

# 応用数理解析

No.

Date

ID: 1116191012 氏名: 東田悠希

## 演習問題2

$x_i(t) (i=1, 2, \dots)$  は 1 次独立かどうか:

(3)  $x_1(t) = \cos wt$ ,  $x_2(t) = \sin wt$ ,  $w \neq 0$  は定数

コニスクアンは

$$\Delta(t) = \begin{vmatrix} x_1(t) & x_2(t) \\ \frac{dx_1(t)}{dt} & \frac{dx_2(t)}{dt} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \cos wt & \sin wt \\ -ws\sin wt & w\cos wt \end{vmatrix}$$

$$= w\cos^2 wt - (-w\sin^2 wt) = w \neq 0$$

よって  $x_1(t), x_2(t)$  は 1 次独立である。+

(4)  $x_1(t) = e^t$ ,  $x_2(t) = e^{-t}$ ,  $x_3(t) = e^{it}$ ,  $x_4(t) = e^{-it}$

コニスクアンは

$$\begin{aligned} \Delta(t) &= \begin{vmatrix} x_1(t) & x_2(t) & x_3(t) & x_4(t) \\ \frac{dx_1(t)}{dt} & \frac{dx_2(t)}{dt} & \frac{dx_3(t)}{dt} & \frac{dx_4(t)}{dt} \\ \frac{d^2x_1(t)}{dt^2} & \frac{d^2x_2(t)}{dt^2} & \frac{d^2x_3(t)}{dt^2} & \frac{d^2x_4(t)}{dt^2} \\ \frac{d^3x_1(t)}{dt^3} & \frac{d^3x_2(t)}{dt^3} & \frac{d^3x_3(t)}{dt^3} & \frac{d^3x_4(t)}{dt^3} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} e^t & e^{-t} & e^{it} & e^{-it} \\ e^t & -e^{-t} & ie^{it} & -ie^{-it} \\ e^t & e^{-t} & -e^{it} & -e^{-it} \\ e^t & -e^{-t} & -ie^{it} & ie^{-it} \end{vmatrix} \\ &= e^t \times (-1)^{1+1} \begin{vmatrix} -e^{-t} & ie^{it} & -ie^{-it} \\ e^{-t} & -e^{it} & -e^{-it} \\ -e^{-t} & -ie^{it} & ie^{-it} \end{vmatrix} + e^{-t} \times (-1)^{1+2} \begin{vmatrix} e^t & ie^{it} & -ie^{-it} \\ e^t & -e^{it} & -e^{-it} \\ e^t & -ie^{it} & ie^{-it} \end{vmatrix} \\ &\quad + e^{it} \times (-1)^{1+3} \begin{vmatrix} e^t & -e^{-t} & -ie^{-it} \\ e^t & e^{-t} & -e^{it} \\ e^t & -e^{-t} & ie^{-it} \end{vmatrix} + te^{it} \times (-1)^{1+4} \begin{vmatrix} e^t & -e^{-t} & ie^{it} \\ e^t & e^{-t} & -e^{it} \\ e^t & -e^{-t} & -ie^{it} \end{vmatrix} \\ &= e^t \times (-e^{-t}) \times (-1)^{1+1} \begin{vmatrix} -e^{it} & -e^{-it} \\ -ie^{it} & ie^{-it} \end{vmatrix} + t(e^{it}) \times (-1)^{1+2} \begin{vmatrix} e^{-t} & -e^{-it} \\ -e^{-t} & ie^{-it} \end{vmatrix} \\ &\quad + (-ie^{-t}) \times (-1)^{1+3} \begin{vmatrix} e^{-t} & -e^{it} \\ -e^{-t} & -ie^{it} \end{vmatrix} + e^{-t} \times (-1)^{1+1} \begin{vmatrix} ie^{it} & -e^{it} \\ -ie^{it} & ie^{-it} \end{vmatrix} \\ &\quad + ie^{it} \times (-1)^{1+2} \begin{vmatrix} e^t & -e^{-it} \\ e^t & ie^{-it} \end{vmatrix} + (-ie^{-t}) \times (-1)^{1+3} \begin{vmatrix} e^t & -e^{it} \\ e^t & -ie^{it} \end{vmatrix} \end{aligned}$$