СИСТЕМЫ ОБЫКНОВЕННЫХ ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНЫХ УРАВНЕНИЙ

Рассмотрим систему уравнений первого порядка:

$$\begin{cases} \frac{dy_1}{dx} = f_1(x, y_1, y_2, \dots, y_n), \\ \frac{dy_2}{dx} = f_2(x, y_1, y_2, \dots, y_n), \\ \frac{dy_n}{dx} = f_n(x, y_1, y_2, \dots, y_n), \end{cases}$$
(1)

где y_1 , y_2 , ..., y_n – искомые функции, x – аргумент.

Такая система, когда в левой части уравнений стоят производные первого порядка, а правые части не содержат производных, называется *нормальной*.

Проинтегрировать систему — значит определить функции $y_1, y_2, ..., y_n$, удовлетворяющие системе уравнений (1).

Начальные условия для системы (1) имеют вид:

$$y_1(x_0) = y_{10}, \quad y_2(x_0) = y_{20}, \dots, y_n(x_0) = y_{n0}.$$
 (2)

Интегрирование системы (1) производится следующим образом: Сначала дифференцируем по x первое из уравнений системы (1), получаем

$$\frac{d^2y_1}{dx^2} = \frac{\partial f_1}{\partial x} + \frac{\partial f_1}{\partial y_1} \frac{dy_1}{dx} + \frac{\partial f_1}{\partial y_2} \frac{dy_2}{dx} + \dots + \frac{\partial f_1}{\partial y_n} \frac{dy_n}{dx}.$$

Затем, заменяя производные $\frac{dy_1}{dx}$, $\frac{dy_2}{dx}$, ..., $\frac{dy_n}{dx}$ их выражениями f_1 , f_2 , ..., f_n из уравнений (1), получим

$$\frac{d^2y_1}{dx^2} = F_2(x, y_1, y_2, \dots, y_n).$$

Теперь дифференцируем полученное уравнение по x и получим

$$\frac{d^3y_1}{dx^3} = \frac{\partial F_2}{\partial x} + \frac{\partial F_2}{\partial y_1} \frac{dy_1}{dx} + \frac{\partial F_2}{\partial y_2} \frac{dy_2}{dx} + \dots + \frac{\partial F_2}{\partial y_n} \frac{dy_n}{dx}.$$

Опять заменяем $\frac{dy_1}{dx}$, $\frac{dy_2}{dx}$, ..., $\frac{dy_n}{dx}$ их выражениями f_1 , f_2 , ..., f_n и получим

$$\frac{d^3y_1}{dx^3} = F_3(x, y_1, y_2, \dots, y_n).$$

Продолжая далее, таким же образом, получим, наконец, уравнение

$$\frac{d^n y_1}{dx^n} = F_n(x, y_1, y_2, \dots, y_n).$$

Итак, мы получаем следующую систему

$$\begin{cases}
\frac{dy_1}{dx} = f_1(x, y_1, y_2, \dots, y_n), \\
\frac{d^2y_1}{dx^2} = F_2(x, y_1, y_2, \dots, y_n), \\
\frac{d^ny_1}{dx^n} = F_n(x, y_1, y_2, \dots, y_n).
\end{cases} (3)$$

Из первых n-1 уравнений определим y_2,y_3,\dots,y_n , выразив их через x,y_1 и производные $\frac{dy_1}{dx}$, $\frac{d^2y_1}{dx^2}$, ... , $\frac{d^{n-1}y_1}{dx^{n-1}}$:

$$\begin{cases} y_{2} = \varphi_{2}(x, y_{1}, y_{1}', \dots, y_{1}^{(n-1)}), \\ y_{3} = \varphi_{3}(x, y_{1}, y_{1}', \dots, y_{1}^{(n-1)}), \\ \dots \\ y_{n} = \varphi_{n}(x, y_{1}, y_{1}', \dots, y_{1}^{(n-1)}). \end{cases}$$

$$(4)$$

Подставляя эти выражения в последнее из уравнений (3), получим уравнение n-го порядка для определения y_1 :

$$\frac{d^{n}y_{1}}{dx^{n}} = \Phi(x, y_{1}, y'_{1}, \dots, y'_{1})$$
(5)

Решая это уравнение, определим y_1 :

$$y_1 = \psi_1(x, C_1, C_2, \dots, C_n).$$
 (6)

Дифференцируя (6) по x n-1 раз, найдем производные $\frac{dy_1}{dx}$, $\frac{d^2y_1}{dx^2}$, ..., $\frac{d^{n-1}y_1}{dx^{n-1}}$ как функции от x, C_1 , C_2 , ..., C_n .

