0.1 Фундаментальная система решений и общее решение нормальной линейной однородной системы уравнений

Рассмотрим систему вида

$$\dot{\vec{x}} = A\vec{x} + \vec{f}, \tag{1}$$

где $A = ||a^i_j||$, $i, j = \overline{1, n}$ - матрица системы, причём a^i_j - числа; $\vec{f}(t) = \begin{Vmatrix} f^1(t) \\ \cdots \\ f^n(t) \end{Vmatrix}$ - вектор-столбец неоднородной системы; $\vec{x}(t) = \begin{Vmatrix} x^1(t) \\ \cdots \\ x^n(t) \end{Vmatrix}$ - вектор-столбец искомых функций.

Наряду с вышеприведённой записью также будем рассматривать запись вида:

$$\frac{dx^i}{dt} = \sum_{j=1}^{n} a^i_j x^j(t) + f^i, \ i = \overline{1, n}$$

Основная идея решения систем дифференциальных уравнений вида (1), состоит в том, что матрица системы рассматривается как матрица линейного преобразования линейного пространства $\vec{\mathbb{R}}^n$ (пространство, присоединнёное к аффинному $\mathbb{R}^n$), заданная в исходном базисе.

Пусть $S = \left\|\sigma^i_j\right\|$, $i, j = \overline{1, n}$ - матрица перехода от исходного базиса $\left\|\vec{e_1}, ..., \vec{e_n}\right\|$ к базису. Эти соотношения связаны выражением $\left\|\vec{e_1}, ..., \vec{e_n}\right\| = \left\|\vec{e'_1}, ..., \vec{e'_n}\right\| \cdot S$ или $\vec{e'_i} = \sum\limits_{k=1}^{n} \sigma^k_i \vec{e_k}$, а координаты векторов в новом и старом базисе связаны формулой $\vec{x} = S\vec{x'}$ или $x^i = \sum\limits_{m=1}^{n} \sigma^i_m x'^m$.

Матрица перехода S обратима, поэтому $\exists S^{-1} = \left\|\tau^i_j\right\|$, $i, j = \overline{1, n}$, причём $SS^{-1} = S^{-1}S = E$, т.е. $\sum\limits_{k=1}^{n} \tau^i_k \sigma^k_j = \delta^i_j$. Тогда $\vec{x'} = S^{-1}\vec{x}$. Преобразуем исходную систему, умножив её справа на S^{-1}.

$$S^{-1}\frac{d\vec{x}}{dt} = \frac{d}{dt}(S^{-1}\vec{x}) = S^{-1}A\vec{x} + S^{-1}\vec{f}$$

Подставив $\vec{x} = S\vec{\bar{x}}$, получим $\frac{d\vec{\bar{x}}}{dt} = \bar{A}\vec{x} + \vec{\bar{f}}$, где $\vec{\bar{f}}(t) = S^{-1}\vec{f}(t)$, а $\bar{A} = S^{-1}AS$ является матрицей преобразования A в новом базисе. Уравнение имеет **ковариантный вид**, поэтому задачи свелись к нахождению базиса, в котором система имела бы наиболее простой вид.

Пусть A - матрица системы (1) является матрицей линейного преобразования линейного пространства $\vec{\mathbb{R}}^n$, т.е. $\forall \vec{x} \in \vec{\mathbb{R}}^n \mapsto A\vec{x} = \vec{y} \in \vec{\mathbb{R}}^n$, тогда $A = \left\|A\vec{e_1}, ..., A\vec{e_n}\right\|$, т.е столбцы матрицы A являются компонентами образов базисных векторов.

Определение 0.1. *Подпространство $L \subset \vec{\mathbb{R}}^n$ называется* ***инвариантным*** *подпространством относительно преобразования A, если $\forall \vec{x} \in L \mapsto A\vec{x} \in L$.*

