

$$\begin{cases} (a_{11} - \lambda_1)\gamma_1 + a_{12}\gamma_2 + \dots + a_{1n}\gamma_n = 0, \\ a_{21}\gamma_1 + (a_{22} - \lambda_1)\gamma_2 + \dots + a_{2n}\gamma_n = 0, \\ \dots\dots\dots \\ a_{n1}\gamma_1 + a_{n2}\gamma_2 + \dots + (a_{nn} - \lambda_1)\gamma_n = 0. \end{cases}$$

Тогда общее решение системы записывают в виде

$$y_1 = C_1 y_{11} + C_2 y_{12} + \dots + C_n y_{1n},$$

$$y_2 = C_1 y_{21} + C_2 y_{22} + \dots + C_n y_{2n},$$

$$\dots\dots\dots,$$

$$y_n = C_1 y_{n1} + C_2 y_{n2} + \dots + C_n y_{nn},$$

где C_1, C_2, \dots, C_n — произвольные постоянные.

Пример. Решить систему однородных дифференциальных уравнений с постоянными коэффициентами:

$$\begin{cases} \frac{dy_1}{dx} = y_1 + 8y_2, \\ \frac{dy_2}{dx} = y_1 - y_2. \end{cases}$$

Решение. Характеристическое уравнение системы имеет вид:

$$\begin{vmatrix} 1-\lambda & 8 \\ 1 & -1-\lambda \end{vmatrix} = 0.$$

Вычисляя определитель, получаем $\lambda^2 = 9$, откуда $\lambda_1 = -3$, $\lambda_2 = 3$ — простые действительные корни. Частные решения системы ищем в виде

$$y_1(x) = \gamma_1 e^{\lambda x}, \quad y_2(x) = \gamma_2 e^{\lambda x}.$$

При $\lambda_1 = -3$ соответствующая алгебраическая система имеет вид:

$$\begin{cases} 4\gamma_1 + 8\gamma_2 = 0, \\ \gamma_1 + 2\gamma_2 = 0. \end{cases}$$

Эта система имеет бесконечное множество решений. Для определенности положим $\gamma_1 = -2$, тогда $\gamma_2 = 1$. Получаем частные решения:

$$y_{11}(x) = -2e^{-3x}, \quad y_{21}(x) = e^{-3x}.$$

При $\lambda_2 = 3$ соответствующая система принимает вид:

$$\begin{cases} -2\gamma_1 + 8\gamma_2 = 0, \\ \gamma_1 - 4\gamma_2 = 0. \end{cases}$$

Положим $\gamma_1 = 4$, тогда $\gamma_2 = 1$.

Значит, корню $\lambda_2 = 3$ соответствуют частные решения:

$$y_{12}(x) = 4e^{3x}, \quad y_{22}(x) = e^{3x}.$$

Общее решение исходной системы запишется в виде

$$\begin{cases} y_1(x) = -2C_1 e^{-3x} + 4C_2 e^{3x}, \\ y_2(x) = C_1 e^{-3x} + C_2 e^{3x}. \end{cases}$$

2. Если $\lambda = \lambda_0$ – корень кратности k , то решение, соответствующее этому корню, ищут в виде $y_1 = P_{k-1}^{(1)}(x)e^{\lambda_0 x}$, $y_2 = P_{k-1}^{(2)}(x)e^{\lambda_0 x}$, ..., $y_n = P_{k-1}^{(n)}(x)e^{\lambda_0 x}$, где $P_{k-1}^{(i)}(x)$ – многочлен с неопределенными коэффициентами степени $k-1$, $i = \overline{1, n}$.

Коэффициенты многочленов $P_{k-1}^{(i)}(x)$, $i = \overline{1, n}$, подставляют эти решения в систему и приравнивают коэффициенты подобных членов в левой и правой частях уравнений. Выразив все коэффициенты через любые k , полагают по очереди один из них равным единице, а остальные – нулю.

Пример. Решить систему однородных дифференциальных уравнений с постоянными коэффициентами:

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = 3x + y, \\ \frac{dy}{dt} = 5y - x. \end{cases}$$

Решение. Характеристическое уравнение системы –

$$\begin{vmatrix} 3-\lambda & 1 \\ -1 & 5-\lambda \end{vmatrix} = 0,$$

которое приобретает вид $(3-\lambda)(5-\lambda)+1=0$ или $\lambda^2 - 8\lambda + 16 = 0$. Уравнение имеет двукратный корень $\lambda = 4$. Ему соответствует решение вида $x(t) = (At + B)e^{4t}$, $y(t) = (Ct + D)e^{4t}$.

