

“Słyszałem i zapomniałem.
Widziałem i zapamiętałem.
Zrobiłem i zrozumiałem.”

Konfucjusz

Układy równań liniowych

Zadanie 1. Pokaż, że dla zadanej macierzy A funkcja wykładnicza e^{tA} jest podanej postaci:

$$\text{a) } A = \begin{pmatrix} a & b \\ -b & a \end{pmatrix}, \quad e^{At} = e^{at} \begin{pmatrix} \cos bt & \sin bt \\ -\sin bt & \cos bt \end{pmatrix} \quad \text{b) } A = \begin{pmatrix} \lambda & 1 & 0 \\ 0 & \lambda & 1 \\ 0 & 0 & \lambda \end{pmatrix}, \quad e^{At} = e^{\lambda t} \begin{pmatrix} 1 & t & \frac{1}{2}t^2 \\ 0 & 1 & t \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Zadanie 2. Znajdź macierz A , dla której

$$e^{At} = \begin{pmatrix} 2e^{2t} - e^t & e^{2t} - e^t & e^t - e^{2t} \\ e^{2t} - e^t & 2e^{2t} - e^t & e^t - e^{2t} \\ 3e^{2t} - 3e^t & 3e^{2t} - 3e^t & 3e^t - 2e^{2t} \end{pmatrix}.$$

Zadanie 3. Obliczając wartości własne i wektory własne macierzy układu, rozwiąż zagadnienia początkowe:

$$\begin{aligned} \text{a) } y' &= \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 4 & 1 \end{pmatrix} y, \quad y(0) = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} & \text{c) } y' &= \begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 3 \end{pmatrix} y, \quad y(0) = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \\ \text{b) } y' &= \begin{pmatrix} -1 & 1 & 2 \\ -1 & 1 & 1 \\ -2 & 1 & 3 \end{pmatrix} y, \quad y(0) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} & \text{d) } y' &= \begin{pmatrix} 3 & 4 & -10 \\ 2 & 1 & -2 \\ 2 & 2 & -5 \end{pmatrix} y. \end{aligned}$$

Zadanie 4. Wyznacz wszystkie wektory y_0 takie, że rozwiązanie zagadnienia

$$y' = \begin{pmatrix} 1 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & 0 \\ 1 & -1 & -1 \end{pmatrix} y, \quad y(0) = y_0$$

jest okresową funkcją t .

Zadanie 5. Niech W będzie podprzestrzenią niezmienniczą operatora liniowego $A : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$. Pokaż, że jeżeli $y_0 \in W$, to rozwiązanie $y(t)$ zagadnienia $y' = Ay$, $y(0) = y_0$ spełnia $y(t) \in W$ dla każdego $t \in \mathbb{R}$.

Zadanie 6. Załóżmy, że przynajmniej jedna wartość własna operatora liniowego A na \mathbb{R}^n ma ściśle dodatnią część rzeczywistą. Pokaż, że dla dowolnych $a \in \mathbb{R}^n$, $\varepsilon > 0$ istnieje rozwiązanie równania $y' = Ay$ takie, że $\|y(0) - a\| < \varepsilon$ oraz $\lim_{t \rightarrow \infty} \|y(t)\| = \infty$.

Zadanie 7. Załóżmy, że $\phi_k(t)$ ($k = 1, 2, \dots, n$) są rozwiązaniami zagadnienia $y' = Ay$, $y(0) = e_k$ ($e_k = (0, \dots, 1, \dots, 0)$ – jedynka na k -tym miejscu). Udowodnij, że $e^{At} = (\phi_1(t), \dots, \phi_n(t))$.

Zadanie 8. Rozważamy układ n równań $y' = Ay + e^{\lambda t}v$, gdzie v jest wektorem własnym macierzy A odpowiadającym wartości własnej λ . Załóżmy, że macierz A ma n liniowo niezależnych wektorów własnych odpowiadających różnym wartościom własnym.

- a) Pokaż, że nie istnieje wektor $a \in \mathbb{R}^n$ taki, że $\psi(t) = ae^{\lambda t}$ jest rozwiązaniem.
- b) Pokaż, że rozwiązaniem jest $\psi(t) = ae^{\lambda t} + bte^{\lambda t}$ dla odpowiednio dobranych wektorów $a, b \in \mathbb{R}^n$.

