Линейни хомогенни системи диференциални уравнения с постоянни коефициенти

доц. д-р Теменужка Пенева

Модели на реални процеси спец. Информатика

▶ Система от вида

$$\begin{vmatrix} \dot{x} = a_{11} x + a_{12} y + a_{13} z \\ \dot{y} = a_{21} x + a_{22} y + a_{23} z \\ \dot{z} = a_{31} x + a_{32} y + a_{33} z, \end{vmatrix}$$
(1)

с неизвестни функциите x(t), y(t) и z(t), където a_{ij} (i,j=1,2,3) са константи, се нарича линейна хомогенна система диференциални уравнения с постоянни коефициенти.

Ако въведем означенията

$$X = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix}, \quad \dot{X} = \begin{pmatrix} \dot{x} \\ \dot{y} \\ \dot{z} \end{pmatrix},$$

$$A = \left(\begin{array}{ccc} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{array}\right),$$

то системата (1) може да се запише във вида

$$\dot{X} = AX.$$

Търсим решение на системата (1) във вида

$$x = \alpha e^{\lambda t},$$

$$y = \beta e^{\lambda t},$$

$$z = \gamma e^{\lambda t},$$
(2)

или

$$X = h e^{\lambda t},$$

където

$$h = \left(\begin{array}{c} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{array}\right),$$

а $\lambda, \alpha, \beta, \gamma$ са подходящи константи. Заместваме с изразите (2) в системата (1), съкращаваме на $e^{\lambda t}$ и прехвърляме всички членове в лявата страна.

Получаваме

$$\begin{vmatrix} (a_{11} - \lambda)\alpha + a_{12}\beta + a_{13}\gamma = 0 \\ a_{21}\alpha + (a_{22} - \lambda)\beta + a_{23}\gamma = 0 \\ a_{31}\alpha + a_{32}\beta + (a_{33} - \lambda)\gamma = 0 \end{vmatrix}$$
 (3)

или

$$(A - \lambda E)h = \theta,$$

където E е единичната матрица от трети ред,

$$\theta = \left(\begin{array}{c} 0 \\ 0 \\ 0 \end{array}\right).$$

За да има ненулево решение хомогенната система (3), е необходимо и достатъчно детерминантата й да бъде равна на нула, т.е.

$$\begin{vmatrix} a_{11} - \lambda & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} - \lambda & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} - \lambda \end{vmatrix} = 0$$

или

$$\det(A - \lambda E) = 0.$$

Като пресметнем детерминантата, се получава уравнение от трета степен, което има три корена (в множеството на комплексните числа). Това уравнение се нарича характеристично уравнение, а неговите корени – характеристични корени.

ightharpoonup Ако всички характеристични корени λ_i (i=1,2,3) са различни, то след като ги заместим в системата (3), определяме съответните им нетривиални α_i , β_i и γ_i . Векторът

$$h_i = \left(\begin{array}{c} \alpha_i \\ \beta_i \\ \gamma_i \end{array}\right)$$

се нарича собствен вектор, отговарящ на характеристичния корен λ_i . Така получаваме три на брой решения

$$X_i = h_i e^{\lambda_i t},$$

за които не е трудно да се покаже, че са линейно независими. Следователно те образуват фундаментална система решения за системата (1), откъдето следва, че общото решение на (1) има вида

$$X = c_1 X_1 + c_2 X_2 + c_3 X_3.$$

▶ На комплексния корен $\lambda = p + iq$ на характеристичното уравнение съответства комплексен собствен вектор h, откъдето получаваме решението

$$X = h e^{\lambda t}. (4)$$

Ако всички коефициенти a_{ij} на системата (1) са реални, то решението (4) може да бъде заменено с две реални решения – съответно реалната част и имагинерната част на (4).

• Ако λ е k-кратен характеристичен корен, на който съответстват m на брой линейно независими собствени вектора, k>m, то решение на системата (1), отговарящо на λ търсим във вида

$$x = q_1(t) e^{\lambda t},$$

$$y = q_2(t) e^{\lambda t},$$

$$z = q_3(t) e^{\lambda t},$$
(5)

където $q_i(t)$ са полиноми от степен k-m; при това коефициентите на полиномите $q_i(t)$ се изразяват чрез k на брой независими константи.

