

Линейное ΔY порядка $n \geq 2$

$x(t) = ?$ $F(t, x, x', \dots, x^{(n)}) = 0$ — ΔY порядка n

$$Lx(t) := a_0(t)x^{(n)} + a_1(t)x^{(n-1)} + \dots + a_{n-1}(t)x' + a_n(t)x = f(t) \quad (1)$$

(линейное неоднородное ΔY порядка n)

$$Lx(t) = 0 \quad (1_0)$$

(линейное однородное ΔY порядка n)

Теорема 1 Пусть функции $a_1(t), \dots, a_n(t), f(t)$ непрерывны на интервале (α, β) . Тогда задача Коши

$$(2) \begin{cases} Lx = f(t), \\ x(t_0) = z_0, x'(t_0) = z_1, \dots, x^{(n-1)}(t_0) = z_{n-1} \end{cases}$$

имеет единственное решение на (α, β) для $\forall t_0 \in (\alpha, \beta)$ и $(z_0, z_1, \dots, z_{n-1}) \in \mathbb{R}^n$.

2

Принцип суперпозиции: $L\left(\sum_i c_i x_i(t)\right) = \sum_i c_i L x_i(t)$

Доказательство $L\left(\sum_i c_i x_i(t)\right) =$

$$\sum_{j=0}^n a_j(t) \underbrace{\left(\sum_i c_i x_i(t)\right)^{(j)}}_{\sum_i c_i x_i^{(j)}(t)} = \sum_{i,j} a_j(t) c_i x_i^{(j)}(t) =$$

$$= \sum_i c_i \underbrace{\left(\sum_{j=0}^n a_j(t) x_i^{(j)}(t)\right)}_{L x_i(t)} = \sum_i c_i L x_i(t)$$

13

Теорема 2 (о структуре решения $\Delta Y(1)$)

$$x_{0H}(t) = x_{00}(t) + x_{\text{част}}(t) \quad (3)$$

(общее решение $\Delta Y(1)$ есть общее решение $\Delta Y(1_0)$ плюс частное решение $\Delta Y(1)$).

Согласно (3), чтобы найти общее решение $\Delta Y(1)$, надо найти:

- 1) $x_{00}(t)$
- 2) $x_{\text{част}}(t)$.

Далее у нас найдать $x_{00}(t)$ — общее решение однородного уравнения (1_0).

4

Однородное линейное ДУ порядка $n \geq 2$.

Пусть E — множество решений ДУ (1.0).

Теорема 3 E — линейное пространство, $\dim E = n$.

Согласно теореме 3, общее решение ДУ (1.0) имеет вид

$$x(t) = c_1 x_1(t) + \dots + c_n x_n(t),$$

где $\{x_1(t), \dots, x_n(t)\}$ — базис в E ; $c_1, \dots, c_n \in \mathbb{R}$.

$\underbrace{\quad}_{\substack{\text{Ф} \quad \text{С} \quad \text{Р} \\ \text{фн} \quad \text{нн} \quad \text{ен}}}}$

Вопрос: как находить ФСР для ДУ (1.0)?

Канонизация (о линейной независимости)

Опр. 1 Функции $x_1(t), \dots, x_n(t)$ — линейно зависимы (на (α, β)), если \exists набор констант c_1, \dots, c_n , такой что $c_1^2 + \dots + c_n^2 \neq 0$,
$$c_1 x_1(t) + \dots + c_n x_n(t) = 0 \quad \forall t \in (\alpha, \beta). \quad (*)$$

Опр. 2 Функции $x_1(t), \dots, x_n(t)$ — линейно независимы (на (α, β)), если равенство $(*)$ возможно лишь при $c_1 = \dots = c_n = 0$.

Опр. 3 Функции $x_1(t), \dots, x_n(t)$ — базис в \mathbb{F} (или $\mathcal{FCS}_{\text{у ндм.}}^{\text{решен.}}$), если (i) $x_1(t), \dots, x_n(t)$ — линейно независимы;
(ii) для $\forall x(t) \in \mathbb{F}$ имеет место представление: $x(t) = \sum_{i=1}^n c_i x_i(t)$
для некоторого набора констант c_1, \dots, c_n .

Замечание Если имеет место условие (i), то (ii) выполняется автоматически.

Как построить ФСР для $\Delta Y(t_0)$?

Рассмотрим задачу Коши

$$(2_1) \begin{cases} L x_1 = 0 \\ x_1(t_0) = 1 \\ x_1'(t_0) = 0 \\ \vdots \\ x_1^{(n-1)}(t_0) = 0 \end{cases} \quad (2_2) \begin{cases} L x_2 = 0 \\ x_2(t_0) = 0 \\ x_2'(t_0) = 1 \\ x_2''(t_0) = 0 \\ \vdots \end{cases} \quad \dots \quad (2_n) \begin{cases} L x_n = 0 \\ x_n(t_0) = 0 \\ \vdots \\ x_n^{(n-2)}(t_0) = 0 \\ x_n^{(n-1)}(t_0) = 1 \end{cases}$$

отмечающиеся в данных Коши столбцах значений

$$E_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \quad E_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}, \quad \dots, \quad E_n = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Задачи $(2_1), \dots, (2_n)$ имеют единственное решение по Th 1.