Подставляя эти функции в (4), определяем

Для того, чтобы полученное решение удовлетворяло заданным начальным условиям (2), остается лишь найти из уравнений (6) и (7) соответствующие значения постоянных C_1 , C_2 , ..., C_n .

Замечание. Если система (1) линейна относительно искомых функций, то уравнение (5) будет линейным.

Пример 1.

Решим систему

$$\begin{cases} y' = y + 2z \\ z' = y - 5\sin x \end{cases}$$

Решение:

Продифференцируем первое уравнение:

$$y'' = y' + 2z'.$$

Подставим сюда z' из второго уравнения системы:

$$y'' = y' + 2(y - 5\sin x).$$

В этом примере функцию z исключать не нужно. Решаем полученное уравнение

$$y'' - y' - 2y = -10\sin x$$
.

Записываем характеристическое уравнение соответствующего однородного уравнения

$$k^2 - k - 2 = 0$$
,

$$k_1 = \frac{1}{2} (1 + \sqrt{1+8}) = 2$$
, $k_2 = \frac{1}{2} (1 - \sqrt{1+8}) = -1$.

Очевидно, что

$$y_{oo} = C_1 e^{2x} + C_2 e^{-x}.$$

Частное решение неоднородного уравнение будем искать в виде

$$y_{y} = A\cos x + B\sin x.$$

Подставляем его в заданное уравнение, получим

$$-A\cos x - B\sin x - (-A\sin x + B\cos x) - 2(A\cos x + B\sin x) \equiv -10\sin x.$$

Из этого тождества получаем

$$\begin{vmatrix} \cos x \\ -3A - B = 0 \\ \sin x \end{vmatrix} A - 3B = -10$$

Из первого уравнения

подставляем во второе

$$B = -3A$$
,

$$10A = -10$$
.

$$A = -1$$
, $B = 3$.

Общее решение уравнения

$$y = C_1 e^{2x} + C_2 e^{-x} - \cos x + 3\sin x.$$

Из первого уравнения решаемой системы получаем

$$z = \frac{1}{2}(y' - y),$$

тогда

$$z = \frac{1}{2} \left[2C_1 e^{2x} - C_2 e^{-x} + \sin x + 3\cos x - C_1 e^{2x} - C_2 e^{-x} + \cos x - 3\sin x \right]$$

$$z = \frac{1}{2} \left[C_1 e^{2x} - 2C_2 e^{-x} - 2\sin x + 4\cos x \right].$$

Ответ:

$$\begin{cases} y = C_1 e^{2x} + C_2 e^{-x} - \cos x + 3\sin x \\ z = \frac{1}{2} C_1 e^{2x} - C_2 e^{-x} - \sin x + 2\cos x \end{cases}$$

Проверка.

$$\begin{cases} y' = y + 2z \\ z' = y - 5\sin x \end{cases}$$

Проверим первое уравнение

$$y' - y - 2z = \underline{2C_1e^{2x}} - \underline{C_2e^{-x}} + \sin x + 3\cos x - \underline{C_1e^{2x}} - \underline{C_2e^{-x}} + \cos x - 3\sin x - \underline{C_1e^{2x}} + \underline{2C_2e^{-x}} + 2\sin x - 4\cos x = 0.$$

Второе уравнение

$$z' - y + 5\sin x =$$

$$= \underline{C_1 e^{2x}} + \underline{C_2 e^{-x}} - \cos x - 2\sin x - \underline{C_1 e^{2x}} - \underline{C_2 e^{-x}} + \cos x - 3\sin x + 5\sin x = 0.$$

Пример 2.

