

Examen final

①

$$\begin{cases} x'' - 2x' + x = te^t \\ x(0) = -2 \\ x'(0) = 1 \end{cases}$$

I Rezolvarea ecuației omogene $x'' - 2x' + x = 0$

Ecuația caracteristică este $\lambda^2 - 2\lambda + 1 = 0 \Leftrightarrow (\lambda - 1)^2 = 0 \Leftrightarrow \lambda = 1$ este rădăcină dublă a ecuației \Rightarrow soluția generală a ecuației este

$$x_0(t) = C_1 e^t + C_2 t e^t, \quad C_1, C_2 \in \mathbb{R} \text{ sunt constante.}$$

II Metoda coeficienților nedeterminați

Termenul liber e de forma $e^{\lambda t} \cdot P(t)$, cu $P(t)$ polinom ($P(t) = t$), iar λ este rădăcină a ecuației caracteristice cu multiplicitatea 2 \Rightarrow

$$x_p(t) \text{ este de forma } t^2 e^t (at + b)$$

$$x_p'(t) = ((at^3 + bt^2)e^t)' = (at^3 + bt^2)e^t + (3at^2 + 2bt)e^t$$

$$x_p''(t) = [e^t(at^3 + t^2(b+3a) + t \cdot 2b)]' = e^t(at^3 + t^2(b+3a) + 2bt) + e^t(3at^2 + t(2b+6a) + 2b)$$

$$\Rightarrow x_p'' - 2x_p' + x_p = te^t \Leftrightarrow e^t(at^3 + t^2(b+3a) + 2bt) + e^t(3at^2 + t(2b+6a) + 2b) - 2e^t(at^3 + bt^2) - 2e^t(3at^2 + 2bt) + e^t t^2(at+b) = te^t \Leftrightarrow$$

$$\cancel{2t^2 - 3a - 2b} + t^2(b+3a+3a-2b-6a+b) + t(2b+6a-2b) + 2b = t \Leftrightarrow \cancel{t^2} \quad 6at + 2b = t \Rightarrow \begin{cases} a = 1/6 \\ b = 0 \end{cases} \Rightarrow$$

$$x_p(t) = \frac{1}{6} t^3 e^t$$

~~Soluția este~~ Soluția generală a ecuației este

$$x(t) = x_0(t) + x_p(t) = C_1 e^t + C_2 t e^t + \frac{1}{6} t^3 e^t$$

$$\begin{cases} x(0) = -2 \\ x'(0) = 1 \end{cases} \quad x'(t) = C_1 e^t + C_2 t e^t + C_2 e^t + \frac{1}{2} t^2 e^t + \frac{1}{6} t^3 e^t$$

$$\begin{cases} x(0) = -2 \Leftrightarrow C_1 = -2 \\ x'(0) = 1 \Leftrightarrow C_1 + C_2 = 1 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} C_1 = -2 \\ C_2 = 3 \end{cases} \Rightarrow$$

Soluția sistemului este $x(t) = -2e^t + 3te^t + \frac{1}{6}t^3e^t$

$$\textcircled{2} \begin{cases} x' = -2x + 4y \\ y' = -x + 3y - 1 \end{cases} \quad \begin{matrix} x(0) = 0 \\ y(0) = 2 \end{matrix}$$

I Rezolvăm sistemul omogen asociat

$$\begin{cases} x' = -2x + 4y \\ y' = -x + 3y \end{cases} \quad A = \begin{pmatrix} -2 & 4 \\ -1 & 3 \end{pmatrix} \quad P_A(\lambda) = \begin{vmatrix} -2-\lambda & 4 \\ -1 & 3-\lambda \end{vmatrix}$$

$$P_A(\lambda) = \begin{vmatrix} -2-\lambda & 4 \\ -1 & 3-\lambda \end{vmatrix} = \lambda^2 - \lambda - 2 = (\lambda+1)(\lambda-2) \Rightarrow \begin{cases} \lambda = -1 \\ \lambda = 2 \end{cases}$$

$$\text{Pentru } \lambda_1 = -1 \Rightarrow \begin{cases} -2x + 4y = -x \\ -x + 3y = -y \end{cases} \Rightarrow v_{\lambda_1} = \text{sp} \left\{ \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \quad v_1 = \begin{pmatrix} 4 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$\text{Pentru } \lambda_2 = 2 \Rightarrow \begin{cases} -2x + 4y = 2x \\ -x + 3y = 2y \end{cases} \Rightarrow v_{\lambda_2} = \text{sp} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \quad v_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

