

משוואות דיפרנציאליות רגילות

פתרון 8

שאלה 1

פתרו לפחות שתיים מהמשוואות הבאות בעזרת e^{At} או בעזרת הנוסחה המקוצרת, שימו לב כי בתרגיל הקודם מצאתם את צורות זורדן של המטריצות.

$$\text{א. } \dot{x} = \begin{pmatrix} 3 & 3 \\ -8 & 13 \end{pmatrix} x$$

$$\text{ב. } \dot{x} = \begin{pmatrix} 98 & 1 \\ -4 & 102 \end{pmatrix} x$$

$$\text{ג. } \dot{x} = \begin{pmatrix} 2 & 0 & -2 \\ 1 & 2 & -3 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} x$$

$$\text{ד. } \dot{x} = \begin{pmatrix} 1 & 68 & 0 \\ 0 & 5 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} x$$

תשובה 1

א. בסיס זורדן הוא $v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}, v_2 = \begin{pmatrix} 3 \\ 4 \end{pmatrix}$ וצורת זורדן היא $\begin{pmatrix} 9 & 0 \\ 0 & 7 \end{pmatrix}$. ולכן הפתרון הכללי

$$. x(t) = c_1 \begin{pmatrix} e^{9t} \\ 2e^{9t} \end{pmatrix} + c_2 \begin{pmatrix} 3e^{7t} \\ 4e^{7t} \end{pmatrix}$$
 למשוואה הנ"ל הוא

ב. צורת זורדן היא $\begin{pmatrix} 100 & 1 \\ 0 & 100 \end{pmatrix}$ ובסיס זורדן $v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}, v_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \end{pmatrix}$. הפתרון הכללי למשוואה

$$. x(t) = c_1 \begin{pmatrix} e^{100t} \\ 2e^{100t} \end{pmatrix} + c_2 \left[\begin{pmatrix} e^{100t} \\ 3e^{100t} \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} e^{100t} \\ 2e^{100t} \end{pmatrix} \right]$$
 הוא

ג. בסיס זורדן $v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, v_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, v_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ וצורת זורדן $\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix}$. פתרון כללי הוא

$$. x(t) = c_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + c_2 \begin{pmatrix} 0 \\ e^{2t} \\ 0 \end{pmatrix} + c_3 \begin{pmatrix} e^{2t} \\ te^{2t} \\ 0 \end{pmatrix}$$

ד. בסיס זיורדון $v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, v_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, v_3 = \begin{pmatrix} 17 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$. צורת זיורדון $\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 5 \end{pmatrix}$. והפתרון הכללי הוא

$$x(t) = c_1 \begin{pmatrix} e^t \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + c_2 \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ e^t \end{pmatrix} + c_3 \begin{pmatrix} 17e^{5t} \\ e^{5t} \\ 0 \end{pmatrix}$$

שאלה 2

תהי $\dot{x} = Ax$ משוואה לינארית כאשר $A_{n \times n}$ מטריצה, ו- $x = \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix}$.

- א. הוכיחו כי אם $x(t)$ & $y(t)$ פתרונות של המערכת אז $x(t) + y(t)$ פתרון, ואם α סקלר אז $\alpha x(t)$ גם פתרון. הסיקו מכך כי אוסף הפתרונות של המשוואה $\dot{x} = Ax$ הוא מרחב לינארי.
- ב. מצאו את מימד המרחב מסעיף א'.
(רמז: השתמשו במשפט הקיום והיחידות באופן הבא: קחו n פתרונות ל- n תנאי ההתחלה הבאים $x(0) = e_1, \dots, x(0) = e_n$ כאשר e_1, \dots, e_n הם אברי הבסיס הסטנדרטי של \mathbf{R}^n , והראו כי פתרונות אלו מהווים בסיס למרחב).

תשובה 2

א. $\frac{d(x+y)}{dt} = \dot{x} + \dot{y} = Ax + Ay = A(x+y)$ ולכן $x(t) + y(t)$ פתרון.

ולכן $\frac{d(\alpha x)}{dt} = \alpha \dot{x} = \alpha Ax = A(\alpha x)$ ולכן $\alpha x(t)$ גם פתרון. נשים לב כי הפונקציה הקבועה $x \equiv 0$

היא גם פתרון ולכן אוסף הפתרונות של המשוואה $\dot{x} = Ax$ הינו תת מרחב לינארי של הפונקציות הרציפות מעל \mathbf{R} .