Решить систему
$$\begin{cases} y' = 2y - z \\ z' = -2y + z + 18x \end{cases}$$

Решение:

Дифференцируем первое уравнение системы

$$y'' = 2y' - z'$$

и исключаем z':

$$y'' = 2y' + 2y - z - 18x.$$

Из первого уравнения определяем

$$z = -y' + 2y,$$

после чего

$$y'' = 2y' + 2y + y' - 2y - 18x$$

или

$$y''-3y'=-18x.$$

Характеристическое уравнение

$$k^2 - 3k = 0$$

откуда следует

$$k_1 = 0$$
, $k_2 = 3$.

Тогда

$$y_{o\partial} = C_1 + C_2 e^{3x}.$$

Частное решение неоднородного уравнения будем искать в виде:

$$y_{y} = (Ax + B)x = Ax^{2} + Bx.$$

Подставляем в уравнение

$$2A - 3(2Ax + B) \equiv -18x$$
,

откуда имеем

$$-6A = -18$$
, $2A - 3B = 0$, или $A = 3$, $B = 2$.

Итак, $y = C_1 + C_2 e^{3x} + 3x^2 + 2x$.

Теперь из z = -y' + 2y получаем

$$z = -3C_2e^{3x} - 6x - 2 + 2C_1 + 2C_2e^{3x} + 6x^2 + 4x.$$

Otbet:
$$\begin{cases} y = C_1 + C_2 e^{3x} + 3x^2 + 2x \\ z = 2C_1 - C_2 e^{3x} + 6x^2 - 2x - 2 \end{cases}$$

Проверка. Поскольку z определяли из первого уравнения системы, проверим только второе уравнение

$$z' + 2y - z - 18x = \underbrace{-3C_2e^{3x}}_{-2} + \underbrace{12x}_{-2} - 2 + \underbrace{2C_1}_{-2} + \underbrace{2C_2e^{3x}}_{-2} + \underbrace{6x^2}_{-2} + \underbrace{4x}_{-2} - \underbrace{-2C_1}_{-2} + \underbrace{C_2e^{3x}}_{-6x^2} + \underbrace{2x}_{-2} + 2 - \underbrace{18x}_{-2} = 0.$$

Системы однородных линейных дифференциальных уравнений с постоянными коэффициентами

Пусть задана система дифференциальных уравнений

$$\begin{cases} \frac{dx_1}{dt} = a_{11} x_1 + a_{12} x_2 + \dots + a_{1n} x_n, \\ \frac{dx_2}{dt} = a_{21} x_1 + a_{22} x_2 + \dots + a_{2n} x_n, \\ \frac{dx_n}{dt} = a_{n1} x_1 + a_{n2} x_2 + \dots + a_{nn} x_n, \end{cases}$$
(1)

где a_{ij} $(i=1,...,n;\ j=1,...n)$ – постоянные, t – аргумент, $x_1(t),x_2(t),...,x_n(t)$ – искомые функции.

Система (1) называется системой линейных однородных уравнений с постоянными коэффициентами.

Хорошо разработаны два метода решения таких систем:

- \triangleright метод приведения системы уравнений к одному уравнению n-го порядка, которое в данном случае будет линейным (этот метод мы рассматривали выше)
- > метод непосредственного интегрирования системы (метод Эйлера)

Продемонстрируем второй метод.

Будем искать частное решение системы в виде:

$$x_1 = \alpha_1 e^{kt}, \ x_2 = \alpha_2 e^{kt}, \dots, x_n = \alpha_n e^{kt}.$$
 (2)

Определим $\propto_1, \propto_2, ..., \propto_n$ и k, так чтобы функции $\propto_1 e^{kt}, \propto_2 e^{kt}, ..., \propto_n e^{kt}$ удовлетворяли системе уравнений (1). Подставляя их в (1), получим

$$\begin{cases} k \propto_1 e^{kt} = a_{11} \propto_1 e^{kt} + a_{12} \propto_2 e^{kt} + \dots + a_{1n} \propto_n e^{kt}, \\ k \propto_2 e^{kt} = a_{21} \propto_1 e^{kt} + a_{22} \propto_2 e^{kt} + \dots + a_{2n} \propto_n e^{kt}, \\ \dots & \\ k \propto_n e^{kt} = a_{n1} \propto_1 e^{kt} + a_{n2} \propto_2 e^{kt} + \dots + a_{nn} \propto_n e^{kt}, \end{cases}$$