\Rightarrow Soluția generală a sistemului omogen este

$$X = c_1 \cdot e^{\lambda_1 t} v_1 + c_2 \cdot e^{\lambda_2 t} v_2 = \begin{pmatrix} 4c_1 e^{-t} + c_2 e^{2t} \\ c_1 e^{-t} + c_2 e^{2t} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix}$$

II Metoda variației constantelor

$$X(t) = \begin{pmatrix} 4e^{-t} & e^{2t} \\ e^{-t} & e^{2t} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} c_1(t) \\ c_2(t) \end{pmatrix} \Rightarrow$$

$$\begin{pmatrix} 4e^{-t} & e^{2t} \\ e^{-t} & e^{2t} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1'(t) \\ c_2'(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{pmatrix} c_1'(t) \\ c_2'(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4e^{-t} & e^{2t} \\ e^{-t} & e^{2t} \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{pmatrix} c_1'(t) \\ c_2'(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{1}{3}e^t & -\frac{1}{3}e^{-2t} \\ -\frac{1}{3}e^{-2t} & \frac{4}{3}e^{-2t} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix} \Rightarrow$$

$$\begin{cases} c_1'(t) = \frac{1}{3}e^t \\ c_2'(t) = \frac{4}{3}e^{-2t} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} c_1(t) = \frac{1}{3} \int e^t dt \\ c_2(t) = \frac{4}{3} \int e^{-2t} dt \end{cases} \Rightarrow$$

$$\begin{cases} c_1(t) = \frac{1}{3}e^t + K_1 \\ c_2(t) = -\frac{2}{3}e^{-2t} + K_2 \end{cases} \Rightarrow \text{Soluția generală a sistemului este } x(t) = 4e^{-t} \left(\frac{1}{3}e^t + K_1 \right) +$$

$$e^{2t} \left(-\frac{2}{3}e^{-2t} + K_2 \right), \quad y(t) = e^{-t} \left(\frac{1}{3}e^t + K_1 \right) + e^{2t} \left(-\frac{2}{3}e^{-2t} + K_2 \right)$$

$$\begin{cases} x(0)=0 \\ y(0)=2 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} 4(-\frac{1}{3}+k_1) - \frac{2}{3} + k_2 = 0 \\ -\frac{1}{3} + k_1 - \frac{2}{3} + k_2 = 2 \end{cases} \Rightarrow 1-3k_1=2 \Rightarrow k_1 = -\frac{1}{3}$$

$$\Rightarrow k_2 = \frac{2}{3} + \frac{4}{3} - k_1 = 2 + \frac{1}{3} = \frac{7}{3} \Rightarrow$$

$$\text{Soluția sistemului este } \begin{cases} x(t) = 4te^{-t} - 4e^{-t}(-\frac{1}{3}e^t - \frac{1}{3}) + e^{2t}(-\frac{2}{3}e^{-2t} + \frac{7}{3}) \\ y(t) = e^{-t}(-\frac{1}{3}e^t - \frac{1}{3}) + e^{2t}(-\frac{2}{3}e^{-2t} + \frac{7}{3}) \end{cases}$$

$$(4) \begin{cases} x' \sin t + x \cos t = \cos^3 t \\ t \in (0, \frac{\pi}{2}), x(\frac{\pi}{4}) = \frac{5}{6} \end{cases}$$

I Rezolvăm ecuația omogenă asociată

$$x' \sin t + x \cos t = 0 \Leftrightarrow x' \sin t = -x \cos t \Leftrightarrow \frac{x'}{x} = \frac{-\cos t}{\sin t} \Leftrightarrow$$

$$\int \frac{x'}{x} dt = \int \frac{-\cos t}{\sin t} dt \Leftrightarrow \ln|x| = -\ln|\sin t| + C \Leftrightarrow x = k \cdot \frac{1}{\sin t}$$

$k \in \mathbb{R}$ constantă.