- ב. נקח n פתרונות x_1, \dots, x_n כך ש $x_1(0) = e_1, \dots, x_n(0) = e_n$ ונראה כי הם בסיס למרחב הפתרונות של $\dot{x} = Ax$. נוכיח אי תלות לינארית: אם $a_1 x_1 + \dots + a_n x_n \equiv 0$ כפונקציות אז בפרט $a_1 x_1(0) + \dots + a_n x_n(0) = 0$ אבל $x_1(0), \dots, x_n(0)$ הם בת"ל ולכן $a_1 = \dots = a_n = 0$, ולכן x_1, \dots, x_n בת"ל. נוכיח כי הם פורשים יהי $y(t) = 0$ פתרון של $\dot{x} = Ax$ נראה כי הפתרון הוא צרוף לינארי של x_1, \dots, x_n . $x_1(0), \dots, x_n(0)$ הם קבוצת וקטורים פורשים ב- \mathbf{R}^n ולכן $\exists a_1, \dots, a_n$ כך ש $a_1 x_1(0) + \dots + a_n x_n(0) = y(0)$ ולכן **מיחידות** הפתרון של משוואה לינארית נובע כי $a_1 x_1 + \dots + a_n x_n \equiv y$ מש"ל

הערה חשובה: בעצם הוכחנו כי אם יש n פתרונות למשוואה לינארית ובנקודה מסוימת הם בת"ל (או פורשים) אז הם בת"ל (או פורשים) כוקטורים במרחב הפתרונות של המשוואה.

שאלה 3

תהי $A_{n \times n}$ מטריצה ממסית דהיינו $\forall i, j a_{ij} \in \mathbf{R}$

$$= \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & a_{n2} & \cdots & a_{nn} \end{pmatrix}$$

א. הוכיחו כי עם $\lambda = \alpha + i\beta \in \mathbf{C}$ הוא עייע של A , אז גם $\bar{\lambda} = \alpha - i\beta$ הוא עייע של A .

ב. אם $v = \begin{pmatrix} v_1 \\ \vdots \\ v_n \end{pmatrix} \in \mathbf{C}^n$ הוא וייע מתאים ל- λ , $\bar{v} = \begin{pmatrix} \bar{v}_1 \\ \vdots \\ \bar{v}_n \end{pmatrix}$ הוא וייע המתאים ל- $\bar{\lambda} = \alpha - i\beta$.

הערה: זה נכון גם לבסיס זיורדן דהיינו אם v_1, \dots, v_n בסיס זיורדן לבלוק של λ , אז $\bar{v}_1, \dots, \bar{v}_n$ בסיס זיורדן לבלוק של $\bar{\lambda} = \alpha - i\beta$.

תשובה 3

א. נניח כי $P(t) = t^n + a_1 t^{n-1} + \dots + a_n$ הוא הפולינום האופייני של A . מכך ש- A ממשית נובע כי כל מקדמי $P(t)$ הם ממשיים. נניח כי $\lambda \in \mathbf{C}$ הוא עייע ולכן $P(\lambda) = \lambda^n + a_1 \lambda^{n-1} + \dots + a_n = 0$ נעשה למשוואה זו הצמדה ונקבל כי $\overline{P(\lambda)} = \overline{\lambda^n + a_1 \lambda^{n-1} + \dots + a_n} = \bar{\lambda}^n + a_1 \bar{\lambda}^{n-1} + \dots + a_n = P(\bar{\lambda})$ ולכן $P(\bar{\lambda}) = \bar{0} = 0$ כלומר $\bar{\lambda} \in \mathbf{C}$ הוא עייע של A .

ב. נניח כי $Av = \lambda v$. מכך ש- A ממשית נקבל כי $A\bar{v} = \overline{Av} = \overline{\lambda v} = \bar{\lambda} \bar{v}$ נפעיל הצמדה ונקבל $A\bar{v} = \bar{\lambda} \bar{v}$ וזה מש"ל. בשאלה 4 היתה טעות. זאת השאלה המתוקנת:

שאלה 4

תהי $\dot{x} = Ax$ משוואה לינארית כאשר $A_{n \times n}$ מטריצה ממשית. נניח גם כי יש $\lambda \notin \mathbf{R}$ עייע של A . נסמן $x(t) = e^{\lambda t} c$, כאשר $c = \begin{pmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_n \end{pmatrix} \in \mathbf{C}$ וייע של λ . (שימו לב כי אם $\lambda \notin \mathbf{R}$ אז $e^{\lambda t}$ לא פונקציה ממשית).

א. הוכיחו כי $\operatorname{Re}(x(t)), \operatorname{Im}(x(t))$ הם גם כן פתרונות למשוואה $\dot{x} = Ax$.

ב. הוכיחו כי $\operatorname{Re}(x(t)), \operatorname{Im}(x(t))$ הם בת"ל.