Сократим на e^{kt} . Перенесем все члены в одну сторону:

Получили линейную однородную систему уравнений. Составим определитель этой системы:

$$\Delta = \begin{vmatrix} a_{11} - k & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} - k & \dots & a_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} - k \end{vmatrix}.$$

Если k таково, что определитель $\Delta \neq 0$, то система (3) имеет только нулевое (тривиальное) решение. Ненулевое решение мы получим только, если $\Delta = 0$, т.е.

$$\begin{vmatrix} a_{11} - k & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} - k & \dots & a_{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} - k \end{vmatrix} = 0.$$

Мы приходим к уравнению n- го порядка для определения k.

Это уравнение называется характеристическим уравнение для системы (1), его корни называются корнями характеристического уравнения.

Систему линейных однородных дифференциальных уравнений (1) можно записать в векторной форме

$$\dot{X}(t) = AX(t),$$

где $A = (a_{ij})$ – матрица из коэффициентов системы,

$$X(t)$$
 — вектор неизвестных функций $X(t) = \begin{pmatrix} x_{1}(t) \\ \vdots \\ x_{n}(t) \end{pmatrix}$,

$$\dot{X}(t)$$
— вектор производных функций $\dot{X}(t) = \begin{pmatrix} \dot{x}_1(t) \\ \vdots \\ \dot{x}_n(t) \end{pmatrix}$.

Корни характеристического уравнения являются собственными числами матрицы А.

Рассмотрим несколько случаев:

1. Корни характеристического уравнения действительные и различные: $k_1,...,k_n$

Для каждого собственного значения k_i найдем соответствующие собственные

векторы $\propto^i = \begin{pmatrix} \propto_1^i \\ \vdots \\ \propto_n^i \end{pmatrix}$, тогда общее решение системы (1) можно записать: $X(t) = C_1 e^{k_1 t} \propto^1 + C_2 e^{k_2 t} \propto^2 + \dots + C_n e^{k_n t} \propto^n$,

при этом функции $X_i(t) = e^{k_i t} \propto^i$, i = 1, 2, ... n образуют фундаментальную систему решений уравнения (2).

№ 798 [Φ]: $\begin{cases} x' = 2x - y + z, \\ y' = x + 2y - z, \\ z' = x - y + 2z. \end{cases}$

Найдем собственные значения матрицы системы $A = \begin{pmatrix} 2 & -1 & 1 \\ 1 & 2 & -1 \\ 1 & -1 & 2 \end{pmatrix},$

построив соответствующее характеристическое уравнение:

$$|A - kE| = 0 \Longrightarrow (k-1)(k-2)(k-3) = 0 \implies k_1 = 1, k_2 = 2, k_3 = 3$$
.

Для каждого собственного значения найдем соответствующий собственный вектор.

$$k_1 = 1$$
, $\alpha^1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$, $k_2 = 2$, $\alpha^2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$, , $k_3 = 3$, $\alpha^3 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$.

Тогда общее решение системы имеет вид:

$$\begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \\ z(t) \end{pmatrix} = C_1 e^t \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + C_2 e^{2t} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + C_3 e^{3t} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$x(t) = C_2 e^{2t} + C_3 e^{3t},$$

$$y(t) = C_1 e^t + C_2 e^{2t},$$

$$z(t) = C_1 e^t + C_2 e^{2t} + C_3 e^{3t}.$$

2. Корни характеристического уравнения различные, но среди них есть комплексные.

В этом случае строится соответствующее такому собственному значению собственные векторы через комплексные функции. Чтобы выразить решение через

вещественные функции (в случае вещественной матрицы A), надо воспользоваться тем, что вещественная и мнимая часть комплексного решения, соответствующему собственному числу $k=\alpha\pm\beta i$ ($\beta\neq0$), являются линейно независимыми решениями.

