

Лекция 9

«Методы интегрирования неодн.
СтЛВУ. Вычисление матричной
экспоненты без использования
жордановой нормальной формы
матрицы»

Метод Копу.

$$\begin{cases} D\vec{x} = A\vec{x} + \vec{f} \\ \vec{x}(s) = \vec{\eta} \end{cases}$$

$$t \in I \quad \vec{f} \in C(I)$$

$$\vec{x}(t) = e^{A(t-s)} \vec{\eta} + \int_s^t e^{A(t-\tau)} \vec{f}(\tau) d\tau$$

Метод Лагранжа

Если \vec{x}_1 и \vec{x}_2 реш. ур. $D\vec{x} = A\vec{x} + \vec{f} \Rightarrow$

$$\Rightarrow \vec{x} = \vec{x}_1 - \vec{x}_2 \quad \text{и} \quad D\vec{x} = D\vec{x}_1 - D\vec{x}_2 = A\vec{x}_1 + \vec{f} - (A\vec{x}_2 + \vec{f}) = \\ = A(\vec{x}_1 - \vec{x}_2) = A\vec{x}$$



$$\vec{x}_{\text{неодн. обн.}}(t) = \vec{x}_{\text{одн. обн.}}(t) + \vec{x}_{\text{част. неод.}}$$

Рассм. однород. ур. $D\vec{x} = A\vec{x}$, его обн. реш.

$$\vec{x}(t) = X(t) \vec{c}$$

\uparrow
Фунд. матрица

Удес Лагранжа — частное реш. неодн. зр. $D\vec{x} = A\vec{x} + \vec{f}$
искать в виде $\vec{x}^*(t) = X(t) \vec{u}(t)$

$$D\vec{x}^* = D(X(t) \vec{u}(t)) = (DX(t)) \vec{u}(t) + X(t) D\vec{u}(t) =$$

$$\begin{aligned} & \parallel \\ & = AX \vec{u}(t) + X D\vec{u}(t) \end{aligned}$$

$$AX \vec{u} + \vec{f}$$

$$X D\vec{u} = \vec{f} \Rightarrow D\vec{u}(t) = X^{-1}(t) \vec{f}(t) \quad (!)$$

$$\vec{u}(t) = \int_s^t X^{-1}(\tau) \vec{f}(\tau) d\tau, \quad s \in I \Rightarrow$$

$$\vec{x}^*(t) = X(t) \cdot \int_s^t X^{-1}(\tau) \vec{f}(\tau) d\tau$$

Общ. реш. ур. $D\vec{x} = A\vec{x} + \vec{f}$

частное реш. неоднор. ур.

$$x(t) = \underline{X}(t) \vec{c} + \underline{X}(t) \cdot \int_s^t \underline{X}^{-1}(\tau) \vec{f}(\tau) d\tau$$

↑
общ. реш. однор. ур

$$x(t) = \underline{X}(t) \vec{c} + \int_s^t \underline{X}(t) \cdot \underline{X}^{-1}(\tau) \vec{f}(\tau) d\tau$$

$$x(t) = \underline{X}(t) \vec{c} + \int_s^t K(t, \tau) \vec{f}(\tau) d\tau$$

Метод Эйлера. Отличие \rightarrow Если d контрольное число

явл. k -кратным корнем хар. ур., то степень соотв. многочленов в частном реш. повышается на k единиц.

$$\begin{aligned} \dot{x} &= 4x + y - e^{2t} \\ \dot{y} &= -2x + y \end{aligned} \quad \vec{f}(t) = \begin{pmatrix} -e^{2t} \\ 0 \end{pmatrix} \quad A = \begin{pmatrix} 4 & 1 \\ -2 & 1 \end{pmatrix} \quad \lambda_1 = 2, \lambda_2 = 3$$
$$\vec{x}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix} e^{2t} \quad \vec{x}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} e^{3t}$$