ג. יהיו x_1, \dots, x_n פתרונות (לאו דוקא ממשיים) בסיסיים (מהווים בסיס למרחב הפתרונות). הוכיחו כי $\operatorname{Re} x_1, \dots, \operatorname{Re} x_n$ ו- $\operatorname{Im} x_1, \dots, \operatorname{Im} x_n$ פורשים מעל \mathbf{R} את מרחב הפתרונות.

ד. האם סעיפים ב' ו-ג' לא מהווים סתירה לכך שמימד מרחב הפתרונות הוא n ?

תשובה 4

א. נשים לב כי לכל פונקציה מתקיים $f(t)$ $\frac{d \operatorname{Re} f(t)}{dt} = \operatorname{Re} \frac{df(t)}{dt}$, $\frac{d \operatorname{Im} f(t)}{dt} = \operatorname{Im} \frac{df(t)}{dt}$ ולכן $\frac{d(\operatorname{Re} x)}{dt} = \operatorname{Re} \frac{dx}{dt} = \operatorname{Re} Ax = A \operatorname{Re} x$ A is real ובאותו אופן $\frac{d(\operatorname{Im} x)}{dt} = \operatorname{Im} \frac{dx}{dt} = \operatorname{Im} Ax = A \operatorname{Im} x$ A is real ולכן $\operatorname{Re}(x(t)), \operatorname{Im}(x(t))$ פתרונות.

ב. נסמן $y(t) = \overline{x(t)}$ את הפתרון הצמוד של x . ברור ש x, y בת"ל מעל \mathbf{C} (למשל ע"י הצבה

$$\operatorname{Re} x = \frac{x + y}{2}$$

נראה כי הם בת"ל ב-0 ולכן הם בת"ל כפונקציות). מתקיים כמובן ש x, y ולכן

$$\operatorname{Im} x = \frac{x - y}{2i}$$

$\operatorname{Re} x, \operatorname{Im} x$ מתקבלים כטרנספורמציה הפיכה משני וקטורים (פונקציות) בת"ל מעל \mathbf{C} ולכן $\operatorname{Re} x, \operatorname{Im} x$ בת"ל בעצמם מעל \mathbf{C} ובפרט מעל \mathbf{R} . מש"ל.

לתשומת לבך: לא השתמשנו בצורה הספציפית של x , אלא רק בעובדה ש $x \in \mathbf{C} - (\mathbf{R} \cup i\mathbf{R})$ כלומר בעובדה ש $\operatorname{Re} x \neq 0, \operatorname{Im} x \neq 0$.

ג. x_1, \dots, x_n פורשים מעל \mathbf{C} . נרצה להוכיח כי $\operatorname{Re} x_1, \dots, \operatorname{Re} x_n$ ו- $\operatorname{Im} x_1, \dots, \operatorname{Im} x_n$ פורשים

מעל \mathbf{R} את מרחב הפתרונות הממשיים. יהי z ממשי, פתרון למשוואה. מכך ש x_1, \dots, x_n פורשים מעל \mathbf{C} נובע כי

$$\begin{aligned} z &\equiv (a_1 + ib_1)x_1 + \dots + (a_n + ib_n)x_n = \\ &= (a_1 + ib_1)(\operatorname{Re} x_1 + i \operatorname{Im} x_1) + \dots + (a_n + ib_n)(\operatorname{Re} x_n + i \operatorname{Im} x_n) = \\ &= a_1 \operatorname{Re} x_1 - b_1 \operatorname{Im} x_1 + \dots + a_n \operatorname{Re} x_n - b_n \operatorname{Im} x_n + \\ &\quad + i[a_1 \operatorname{Im} x_1 + b_1 \operatorname{Re} x_1 + \dots + a_n \operatorname{Im} x_n + b_n \operatorname{Re} x_n] \end{aligned}$$

אבל בגלל ממשיות z נובע כי $a_1 \operatorname{Re} x_1 - b_1 \operatorname{Im} x_1 + \dots + a_n \operatorname{Re} x_n - b_n \operatorname{Im} x_n$ ולכן $\operatorname{Re} x_1, \dots, \operatorname{Re} x_n$ ו- $\operatorname{Im} x_1, \dots, \operatorname{Im} x_n$ פורשים מעל \mathbf{R} את מרחב הפתרונות הממשיים. מש"ל.

$$\operatorname{Re} x = \operatorname{Re} y$$

$$\operatorname{Im} x = -\operatorname{Im} y$$

ד. הם לא מהווים סתירה כי עבור x, y מסעיף ב' מתקיים

ולכן יצטמצמו חצי מהפונקציות $\operatorname{Re} x_1, \dots, \operatorname{Re} x_n$ ו- $\operatorname{Im} x_1, \dots, \operatorname{Im} x_n$ ונשאר עם n פונקציות בת"ל ופורשים.