Пусть $\vec{e}_1, ..., \vec{e}_s, \vec{e}_{s+1}, ..., \vec{e}_n$ - базис в $\vec{\mathbb{R}}^n$, а $\vec{e}_1, ..., \vec{e}_s$ - базис в L.
Тогда $\forall i = \overline{1, s} \mapsto A\vec{e_i} = \sum\limits_{k=1}^{s} \gamma^k_i \vec{e_k}$ и матрица A в этом базисе будет иметь вид:

$$A = \begin{Vmatrix} A_1 & A_2 \\ O & A_3 \end{Vmatrix}, \text{ где } A_1 = \begin{Vmatrix} \gamma^1_1 & \cdots & \gamma^1_s \\ \vdots & & \vdots \\ \gamma^s_1 & \cdots & \gamma^s_s \end{Vmatrix}, \ O \text{ - нулевая матрица размером } (n-s) \times s.$$

Если $\vec{\mathbb{R}}^n = L^1 \oplus ... \oplus L^k$ и $L^i,\ i = \overline{1,k}$ - инвариантные подпространства, то в базисе, который является базисом-объединения всех базисотв инваритных подпространств, прямая сумма которых равна $\vec{\mathbb{R}}^n$, матрица будет иметь вид:

$$A = \begin{Vmatrix} A_1 & O & \cdots & O \\ O & A_2 & \cdots & O \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ O & O & \cdots & A_k \end{Vmatrix}$$

$A_i,\ i = \overline{1,k}$ - квадратная матрица размерами $l_i < n$, которая является сужением матрицы преобразования A на инвариантное подпространство L_i

В таком случае искомую вектор-функцию можно переписать в виде:

$$\vec{x}(t) = \begin{Vmatrix} x^1 \\ \cdots \\ x^{l_1} \\ \cdots \\ x^{l_1+...+l_{i-1}+1} \\ x^{l_1+...+l_i} \\ \cdots \\ x^{l_1+..l_k+1} \\ \cdots \\ x^n \end{Vmatrix}$$

$$\text{Обозначим через } X_i = \begin{Vmatrix} x^{l_1+...+l_{i-1}+1} \\ \cdots \\ x^{l_1+..+l_{i-1}+l_i} \end{Vmatrix}$$

Тогда система (1) распадается на k систем, порядок которых $l_i < n$:
$\dot{\vec{X}}_i = A_i \vec{X}_i + \vec{f}_i(t),\ i = \overline{1,k}$

Для приведения матрицы линейного преобразования к клеточно-диагональному виду нужно найти собственные векторы линейного преобразования. Вектор $\vec{x} \neq 0$ называется собственным вектором линейного преобразования, матрица которого равна A, если $A\vec{x} = \lambda\vec{x}$. Пусть $A = \left\| a^i_j \right\|,\ i,j = \overline{1,n}$, а $\begin{Vmatrix} x^1 \\ \cdots \\ x^n \end{Vmatrix}$ - компоненты собственного вектора. Тогда компоненты собственного вектора должны удовлетворять системе однородных линеней-ных уравнений вида $||A - \lambda E||\vec{x} = 0$. Чтобы эта система имела ненулевое решение необходимо, чтобы $\det ||A - \lambda E|| = P_n(\lambda) = (-1)^n \lambda^n + (-1)^{n-1} \operatorname{trace} A + ... + \det A = 0$.
$P_n(\lambda)$ - характерестический многочлен матрицы A.

Случай простых корней характеристического многочлена

Рассмотрим однорудную систему с постоянными коэффициентами

$$\dot{\vec{x}} = A\vec{x} \tag{2}$$

. Задача состоит в том, чтобы найти вектор функции $\vec{x}_1, \ldots, \vec{x}_n$, которые будут образовывать ФСР нашей системы.

Корни характеристического многочлена $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ простые и действительные.

Таким $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ соответствуют собственные векторы $\vec{h}_1, \dots, \vec{h}_n$ $(A\vec{h}_i = \lambda_i \vec{h}_i)$ Можно показать, что собственные вектора, соответствующие разным собственным значениям линейно независимы, поэтому существует базис из собственных векторов $\vec{h}_1, \dots, \vec{h}_n$, в котором матрица A имеет вид: $\bar{A} = \begin{Vmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & \\ 0 & \lambda_2 & \dots & \\ \vdots & \vdots & \ddots & 0 \\ & & 0 & \lambda_n \end{Vmatrix}$ Тогда система (2) будет иметь следующий вид:

$$\begin{cases} \dfrac{d\vec{x}^1}{dt} = \lambda_1 \vec{x}^1 \\ \dots \\ \dfrac{d\vec{x}^n}{dt} = \lambda_n \vec{x}^n \end{cases} \Longrightarrow$$

