微分方程式2

13. 行列の指数関数

が定義されている。

で定める。(I は単位行列)

※ この無限級数は収束する(厳密な証明は省略)

n=1 であれば「数(スカラー)」であり、指数関数

 $\exp A = e^A = \sum_{n=1}^{\infty} \frac{A^n}{n!} = 1 + A + \frac{A^2}{2!} + \frac{A^3}{3!} + \cdots$

n > 1 の場合には、最後のテイラー展開で定義ができる:

定義 $n \times n$ -行列 A に対して A の指数関数行列 $\exp A = e^A$ を

 $\exp A = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{A^n}{n!} = I + A + \frac{A^2}{2!} + \frac{A^3}{3!} + \cdots$

(1)
$$B = PAP^{-1}$$
 $O \ge e^B = Pe^AP^{-1}$.

-2-

(2) AB = BA のとき $e^{A+B} = e^A e^B = e^B e^A$ (3) $(e^A)^{-1} = e^{-A}$

$$(4) A = \begin{bmatrix} a & -b \\ b & a \end{bmatrix} とする、このとき$$

$$\exp A = e^a \begin{bmatrix} \cos b & -\sin b \\ \sin b & \cos b \end{bmatrix}.$$

$$P(S+T)P^{-1} = PSP^{-1} + PTP^{-1}$$

であり、また、
$$B^n=(PAP^{-1})^n=PA^nP^{-1}$$
 であるから $e^B=\sum_{n=0}^\infty \frac{B^n}{n!}=\sum_{n=0}^\infty \frac{(PAP^{-1})^n}{n!}=P\left(\sum_{n=0}^\infty \frac{A^n}{n!}\right)P^{-1}=Pe^AP^{-1}.$

$$P(S+T)P^{-1} = PSP^{-1}$$

$$\Rightarrow \Rightarrow P \qquad (PAP^{-1})^n \qquad PAP^{-1}$$

証明 (2) (3) AB = BA のとき, 通常の数のように計算ができて二項定理より

$$(A+B)^n = n! \sum_{j+k=n} \frac{A^j}{j!} \frac{B^k}{k!}.$$

したがって

$$e^{A+B} = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(A+B)^n}{n!} = \sum_{n=0}^{\infty} \left(\sum_{j+k=n}^{\infty} \frac{A^j B^k}{j!} \frac{B^k}{k!} \right)$$
$$= \left(\sum_{j=0}^{\infty} \frac{A^j}{j!} \right) \left(\sum_{k=0}^{\infty} \frac{B^k}{k!} \right) = e^A e^B.$$

(3) t(2) $rec{B} = -A$ $text{ } text{ } tex$

また、 $e^{A+B} = e^{B+A} = e^B e^A$ となる。

 $J = \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$ とおくと、 A = aI + bJ.

aI と bJ は可換なので、(2) より $e^A=e^{aI}e^{bJ}=e^ae^{bJ}$. また

$$J^2 = -I$$
, $J^3 = -J$, $J^4 = I$

とJは複素数のiのような働きをするので

$$e^{bJ} = \sum_{j=0}^{\infty} \frac{b^j J^j}{j!} = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{b^{2k} J^{2k}}{(2k)!} + \sum_{k=0}^{\infty} \frac{b^{2k-1} J^{2k+1}}{(2k+1)!}$$
$$= \sum_{k=0}^{\infty} (-1)^k \frac{b^{2k}}{(2k)!} I + \sum_{k=0}^{\infty} (-1)^k \frac{b^{2k+1}}{(2k+1)!} J$$
$$= \cos bI + \sin b J = \begin{bmatrix} \cos b & -\sin b \\ \sin b & \cos b \end{bmatrix}.$$

A の固有値 α に対応する固有ベクトルを \mathbf{p} とする。この

指数関数行列と固有値

とき e^A は e^{α} を固有値に持ち、p が固有ベクトルになる。

証明 仮定より、 $A\mathbf{p}=\alpha\mathbf{p}$ である。帰納法によって

$$A^n \boldsymbol{p} = \alpha^n \boldsymbol{p}.$$

したがって

$$e^A oldsymbol{p} = \sum_{j=0}^{\infty} rac{1}{j!} A^j oldsymbol{p} = \sum_{j=0}^{\infty} rac{1}{j!} lpha^j oldsymbol{p} = e^{lpha} oldsymbol{p}.$$

 $A = \begin{bmatrix} a & 0 \\ b & a \end{bmatrix}$ を考える

 $A = aI + B, \quad B = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ b & 0 \end{bmatrix}.$

$$aI$$
 と B は可換なので $e^A=e^{aI}e^B=e^ae^B$.