II Metoda variației constantelor

$$x(t) = k(t) \cdot \frac{1}{\sin t} \Rightarrow$$

$$\cancel{k' \cdot \frac{1}{\sin t}} + \cancel{k \cdot \frac{-\cos t}{\sin^2 t}} + (k' \cdot \frac{1}{\sin t} + k \cdot \frac{-\cos t}{\sin^2 t}) \cdot \sin t + k \cdot \frac{1}{\sin t} \cdot \cos t$$

$$= \cos^3 t \Leftrightarrow k' + k \cdot \frac{-\cos t}{\sin^2 t} + k \cdot \frac{\cos t}{\sin^2 t} = \cos^3 t \Leftrightarrow$$

$$k' = \cos^3 t \Leftrightarrow k(t) = \int \cos^3 t dt \Leftrightarrow k(t) = \int \cos t (1 - \sin^2 t) dt$$

$$\Leftrightarrow k(t) = \int \cos t dt - \int \cos t \cdot \sin^2 t dt \Leftrightarrow k(t) = \sin t - \frac{\sin^3 t}{3} + C$$

unde $C \in \mathbb{R}$ constantă.

$$\Rightarrow x(t) = (\sin t - \frac{\sin^3 t}{3} + C) \cdot \frac{1}{\sin t} = 1 - \frac{\sin^2 t}{3} + \frac{C}{\sin t}$$

$$x(\frac{\pi}{4}) = \frac{5}{6} \Leftrightarrow 1 - \frac{(\frac{\sqrt{2}}{2})^2}{3} + \frac{C}{\frac{\sqrt{2}}{2}} = \frac{5}{6} \Leftrightarrow 1 - \frac{1}{6} + \frac{\sqrt{2} \cdot C}{2} = \frac{5}{6}$$

$$\Leftrightarrow \frac{\sqrt{2} \cdot C}{2} = 0 \Leftrightarrow C = 0 \Rightarrow$$

$$x(t) = 1 - \frac{\sin^2 t}{3}$$

5. Pseudosoluția sistemului

$$\begin{cases} x+y=1 \\ 2x-y=2 \\ -2x+4y=7 \end{cases} \quad A = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & -1 \\ -2 & 4 \end{pmatrix} \quad b = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 7 \end{pmatrix}$$

~~Cum $\text{rang } A = n = 2 \Rightarrow$ pseudosoluția sistemului este soluția sistemului~~

~~triunghiular:~~

~~$Rx^* = A^t b$, unde $A = QR$ este descompunerea QR a matricii A~~

Descompunerea QR

x^* este pseudosoluția a sistemului dat dacă și numai dacă este soluție a sistemului $A^t A x^* = A^t b$

Cum $\text{rang } A$ este egal cu numărul de coloane $\Rightarrow A^t A$ este inversabilă $\Rightarrow x^* = (A^t A)^{-1} \cdot A^t b \Rightarrow$

$$\begin{aligned} x^* &= \left[\begin{pmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 1 & -1 & 4 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & -1 \\ -2 & 4 \end{pmatrix} \right]^{-1} \begin{pmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 1 & -1 & 4 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 7 \end{pmatrix} = \\ &= \begin{pmatrix} 9 & -9 \\ -9 & 18 \end{pmatrix}^{-1} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 1 & -1 & 4 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 7 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{2}{9} & \frac{1}{9} \\ \frac{1}{9} & \frac{1}{9} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 & 2 & -2 \\ 1 & -1 & 4 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 7 \end{pmatrix} = \\ &= \begin{pmatrix} \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & 0 \\ \frac{2}{9} & \frac{1}{9} & \frac{2}{9} \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 7 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} \Rightarrow \end{aligned}$$

$x^* = 1, y^* = 2$ este pseudosoluție a ~~sema~~ sistemului incompatibil dat.

3. Cum $\text{rang } A = 1 \Rightarrow$ matricea A are o singură valoare singulară (corolar) $\Rightarrow A = \Gamma u v^t \stackrel{\text{not}}{=} \Gamma u v^t$

$$\Rightarrow A^2 = (\Gamma u v^t)^2 = \Gamma^2 \underbrace{u v^t u}_{<u,v>} v^t = \Gamma^2 \cdot <u,v> \cdot u v^t =$$

$= \lambda \cdot u v^t = \lambda \cdot A$, unde $\lambda = \Gamma \cdot <u,v> \Rightarrow$ cerința este demonstrată.