חדוא 2 ומשוואות דיפרנציאליות רגילות

פרק 17 - מערכת משוואות לינאריות

תוכן העניינים

חזרה מאלגברה לינארית – ערכים עצמיים, וקטורים עצמיים

שאלות

בשאלות הבאות מצאו את הערכים העצמיים והווקטורים העצמיים של A :

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

2) $A=\begin{pmatrix}-1&3&0\\3&-1&0\\-2&-2&6\end{pmatrix}$

3) $A=\begin{pmatrix}4&-1&-1\\1&2&-1\\1&-1&2\end{pmatrix}$

4) $A=\begin{pmatrix}1&-1&4\\3&2&-1\\2&1&-1\end{pmatrix}$

5) $A=\begin{pmatrix}1&1&2\\1&2&1\\2&1&1\end{pmatrix}$

6) $A=\begin{pmatrix}1&1\\4&1\end{pmatrix}$

7) $A=\begin{pmatrix}3&-2\\4&-1\end{pmatrix}$

8) $A=\begin{pmatrix}1&1&-1\\-1&1&1\\1&-1&1\end{pmatrix}$

תשובות סופיות

1) $x=0,\ x=1,\ \ x=2,\ v_{x=0}=(-1,0,1),\ v_{x=1}=(0,1,0),\ \ v_{x=2}=(1,0,1)$

2) $x=6,\ \ x=2,\ \ x=-4,\ v_{x=6}=(0,0,1),\ v_{x=2}(1,1,1),\ \ v_{x=-4}=(-1,1,0)$

3) $x_1=2,\ x_2=3,\ \ x_3=3,\ \ v_{x=2}=(1,1,1),\ \ v_{x=3}^{(1)}=(1,0,1)\ \ x_{x=3}^{(2)}=(1,1,0)$

4) $x=1,\ x=3,\ x=-2,\ \ v_{x=1}=(-1,4,1),\ v_{x=3}=(1,2,1),\ \ v_{x=-2}=(-1,1,1)$

5) $x=1,\ x=4,\ \ x=-1,\ \ v_{x=1}=(1,-2,1),\ v_{x=4}=(1,1,1),\ \ v_{x=-1}=(-1,0,1)$

6) $x=-1,\ x=3\ \ \ v_{x=-1}=(-1,2),\ \ v_{x=3}=(1,2)$

7) $x_{1,2}=1\pm 2i,\ \ v_{x=1+2i}=(1+i,2),\ \ v_{x=1-2i}=(1-i,2)$

8) $x=1,\ x=1+\sqrt{3}i,\ x=1-\sqrt{3}i,\ \ v_{x=1}=(1,1,1)\ ,$
$v_{x=1+\sqrt{3}i}=\left(1-\sqrt{3}i,1+\sqrt{3}i,-2\right),\ \ v_{x=1-\sqrt{3}i}=\left(1+\sqrt{3}i,1-\sqrt{3}i,-2\right)$

מערכת משוואות דיפרנציאליות מסדר ראשון, הומוגניות, עם מקדמים קבועים – שיטת הלכסון

שאלות

פתרו את מערכות המשוואות בשאלות **2-1**:

1) $$\underline{x}'(t)=\begin{pmatrix}1&0&1\\0&1&0\\1&0&1\end{pmatrix}\underline{x}(t)$$

2) $$\begin{pmatrix}x_1'\\x_2'\\x_3'\end{pmatrix}=\underbrace{\begin{pmatrix}-1&3&0\\3&-1&0\\-2&-2&6\end{pmatrix}}_{A}\begin{pmatrix}x_1\\x_2\\x_3\end{pmatrix}\ ;\ \underline{x}(0)=\begin{pmatrix}-1\\5\\3\end{pmatrix}$$

3) נתון $\begin{pmatrix}x'(t)\\y'(t)\\z'(t)\end{pmatrix}=\underbrace{\begin{pmatrix}4&-1&-1\\1&2&-1\\1&-1&2\end{pmatrix}}_{A}\begin{pmatrix}x(t)\\y(t)\\z(t)\end{pmatrix}$, כך ש- $\underline{x}(0)=\begin{pmatrix}3\\2\\2\end{pmatrix}$.