$d = 2$ однокр. корень хар. ур. \Rightarrow частное решение ищем в виде

$$x^*(t) = (at+b)e^{2t}$$

$$y^*(t) = (ct+d)e^{2t}$$

\Rightarrow

$$x^*(t) = (t+1)e^{2t}$$

$$y^*(t) = -2te^{2t}$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} e^{2t} & e^{3t} \\ -2e^{2t} & e^{3t} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} (t+1)e^{2t} \\ -2te^{2t} \end{pmatrix}$$

Замечание. Если $S^{-1}AS = J$ или $AS = SJ$, то

$$e^{At} = S e^{Jt} S^{-1} \leftarrow \text{фунд. матриц. сист. (гр.)}$$

$$D\vec{x} = A\vec{x}$$

S^{-1} невр. преоб.

$$e^{At} = \underbrace{S e^{Jt}}_{\substack{\uparrow \\ \text{тоже фундамент. матриц. гр. } D\vec{x} = A\vec{x}}} S^{-1}$$

$$\underline{X}(t) = S e^{Jt} \Rightarrow \text{общ. реш. } \vec{x}(t) = S e^{Jt} \vec{c}$$

Выг. matr. экспонент без исп. жорд. норм. форм matr.

Использование аннулирующего многочлена — идея метода

Мазаника С.А. — Сырова И.Ю.

$$P(\lambda) = \lambda^m + v_{m-1} \lambda^{m-1} + \dots + v_1 \lambda + v_0 \text{ аннул. (минимальный)}$$

$$P(A) = A^m + v_{m-1} A^{m-1} + \dots + v_1 A + v_0 E = 0 \Rightarrow$$

$$A^m = - (v_{m-1} A^{m-1} + \dots + v_1 A + v_0 E)$$

$$e^{At} = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{A^k t^k}{k!} = \sum_{k=0}^{m-1} d_k(t) A^k$$

$$e^{At} = d_0(t) E + d_1(t) A + d_2(t) A^2 + \dots + d_{m-1}(t) A^{m-1}$$

$$e^{At} = d_0(t)E + d_1(t)A + d_2(t)A^2 + \dots + d_{m-2}(t)A^{m-2} + d_{m-1}(t)A^{m-1}$$

$d_{m-1}(t)$ — функция Коши оператора $L_m = D^m + b_{m-1}D^{m-1} + \dots + b_1D + b_0$.

$$d_k(t) = b_{k+1}d_{m-1}(t) + Dd_{k+1}(t), \quad k = m-2, m-3, \dots, 2, 1, 0.$$

Аналог сх. Горнера

d_{m-1}

$b_{m-1}d_{m-1}$

$b_{m-2}d_{m-1}$

...

b_1d_{m-1}

D

d_{m-1}

$b_{m-1}d_{m-1} + Dd_{m-1} = d_{m-2}$

$b_{m-2}d_{m-1} + Dd_{m-2}$

...

$b_1d_{m-1} + Dd_1$

"

d_{m-3}

"

d_0

$$d_k(t) = b_{k+1} d_{m-1}(t) + D d_{k+1}(t), \quad k = m-2, m-3, \dots$$

$$d_{m-2}(t) = b_{m-1} d_{m-1}(t) + \underline{d'_{m-1}(t)} \quad \underline{k=m-2}$$

$$(d_0(t)E + \dots + d_{m-1}(t)A^{m-1})' = A(d_0(t)E + \dots + d_{m-1}(t)A^{m-1})$$

$$+ \dots + d'_{m-1}(t)A^{m-1} = \dots + d_{m-2}(t)A^{m-1} + d_{m-1}(t)A^m$$

$$A^m = - (b_{m-1}A^{m-1} + \dots + b_1A + b_0E)$$

$$+ \dots + d'_{m-1}(t)A^{m-1} \equiv \dots + d_{m-2}(t)A^{m-1} - b_{m-1}d_{m-1}(t)A^{m-1} \equiv$$

