

Sisteme de Ecuații diferențiale, liniare, de ordin  $n$

## FORMA GENERALĂ

$$\begin{cases} \frac{dy_1}{dx} = a_{11}(x)y_1 + a_{12}(x)y_2 + \dots + a_{1n}(x)y_n + f_1(x) \\ \vdots \\ \frac{dy_n}{dx} = a_{n1}(x)y_1 + a_{n2}(x)y_2 + \dots + a_{nn}(x)y_n + f_n(x) \end{cases} \quad (*)$$

$a_{ij}, f_i: I \rightarrow \mathbb{R}$ , continue pe  $I$

$i = \overline{1, n}$  linii  
 $j = \overline{1, n}$  coloane

Fie  $A(x) = (a_{ij}(x))_{i,j=\overline{1,n}}$  | Fie  $Y = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$  | Fie  $F(x) = \begin{pmatrix} f_1(x) \\ \vdots \\ f_n(x) \end{pmatrix}$  Funcții perturbatoare

$$(*) \quad \frac{dY}{dx} = A(x) \cdot Y + F(x)$$

$$\frac{dY}{dx} = \begin{pmatrix} \frac{dy_1}{dx} \\ \vdots \\ \frac{dy_n}{dx} \end{pmatrix}$$

Dacă  $F(x) = 0 \rightarrow \frac{dY}{dx} = A(x) \cdot Y$  Sistem omogen (asociat lui  $(*)$ )

Dacă  $F(x) \neq 0 \rightarrow \frac{dY}{dx} = A(x) \cdot Y$  Sistem neomogen (asociat lui  $(*)$ )

O soluție a sistemului  $(*)$  este un vector format din  $n$  funcții,

$y = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}; y_i: I \rightarrow \mathbb{R}$ , derivabile pe  $I$  și care verifică sistemul în orice punct în  $I$ . SOL GENERALĂ

**TEOREMA 1** | Fie sistemul omogen  $\frac{dY}{dx} = A(x) \cdot Y$ ; Multimea soluțiilor sale este un spațiu vectorial de dimensiune  $\mathbb{R}$  (= un subspațiu vectorial al spațiului infinit dimensional al funcțiilor de clasă  $C^1$  pe  $I$ )

O bază a acestui spațiu este formată din  $n$  soluții ale sistemului omogen

$$Y_1 = \begin{pmatrix} y_{11} \\ \vdots \\ y_{n1} \end{pmatrix} \dots Y_n = \begin{pmatrix} y_{n1} \\ \vdots \\ y_{nn} \end{pmatrix}; \text{matricea } W = \begin{pmatrix} Y_1 & \dots & Y_n \end{pmatrix}$$

MATRICA FUNDAMENTALĂ  
DE SOLUȚII

MFS

$\{y_1, \dots, y_n\}$  = bază a spațiului soluțiilor dacă sunt **L.I**

$\Updownarrow$

$W(x) = (y_1, \dots, y_n)$  este **neregulară**  $\Rightarrow \det(W(x)) \neq 0$

$\rightarrow$  Soluția generală a sistemului omogen este o combinație liniară cu coeficienți arbitrari a celor  $n$  componente ale bazei:

$$y = C_1 \cdot y_1 + \dots + C_n \cdot y_n$$

$$y = W(x) \cdot C = (y_1, \dots, y_n) \cdot \begin{pmatrix} C_1 \\ \vdots \\ C_n \end{pmatrix}$$

Din această soluție generală, se poate obține o soluție **particulară** a sistemului rezolvând o problemă de tip Cauchy:

$$y(x_0) = \begin{pmatrix} y_1(x_0) \\ \vdots \\ y_n(x_0) \end{pmatrix} \quad x_0 \in I \quad (3^\circ)$$

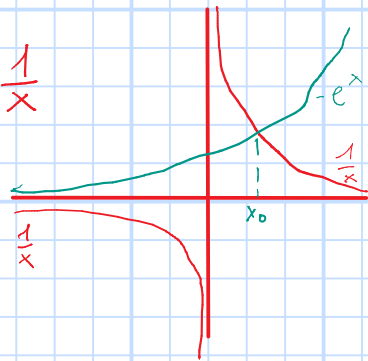
Impunând aceste condiții, se va obține un sistem algebric cu  $n$  ecuații cu  $n$  necunoscute acestea fiind constantele  $C_1, \dots, C_n$