Задача 1

Да се решат системите:

1)
$$\begin{vmatrix} \dot{x} = 3x - y + z \\ \dot{y} = -x + 5y - z \\ \dot{z} = x - y + 3z; \end{vmatrix}$$

$$2) \begin{vmatrix} \dot{x} = 2x - y \\ \dot{y} = x + 2y; \end{vmatrix}$$

3)
$$\begin{vmatrix} \dot{x} = 2x + y \\ \dot{y} = 4y - x; \end{vmatrix}$$

4)
$$\begin{vmatrix} \dot{x} = 2x - y - z \\ \dot{y} = 2x - y - 2z \\ \dot{z} = -x + y + 2z. \end{vmatrix}$$

Решение. 1) Имаме

$$A = \begin{pmatrix} 3 & -1 & 1 \\ -1 & 5 & -1 \\ 1 & -1 & 3 \end{pmatrix}, \quad A - \lambda E = \begin{pmatrix} 3 - \lambda & -1 & 1 \\ -1 & 5 - \lambda & -1 \\ 1 & -1 & 3 - \lambda \end{pmatrix},$$
$$\det(A - \lambda E) = (3 - \lambda)^2 (5 - \lambda) + 1 + 1$$
$$-(5 - \lambda) - (3 - \lambda) - (3 - \lambda)$$
$$= (3 - \lambda)((3 - \lambda)(5 - \lambda) - 3)$$

Характеристичното уравнение

$$0 = \det(A - \lambda E) = (3 - \lambda)(\lambda^2 - 8\lambda + 12)$$

 $= (3-\lambda)(\lambda^2-8\lambda+12).$

има за корени $\lambda_1 = 3$, $\lambda_2 = 2$, $\lambda_3 = 6$. Първо ще намерим собствения вектор h_1 , който отговаря на $\lambda_1 = 3$:

$$(A-3E)h_1=\theta$$

или

$$\begin{pmatrix} 3-3 & -1 & 1 \\ -1 & 5-3 & -1 \\ 1 & -1 & 3-3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Така получаваме системата

$$\begin{vmatrix} -\beta + \gamma = 0 \\ -\alpha + 2\beta - \gamma = 0 \\ \alpha - \beta = 0, \end{vmatrix}$$

откъдето $\alpha=\beta$, $\gamma=\beta$. Тогава векторът h_1 е от вида

$$h_1 = \left(\begin{array}{c} \beta \\ \beta \\ \beta \end{array}\right),$$

и като изберем $\beta = 1$, намираме

$$h_1 = \left(\begin{array}{c} 1\\1\\1 \end{array}\right).$$

Сега ще намерим собствения вектор h_2 , който отговаря на $\lambda_2 = 2$:

$$(A - 2E)h_2 = \theta$$

или

$$\begin{pmatrix} 3-2 & -1 & 1 \\ -1 & 5-2 & -1 \\ 1 & -1 & 3-2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Така получаваме системата

$$\begin{vmatrix} \alpha - \beta + \gamma = 0 \\ -\alpha + 3\beta - \gamma = 0 \\ \alpha - \beta + \gamma = 0, \end{vmatrix}$$

откъдето $\gamma = -\alpha$, $\beta = 0$. Тогава векторът h_2 е от вида

$$h_2 = \left(\begin{array}{c} \alpha \\ 0 \\ -\alpha \end{array}\right),$$

и като изберем $\alpha=1$, намираме

$$h_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix}.$$

Накрая ще намерим собствения вектор h_3 , който отговаря на $\lambda_3 = 6$:

$$(A - 6E)h_3 = \theta$$

или

$$\begin{pmatrix} 3-6 & -1 & 1 \\ -1 & 5-6 & -1 \\ 1 & -1 & 3-6 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Така получаваме системата

$$\begin{vmatrix} -3\alpha - \beta + \gamma = 0 \\ -\alpha - \beta - \gamma = 0 \\ \alpha - \beta - 3\gamma = 0, \end{vmatrix}$$

