

MA2 - poznámky k přednášce 9.3.2020 (dodatek)

Soustavy obyčejných lineárních diferenciálních rovnic 1. řádu
(zaknu jiná úvod)

Definice "soustavy diferenciálních rovnic":

" jsou dány funkce $a_{ij}(t) \in C(a,b)$, $i, j = 1, \dots, n$,
 $f_i(t) \in C(a,b)$ - máme "najít" n funkcí
 $x_1(t), \dots, x_n(t)$, $x_i(t) \in C^{(1)}(a,b)$ tak, aby

$$(1) \begin{cases} x_1'(t) = a_{11}(t)x_1(t) + a_{12}(t)x_2(t) + \dots + a_{1n}(t)x_n(t) + f_1(t) \\ x_2'(t) = a_{21}(t)x_1(t) + a_{22}(t)x_2(t) + \dots + a_{2n}(t)x_n(t) + f_2(t) \\ \dots \\ x_n'(t) = a_{n1}(t)x_1(t) + a_{n2}(t)x_2(t) + \dots + a_{nn}(t)x_n(t) + f_n(t) \end{cases}$$

je-li $t_0 \in (a,b)$ a $(x_1^0, \dots, x_n^0) \in \mathbb{R}^n$, pak úloha
najít řešení soustavy (1), pro které platí

$$(2) \quad x_1(t_0) = x_1^0, \quad x_2(t_0) = x_2^0, \quad \dots, \quad x_n(t_0) = x_n^0$$

se (opět) nazývá počáteční (Cauchyho) úlohou
pro soustavu (1).

Zjednodušíme zápis problému (1), (2) pomocí pojme
a symbolů lineární algebry:

$$\text{oznámme matri} \quad (a_{ij}(t))_{i,j=1,2,\dots,n} = A(t), \quad f(t) = \begin{pmatrix} f_1(t) \\ f_2(t) \\ \vdots \\ f_n(t) \end{pmatrix}$$
$$f(t) \in C_n(a,b)$$

dále, $x(t) = \begin{pmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \\ \vdots \\ x_n(t) \end{pmatrix}$, $x'(t) = \begin{pmatrix} x_1'(t) \\ x_2'(t) \\ \vdots \\ x_n'(t) \end{pmatrix}$ a $p = \begin{pmatrix} x_1^0 \\ x_2^0 \\ \vdots \\ x_n^0 \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^n$

($\in C_n^{(1)}(a,b)$ - volíme toto značení)

Pak soustavu (1) s počátečními podmínkami (2) lze zapsat:

? $x = x(t)$ tak, aby $x'(t) = A(t) \cdot x(t) + f(t)$, $t \in (a,b)$
 $x(t_0) = p$, $t_0 \in (a,b)$

A nyní - opět radi "lineární algebra":

1) zobrazení $x(t) \in C_n^{(1)}(a,b) \rightarrow x'(t) - A(t)x(t) \in C_n(a,b)$
je lineární zobrazení a tedy

2) lze rovnici $x'(t) - A(t)x(t) = f(t)$

řešit opět ve třech krocích:

a) $x'(t) - A(t)x(t) = 0$ (soustava homogenní)

b) najít jedno řešení $x_p(t)$ rovnice "celé",
tj. $x_p'(t) - A(t)x_p(t) = f(t)$

c) řešení soustavy homogenní tvoří vektorový prostor, a lib. řešení nehomogenní soustavy lze vyjádřit jako $x(t) = x_0(t) + x_p(t)$,
kde $x_0(t)$ je řešení soustavy homogenní.

A teorie "diferenciálních rovnic" opět, dávat "větce" o "existenci a jednoznačnosti řešení" Cauchyho úlohy pro soustavu (1).

Věta "Kochl"

1) $a_{ij}(t)$, $i, j = 1, 2, \dots, n$, $f_i(t)$, $i = 1, \dots, n$ jsou funkce spojité v (a, b)

2) $t_0 \in (a, b)$ a $p \in \mathbb{R}^n$.

Pak počáteční úloha

$$(1) \quad x'(t) = A(t)x(t) + f(t);$$
$$x(t_0) = p$$

ma' právě jedno řešení $x(t) \in C_m^{(1)}(a, b)$ (tj. existuje právě jedno řešení rovnice (1), které splňuje $x(t_0) = p$)

A nyní - pro "jednoduché" soustavy, tedy $A(t) = A$ (A - matice konstant), tj. l. ar. soustavy s konstantními koeficienty se pokusíme najít "návod", jaké řešení má být.