вектор-функции $\varphi_1 = \begin{Vmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{Vmatrix} e^{\lambda_1 t}$, ..., $\varphi_n = \begin{Vmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 1 \end{Vmatrix} e^{\lambda_n t}$ образует ФСР этой системы, т.к. являются линейно независимыми решениями. Матрица перехода в этом случае $S = \left\| \vec{h}_1, ..., \vec{h}_n \right\|$. Тогда получим, что

$$\vec{x}_1 = \vec{h}_1 e^{\lambda_1 t}, ..., \vec{x}_n = \vec{h}_n e^{\lambda_n t} \tag{3}$$

является ФСР (2), т.к. $\vec{x}_i$, $i = \overline{1,n}$ из (3) являются решениями (2), линейная независимость вектор-функций $\vec{x}_1, ..., \vec{x}_n$ следует из того, что вронскиан (3) при $t = 0$ является $detS \neq 0$ (свойство 10 вронскиана). Тогда любое решение (2) представимо в виде

$$\vec{x} = c_1 \vec{h}_1 e^{\lambda_1 t} + ... + c_n \vec{h}_n e^{\lambda_n t} \tag{4}$$

Можно доказать, что $\vec{x}_1, ..., \vec{x}_n$ - ФСР иначе:

Лемма 0.1. *Система функций $e^{\lambda_1 t}, ..., e^{\lambda_n t}$, где все λ_i - разные, является линейно независимой.*

Доказательство. Составим линейную комбинацию, равную нулю: $c_1 e^{\lambda_1 t} + ... + c_n e^{\lambda_n t} = 0$ - продифференцируем $(n-1)$ раз и запишем получившуюся систему для поиска $c_1, ..., c_n$

$$\begin{cases} c_1 e^{\lambda_1 t} + ... + c_n e^{\lambda_n t} = 0 \\ \lambda_1 c_1 e^{\lambda_1 t} + ... + \lambda_n c_n e^{\lambda_n t} = 0 \\ \dots \\ \lambda_1^{n-1} c_1 e^{\lambda_1 t} + ... + \lambda_n^{n-1} c_n e^{\lambda_n t} = 0 \end{cases}$$

Система является однородной, поэтому имеет тривиальное решение, но единственное ли оно?

$$\Delta = \begin{vmatrix} e^{\lambda_1 t} & \cdots & e^{\lambda_n t} \\ \lambda_1 e^{\lambda_1 t} & \cdots & \lambda_n e^{\lambda_n t} \\ \vdots & & \vdots \\ \lambda_1^{n-1} e^{\lambda_1 t} & \cdots & \lambda_n^{n-1} e^{\lambda_n t} \end{vmatrix} = e^{\lambda_1 t + ... + \lambda_n t} \begin{vmatrix} 1 & \cdots & 1 \\ \lambda_1 & \cdots & \lambda_n \\ \vdots & & \vdots \\ \lambda_1^{n-1} & \cdots & \lambda_n^{n-1} \end{vmatrix} = e^{\lambda_1 t + ... + \lambda_n t} \prod_{1 \leq j < i \geq n} (\lambda_i - \lambda_j) \neq 0$$

Полученный определитель это определитель Вандермонда, который равен нулю только, если какая-то пара λ_i, λ_j совпадёт. Значит определитель не равен нулю по условию $\Rightarrow$ система имеет только тривиальное решение по теореме Крамера $\Rightarrow$ система линейно независима. ∎

Лемма 0.2. *Система* $\vec{\varphi}_1 = \vec{h}_1 e^{\lambda_1 t}, ..., \vec{\varphi}_n = \vec{h}_n e^{\lambda_n t}$ *является ФСР.*

Доказательство. $\vec{\varphi}_i = \vec{h}_i e^{\lambda_i t}$ является решением по построению. Рассмотрим $W(t)$: $W(t) = \left|\vec{h}_1 e^{\lambda_1 t} \dots \vec{h}_n e^{\lambda_n t}\right|$, при $t = 0$: $W(0) = \left|\vec{h}_1 \dots \vec{h}_n\right| \neq 0$, т.к. собственные вектора линейно независимые. Следовательно, по 10 свойству определителя Вронского система линейно независимая. ∎

Итак, общее решение системы (2) записывается в виде:

$$\boxed{\vec{x}_0^{\,\text{об}} = c_1 \vec{h}_1 e^{\lambda_1 t} + ... + c_n \vec{h}_n e^{\lambda_n t}}$$

Корни характеристического многочлена $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ простые, но среди них есть комплексные.