откъдето $\beta=-2lpha$, $\gamma=lpha$. Тогава векторът h_3 е от вида

$$h_3 = \left(\begin{array}{c} \alpha \\ -2\alpha \\ \alpha \end{array}\right),$$

и като изберем $\alpha = 1$, намираме

$$h_3 = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Общото решение на дадената система е

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = c_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} e^{3t} + c_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} e^{2t} + c_3 \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{pmatrix} e^{6t}.$$

2) За дадената система

$$A = \left(\begin{array}{cc} 2 & -1 \\ 1 & 2 \end{array} \right), \quad A - \lambda E = \left(\begin{array}{cc} 2 - \lambda & -1 \\ 1 & 2 - \lambda \end{array} \right).$$

Характеристичното уравнение

$$0 = \det(A - \lambda E) = (2 - \lambda)^2 + 1$$

има за корени числата $\lambda_{1,2}=2\pm i$. Ще намерим собствения вектор h_1 , съответстващ на корена $\lambda_1=2+i$. Имаме

$$(A - (2+i)E) h_1 = \theta$$

или

$$\left(\begin{array}{cc} 2-(2+i) & -1 \\ 1 & 2-(2+i) \end{array}\right) \left(\begin{array}{c} \alpha \\ \beta \end{array}\right) = \left(\begin{array}{c} 0 \\ 0 \end{array}\right).$$

Тогава

$$\begin{vmatrix} -i\alpha - \beta = 0 \\ \alpha - i\beta = 0, \end{vmatrix}$$

откъдето
$$\beta=-ilpha.$$
 Така намираме, че $h_1=\left(egin{array}{c}lpha\\-ilpha\end{array}
ight)$ и при $lpha=1$ получаваме $h_1=\left(egin{array}{c}1\\-i\end{array}
ight).$

Сега разглеждаме комплекснозначното решение

$$X_1 = h_1 e^{\lambda_1 t} = \begin{pmatrix} 1 \\ -i \end{pmatrix} e^{(2+i)t}$$

$$= \begin{pmatrix} 1 \\ -i \end{pmatrix} e^{2t} (\cos t + i \sin t)$$

$$= e^{2t} \begin{pmatrix} \cos t + i \sin t \\ -i \cos t + \sin t \end{pmatrix}$$

$$= e^{2t} \begin{pmatrix} \cos t \\ \sin t \end{pmatrix} + i e^{2t} \begin{pmatrix} \sin t \\ -\cos t \end{pmatrix}.$$

Тогава общото решение на системата е

$$\left(\begin{array}{c} x \\ y \end{array}\right) = c_1 \, e^{2t} \left(\begin{array}{c} \cos t \\ \sin t \end{array}\right) + c_2 \, e^{2t} \left(\begin{array}{c} \sin t \\ -\cos t \end{array}\right).$$

3) Ще покажем как тази система може да се реши чрез заместване. От първото уравнение изразяваме $y=\dot{x}-2x$, откъдето $\dot{y}=\ddot{x}-2\dot{x}$. Заместваме с тези изрази във второто уравнение и получаваме

$$\ddot{x} - 2\dot{x} = 4(\dot{x} - 2x) - x$$

и следователно

$$\ddot{x} - 6\dot{x} + 9x = 0. {(6)}$$

Това линейно хомогенно уравнение от втори ред решаваме по метода, показан в Лекция 7. Характеристичното му уравнение е

$$\lambda^2 - 6\lambda + 9 = 0,$$

а характеристичните корени са $\lambda_1 = \lambda_2 = 3$. Тогава общото решение на (6) е

$$x = c_1 e^{3t} + c_2 t e^{3t}. (7)$$

Сега се връщаме в израза за y. Получаваме

$$y = \dot{x} - 2x = (c_1 e^{3t} + c_2 t e^{3t})' - 2(c_1 e^{3t} + c_2 t e^{3t})$$

= $3c_1 e^{3t} + c_2 e^{3t} + 3c_2 t e^{3t} - 2c_1 e^{3t} - 2c_2 t e^{3t}$
= $(c_1 + c_2)e^{3t} + c_2 t e^{3t}$.