Układy równań liniowych pierwszego rzędu

Najważniejsze twierdzenia podane na wykładzie:

Twierdzenie 1. Niech A będzie macierzą $n \times n$ o stałych współczynnikach. Wtedy zagadnienie początkowe

$$\bar{x}' = A\bar{x}, \quad \bar{x}(t_0) = \bar{x}^0 = \begin{pmatrix} x_1^0 \\ \dots \\ x_n^0 \end{pmatrix}$$

ma dokładnie jedno rozwiązanie dla $-\infty < t < +\infty$.

Twierdzenie 2. Niech A będzie macierzą $n \times n$ o stałych współczynnikach. Wszystkie rozwiązania układu $\bar{x}' = A\bar{x}$ tworzą n wymiarową przestrzeń liniową.

Znajomość dowodu tego twierdzenia jest obowiązkowa. Jego dowód polega na konstrukcji bazy liniowej przestrzeni rozwiązań opierając się na sformułowanym powyżej twierdzeniu o istnieniu i jednoznaczności rozwiązań.

Wartości własne i wektory własne, a wyznaczanie fundamentalnego zbioru rozwiązań

Celem wykładu było zaprezentowanie algorytmów wyznaczania n niezależnych rozwiązań układu równań różniczkowych

$$\bar{x}' = A\bar{x}, \quad \text{gdzie} \quad \bar{x}(t) = \begin{pmatrix} x_1(t) \\ \dots \\ x_n(t) \end{pmatrix} \quad \text{oraz} \quad A = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \dots & \dots & \dots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix}.$$

Szukamy rozwiązań w specjalnej postaci

$$\bar{x}(t) = e^{\lambda t} \bar{v},$$

gdzie $\lambda \in \mathbb{R}$, a \bar{v} jest wektorem w \mathbb{R}^n . Zauważmy, że

$$\frac{d}{dt} e^{\lambda t} \bar{v} = \lambda e^{\lambda t} \bar{v} \quad \text{oraz} \quad A(e^{\lambda t} \bar{v}) = e^{\lambda t} A\bar{v}.$$

Podstawiając więc $\bar{x}(t) = e^{\lambda t} \bar{v}$ do układu otrzymujemy układ równań liniowych na λ i \bar{v} :

$$A\bar{v} = \lambda \bar{v}.$$

Wiadomo z wykładu z algebry liniowej, że niezerowe rozwiązania λ i \bar{v} powyższego układu nazywają się odpowiednio *wartościami własnymi* i *wektorami własnymi*.

Z wykładu z algebry liniowej powinno być znane następujące twierdzenie.

Twierdzenie 3. Wektory własne odpowiadające różnym wartościom własnym są niezależne.

Z tego twierdzenia wynika natychmiast, że jeżeli macierz A ma n różnych wartości własnych, to znajdując odpowiadające im wektory własne łatwo konstruujemy rozwiązanie ogólne.

Jeżeli macierz A ma zespoloną wartość własną, to wyznaczamy odpowiadający jej zespolony wektor własny, a następnie dwa rzeczywiste liniowo niezależne rozwiązania konstruujemy posługując się twierdzeniem.

Twierdzenie 4. Jeżeli $\bar{x}(t) = \bar{y}(t) + i\bar{z}(t)$ jest rozwiązaniem o wartościach zespolonych układu $\bar{x}' = A\bar{x}$, to $\bar{y}(t)$ oraz $\bar{z}(t)$ są rozwiązaniami o wartościach rzeczywistych tego układu.

Postać wykładnicza macierzy

Dla danej macierzy kwadratowej A definiujemy

$$e^{tA} \equiv I + At + \frac{A^2 t^2}{2!} + \dots + \frac{A^n t^n}{n!} + \dots = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{A^k t^k}{k!}.$$

Najważniejszy fakt z wykładu mówi, że szereg ten jest zbieżny dla wszystkich $t \in \mathbb{R}$ oraz

$$\frac{d}{dt} e^{At} = A e^{At}.$$

Twierdzenie 5. Dla dowolnego wektora $\bar{v} \in \mathbb{R}^n$, funkcja o wartościach w \mathbb{R}^n

$$\bar{x}(t) = e^{tA} \bar{v}$$

jest rozwiązaniem układu $\bar{x}' = A\bar{x}$.

Przy wyznaczaniu macierzy e^{tA} często przydaje się następujący lemat.

Lemat 6. Jeżeli $AB = BA$, to $e^{A+B} = e^A e^B$.

Lemat ten nietrudno udowodnić stosując definicję funkcji wykładniczej.

