{x} = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} x_2 - 3 x_3 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} x_2 \\ x_2 \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -3 x_3 \\ 0 \\ x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -3 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\vec{v}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix}, \vec{v}_3 = \begin{bmatrix} -3 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Omregning Cos(nπ)

$$\cos(n\pi) = (-1)^n$$

$$\cos(n\pi - 2\pi) = \cos(n\pi) = (-1)^n$$

$$\cos(n\pi - 3\pi) = (-1)^{n-3} = (-1)^n \cdot (-1)^{-3}$$

$$\cos((n + \frac{1}{2})\pi) = 0$$

Omregning Sin(nπ)

$$\sin(n\pi) = 0$$

$$\sin(n\pi - 3\pi) = 0$$

$$\sin((n + \frac{1}{2})\pi) = (-1)^n$$

Koordinater med alternativt Basis

Mellom standar rom $\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$ og rom B

$$B = \{ \vec{v}_1, \vec{v}_2, \dots, \vec{v}_k \}$$

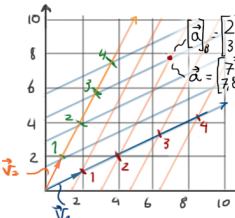
$$C = \begin{bmatrix} \uparrow & \uparrow & \dots & \uparrow \\ \vec{v}_1 & \vec{v}_2 & \dots & \vec{v}_k \\ \downarrow & \downarrow & \dots & \downarrow \end{bmatrix}$$

$$[\vec{a}]_B = \begin{bmatrix} C_1 \\ C_2 \\ \vdots \\ C_k \end{bmatrix}$$

$$C \cdot [\vec{a}]_B = \vec{a}$$

Regner på denne som en hvilken som helst $A\vec{x} = \vec{b}$ ligning.
eks: trappetform/invers

$$[\vec{a}]_B = C^{-1} \vec{a}$$



Fra rom B til Rom Q

$$B = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 5 \\ -1 \end{bmatrix} \right\} \quad Q = \left\{ \begin{bmatrix} 1 \\ 4 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 3 \\ -5 \end{bmatrix} \right\}$$

$$P_{Q \leftarrow B} = \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 4 & -5 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = I_2 \quad P_{Q \leftarrow B}$$

$$P_{B \leftarrow Q} = \begin{bmatrix} 6 & 4 \\ -5 & 3 \end{bmatrix} \quad [\vec{x}]_Q = P_{Q \leftarrow B} [\vec{x}]_B \quad (P_{Q \leftarrow B})^{-1} = P_{B \leftarrow Q}$$

Eksakt DL hjelpe fig.

- 1: Partiell derivert for test av eksakt.
- 2: Partiell antideriver for y del av uttrykk
- 3: Partiell derivert på t for og løse C(t)
- 4: Partiell antideriver C'(t)
- 5: Løs ut y fra H=K

$$N = H_y, M = H_x$$