**Exemplu**

$$\begin{cases} (1 - xe^x) \frac{dy_1}{dx} = -e^x \cdot y_1 + y_2 \\ (1 - xe^x) \frac{dy_2}{dx} = e^x \cdot y_1 - xe^x \cdot y_2 \end{cases}$$

$$1 - xe^x = 0 \in \mathbb{R}$$

$$e^x = \frac{1}{x}$$



$$\begin{cases} \frac{dy_1}{dx} = -\frac{e^x \cdot y_1}{(1 - xe^x)} + \frac{y_2}{(1 - xe^x)} \\ \frac{dy_2}{dx} = \frac{e^x \cdot y_1}{(1 - xe^x)} - \frac{xe^x \cdot y_2}{(1 - xe^x)} \end{cases} \rightarrow \frac{dy}{dx} = A(x) \cdot y$$

$$y_1 = \begin{pmatrix} y_{11} \\ y_{21} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ e^x \end{pmatrix} \quad y_2 = \begin{pmatrix} y_{12} \\ y_{22} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\Delta(x) = \begin{pmatrix} 1 & x \\ e^x & 1 \end{pmatrix}; \det \Delta(x) \neq 0$$

$$y = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix} = \Delta(x) \cdot \begin{pmatrix} C_1 \\ C_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & x \\ e^x & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} C_1 \\ C_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} C_1 + xC_2 \\ e^x C_1 + C_2 \end{pmatrix}$$

**TEOREMĂ** | Matricea fundamentală de soluții a sistemului omogen verifică ecuația:

$$\frac{dW}{dx} = A(x) \cdot W(x)$$

# Sisteme Neomogene

$$\frac{dY}{dx} = A(x) \cdot Y + F(x) \quad (1^0)$$

**TEOREMĂ** | Soluția generală a sistemului  $(1^0)$  este suma dintre soluția generală a sistemului omogen și soluția particulară a sistemului  $(1^0)$

$$Y = Y_0 + Y_p$$

Determinarea soluției particulare unui sistem neomogen

1) Se aplică metoda variației constantei

$$W(x) = (Y_1, \dots, Y_n)$$

$$Y_p = C_1 Y_1 + \dots + C_n Y_n \rightarrow C_i = C_i(x) \rightarrow Y = C_1(x) Y_1 + \dots + C_n(x) Y_n = W(x) \cdot C(x)$$

Punem condiția ca acest  $Y$  să verifice sistemul neomogen

$$\frac{dY}{dx} = \frac{d}{dx} (W(x) \cdot C(x)) = \frac{dW(x)}{dx} \cdot C(x) + W(x) \cdot \frac{dC(x)}{dx}$$

$$\rightarrow \frac{dW}{dx} \cdot C(x) + W(x) \cdot \frac{dC(x)}{dx} = A(x) \cdot W(x) \cdot C(x) + F(x)$$

$$\rightarrow \underbrace{\left( \frac{dW}{dx} - A(x) \cdot W(x) \right)}_0 \cdot C(x) + W(x) \cdot \frac{dC(x)}{dx} = F(x) \rightarrow W(x) \cdot \frac{dC(x)}{dx} = F(x) \cdot (W(x)^{-1})$$

$$\rightarrow \frac{dC(x)}{dx} = (W(x))^{-1} \cdot F(x) \rightarrow C(x) = \int W(x)^{-1} \cdot F(x) dx + K$$

$$C(x) = \begin{pmatrix} C_1(x) \\ \vdots \\ C_n(x) \end{pmatrix} = \int W^{-1}(x) \cdot F(x) dx \cdot \begin{pmatrix} K_1 \\ \vdots \\ K_n \end{pmatrix}$$

Construcția unui sistem de ecuații diferențiale, de ordin 1, liniar și omog. de sistemul fundamental dat

Fie  $W(x) = (Y_1(x), \dots, Y_n(x))$  MFS  $\rightarrow \det(W(x)) \neq 0$

$$W(x) = \begin{bmatrix} y_{11}(x) & \dots & y_{1n}(x) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ y_{n1}(x) & \dots & y_{nn}(x) \end{bmatrix} \quad \text{MFS}$$

Fie  $y = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}$  o soluție a sistemului  $\rightarrow (y_1, y_2, \dots, y_n) = LD$

$$\text{det} = \begin{bmatrix} \frac{dy_k}{dx} \\ y_{11} \\ \vdots \\ y_{nn} \end{bmatrix} = 0 \quad k=1, 2, 3, \dots, n$$

Ex.

Să se formeze sistemul omogen de 2 ecuații de ordin 1 care aibă ca soluție următorul SFS.

$$Y_1 = \begin{pmatrix} \cos 2x \\ -\sin 2x \end{pmatrix} \quad Y_2 = \begin{pmatrix} \sin 2x \\ \cos 2x \end{pmatrix} \quad x \in \mathbb{R}$$

1° Verificăm că  $\det(W(x)) \neq 0$

$$\det(W(x)) = \begin{vmatrix} \cos 2x & \sin 2x \\ -\sin 2x & \cos 2x \end{vmatrix} = \cos^2 2x + \sin^2 2x = 1$$

$$\begin{aligned} k=1: & \begin{bmatrix} y_1' & -2\sin 2x & 2\cos 2x \\ y_1 & \cos 2x & \sin 2x \\ y_2 & -\sin 2x & \cos 2x \end{bmatrix} = 0 \rightarrow y_1' = 2y_2 \\ k=2: & \begin{bmatrix} y_2' & -2\cos 2x & -2\sin 2x \\ y_1 & \cos 2x & \sin 2x \\ y_2 & -\sin 2x & \cos 2x \end{bmatrix} = 0 \rightarrow y_2' = -2y_1 \end{aligned} \rightarrow \begin{cases} y_1' = 2y_2 \\ y_2' = -2y_1 \end{cases}$$

$$\begin{pmatrix} \frac{dy_1}{dx} \\ \frac{dy_2}{dx} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 2 \\ -2 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix}$$