 $B^2 = 0 \ \, \xi \ \, b$

$$e^B = \sum_{j=0}^{\infty} \frac{B^j}{j!} = I + B.$$

例

以上により
$$e^{A} = e^{a}e^{B} = e^{a}(I+B) = e^{a}\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ I & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} e^{a} & 0 \\ I & a \end{bmatrix}.$$

 $e^A = e^a e^B = e^a (I + B) = e^a \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ b & 1 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} e^a & 0 \\ be^a & e^a \end{vmatrix}.$

-7-

 $B_1 = \begin{vmatrix} \alpha & 0 \\ 0 & \beta \end{vmatrix}, \quad B_2 = \begin{vmatrix} a & -b \\ b & a \end{vmatrix}, \quad B_3 = \begin{vmatrix} \alpha & 0 \\ 1 & \alpha \end{vmatrix}.$ 各々の指数関数行列は $e^{B_1} = \begin{bmatrix} e^{\alpha} & 0 \\ 0 & e^{\beta} \end{bmatrix}, \quad e^{B_2} = e^a \begin{bmatrix} \cos b & -\sin b \\ \sin b & \cos b \end{bmatrix}, \quad e^{B_3} = e^{\alpha} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}.$

(1) 2つの異なる実数 (2) 複素共役な2つの複素数解

と変形して B は次の3タイプのいずれかになる

 $A = P^{-1}BP \downarrow 0$ $e^{A} = P^{-1}e^{B}P$ となるので、任意の 2×2 行列の指数関数は求めることができる

定理
$$\frac{d}{dt}e^{tA} = Ae^{tA} = e^{tA} A$$

音次微分方程式

証明
$$\frac{d}{dt}\frac{t^n}{n!} = \frac{t^{n-1}}{(n-1)!} \ \,$$
 より
$$\frac{d}{dt}\frac{\infty}{n!} = \frac{t^{n-1}}{(n-1)!} \ \,$$
 $\frac{\infty}{n} \quad (t^{n-1} A^{n-1})$

$$\frac{d}{dt} \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(tA)^n}{n!} = \sum_{n=1}^{\infty} \frac{(t^{n-1}A^{n-1})}{(n-1)!} A = e^A A$$

また $A^n \cdot A = A \cdot A^n$ より、 $e^A A = Ae^A$.

前の定理 $\frac{d}{dt}e^{tA}=Ae^{tA}$ より、 e^{tA} は $\dot{\boldsymbol{y}}=A\boldsymbol{y}$ の基本解行列 言い換えると、 e^{tA} の各列ベクトルは $\dot{\boldsymbol{y}}=A\boldsymbol{y}$ の解になっている。

特に、t=0 のとき $e^{0A}=I$ (単位行列) なので、 \boldsymbol{y} が初期条件

$$m{y}(0) = egin{bmatrix} C_1 \ C_2 \ dots \ C_n \end{bmatrix}$$
を満たす時、 $m{\dot{y}} = Am{y}$ の解は

$$oldsymbol{y} = e^{tA} egin{bmatrix} C_1 \ C_2 \ dots \ C_n \end{bmatrix}.$$

 $\dot{y}_1 = 6y_1 - 5y_2$ $\dot{y}_2 = 4y_1 - 3y_2$

解
$$A = \begin{bmatrix} 6 & -5 \\ 4 & -3 \end{bmatrix}$$
 の固有多項式 $|tI - A| = (t-1)(t-2)$ より A の固

有値は 1,2. 固有ベクトルは $A \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$, $A \begin{bmatrix} 5 \\ 4 \end{bmatrix} = 2 \begin{bmatrix} 5 \\ 4 \end{bmatrix}$. $P = \begin{bmatrix} 1 & 5 \\ 1 & 4 \end{bmatrix}$ とおくと A は対角化できて $A = P \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix} P^{-1}$.