הוכיחו כי $z(t)=y(t)$.

פתרו את מערכות המשוואות בשאלות **5-4**:

4) $$\begin{cases}x'=x-y+4z\\y'=3x+2y-z\\z'=2x+y-z\end{cases}$$

5) $$\underline{x}'(t)=\begin{pmatrix}1&1&2\\1&2&1\\2&1&1\end{pmatrix}\underline{x}(t)$$

6) נתון $\begin{pmatrix}x'(t)\\y'(t)\end{pmatrix}=\begin{pmatrix}1&1\\4&1\end{pmatrix}\begin{pmatrix}x(t)\\y(t)\end{pmatrix}$, כך ש- $\underline{x}(0)=\begin{pmatrix}1\\6\end{pmatrix}$.

חשבו: $\lim_{t\to\infty}\frac{y(t)}{x(t)}+\lim_{t\to-\infty}\frac{y(t)}{x(t)}=0$.

7) פתרו את מערכת המשוואות: $\begin{cases} y_1'+5y_1-2y_2'=0 \\ 3y_2'-4y_1'-5y_2=0 \end{cases}$.

8) פתרו: $\vec{x}'(t)=A\cdot\vec{x}(t)$, כאשר $A=\begin{pmatrix} 1 & 1 & -1 \\ -1 & 1 & 1 \\ 1 & -1 & 1 \end{pmatrix}$.

הערה: בשאלות **7** ו-**8** יש להגיע לפתרון המרוכב מהפתרון ממשי.

פתרו את מערכות המשוואות בשאלות **9-14**:
(שימו לב שכל המערכות <u>אינן</u> ניתנות ללכסון)

9) $\underline{x}'(t)=\begin{pmatrix} 0 & 2 & -1 \\ 0 & 2 & -1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}\underline{x}(t)$

10) $\underline{x}'(t)=\begin{pmatrix} -7 & -4 & -4 \\ 2 & -1 & 4 \\ -1 & -2 & 1 \end{pmatrix}\underline{x}(t)$

11) $\underline{x}'(t)=\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}\underline{x}(t)$

12) $\underline{x}'(t)=\begin{pmatrix} 0 & 3 & 1 \\ -1 & 4 & 0 \\ -1 & 2 & 2 \end{pmatrix}\underline{x}(t)$

13) $\underline{x}'(t)=\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}\underline{x}(t)$

14) $\underline{x}'(t)=\begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -4 & 4 & 0 \\ -2 & 1 & 2 \end{pmatrix}\underline{x}(t)$

15) דני פתר את המערכת $x'(t)=\begin{pmatrix}0 & 1 & 2\\ 2 & 2 & 6\\ -1 & -1 & -3\end{pmatrix}x(t)$,

וקיבל $x(t)=c_1e^{-1t}\begin{pmatrix}0\\-2\\1\end{pmatrix}+c_2{}^{0t}\begin{pmatrix}-1\\-2\\1\end{pmatrix}+c_3e^{0t}\left[t\begin{pmatrix}-1\\-2\\1\end{pmatrix}+\begin{pmatrix}0\\-1\\0\end{pmatrix}\right]$.

נתון תנאי התחלה: $x(0)=\begin{pmatrix}a\\b\\c\end{pmatrix}$.

עבור אילו ערכים של הקבועים הממשיים, a,b,c, הפתרון המקיים את תנאי ההתחלה הנתון יהיה חסום לכל t ממשי?

