

Системы. Жорданова норм. форма.

Спр-ия |. гор-ся до структуры
и подобрать векторы.

$$\dot{y} = A \cdot y$$

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 1 & 0 \\ 0 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$$

(теор)

система из 3-х ур-ий (прямт) одно ур-ие
3-го порядка

$$y''' + 2y'' + 6y' - 7y = 0$$

$$\begin{aligned} a &= y \\ b &= \dot{y} \\ c &= \ddot{y} \end{aligned}$$

$$\begin{pmatrix} \dot{a} \\ \dot{b} \\ \dot{c} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b \\ c \\ -2c - 6b + 7a \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} \dot{a} \\ \dot{b} \\ \dot{c} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 7 & -6 & -2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a \\ b \\ c \end{pmatrix}$$

$$y(t) = c_1 \cdot y_1(t) + c_2 \cdot y_2(t) + c_3 \cdot y_3(t)$$

$y(t) = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$

Ранг матрицы:

вектор $y_1(t) = v \cdot e^{\lambda t}$

вектор v и скаляр λ

$$\dot{y} = A \cdot y$$

$$v \cdot \lambda \cdot e^{\lambda t} = A \cdot v \cdot e^{\lambda t}$$

то есть:

$$Av = \lambda v$$

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 1 & 0 \\ 0 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix}$$

Step 2.

$v?$

$$Av = \lambda v$$

$$(A - \lambda I) \cdot v = 0$$

вектор

Step 1.

$\lambda?$

у нас матрица с 3 переменными $v \neq 0$ т.е. $\det(A - \lambda I) = 0$.

$$\det \begin{pmatrix} 3-\lambda & 1 & 0 \\ 0 & 3-\lambda & 1 \\ 0 & 0 & 3-\lambda \end{pmatrix} = 0$$

$$(3-\lambda)^3 = 0$$

$$\lambda_1 = 3, \lambda_2 = 3, \lambda_3 = 3$$

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

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\beta = 0, \gamma = 0$$

L-матрица

$$v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$y_1(t) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \cdot e^{3t}$$

с. вектор

с. число

oder: $y(t) = \underbrace{c_1 \cdot v_1 \cdot e^{\lambda t}}_{y_1(t)} + c_2 \cdot y_2(t) + c_3 \cdot y_3(t)$
 $c_1, c_2, c_3 \in \mathbb{R}$

$$A v_1 = \lambda \cdot v_1$$

$$\underline{y_2(t) = (v_2 + v_1 \cdot t) \cdot e^{\lambda t}} \quad \dot{y} = A \cdot y$$

$$(v_2 \cdot \lambda + v_1 \cdot t \cdot \lambda + v_1) \cdot e^{\lambda t} = A (v_2 + v_1 t) \cdot e^{\lambda t}$$

$$v_2 \cdot \lambda + v_1 \cdot t \cdot \lambda + v_1 = A v_2 + \lambda v_1 \cdot t$$

$$(A - I \lambda) \cdot v_2 = v_1 \quad A v_2 = \lambda v_2 + v_1$$

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

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$\alpha = 1$
 $\beta = 0$
 $\gamma = 0$

oder: $y(t) = \underline{c_1 \cdot v_1 \cdot e^{\lambda t}} + \underline{c_2 \cdot (v_2 + t \cdot v_1) \cdot e^{\lambda t}} + c_3 \cdot y_3(t)$

$$y_3 = (v_3 + v_2 \cdot t + v_1 \cdot \frac{t^2}{2}) \cdot e^{\lambda t}$$

$$\dot{y} = A \cdot y$$

$$(v_3 \cdot \lambda + \underline{v_2 \cdot t \cdot \lambda} + v_2 + \underline{v_1 \cdot \frac{t^2}{2} \cdot \lambda} + \underline{v_1 \cdot t}) \cdot e^{\lambda t} =$$

$$= A \cdot (v_3 + \underline{v_2 t} + \underline{v_1 \frac{t^2}{2}}) \cdot e^{\lambda t}$$

$$v_3 \lambda + v_2 = A v_3$$

$$(A - \lambda I) \cdot v_3 = v_2$$

$$A v_1 = \lambda v_1$$

$$A v_2 = \lambda v_2 + v_1$$

$$(A - \lambda) v_3 = v_2$$

$$\begin{pmatrix} 3-3 & 1 & 0 \\ 0 & 3-3 & 1 \\ 0 & 0 & 3-3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ \beta \\ \gamma \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$v_3 = \begin{pmatrix} 7 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\gamma = 1 \\ \beta = 2$$

$$y_3 = \begin{pmatrix} 7 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} + t \cdot \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \frac{t^2}{2} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \cdot e^{3t}$$

$$y_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} e^{3t}$$

$$y_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \cdot e^{3t}$$

$$y(t) = C_1 y_1 + C_2 y_2 + C_3 y_3 \\ \forall C_i \in \mathbb{R} \\ C_1 = -2 + C_1'$$

Алгоритм: нар. экв.