Пусть есть комплексные собственное число $\lambda_k = r_k + i\omega_k$ и ему соответствующий комплесный собственный вектор $\vec{h}_k + i\vec{d}_k$, где $\vec{h}_k$, $\vec{d}_k$ - действительные вектора. Так как характеристический многочлен это многочлен с действительными коэффициентами, то комплексгый корень идет вместе с комплексно ему сопряженным, т.е. $\bar{\lambda}_k = r_k - i\omega_k$ тоже является корнем характеристического многочлена.

Взяв комплексное сопряжение над равенством $A(\vec{h}_k + i\vec{d}_k) = (r_k + i\omega_k)(\vec{h}_k + i\vec{d}_k)$:

$$\overline{A(\vec{h}_k + i\vec{d}_k)} = A(\vec{h}_k - i\vec{d}_k) = \overline{(r_k + i\omega_k)(\vec{h}_k + i\vec{d}_k)} = (r_k - i\omega_k)(\vec{h}_k - i\vec{d}_k)$$

Т.е. $\vec{h}_k - i\vec{d}_k$ является собственным вектором для $\vec{\lambda_k} = r_k - i\omega_k$.

Аналогично случайно действительных простых корней система принимает вид:

$$\begin{cases} \dfrac{d\vec{x}_1}{dt} = \lambda_1 \vec{x}_1 \\ \dots \\ \dfrac{d\vec{x}_k}{dt} = (r_k + i\omega_k)\vec{x}_k \\ \dfrac{d\vec{x}_{k+1}}{dt} = (r_k - i\omega_k)\vec{x}_{k+1} \\ \dots \\ \dfrac{d\vec{x}_n}{dt} = \lambda_n \vec{x}_n \end{cases}$$

ФСР такой системы будет комплексной: $\begin{vmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ \vdots \\ \vdots \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix} e^{\lambda_1 t};\ ...;\ \begin{vmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \\ 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{vmatrix} e^{r_k t}(cos\omega_k t + isin\omega_k t);$

$$\begin{Vmatrix}0\\ \vdots\\ 0\\ 0\\ 1\\ \vdots\\ 0\end{Vmatrix} e^{r_k t}(cos\omega_k t - isin\omega_k t);\ ...;\ \begin{Vmatrix}0\\ 0\\ 0\\ \vdots\\ \vdots\\ 0\\ 1\end{Vmatrix} e^{\lambda_n t}$$

Т.к. матрица перехода $S = \left\| \vec{h}_1, \dots, \vec{h}_k + i\vec{d}_k, \vec{h}_k - i\vec{d}_k, \dots, \vec{h}_n \right\|$, то комплексная ФСР (2) будет: $\vec{h}_1 e^{\lambda_1 t}$, ..., $(\vec{h}_k + i\vec{d}_k)e^{r_k t}(cos\omega_k t + isin\omega_k t)$, $(\vec{h}_k - i\vec{d}_k)e^{r_k t}(cos\omega_k t - isin\omega_k t)$, ..., $\vec{h}_n e^{\lambda_n t}$

Рассмотрим систему функций, у которых первые $k-1$ функции являются функциями построенной выше системы. В качестве k-ой и $k+1$-ой функций возьмём:

$$\vec{q}_k = \frac{1}{2}((\vec{h}_k + i\vec{d}_k)e^{r_k t}(cos\omega_k t + isin\omega_k t) + (\vec{h}_k - i\vec{d}_k)e^{r_k t}(cos\omega_k t - isin\omega_k t)) = e^{r_k t}(\vec{h}_k cos\omega_k t - \vec{d}_k sin\omega_k t)$$

$$\vec{q}_{k+1} = \frac{1}{2i}((\vec{h}_k + i\vec{d}_k)e^{r_k t}(cos\omega_k t + isin\omega_k t) - (\vec{h}_k - i\vec{d}_k)e^{r_k t}(cos\omega_k t - isin\omega_k t)) = e^{r_k t}(\vec{h}_k sin\omega_k t + \vec{d}_k cos\omega_k t)$$