Продифференцируем функции $x(t)$ и $y(t)$ и подставим в исходную систему:

$$\begin{cases} e^{4t}(A + 4At + 4B) = e^{4t}(3At + 3B + Ct + D), \\ e^{4t}(C + 4Ct + 4D) = e^{4t}(-At - B + 5Ct + 5D). \end{cases}$$

Сокращаем на $e^{4t} \neq 0$ и группируем. Получаем систему для коэффициентов

$$\begin{cases} A - C = 0, \\ A + B - D = 0, \\ B + C - D = 0. \end{cases}$$

Так как кратность корня $\lambda = 4$ равна двум ($k = 2$), то выразим все коэффициенты последней системы через любые два, например, через A и B :

$$\begin{cases} C = A, \\ D = A + B. \end{cases}$$

Полагая $A = 1$, $B = 0$, находим $C = 1$, $D = 1$. Полагая $A = 0$, $B = 1$, находим $C = 0$, $D = 1$.

Получаем два линейно-независимых частных решения:

$$\begin{cases} x_1(t) = te^{4t}, \\ y_1(t) = (t+1)e^{4t} \end{cases} \quad \text{и} \quad \begin{cases} x_2(t) = e^{4t}, \\ y_2(t) = e^{4t}. \end{cases}$$

Общее решение исходной системы имеет вид:

$$\begin{cases} x(t) = C_1 te^{4t} + C_2 e^{4t}, \\ y(t) = C_1 (t+1)e^{4t} + C_2 e^{4t}. \end{cases}$$

3. Каждому комплексному корню $\lambda_1 = a + bi$ и ему сопряженному $\lambda_2 = a - bi$ соответствуют два линейно независимых действительных решения. Для построения этих решений находим комплексное решение для корня λ_1 соответствующей алгебраической системы, как и в случае 1, и выделяем действительную и мнимую части этого решения (корень λ_2 уже не рассматриваем, так как новых решений системы он не дает).

Пример. Найти частное решение системы

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = 2x - y, \\ \frac{dy}{dt} = x + 2y, \quad x(0) = 1, \quad y(0) = -1. \end{cases}$$

Решение. Характеристическое уравнение системы

$$\begin{vmatrix} 2-\lambda & -1 \\ 1 & 2-\lambda \end{vmatrix} = 0, \text{ т. е. } (2-\lambda)^2 + 1 = 0.$$

Оно имеет корни $\lambda_1 = 2 + i$, $\lambda_2 = 2 - i$. Для корня $\lambda_1 = 2 + i$ составляем алгебраическую систему:

$$\begin{cases} -i\gamma_1 - \gamma_2 = 0, \\ \gamma_1 - i\gamma_2 = 0. \end{cases}$$

Полагаем $\gamma_1 = 1$, тогда $\gamma_2 = -i$.

Частное комплексное решение системы — $x(t) = e^{(2+i)t}$, $y(t) = -ie^{(2+i)t}$.

Выделяем в полученных функциях действительные и мнимые части.

Поскольку $x(t) = e^{(2+i)t} = e^{2t}(\cos t + i \sin t)$, $y(t) = -ie^{(2+i)t} = -ie^{2t}(\cos t + i \sin t)$, то

$$\operatorname{Re} x = e^{2t} \cos t, \quad \operatorname{Im} x = e^{2t} \sin t; \quad \operatorname{Re} y = e^{2t} \sin t, \quad \operatorname{Im} y = -e^{2t} \cos t.$$

Сопряженный корень $\lambda_2 = 2 - i$ новых линейно независимых решений не дает, поэтому не рассматривается. Таким образом, общее решение исходной системы:

$$\begin{cases} x(t) = C_1 e^{2t} \cos t + C_2 e^{2t} \sin t, \\ y(t) = C_1 e^{2t} \sin t - C_2 e^{2t} \cos t, \\ C_1, C_2 = \text{const.} \end{cases}$$

Найдем частное решение для заданных начальных условий. Получаем:

$$\begin{cases} 1 = C_1 + 0, \\ -1 = 0 - C_2, \end{cases} \text{ откуда находим } \tilde{N}_1 = 1, \quad \tilde{N}_2 = 1.$$

Искомое частное решение системы:

$$\begin{cases} x(t) = e^{2t} (\cos t + \sin t), \\ y(t) = e^{2t} (\sin t - \cos t). \end{cases}$$