$$\dot{y} = Ay \implies y(t) = \left[e^{At} \right] y(0) //$$

$$e^{At} ?$$

$$A = P \cdot J \cdot P^{-1}$$

$$e^{At}$$

$$= I + At + \frac{1}{2!}(At)^2 + \frac{1}{3!}(At)^3 + \dots$$

$$= P \cdot e^{Jt} \cdot P^{-1}$$

$$= P \cdot I \cdot P^{-1} + P \cdot Jt \cdot P^{-1} + \frac{1}{2!} P \cdot (Jt)^2 \cdot P^{-1} + \dots$$

$$e^{\begin{bmatrix} 3 & 1 & 0 \\ 0 & 3 & 1 \\ 0 & 0 & 3 \end{bmatrix} t} = \begin{bmatrix} 1 & t & t^2/2 \\ 0 & 1 & t \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} e^{3t}$$

$$\begin{pmatrix} 3 & 0 & 0 \\ 0 & 3 & 0 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix} \rightarrow$$

$$\begin{pmatrix} 3 & 0.000001 & 0 \\ 0 & 3 & 0.00001 \\ 0 & 0 & 3 \end{pmatrix} \rightarrow$$

Система невырождена по $\cos x$.
и $RHS \neq 0$.

$$\dot{y} = Ay + f$$

$$A = \begin{pmatrix} 2 & -3 \\ 3 & 2 \end{pmatrix}$$

$$f = \begin{pmatrix} e^{3t} \\ t \end{pmatrix}$$

λ λ
 $a+bi$ $a-bi$
 \nearrow \nwarrow
 RHS

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

привести к виду
матрицы:

$$\det \begin{pmatrix} 2-\lambda & -3 \\ 3 & 2-\lambda \end{pmatrix} = 0$$

$$\boxed{\dot{z} = A \cdot z + 0}$$

$$(z-\lambda)^2 + 9 = 0$$

$$\lambda_1 = 2 - 3i, \lambda_2 = 2 + 3i$$

$$(A - \lambda_1 I) \cdot v_1 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 3i & -3 \\ 3 & 3i \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \alpha \\ \beta \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\alpha = i, \beta = -1$$

$$v_1 = \begin{pmatrix} i \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\lambda_1 = 2 - 3i$$

$$v_1 = \begin{pmatrix} i \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\lambda_2 = 2 + 3i$$

$$v_2 = \begin{pmatrix} -i \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$y_1 = d_1 \cdot \begin{pmatrix} i \\ -1 \end{pmatrix} \cdot e^{(2-3i)t}$$

$$d_1 \in \mathbb{C}$$

$$y_2 = d_2 \cdot \begin{pmatrix} -i \\ -1 \end{pmatrix} \cdot e^{(2+3i)t}$$

$$d_2 \in \mathbb{C}$$

$$\rightarrow c_1 \cdot \operatorname{Re} \left(\begin{pmatrix} i \\ -1 \end{pmatrix} \cdot e^{(2-3i)t} \right) + c_2 \cdot \operatorname{Im} \left(\begin{pmatrix} i \\ -1 \end{pmatrix} \cdot e^{(2-3i)t} \right) =$$

$$c_1, c_2 \in \mathbb{R}$$

$$= e^{2t} \left[c_1 \cdot \operatorname{Re} \left(\begin{pmatrix} i \\ -1 \end{pmatrix} \cdot (\cos 3t - i \sin 3t) \right) + c_2 \cdot \operatorname{Im} \left(\begin{pmatrix} i \\ -1 \end{pmatrix} \cdot (\cos 3t - i \sin 3t) \right) \right] =$$

$$z(t) = e^{2t} \cdot \left[c_1 \cdot \begin{pmatrix} \sin 3t \\ -\cos 3t \end{pmatrix} + c_2 \cdot \begin{pmatrix} \cos 3t \\ \sin 3t \end{pmatrix} \right]$$

$$\text{wobei } c_1, c_2 \in \mathbb{R}$$

$$\dot{z} = A z$$

$$\dot{z} = A \cdot Z_1 \cdot c$$

$$z = Z_1 \cdot c =$$

$$= \begin{bmatrix} e^{2t} \sin 3t & e^{2t} \cos 3t \\ e^{2t} (-\cos 3t) & e^{2t} \sin 3t \end{bmatrix} \cdot \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix}$$

umgekehrt umstellen.

$$\dot{y} = A y + b$$

$$b = \begin{pmatrix} e^{3t} \\ t \end{pmatrix}$$

$$y = Z_1 \cdot c(t)$$

oder für

$$\dot{Z} \cdot c + Z \cdot \dot{c} = A \cdot Z_1 \cdot c + b$$

$$\begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} = \dot{c} =$$

$$Z^{-1} \cdot b =$$

$$= \begin{bmatrix} e^{2t} \sin 3t & e^{2t} \cos 3t \\ e^{2t} (-\cos 3t) & e^{2t} \sin 3t \end{bmatrix}^{-1} \cdot \begin{pmatrix} e^{3t} \\ t \end{pmatrix}$$

...