No 801 [Φ]:
$$\begin{cases} x' = x - y - z, \\ y' = x + y, \\ z' = 3x + z. \end{cases}$$

Найдем собственные значения матрицы системы $A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & -1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 3 & 0 & 1 \end{pmatrix},$

построив соответствующее характеристическое уравнение:

$$|A - kE| = 0 \implies k_1 = 1, \qquad k_{2,3} = 1 \pm 2i.$$

Для каждого собственного значения найдем соответствующий собственный вектор.

$$k_1 = 1$$
, $\alpha^1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix}$, $k_2 = 1 + 2i$, $\alpha^2 = \begin{pmatrix} 2i \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix}$, , $k_3 = 1 - 2i$, $\alpha^3 = \cdots$.

Комплексному собственному значению $k_2=1+2i$ соответствует решение

$$X_2(t) = e^{(1+2i)t} \begin{pmatrix} 2i \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix} = e^t(cos2t+isin2t) \begin{pmatrix} 2i \\ 1 \\ 3 \end{pmatrix} = e^t \begin{pmatrix} -2sin2t \\ cos2t \\ 3cos2t \end{pmatrix} + ie^t \begin{pmatrix} 2cos2t \\ sin2t \\ 3sin2t \end{pmatrix}$$

Тогда общее решение системы имеет вид:

$$\begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \\ z(t) \end{pmatrix} = C_1 e^t \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{pmatrix} + C_2 e^t \begin{pmatrix} -2\sin 2t \\ \cos 2t \\ 3\cos 2t \end{pmatrix} + C_3 e^t \begin{pmatrix} 2\cos 2t \\ \sin 2t \\ 3\sin 2t \end{pmatrix}.$$

3. Если для собственного значения k кратности s имеется только m (m < s) линейно независимых собственных векторов, то решение соответствующее k, можно искать s виде

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} P_{s-m}^1(t) \\ \vdots \\ P_{s-m}^n(t) \end{pmatrix} e^{kt},$$
 (*)

где $P_{s-m}^i(t)$ многочлены порядка s-m с неизвестными коэффициентами. Коэффициенты определяются подстановкой (*) в (1).

Nº 808 [Φ]:
$$\begin{cases} x' = x - y + z, \\ y' = x + y - z, \\ z' = 2z - y. \end{cases}$$

Для матрицы системы $A = \begin{pmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 1 & 1 & -1 \\ 0 & -1 & 2 \end{pmatrix}$ характеристическим урав-

нением будет уравнение

$$|A - kE| = 0 \implies (1 - k)^2 (2 - k) = 0 \implies k_{1,2} = 1, \qquad k_3 = 2.$$

Для каждого собственного значения найдем соответствующий собственный вектор.

$$k_1=2, \ \, lpha^1=egin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad k_{2,3}=1$$
 — один собственный вектор $lpha^2=egin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}.$

Соответствующее решение буде искать в виде:

$$X_{2} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} at+b \\ ct+d \\ et+g \end{pmatrix} \cdot e^{t}.$$

Подставим эти значения в данную систему, получим

$$\begin{cases} at + b + a = at + b - ct - d + et + g, \\ ct + d + c = at + b + ct + d - et - g, \\ et + g + e = 2et + 2g - ct - d. \end{cases}$$

Приравняв коэффициенты при одинаковых степенях t в правой и левой частях уравнений, получим:

$$\begin{cases} a = a - c + e, \\ b + a = b - d + g, \\ c = a + c - e, \\ d + c = b + d - g, \\ e = 2e - c, \\ g + e = 2g - d, \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} c = e, \\ a = e, \\ d = g - e, \\ b = e + g. \end{cases}$$

Пусть

$$e = C_2, g = C_3.$$

Тогда

$$X_{2} = \begin{pmatrix} C_{2}t + C_{2} + C_{3} \\ C_{2}t - C_{2} + C_{3} \\ C_{2}t + C_{3} \end{pmatrix} \cdot e^{t}.$$