Ukážeme si na příkladech (co nejzjednodušších) cestu "k návodu, jak obecně (či se dá "pochopit")

Jednoduchý problém - soustava dvoje rovnice pro dvě
neznámé funkce $x_1(t), x_2(t)$,
a řešíme homogenní soustavu:

Příklad 1.
(nejjednodušší)

$$\begin{array}{l} x_1'(t) = x_1(t) \\ x_2'(t) = 4x_2(t) \end{array} \quad (ZS) \quad \begin{array}{l} x_1(t) = c_1 e^t \\ x_2(t) = c_2 e^{4t} \end{array} \quad \begin{array}{l} c_1, c_2 \in \mathbb{R} \\ t \in \mathbb{R} \end{array}$$

? jsou řešení všechna (formálně existenciální věta)

$t_0 \in \mathbb{R}, p_1, p_2 \in \mathbb{R}$ - hledáme řešení $x_1(t), x_2(t)$ tak,
aby $x_1(t_0) = p_1$ a $x_2(t_0) = p_2$; tj.

$$p_1 = c_1 e^{t_0} \Rightarrow c_1 = p_1 e^{-t_0}$$

$$p_2 = c_2 e^{4t_0} \Rightarrow c_2 = p_2 e^{-4t_0}, \text{ tedy}$$

$$x_{1\text{poč}}(t) = p_1 e^{t-t_0}, \quad x_{2\text{poč}}(t) = p_2 e^{4(t-t_0)}$$

a tedy (z věty o existenci řešení) máme všechna řešení.

Klasické „vektorový“ zápis řešení soustavy:

(chápeme množinu řešení dané soustavy jako vektorový
podprostor prostoru $C_2^{(1)}(\mathbb{R})$)

$$\begin{pmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} c_1 e^t \\ c_2 e^{4t} \end{pmatrix} = c_1 \begin{pmatrix} e^t \\ 0 \end{pmatrix} + c_2 \begin{pmatrix} 0 \\ e^{4t} \end{pmatrix} \quad (*)$$

tj.
$$\begin{pmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} e^t & 0 \\ 0 & e^{4t} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix}$$

Matice $\begin{pmatrix} e^t & 0 \\ 0 & e^{4t} \end{pmatrix} = V(t)$ je matice regulární!

$$(\det V(t) = e^t \cdot e^{4t} = e^{5t} \neq 0 \quad \forall t \in \mathbb{R})$$

tj. vektory $\begin{pmatrix} e^t \\ 0 \end{pmatrix}$ a $\begin{pmatrix} 0 \\ e^{4t} \end{pmatrix}$ jsou LNŽ a tedy (*)

tvorí bázi prostoru řešení homogenní soustavy.

Rěšení počáteční úlohy: $x(t_0) = p$

tj. hledáme $(c_1, c_2) = \vec{c}$ tak, aby $p = V(t_0) \cdot c$, tj.

$$c = V^{-1}(t_0) \cdot p, \text{ a}$$

pro řešení počáteční úlohy je

$$x_{\text{part}}(t) = V(t) \cdot V^{-1}(t_0) \cdot p$$

Matice $U(t, t_0) = V(t) V^{-1}(t_0)$ - nazývá se standardní matice pro počáteční úlohu,
platí: $V(t_0, t_0) = I$

a matice $V(t)$ - nazývá se fundamentální matice soustavy (dane zde i obecně)

Příklad 2 (trocha „kryplivanejší“, ale stále jednoduchý)

$$\begin{aligned} (1) \quad x_1'(t) &= x_2(t) \quad , \quad x_1(t_0) = p_1 \\ (2) \quad x_2'(t) &= 4x_1(t) \quad , \quad x_2(t_0) = p_2 \quad , \quad t_0 \in \mathbb{R} \end{aligned}$$

jak „vyřešit“ – skusme (analógie řešení soustav lin. rovnic v LA) metodu eliminace:

$$\begin{aligned} \text{z (1) do (2):} \quad x_1''(t) - 4x_1(t) &= 0 \quad - \text{rovnice lineární} \\ \text{ch. r.} \quad \lambda^2 - 4 &= 0 \quad \text{2. řádku - změna?} \end{aligned}$$