Metode de rezoluare pentru sistemele de ecuații omogene cu coeficienți constanți:

$$\begin{cases} \frac{dy_1}{dx} = a_{11} \cdot y_1 + \dots + a_{1n} y_n \\ \vdots \\ \frac{dy_m}{dx} = a_{m1} \cdot y_1 + \dots + a_{mn} y_n \end{cases}; \quad \frac{dy}{dx} = A \cdot y \quad A = (a_{ij})_{i,j=1,m}$$

Pentru un astfel de sistem, se poate determina întotdeauna o soluție generală

Se caută soluții de forma:

$$y = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_m \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} e^{z_1 x} \\ \vdots \\ e^{z_m x} \end{pmatrix} \quad z_1, z_2, \dots, z_m \in \mathbb{R} \quad \frac{dy}{dx} = \begin{pmatrix} z_1 \cdot e^{z_1 x} \\ \vdots \\ z_m \cdot e^{z_m x} \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} z_1 \cdot e^{z_1 x} \\ \vdots \\ z_m \cdot e^{z_m x} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} e^{z_1 x} \\ \vdots \\ e^{z_m x} \end{pmatrix}$$

↓

$$\begin{pmatrix} z_1 \cdot e^{z_1 x} \\ \vdots \\ z_m \cdot e^{z_m x} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11} \cdot e^{z_1 x} + \dots + a_{1n} \cdot e^{z_n x} \\ \vdots \\ a_{m1} \cdot e^{z_1 x} + \dots + a_{mn} \cdot e^{z_m x} \end{pmatrix} \quad y = \begin{pmatrix} A_1 \\ \vdots \\ A_m \end{pmatrix} \cdot e^z; \quad \frac{dy}{dx} = \begin{pmatrix} A_1 \cdot z \\ \vdots \\ A_m \cdot z \end{pmatrix}$$

Pentru sistemul omogen, vom căuta soluții de forma

$$\begin{pmatrix} A_1 \cdot z \\ \vdots \\ A_m \cdot z \end{pmatrix} \cdot e^{z x} = \begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ a_{m1} & \dots & a_{mn} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} A_1 \\ \vdots \\ A_m \end{pmatrix} \cdot e^{z x} \quad / : e^{z x}$$

Am obținut un sistem omogen ✓  
cu  $n$  ecuații și  $n$  necunoscute

$$\begin{pmatrix} A_1 \cdot z \\ \vdots \\ A_m \cdot z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a_{11} \cdot A_1 + \dots + a_{1n} \cdot A_n \\ \vdots \\ a_{m1} \cdot A_1 + \dots + a_{mn} \cdot A_n \end{pmatrix} \Leftrightarrow \begin{cases} (a_{11} - z) \cdot A_1 + a_{12} \cdot A_2 + \dots + a_{1n} \cdot A_n = 0 \\ \vdots \\ a_{m1} \cdot A_1 + a_{m2} \cdot A_2 + \dots + (a_{mn} - z) \cdot A_n = 0 \end{cases}$$

ADMITE SOLUȚIA BANALĂ  $A_1 = A_2 = \dots = A_n = 0$

Acest sistem admite și sol. nule  $\Leftrightarrow \det$  matricei coeficientelor  $\Delta(z)$  [SIS. COMP. NED.]

$$\Delta(z) = \begin{pmatrix} a_{11}-z & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ | & & & | \\ | & & & | \\ a_{m1} & a_{m2} & \dots & a_{mn}-z \end{pmatrix} = 0 \quad \det(A - z I_n) = 0 \quad \text{POL. CARAC. LUI } A$$

OBTINEM VALORIILE PROPII  
 $\hookrightarrow z_1, z_2, \dots, z_n$

$A_1, \dots, A_n$  sunt coordonatele vectorului propriu pentru valoarea proprie  $z$ .

Cu fiecare pereche, se scrie câte o soluție a sistemului  
 $\hookrightarrow$  Vector - Valoare proprie

- 1) Calculare pol. caracteristic a matricei  $A$
- 2) Rezolvare ecuației  $\det(A - z \cdot I_n) = 0$  și se obțin valori proprii lui  $A$
- 3) Pentru fiecare valoare proprie, se calculează vectorul propriu corespunzător
- 4) Pentru fiecare pereche, se scrie soluția corespunzătoare a sistemului  
 $y = \begin{pmatrix} A_1 \\ | \\ | \\ A_n \end{pmatrix} \cdot e^{z \cdot x}$