תשובות סופיות

1) $$\underline{x}(t)=c_1e^{0t}\begin{pmatrix}-1\\0\\1\end{pmatrix}+c_2e^{1t}\begin{pmatrix}0\\1\\0\end{pmatrix}+c_3e^{2t}\begin{pmatrix}1\\0\\1\end{pmatrix}$$

2) $$\underline{x}(t)=e^{6t}\begin{pmatrix}0\\0\\1\end{pmatrix}+2e^{2t}\begin{pmatrix}1\\1\\1\end{pmatrix}+3e^{-4t}\begin{pmatrix}-1\\1\\0\end{pmatrix}$$

3) $$z(t)=y(t)$$

4) $$\underline{x}(t)=c_1e^{1t}\begin{pmatrix}-1\\4\\1\end{pmatrix}+c_2e^{3t}\begin{pmatrix}1\\2\\1\end{pmatrix}+c_3e^{-2t}\begin{pmatrix}-1\\1\\1\end{pmatrix}$$

5) $$\underline{x}(t)=c_1e^{1t}\begin{pmatrix}1\\-2\\1\end{pmatrix}+c_2e^{4t}\begin{pmatrix}1\\1\\1\end{pmatrix}+c_3e^{-t}\begin{pmatrix}-1\\0\\1\end{pmatrix}$$

6) 0

7) $$\underline{x}(t)=c_1e^{t}\left[\cos 2t\begin{pmatrix}1\\2\end{pmatrix}-\sin 2t\begin{pmatrix}1\\0\end{pmatrix}\right]+c_2e^{t}\left[\cos 2t\begin{pmatrix}1\\0\end{pmatrix}+\sin 2t\begin{pmatrix}1\\2\end{pmatrix}\right]$$

8) $$\underline{x}(t)=c_1e^{1t}\begin{pmatrix}1\\1\\1\end{pmatrix}+c_2e^{t}\left[\cos\sqrt{3}t\begin{pmatrix}1\\1\\-2\end{pmatrix}-\sin\sqrt{3}t\begin{pmatrix}-\sqrt{3}\\\sqrt{3}\\0\end{pmatrix}\right]+$$
$$+c_3e^{t}\left[\sin\sqrt{3}t\begin{pmatrix}1\\1\\-2\end{pmatrix}+\cos\sqrt{3}t\begin{pmatrix}-\sqrt{3}\\\sqrt{3}\\0\end{pmatrix}\right]$$

9) $$\underline{x}(t)=c_1e^{0t}\begin{pmatrix}1\\0\\0\end{pmatrix}+c_2e^{t}\begin{pmatrix}1\\1\\1\end{pmatrix}+c_3e^{t}\begin{pmatrix}t+1\\t+1\\t\end{pmatrix}$$

10) $$\underline{x}(t)=c_1e^{-5t}\begin{pmatrix}-2\\1\\0\end{pmatrix}+c_2e^{-t}\begin{pmatrix}-2\\2\\1\end{pmatrix}+c_3e^{-t}\begin{pmatrix}-2t+1\\2t-1\\t\end{pmatrix}$$

11) $$\underline{x}(t)=c_1e^{t}\begin{pmatrix}0\\0\\1\end{pmatrix}+c_2e^{t}\begin{pmatrix}0\\1\\t\end{pmatrix}+c_3e^{t}\begin{pmatrix}1\\t-1\\0.5t^2\end{pmatrix}$$

12) $$\underline{x}(t)=c_1e^{2t}\begin{pmatrix}2\\1\\1\end{pmatrix}+c_2e^{2t}\begin{pmatrix}2t-1\\t\\t\end{pmatrix}+c_3e^{2t}\begin{bmatrix}t^2-t+2\\ \frac{t^2}{2}+1\\ \frac{t^2}{2}\end{bmatrix}$$

13) $$\underline{x}(t)=c_1e^{1t}\begin{pmatrix}0\\0\\0\\1\end{pmatrix}+c_2e^{1t}\begin{pmatrix}0\\0\\1\\t\end{pmatrix}+c_3e^{1t}\begin{pmatrix}0\\1\\t-1\\ \frac{t^2}{2}\end{pmatrix}+c_4e^{1t}\begin{pmatrix}1\\t-2\\ \frac{t^2}{2}-t+1\\ \frac{t^3}{6}\end{pmatrix}$$

14) $$\underline{x}(t)=c_1e^{2t}\begin{pmatrix}1\\2\\0\end{pmatrix}+c_2e^{2t}\begin{pmatrix}0\\0\\1\end{pmatrix}+c_3e^{2t}\begin{pmatrix}-2t+1\\-4t\\-2t\end{pmatrix}$$

15) $a=-c,\quad b=2a$