\Downarrow

$$d_{m-2}(t) = b_{m-1}d_{m-1}(t) + d'_{m-1}(t)$$

$$(l_1, l_2, l_3) : l_1^2 + l_2^2 + l_3^2 = 1$$

$$e^{(l_1 A_1 + l_2 A_2 + l_3 A_3)t} = e^{\begin{pmatrix} 0 & -l_3 & l_2 \\ l_3 & 0 & -l_1 \\ -l_2 & l_1 & 0 \end{pmatrix} t} = e^{At}$$

$$A_1 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$A_2 = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$A_3 = \begin{pmatrix} 0 & -1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$D\vec{x} = \begin{pmatrix} 0 & -l_3 & l_2 \\ l_3 & 0 & -l_1 \\ -l_2 & l_1 & 0 \end{pmatrix} \vec{x}$$

$$P(\lambda) = \lambda^3 + (l_1^2 + l_2^2 + l_3^2)\lambda = \lambda^3 + \lambda \quad \boxed{\pm i, 0}$$

$$L_3 = D^3 + D$$

$\varphi_{\text{gyrus}} \text{ Kounu} \quad 1 - \cos t = \varphi_2(t)$

$$e^{At} = E + \sin t A + (1 - \cos t) A^2$$

Изоморфизм

$$\begin{pmatrix} a & -b \\ b & a \end{pmatrix} \leftrightarrow a + ib \text{ комплексные числа} \\ i^2 = -1$$

$$\begin{pmatrix} a & b \\ b & a \end{pmatrix} \leftrightarrow a + \varepsilon b \text{ двойные числа} \\ \varepsilon^2 = 1$$

$$\begin{pmatrix} a & 0 \\ b & a \end{pmatrix} \leftrightarrow a + \varepsilon b \text{ дуальные числа} \\ \varepsilon^2 = 0$$

Ф-ла Эйлера

$$e^{it} = \cos t + i \sin t$$

$$e^{\varepsilon t} = \cosh t + \varepsilon \sinh t$$

$$e^{\varepsilon t} = 1 + \varepsilon t$$

$$\begin{pmatrix} \lambda_0 & -\lambda_1 & -\lambda_2 & -\lambda_3 \\ \lambda_1 & \lambda_0 & -\lambda_3 & \lambda_2 \\ \lambda_2 & \lambda_3 & \lambda_0 & -\lambda_1 \\ \lambda_3 & -\lambda_2 & \lambda_1 & \lambda_0 \end{pmatrix} \leftrightarrow \lambda_0 + \lambda_1 i + \lambda_2 j + \lambda_3 k$$

$$ij = k, ji = -k$$

$$ik = -j, ki = j$$

$$kj = -i, jk = i$$

$$i^2 = j^2 = k^2 = -1$$

$$e^{i\lambda_1 + j\lambda_2 + k\lambda_3} = \cos \sqrt{\lambda_1^2 + \lambda_2^2 + \lambda_3^2} + \frac{\lambda_1 i + \lambda_2 j + \lambda_3 k}{\sqrt{\lambda_1^2 + \lambda_2^2 + \lambda_3^2}} \sin \sqrt{\lambda_1^2 + \lambda_2^2 + \lambda_3^2}$$

$$\begin{pmatrix} \lambda_0 & \lambda_2 & \lambda_1 \\ \lambda_1 & \lambda_0 & \lambda_2 \\ \lambda_2 & \lambda_1 & \lambda_0 \end{pmatrix} \leftrightarrow \lambda_0 + \lambda_1 i + \lambda_2 j$$

	1	i	j
1	1	i	j
i	i	j	1
j	j	1	i

$$e^{\lambda_0 + \lambda_1 i + \lambda_2 j} = e^{\lambda_0} (cx(\lambda_1) + i mx(\lambda_1) + j px(\lambda_1)) (cx(\lambda_2) + i px(\lambda_2) + j mx(\lambda_2))$$

$$cx(t) = 1 + \frac{t^3}{3!} + \frac{t^6}{6!} + \dots$$

$$e^t = cx(t) + mx(t) + px(t)$$

$$mx(t) = t + \frac{t^4}{4!} + \frac{t^7}{7!} + \dots$$

$$px(t) = \frac{t^2}{2!} + \frac{t^5}{5!} + \frac{t^8}{8!} + \dots$$

$$e^t = ch(t) + sh(t)$$

Пример.