Остальные вектор-функции оставим прежними. Так построенная система будет линейно независимой, т.к. была получена линейными комбинациями линейно независимых вектор-функций. Каждая функция данной системы будет решением (2) по построению и принципу суперпозиции $\Rightarrow$ полученная система является ФСР (2) и содержит только действительные функции $\Rightarrow$

$$\boxed{\vec{x}_0^{\,\text{об}} = c_1 \vec{h}_1 e^{\lambda_1 t} + ... + c_k e^{r_k t}(\vec{h}_k cos\omega_k t - \vec{d}_k sin\omega_k t) + c_{k+1} e^{r_k t}(\vec{h}_k sin\omega_k t + \vec{d}_k cos\omega_k t) + ... + c_n \vec{h}_n e^{\lambda_n t}}$$

Случай кратных корней характеристического многочлена

В общем случае по основной теореме алгебры характеристический многочлен представляется в виде: $P_n(\lambda) = (-1)^n \lambda^n + (-1)^{n-1} \operatorname{trace} A + ... + detA = (\lambda - \lambda_1)^{k_1} \cdot ... \cdot (\lambda - \lambda_m)^{k_m}$, где $\lambda_1, ..., \lambda_m$ являются собственными числами матрицы A, $k_i \geq 1$, $i = \overline{1, m}$. В таком случае количество собственных вектором может быть меньше размерности пространства, поэтому матрица может быть не диагонализируема.

Определение 0.2. *Множество $R_s = \ker(A - \lambda_s E)^{k_s}$, $s = \overline{1, m}$, где λ_s - корень кратности k_s характеристического многочлена, называется* ***корневым пространством***

Одно из утверждений теоремы Жордана: $\vec{R}^n = R_1 \oplus ... \oplus R_m$ пространство раскладывается в прямую сумму корневых подпространств, а также $dimR_s = k_s$. Следовательно, если выбрать базис, как объединение базисов корневых подпространств, то исходная система распадается на m систем порядка k_s, $s = \overline{1, m}$, связывающих $k_s \leq n$ функций. Рассмотрим одну из таких систем.

Обозначим $\lambda_s = \bar{\lambda}$, $k_s = l$, перенумеруем и переобозначим искомые функции $x^{k_1 + ... + k_{s-1} + 1} = \bar{x}_1$, ..., $x^{k_1 + ... + k_{s-1} + l} = \bar{x}^l$ Тогда имеем задачу: решить систему

$$\dot{\vec{\bar{x}}} = \bar{A}\vec{\bar{x}} \tag{5}$$

где $\bar{A}$ является сужением A на подпространство $R_s = \ker(A - \bar{\lambda}E)^l = \ker B^l$, т.е. $\forall \vec{\bar{x}} \in R_s \mapsto B^l \vec{\bar{x}} = 0$ по определению ядра.

Имеет место вложенность: $0 \subset \ker B \subset \ker B^2 \subset ... \subset \ker B^l$, т.к. $\forall \vec{\vec{x}} : B^{i-1}(\vec{\vec{x}}) = 0 \mapsto B^i(\vec{\vec{x}}) = B(B^{i-1}(\vec{\vec{x}})) = 0$

Обозначим $T_i = \ker B^i$, $i = \overline{1, k}$, где $k \leq l$

Примечание. *Неравенство $k \leq l$ связано с тем, что может оказаться, что $\forall \vec{\vec{x}} \in R_s \mapsto B^k \vec{\vec{x}} = 0$ и строить T_i невозможно*

Для $i = \overline{1, k}$ определим множество $\mathcal{V}^i = \{\vec{\vec{x}} \in \mathcal{V}^i : B^i \vec{\vec{x}} = 0, B^{i-1}\vec{\vec{x}} \neq 0\}$. Заметим, что $\mathcal{V}^1$ является по построению собственным подпространством A.