Така получаваме, че решението на системата е

$$\begin{vmatrix} x = c_1 e^{3t} + c_2 t e^{3t} \\ y = (c_1 + c_2)e^{3t} + c_2 t e^{3t}. \end{vmatrix}$$

4) За дадената система имаме

$$A = \left(\begin{array}{ccc} 2 & -1 & -1 \\ 2 & -1 & -2 \\ -1 & 1 & 2 \end{array} \right), \quad A - \lambda E = \left(\begin{array}{ccc} 2 - \lambda & -1 & -1 \\ 2 & -1 - \lambda & -2 \\ -1 & 1 & 2 - \lambda \end{array} \right).$$

Характеристичното уравнение

$$\det(A - \lambda E) = 0$$

има за корени $\lambda_1=\lambda_2=\lambda_3=1$. Ще определим колко линейно независими собсвени вектора отговарят на този трикратен корен.

Имаме

$$(A - E)h = \theta$$

или

$$\begin{pmatrix} 2-1 & -1 & -1 \\ 2 & -1-1 & -2 \\ -1 & 1 & 2-1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}.$$

Така получаваме системата

$$\begin{vmatrix} \alpha - \beta - \gamma = 0 \\ 2\alpha - 2\beta - 2\gamma = 0 \\ -\alpha + \beta + \gamma = 0, \end{vmatrix}$$

откъдето $\alpha = \beta + \gamma$. Тогава векторът h е от вида

$$h = \left(\begin{array}{c} \beta + \gamma \\ \beta \\ \gamma \end{array}\right),$$

т.е. представлява линейна комбинация на два линейно независими вектора.



Следователно, търсим решение на дадената система във вида (5), като вземем предвид, че кратността на корена е k=3, а броят на линейно независимите вектори е m=2. Тогава полиномите $q_i(t)$ трябва да са от степен k-m=1 и

$$x = (at + b) e^{t}$$

$$y = (ct + d) e^{t}$$

$$z = (et + f) e^{t}.$$
(8)

Коефициентите на полиномите ще определим по метода на неопределените коефициенти като заместим с x, y и z в дадената система. Получаваме

$$((at+b) e^t)' = 2(at+b) e^t - (ct+d) e^t - (et+f) e^t ((ct+d) e^t)' = 2(at+b) e^t - (ct+d) e^t - 2(et+f) e^t ((et+f) e^t)' = -(at+b) e^t + (ct+d) e^t + 2(et+f) e^t.$$

Сега диференцираме, съкращаваме на e^t и намираме

$$\begin{vmatrix} at + a + b &= (2a - c - e)t + (2b - d - f) \\ ct + c + d &= (2a - c - 2e)t + (2b - d - 2f) \\ et + e + f &= (-a + c + 2e)t + (-b + d + 2f). \end{vmatrix}$$

Коефициентите пред t и свободните коефициенти в лявата и дясната част на трите уравнения трябва да са равни, т.е.

$$\begin{vmatrix} a = 2a - c - e \\ a + b = 2b - d - f \\ c = 2a - c - 2e \\ c + d = 2b - d - 2f \\ e = -a + c + 2e \\ e + f = -b + d + 2f. \end{vmatrix}$$

Оттук

$$\begin{vmatrix} a = b - d - f \\ c = 2b - 2d - 2f \\ e = -b + d + f, \end{vmatrix}$$

$$(9)$$

т.е. три от коефициентите се изразиха чрез останалите три (припомняме, че кратността на корена е 3). Сега полагаме

$$b = C_1, \quad d = C_2, \quad f = C_3$$

и заместваме първо в (9), а после и в (8). Получаваме

$$x = ((C_1 - C_2 - C_3)t + C_1) e^t$$

$$y = ((2C_1 - 2C_2 - 2C_3)t + C_2) e^t$$

$$z = ((-C_1 + C_2 + C_3)t + C_3) e^t,$$

или във векторна форма

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