$$\begin{pmatrix} \dot{x}_0 \\ \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_0 \\ x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}, \quad \begin{aligned} x_0(0) &= 1 \\ x_1(0) &= 0 \\ x_2(0) &= 0 \end{aligned}$$

\uparrow
 i

$$c x(t) = \frac{1}{3} e^t + \frac{2}{3} e^{-t/2} \cos\left(\frac{\sqrt{3}}{2} t\right)$$

$$m x(t) = \frac{1}{3} e^t + \frac{2}{3} e^{-t/2} \cos\left(\frac{\sqrt{3}}{2} t - \frac{2}{3} \pi\right)$$

$$p x(t) = \frac{1}{3} e^t + \frac{2}{3} e^{-t/2} \cos\left(\frac{\sqrt{3}}{2} t + \frac{2}{3} \pi\right)$$

\Leftrightarrow

$$\dot{u} = i u, \quad u(0) = 1$$

$$u(t) = e^{it} u(0) =$$

$$= c x(t) + i m x(t) + j p x(t)$$

\Downarrow

$$x_0(t) = c x(t)$$

$$x_1(t) = m x(t)$$

$$x_2(t) = p x(t)$$

Поле Алгебра

Линейное пространство \mathcal{A} наз. алгеброй, если в нём введена ещё одна алгебраическая операция — умножение

1. $(x \cdot y) \cdot z = x \cdot (y \cdot z)$

2. $x \cdot (y + z) = x \cdot y + x \cdot z, (y + z) \cdot x = y \cdot x + z \cdot x$

3. $d \cdot (x \cdot y) = (d \cdot x) \cdot y = x \cdot (d \cdot y)$ d принадл. числ. полю над которым рассм. линейное прост-во \mathcal{A}

4. Если сущ. элемент $e \in \mathcal{A} : e \cdot x = x \cdot e = x \quad \forall x \in \mathcal{A}$, то e наз. единицей, а \mathcal{A} наз. алгеброй с единицей

5. Если $x \cdot y = y \cdot x$, то алгебра \mathcal{A} наз. коммутат.

III. Фробениуса

Комплексные числа явл. единств. (относительно тожд. изоморфизма)
расширением поля действительных чисел с сохранением всех
законов сложения и умн.

Отказ от коммутат. умножения — кватернионы (4-х мерн. обоб. компл. ч.)

Отказ от ассоциат. умножения — октавы Кэли (8-мерн. обоб. компл. ч.)

и других возможностей построения умножения вектор-ов, хорошо
согласованного со сложением — НЕТ!

Основная теорема алгебры

Полином над полем \mathbb{C}

$$z^n + a_{n-1}z^{n-1} + \dots + a_1z + a_0$$

имеет в \mathbb{C} ровно n корней с
учётом кратных.

В алгебре двойных чисел

$$x + y\varepsilon$$

$$\varepsilon^2 = 1$$

$$z^2 - 1 = 0$$

четыре корня

1

-1

ε

$-\varepsilon$

$$z = x + \varepsilon y \quad \ln(z) = \ln(x + \varepsilon y) = \ln x + \varepsilon \frac{y}{x}, \quad x \neq 0$$

$$\ln(1 + \varepsilon a) = a\varepsilon \quad (\text{т.к. } e^{a\varepsilon} = 1 + \varepsilon a)$$

⇓

$$\ln \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ a & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ a & 0 \end{pmatrix}$$

$$z = x + \varkappa y \quad \ln(x + \varkappa y) = \frac{1}{2} (\ln(x+y) + \ln(x-y)) + \varkappa \frac{1}{2} (\ln(x+y) - \ln(x-y))$$

$x \neq y$

$$\ln(2 + \varkappa) = \ln \sqrt{3} + \varkappa \ln \sqrt{3}$$

⇓

$$\ln \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \ln \sqrt{3} & \ln \sqrt{3} \\ \ln \sqrt{3} & \ln \sqrt{3} \end{pmatrix}$$

Компл. числа

$$\ln(-1) = i\pi(1+2m) \Rightarrow \ln \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -\pi(1+2m) \\ \pi(1+2m) & 0 \end{pmatrix}$$