В силу определения B^i и $\mathcal{V}^i$: $\mathcal{V}^i = \ker B^i \setminus \ker B^{i-1}$, $i = \overline{2, k}$. По построению $R_s = \mathcal{V}^1 \oplus ... \oplus \mathcal{V}^k$. Осталось выбрать базис в $\mathcal{V}^i$, $i = \overline{2, k}$.

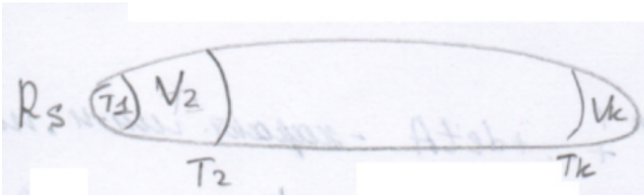

Рис. 1

Теорема 0.1. *Пусть $i > j$, тогда $\forall \vec{h}_i \in \mathcal{V}^i \, \exists \vec{h}_j \in \mathcal{V}^j : \vec{h}_j = B^{i-j}\vec{h}_i$.*

Доказательство. Построим такой $\vec{h}_j$ и покажем, что он лежит в $\mathcal{V}^j$.

$$B^j \vec{h}_j = B^j(B^{i-j}(h_i)) = (B^j B^{i-j})(\vec{h}_i) = B^i \vec{h}_i = 0$$
$$B^{j-1} \vec{h}_j = B^{j-1}(B^{i-j}(h_i)) = (B^{j-1} B^{i-j})(\vec{h}_i) = B^{i-1} \vec{h}_i \neq 0$$

■

Построение соответствующего базиса начинается с определения собственных векторов A, соответствующих числу $\bar{\lambda}$. Для этого решается уравнение $(\bar{A} - \bar{\lambda}E)\vec{\vec{x}} = B\vec{\vec{x}} = 0$.

Рассмотрим случай, когда имеется только один собственный вектор $\vec{e}$. В этом случае $k = l$ (наше подпространство будет представимо в виде 1 жордановой клетки). Вектор $\vec{e}$ образует базис в $\mathcal{V} = T_1$. Вектор $\vec{h}_1 \in \mathcal{V}^2$ найдём как решение $B\vec{h}_1 = \vec{e}$, по доказанной выше теореме такое уравнение имеет решение. Вектор $\vec{h}_1$ называется **присоединенным** к вектору $\vec{e}$. Вектора $\vec{e}$ и $\vec{h}_1$ образуют базис в T_2. Определим векторы $\vec{h}_i$, $i = \overline{2, l-1}$ из уравнений $B\vec{h}_i = \vec{h}_{i-1}$. Так построенные векторы $\vec{e}, \vec{h}_1, ..., \vec{h}_{l-1}$ образует базис в R_s. Этот базис называется жордановой цепью.

Запишем матрицу системы в этом базисе. Все построенные векторы находим из уравнений: $\bar{A}\vec{e} = \bar{\lambda}\vec{e}$, $\bar{A}\vec{h}_1 = \vec{e} + \bar{\lambda}\vec{h}_1$, ..., $\bar{A}\vec{h}_{l-1} = \vec{h}_{l-2} + \bar{\lambda}\vec{h}_{l-1}$

$$\bar{A} = \begin{Vmatrix} \bar{\lambda} & 1 & 0 & \cdots & \cdots \\ 0 & \bar{\lambda} & 1 & 0 & \cdots \\ \cdots & \cdots & \ddots & \cdots & \cdots \\ \cdots & \cdots & \cdots & \bar{\lambda} & 1 \\ \cdots & \cdots & \cdots & 0 & \bar{\lambda} \end{Vmatrix} \text{ - жорданова клетка размер } l$$

В таком базисе системе имеет вид:

$$\begin{cases} \dfrac{d\bar{x}^{\,1}}{dt} = \bar{\lambda}\bar{x}^{\,1} + \bar{x}^{\,2} \\ \dots \\ \dfrac{d\bar{x}^{\,n-1}}{dt} = \bar{\lambda}\bar{x}^{\,n-1} + \bar{x}^{\,n} \\ \dfrac{d\bar{x}^{\,n}}{dt} = \bar{\lambda}\bar{x}^{\,n} \end{cases} \tag{6}$$