Przykład. Wyznamy trzy liniowo niezależne rozwiązania następującego układu równań różniczkowych:

$$\bar{x}' = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} \bar{x}.$$

Równaniem charakterystycznym macierzy układu jest $(1 - \lambda)^2(2 - \lambda)$ – zatem mamy dwie wartości własne: $\lambda = 1$ i $\lambda = 2$.

Wektorem własnym odpowiadającym wartości własnej $\lambda = 2$ jest $(0, 0, 1)^T$, a więc jako pierwsze rozwiązanie naszego układu otrzymujemy

$$\bar{x}_1(t) = e^{2t} \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Podobnie wyznaczamy wektor własny odpowiadający $\lambda = 1$ i w ten sposób dostajemy drugie rozwiązanie układu:

$$\bar{x}_2(t) = e^t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Ponieważ $\lambda = 1$ jest dwukrotną wartością własną więc teraz szukamy rozwiązania \bar{v} układu

$$(A - I)^2 \bar{v} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \bar{v} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Natychmiast otrzymujemy, że rozwiązaniem jest $v_3 = 0$ oraz v_1, v_2 są dowolne. Wybierzmy tylko jeden z takich wektorów (niezależny od dwóch wektorów własnych znalezionych powyżej)

$$\bar{v} = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix},$$

który spełnia $(A - I)^2 \bar{v} = 0$, ale $(A - I)\bar{v} \neq 0$. Wyznaczamy teraz trzecie liniowo niezależne rozwiązanie rozważanego układu:

$$\begin{aligned} \bar{x}_3(t) &= e^{At} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = e^t e^{(A-I)t} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \\ &= e^t \left[I + t(A - I) \right] \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = e^t \left[\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} \right] = \\ &= e^t \begin{pmatrix} t \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

Macierz fundamentalna.

Niech A będzie macierzą $n \times n$ układu

$$\bar{x}' = A\bar{x}.$$

Założmy, że znamy n liniowo niezależnych rozwiązań tego układu: $\bar{x}^1(t), \dots, \bar{x}^n(t)$. Wiemy, że rozwiązanie ogólne układu () ma postać

$$\bar{x}(t) = c_1\bar{x}^1(t) + \dots + c_n\bar{x}^n(t).$$

Definicja 7. Utwórzmy macierz $X(t)$, której kolumnami są wektory $\bar{x}^1(t), \dots, \bar{x}^n(t)$. Macierz $X(t)$ nazywa się macierzą fundamentalną układu ().

Najważniejsze twierdzenie dotyczące macierzy fundamentalnej. Znajomość dowodu jest obowiązkowa.

Twierdzenie 8. Założmy, że znamy macierz fundamentalną $X(t)$ układu $\bar{x}' = A\bar{x}$. Wtedy

$$e^{At} = X(t)X^{-1}(0).$$

Dowód tego twierdzenia opiera się na trzech lematach.

Lemat 9. Macierz $X(t)$ jest macierzą fundamentalną układu () wtedy i tylko wtedy gdy $X'(t) = AX(t)$ oraz $\det X(0) \neq 0$.

Lemat 10. Macierz e^{tA} jest macierzą fundamentalną układu ().

Lemat 11. Jeżeli $X(t)$ oraz $Y(t)$ są dwoma macierzami fundamentalnymi układu (), to istnieje macierz C o stałych współczynnikach taka, że $Y(t) = X(t)C$.

Równania niejednorodne

Konstrukcja rozwiązań zagadnienia początkowego dla układu niejednorodnego

$$\begin{aligned} \bar{x}' &= A\bar{x} + \bar{f}(t) \quad \text{gdzie} \quad \bar{f}(t) = \begin{pmatrix} f_1(t) \\ \dots \\ f_n(t) \end{pmatrix} \\ \bar{x}(t_0) &= \bar{x}^0 \end{aligned}$$

Twierdzenie 12. Założmy, że $X(t)$ jest macierzą fundamentalną układu jednorodnego $\bar{x}' = A\bar{x}$. Wtedy rozwiązaniem zagadnienia niejednorodnego (1)-(2) jest

$$\bar{x}(t) = X(t)X^{-1}(t_0)\bar{x}^0 + X(t) \int_{t_0}^t X^{-1}(s)f(s) ds..$$

Dodatkowo, jeżeli przyjmiemy, że $X(t) = e^{tA}$, to wzór () możemy zapisać następująco

$$\bar{x}(t) = e^{A(t-t_0)}\bar{x}^0 + \int_{t_0}^t e^{A(t-s)}f(s) ds.$$