Сложив полученное решение и решение X_1 , умноженное на произвольную постоянную C_1 , получим общее решение системы:

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = C_1 e^{2t} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} C_2 t + C_2 + C_3 \\ C_2 t - C_2 + C_3 \\ C_2 t + C_3 \end{pmatrix} \cdot e^t.$$

Ответ:

$$x = C_1 e^{2t} + (C_2 t + C_2 + C_3) e^t, \quad y = (C_2 t - C_2 + C_3) e^t,$$

$$z = C_1 e^{2t} + (C_2 t + C_3) e^t.$$

Системы неоднородных линейных дифференциальных уравнений с постоянными коэффициентами

Системой линейных неоднородных дифференциальных уравнений называется система вида

$$\begin{cases} \dot{x}_1(t) = a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n + f_1(t), \\ \dot{x}_2(t) = a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n + f_2(t), \\ \vdots \\ \dot{x}_n(t) = a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \dots + a_{nn}x_n + f_n(t), \end{cases}$$

Систему можно записать в векторной форме

$$\dot{X}(t) = AX(t) + F(t),$$

где $A=(a_{ij})$ – матрица из коэффициентов системы, а X(t) – вектор неизвестных функций $x_i(t)$, $\dot{X}(t)$ – вектор производных функций $x_i(t)$, F(t) – вектор-функция с компонентами $f_i(t)$:

$$X(t) = \begin{pmatrix} x_1(t) \\ \vdots \\ x_n(t) \end{pmatrix}, \quad \dot{X}(t) = \begin{pmatrix} \dot{x}_1(t) \\ \vdots \\ \dot{x}_n(t) \end{pmatrix}, \quad A = \begin{pmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \cdots & \cdots & \cdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{nn} \end{pmatrix}, \quad F(t) = \begin{pmatrix} f_1(t) \\ \vdots \\ f_n(t) \end{pmatrix}.$$

Общее решение системы имеет следующую структуру

$$X(t) = X_{o\partial u}(t) + X_{u}(t),$$

где $X_{\scriptscriptstyle o\partial n}$ – общее решение соответствующей однородной системы

$$\dot{X}(t) = AX(t)$$
,

 $X_{\scriptscriptstyle u}$ – какое-нибудь частное решение неоднородной системы .

Способы решения системы

1 способ. Систему можно решить путем приведения к одному уравнению более высокого порядка (например, методом исключения).

2 способ. Решить соответствующую однородную систему, а для построения частного решения применить **метод неопределенных коэффициентов**. Это можно сделать в том случае, если функции $f_i(t)$ состоят из сумм и произведений функций $P_m(t) = a_m t^m + a_{m-1} t^{m-1} + ... + a_1 t + a_0$, $e^{\alpha t}$, $\cos \beta t$, $\sin \beta t$.

В случае, когда $f_i(t) = P_{m_i}^i(t)e^{\alpha t}$, частное решение системы ищем в виде

$$X_{u}(t) = \begin{pmatrix} Q_{m+s}^{1}(t)e^{\alpha t} \\ Q_{m+s}^{2}(t)e^{\alpha t} \\ \vdots \\ Q_{m+s}^{n}(t)e^{\alpha t} \end{pmatrix},$$

где $Q_{m+s}^i(t)$ - многочлены порядка m+s с неизвестными коэффициентами, $m=\max_{i=1..n}m_i,\ s=0,$ если α не является собственным значением матрицы A, и s=k, если α является собственным значением матрицы A и имеет кратности k.

Неизвестные коэффициенты многочленов $Q_{m+s}^i(t)$ определяются путем подстановки в систему и сравнения коэффициентов подобных членов.

Аналогично определяются степени многочленов и в случае, когда

$$f_i(t) = P_{m_i}^i(t)e^{\alpha t}\cos\beta t + R_{k_i}^i(t)e^{\alpha t}\sin\beta t,$$

а комплексное число $a = \alpha + \mathrm{i} \, \beta \, \, (\beta \neq 0)$ является или не является собственным значением матрицы A.