Замена: $\bar{x}^{\,i} = \bar{y}^{\,i} e^{\bar{\lambda}t}$, $i = \overline{1,l} \Rightarrow \dot{\bar{y}}^{i} e^{\bar{\lambda}t} + \bar{\lambda}\dot{\bar{y}}^{i} e^{\bar{\lambda}t} = \lambda\dot{\bar{y}}^{i} e^{\bar{\lambda}t} + \dot{\bar{y}}^{i+1} e^{\bar{\lambda}t} \Rightarrow$ Система преобразуется к виду:

$$\begin{cases} \dfrac{d\bar{y}^{\,1}}{dt} = \bar{y}^{\,2} \\ \dfrac{d\bar{y}^{\,2}}{dt} = \bar{y}^{\,3} \\ \dots \\ \dfrac{d\bar{y}^{\,l-1}}{dt} = \bar{y}^{\,l} \\ \dfrac{d\bar{y}^{\,l}}{dt} = 0 \end{cases} \Rightarrow \vec{y} = \begin{Vmatrix} c_l \dfrac{t^{l-1}}{(l-1)!} + c_{l-1}\dfrac{t^{l-2}}{(l-2)!} + ... + c_2\dfrac{t}{1!} + c_1 \\ \dots \\ \dots \\ c_l t + c_{l-1} \\ c_l \end{Vmatrix} \Rightarrow \tag{7}$$

$$\Rightarrow \vec{\bar{x}} = \begin{Vmatrix} c_l \dfrac{t^{l-1}}{(l-1)!} + c_{l-1}\dfrac{t^{l-2}}{(l-2)!} + ... + c_2\dfrac{t}{1!} + c_1 \\ \dots \\ \dots \\ c_l t + c_{l-1} \\ c_l \end{Vmatrix} \cdot e^{\bar{\lambda}t}$$

Переходим к старому базису:

$$\vec{x}(t) = \left\| \vec{e}, \vec{h}_1, ..., \vec{h}_{l-1} \right\| \cdot \begin{Vmatrix} c_l \dfrac{t^{l-1}}{(l-1)!} + c_{l-1}\dfrac{t^{l-2}}{(l-2)!} + ... + c_2\dfrac{t}{1!} + c_1 \\ \dots \\ \dots \\ c_l t + c_{l-1} \\ c_l \end{Vmatrix} \cdot e^{\bar{\lambda}t} \Rightarrow$$

$$\vec{x}_0^{\,\text{об}} = \vec{e}\left(c_1 + ... + c_l\frac{t^{l-1}}{(l-1)!}\right)e^{\bar{\lambda}t} + ... + \vec{h}_{l-1}c_l e^{\bar{\lambda}t} =$$

$$= \boxed{c_1\vec{e}e^{\bar{\lambda}t} + c_2(\vec{e}t + \vec{h}_1)e^{\bar{\lambda}t} + ... + c_l\left[\vec{e}\frac{t^{l-1}}{(l-1)!} + \vec{h}_1\frac{t^{l-2}}{(l-2)!} + ... + \vec{h}_{l-1}\right]} \tag{8}$$

Полагая последовательно $c_1 = 1, c_2 = ... = c_n = 0$; ...; $c_1 = ... = c_{i-1} = c_{i+1} = ... = c_n = 0$, $c_i = 1$, $i = \overline{2,n}$ получим функции:

$\vec{\varphi}_1 = \vec{e}e^{\bar{\lambda}t}$, $\vec{\varphi}_1 = (\vec{e}t + \vec{h}_1)e^{\bar{\lambda}t}$, ..., $\vec{\varphi}_{l-1} = \left(\vec{e}\dfrac{t^{l-1}}{(l-1)!} + \vec{h}_1\dfrac{t^{l-2}}{(l-2)!} + ... + \vec{h}_{l-1}\right)e^{\bar{\lambda}t}$. Они являются решениями по построению, $W(0) = \Big|\,||\vec{e}, ..., \vec{h}_{l-1}||\,\Big| \neq 0 \Rightarrow \vec{\varphi}_1, ..., \vec{\varphi}_{l-1}$ - линейно независимы $\Rightarrow \vec{\varphi}_1, ..., \vec{\varphi}_{l-1}$ - ФСР.

0.2 Линейная неоднородная система уравнений в случае, когда неоднородность представлена векторным квазимногочленом