Тогда $\{x_1(t), \dots, x_n(t)\}$ — линейно независимы и порождают
любое решение $\Delta Y(t_0)$ по формуле $x(t) = \sum_{i=1}^n c_i x_i(t)$,

$$\text{т.е.} \quad \begin{pmatrix} x(t_0) \\ \vdots \\ x^{(n-1)}(t_0) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} c_1 \\ \vdots \\ c_n \end{pmatrix} = \sum_{i=1}^n c_i E_i.$$

Определитель Вронского

Опр. Определитель Вронского системы функций $x_1(t), \dots, x_n(t)$ —

$$\text{то } W(t) = W_{x_1(t), \dots, x_n(t)} = \begin{vmatrix} x_1(t) & \dots & x_n(t) \\ x_1'(t) & \dots & x_n'(t) \\ \vdots & \dots & \vdots \\ x_1^{(n-1)}(t) & \dots & x_n^{(n-1)}(t) \end{vmatrix}$$

Примеры

$$W_{1,t} = \begin{vmatrix} 1 & t \\ 0 & 1 \end{vmatrix} = 1, \quad W_{t,t^2} = \begin{vmatrix} t & t^2 \\ 1 & 2t \end{vmatrix} = t^2$$

8

Теорема 4 Пусть $x_1(t), \dots, x_n(t) \in \mathbb{E}$ (т.е. $x_i(t)$ — решение (10)).

Тогда эквивалентны утверждения:

1° $x_1(t), \dots, x_n(t)$ — линейно зависимы;

2° $W(t) = W_{x_1(t), \dots, x_n(t)} = 0 \quad \forall t \in (\alpha, \beta)$;

3° $\exists t_0 \in (\alpha, \beta)$, такое что $W(t_0) = 0$.

Доказательство.

1° \Rightarrow 2°

\nwarrow
3° \swarrow

Теорема 5 В условиях теоремы 4 эквивалентны утверждения:

а) $x_1(t), \dots, x_n(t)$ — линейно независимы;

б) $W(t) \neq 0 \quad \forall t \in (\alpha, \beta)$;

в) $\exists t_0$, такое что $W(t_0) \neq 0$.

Доказательство. а) \Rightarrow б) (в противном случае противоречие с $3^\circ \Rightarrow 1^\circ$);
б) \Rightarrow в) (очевидно); в) \Rightarrow а) (в противном случае противоречие с $1^\circ \Rightarrow 2^\circ$)

9

Теорема 6 (альтернатива) В условиях Теоремы 4
выполнено одно из двух:

либо $W(t) = W_{x_1(t), \dots, x_n(t)} \equiv 0, t \in (\alpha, \beta)$, и

$x_1(t), \dots, x_n(t)$ — линейно зависимы;

либо $W(t) = W_{x_1(t), \dots, x_n(t)} \neq 0 \forall t \in (\alpha, \beta)$ и

$x_1(t), \dots, x_n(t)$ — линейно независимы.

1° \Rightarrow 2° Пусть $x_1(t), \dots, x_n(t)$ — линейно зависимы. Тогда

$\exists c_1, \dots, c_n$, такие что $c_1^2 + \dots + c_n^2 \neq 0$ и

$$(*) \begin{cases} c_1 x_1(t) + \dots + c_n x_n(t) = 0 & (\text{следствие линейной зав-ти}) \\ c_1 x_1'(t) + \dots + c_n x_n'(t) = 0 \\ \dots \dots \dots \\ c_1 x_1^{(n-1)}(t) + \dots + c_n x_n^{(n-1)}(t) = 0 \end{cases} \left\{ \begin{array}{l} \text{(результаты дифференцирования)} \\ \text{(первого равенства)} \end{array} \right.$$

$\forall t$ фиксированного момента СЛАУ (*) где c_1, \dots, c_n

с определителем
$$\begin{vmatrix} x_1(t) & \dots & x_n(t) \\ \vdots & & \vdots \\ x_1^{(n-1)}(t) & \dots & x_n^{(n-1)}(t) \end{vmatrix} = W_{x_1(t), \dots, x_n(t)} = W(t)$$

СЛАУ (*) имеет ^(ненулевое) нетривиальное решение $c_1, \dots, c_n \iff W(t) = 0$

2° \Rightarrow 3° (очевидно)

~~11~~

(*)

$$W(t_0) = \begin{vmatrix} x_1(t_0) & \dots & x_n(t_0) \\ x_1^{(n-1)}(t_0) & \dots & x_n^{(n-1)}(t_0) \end{vmatrix}.$$

Рассмотрим функцию $x(t) = \sum_{i=1}^n c_i x_i(t)$. (3)

$$\begin{cases} Lx(t) = 0 & (\text{по принципу суперпозиции}) \\ \dots \end{cases}$$

6 мая СЛАН (*)

$\Rightarrow x(t) = 0$
по Теореме 1

Формула (3) имеет вид:

$$0 = \sum_{i=1}^n c_i x_i(t) \Rightarrow x_1(t), \dots, x_n(t) - \text{мн. зав.}$$

Теорема 7 (Лувина-Остроградского)

Рассмотрим $W(t) = W(x_1(t), \dots, x_n(t))$,

где $x_1(t), \dots, x_n(t)$ — решения ΔY

$$x^{(n)} + a_1(t)x^{(n-1)} + \dots + a_n(t)x = 0. \quad (10)$$

Тогда

$$W'(t) = -a_1(t) W(t). \quad (4)$$

Из (4) следует $\frac{dW}{dt} = -a_1 W$, $\frac{dW}{W} = -a_1 dt$

$$\int \frac{dW}{W} = -\int a_1 dt, \quad \ln |W| = -\int a_1 dt, \quad \begin{cases} W = \pm e^{-\int a_1 dt} \neq 0 \\ \text{ибо} \quad \text{всюду} \end{cases}$$

$$W \equiv 0 \quad (\text{особое решение})$$

получено ранее
утверждение Th6