3 способ. Найдя общее решение соответствующей однородной системы, применить *метод вариации произвольных постоянных*. Если найдены n линейно независимых решений $X_1(t), X_2(t), ..., X_n(t)$ однородной системы , то общее решений неоднородной системы записывается в виде

$$X(t) = C_1(t)X_1(t) + C_2(t)X_2(t) + \dots + C_n(t)X_n(t),$$

где $C_i(t)$ находятся подстановкой данного выражения в заданную неоднородную систему ДУ.

№ 826 [Φ]:
$$\begin{cases} x' = y + 2e^t, \\ y' = x + t^2. \end{cases}$$

1 способ (метод исключения). Для заданной системы имеем:

$$\begin{cases} y = x' - 2e^t, \\ y' = x + t^2, \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} y = x' - 2e^t, \\ x'' - x = 2e^t + t^2. \end{cases}$$

Решаем уравнение $x''-x=2e^t+t^2$

. . .

2 способ (поиск частного решения по виду правой части)

Рассмотрим соответствующую однородную систему

$$\begin{cases} x' = y, \\ y' = x. \end{cases}$$

Собственными значениями ее матрицы $A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$ являются

$$\lambda_{1,2}=\pm 1$$
, и им соответствуют собственные векторы $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ и $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$.

Тогда общим решением системы будет линейная комбинация функций

$$X_{o\partial u} = C_1 e^t \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + C_2 e^{-t} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}.$$

Представив $F(t) = \begin{pmatrix} -2e^t \\ t^2 \end{pmatrix}$ в виде суммы функций $F_1(t) = \begin{pmatrix} -2e^t \\ 0 \end{pmatrix}$ и

$$F_2(t) = \begin{pmatrix} 0 \\ t^2 \end{pmatrix}$$
, найдем частные решения систем

$$\begin{cases} x' = y + 2e^t, \\ y' = x, \end{cases}$$
 u
$$\begin{cases} x' = y, \\ y' = x + t^2. \end{cases}$$

1) Частное решение первой системы будем искать в виде

$$X_{q}^{1} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} (at+b)e^{t} \\ (ct+d)e^{t} \end{pmatrix}.$$

условия для нахождения коэффициентов a, b, c и d:

$$\begin{cases} (at+b)e^t + ae^t = (ct+d)e^t - 2e^t, \\ (ct+d)e^t + ce^t = (at+b)e^t, \end{cases} \rightarrow \begin{cases} a = c, \\ b+a = d-2, \\ d+c = b, \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} a = c, \\ a + c = 2, \\ d = b - c. \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} a = c = 1, \\ d = b - 1. \end{cases}$$

Полагая b = 0, получим $X_q^1 = \begin{pmatrix} t \\ t-1 \end{pmatrix} e^t$.

2) Частное решение второй системы будем искать в виде:

$$X_{u}^{2} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} at^{2} + bt + c \\ a_{1}t^{2} + b_{1}t + c_{1} \end{pmatrix}.$$

условия для нахождения коэффициентов:

$$\begin{cases} 2at + b = a_1t^2 + b_1t + c_1, \\ 2a_1t + b_1 = at^2 + bt + c + t^2, \end{cases} \rightarrow \begin{cases} a_1 = 0, \\ 2a = b_1, \\ b = c_1, \\ 2a_1 = b, \\ b_1 = c, \\ a + 1 = 0, \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} a_1 = b = c_1 = 0, \\ a = -1, \\ b_1 = -2, \\ c = -2. \end{cases}$$

Таким образом, $X_q^2 = \begin{pmatrix} -t^2 - 2 \\ -2t \end{pmatrix}$.

Частное решение неоднородной системы найдем, применив принцип суперпозиции:

$$X_{u} = X_{u}^{1} + X_{u}^{2} = \begin{pmatrix} te^{t} - t^{2} - 2\\ (t - 1)e^{t} - 2t \end{pmatrix}.$$

Общим решением заданной системы будет:

$$X = X_{o\partial n} + X_{u} = \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = C_{1}e^{t} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + C_{2}e^{-t} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} te^{t} - t^{2} - 2 \\ (t - 1)e^{t} - 2t \end{pmatrix}.$$