したがって、
$$e^{tA} = P\begin{bmatrix} e^t & 0 \\ 0 & e^{2t} \end{bmatrix} P^{-1} = \begin{bmatrix} 5e^{2t} - 4e^t & 5e^t - 5e^{2t} \\ 4e^{2t} - 4e^t & 5e^t - 4e^{2t} \end{bmatrix}$$
 よって一般解は

よって一般解は $m{y} = e^{tA} \begin{bmatrix} C_1 \\ C_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5e^{2t} - 4e^t & 5e^t - 5e^{2t} \\ 4e^{2t} - 4e^t & 5e^t - 4e^{2t} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} C_1 \\ C_2 \end{bmatrix}.$

-11-

を考える。

定数変化法の行列版で、解として ベクトル $\mathbf{y} = e^{tA} \mathbf{c}(t)$ を考える:

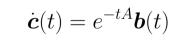
 $\dot{\boldsymbol{y}} = A\boldsymbol{y} + \boldsymbol{b}(t)$

 $\dot{\boldsymbol{y}} = Ae^{tA}\,\boldsymbol{c}(t) + e^{tA}\,\dot{\boldsymbol{c}}(t)$ $A\mathbf{y} + \mathbf{b}(t) = Ae^{tA}\mathbf{c}(t) + \mathbf{b}(t)$



より、 $e^{tA}\dot{\boldsymbol{c}}(t) = \boldsymbol{b}(t)$ したがって、





$$m{r}t$$

$$\dot{m{c}}(t) = e^{-tA} m{b}(t)$$

$$\mathbf{c}(t) \equiv \int_{-c}^{t} e^{-sA}$$

$$c(v)$$
 で $oldsymbol{c}(v)$ $c(v)$ は定数へ

$$\mathbf{c}(t) = \int_0^t e^{-sA} \mathbf{b}(s) \, ds + \mathbf{K} \quad (\mathbf{K}$$
は定数ベクトル)

$$\mathbf{C}(t) = \int_0^t e^{-t} \mathbf{O}(s) \, ds + \mathbf{K} \quad (\mathbf{K} \text{ Valegy})$$

解としては $\mathbf{y} = \mathbf{e^{tA}} \left[\int_0^t \mathbf{e^{-sA}} \mathbf{b(s)} \, \mathbf{ds} + \mathbf{K} \right]$ がとれる

例題 2 x' = -y, y' = x + t を解け 解まず

-12-

 $\mathbf{y} = \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}, A = \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}, \mathbf{b} = \begin{bmatrix} 0 \\ t \end{bmatrix}$

とおくと $\dot{y} = Ay + b$.

とおくと
$$\dot{y} = Ay + b$$
.
このとき $e^{tA} = \begin{bmatrix} \cos t & -\sin t \\ \sin t & \cos t \end{bmatrix}$. 定数変化法で積分すると:

$$\int_{-c^{-sA}}^{t} b(c) dc - \int_{-c^{-sA}}^{t} [\cos s & \sin s] [0] dc$$

 $\int_0^t e^{-sA} \, \boldsymbol{b}(s) \, ds = \int_0^t \begin{bmatrix} \cos s & \sin s \\ -\sin s & \cos s \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ s \end{bmatrix} \, ds$ $= \int_{0}^{t} \begin{bmatrix} s \sin s \\ s \cos s \end{bmatrix} ds = \begin{bmatrix} \sin t - t \cos t \\ \cos t + t \sin t - 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} C_{1} \\ C_{2} \end{bmatrix}.$

よって $\begin{bmatrix} x \\ u \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos t & -\sin t \\ \sin t & \cos t \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \sin t - t\cos t + C_1 \\ \cos t + t\sin t - 1 + C_2 \end{bmatrix}$ $= \begin{vmatrix} -t + C_1 \cos t + (1 - C_2) \sin t \\ 1 - (1 - C_2) \cos t + C_1 \sin t \end{vmatrix}.$

- $(1) \begin{vmatrix} 5 & -6 \\ 3 & -4 \end{vmatrix} \qquad (2) \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ 8 & -2 \end{vmatrix} \qquad (3) \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ -9 & 6 \end{vmatrix} \qquad (4) \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{vmatrix}$
- (5) $\begin{vmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 0 \end{vmatrix}$ (6) $\begin{vmatrix} 2 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 1 & 3 \end{vmatrix}$ (6) $\begin{bmatrix} i & 0 \\ 0 & -i \end{bmatrix}$
- 2. $e^{A+B} \neq e^A e^B$ となる行列 A, B の例を作れ
- 3. 次の微分方程式を解け
- (1) x' = 2x y, y' = 2y (2) x' = 2x y, y' = x + 2y
- (3) x' = y, y' = x (4) x' = -2x, y' = x 2y, z' = y 2z(5) x' = y, y' = 2 - x (6) x' = y, $y' = -4x + \sin 2t$
- (7) x' = x + y + z, y' = -2y + t, $z' = 2z + \sin t$