$$\text{tj. } \lambda_{1,2} = \pm 2 \quad \text{a}$$

$$x_1(t) = c_1 e^{2t} + c_2 e^{-2t} \quad , \quad t \in \mathbb{R}$$

$$\begin{aligned} \text{a pak} \\ x_2(t) &= x_1'(t) \end{aligned}$$

$$\underline{x_2(t) = 2c_1 e^{2t} - 2c_2 e^{-2t}}$$

Vektorový „zápis“

$$\begin{pmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} c_1 e^{2t} + c_2 e^{-2t} \\ 2c_1 e^{2t} - 2c_2 e^{-2t} \end{pmatrix} = c_1 \begin{pmatrix} e^{2t} \\ 2e^{2t} \end{pmatrix} + c_2 \begin{pmatrix} e^{-2t} \\ -2e^{-2t} \end{pmatrix}$$

tedy opět lze
upřádat
řešení!

$$\begin{pmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} e^{2t} & e^{-2t} \\ 2e^{2t} & -2e^{-2t} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix} \quad ,$$

kde
$$V(t) = \begin{pmatrix} e^{2t} & e^{-2t} \\ 2e^{2t} & -2e^{-2t} \end{pmatrix} \quad - \text{fundamentální} \\ \text{matice} \\ \text{(regulární)}$$

-4-

a tedy zapíšeme vektorově: $x(t) = \begin{pmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{pmatrix}$, $C = \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \end{pmatrix}$

$$x(t) = V(t) \cdot C, \quad t \in \mathbb{R}, C \in \mathbb{R}^2$$

a řešení' počáteční' úlohy $x(t_0) = p$ je

$$\underline{x_{prv}(t) = V(t) \cdot V^{-1}(t_0) \cdot p}$$

Pr: Standardní matice pro $t_0 = 0$

$$\begin{aligned} U(t, 0) &= \begin{pmatrix} e^{2t} & e^{-2t} \\ 2e^{2t} & -2e^{-2t} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & -2 \end{pmatrix}^{-1} = \\ &= +\frac{1}{4} \begin{pmatrix} e^{2t} & e^{-2t} \\ 2e^{2t} & -2e^{-2t} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} +2 & +1 \\ +2 & -1 \end{pmatrix} = \\ &= \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 2e^{2t} + 2e^{-2t} & 2e^{2t} - 2e^{-2t} \\ 4e^{2t} - 4e^{-2t} & 2e^{2t} + 2e^{-2t} \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$(a \text{ kontrola} - U(0, 0) = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 4 \end{pmatrix} = I)$$

a počáteční' podmínky $p = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix}$ - pak $x_{prv}(t) = U(t, 0) \cdot p$, tj:

$$x_{prv}(t) = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} 2e^{2t} + 2e^{-2t} & 2e^{2t} - 2e^{-2t} \\ 4e^{2t} - 4e^{-2t} & 2e^{2t} + 2e^{-2t} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix} = \frac{1}{4} \begin{pmatrix} -2e^{-2t} \\ 4e^{2t} \\ -8e^{-2t} \end{pmatrix}$$

$t \in \mathbb{R}$

A cesta od příkladu k „obecnému“ návodu:

Různé homogenní soustavy (v našem příkladu 2) je dáno lineární kombinací vektorů

$$v_1(t) = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} e^{2t} \quad \text{a} \quad v_2(t) = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix} e^{-2t}$$

Vektory $v_1(t)$ a $v_2(t)$ jsou LNŽ, tj. tvoří bázi prostou řešení dané soustavy, a mají „traz“

$$v(t) = v \cdot e^{\lambda t} \quad \text{,} \quad v - \text{konstantní vektor}$$

Ukážeme hledat řešení soustavy (A - matice konstantní)

$$(*) \quad \underline{x'(t) = A \cdot x(t)}$$

ve tvaru $\underline{x(t) = v \cdot e^{\lambda t}}$ - (jako u OLDR 2. řádku)

- pak (asi?) $x'(t) = v \cdot \lambda e^{\lambda t}$ a dosazením do rovnice (*) dostáváme:

$$\lambda v e^{\lambda t} = A v e^{\lambda t}, \quad \text{tj.}$$

$$\underline{A v = \lambda v} \quad \checkmark$$

Tedy „matice“ řešení mají vlastní čísla a vlastní vektory matice A a z nich vytvoří řešení dané úlohy - „příště“! - obecný návod (pro zjednodučený případ - vlastní čísla matice A reálná a sdílná)