

2. Oplæg i Mat-INF 310, Våren 2006

Løsningsforslag

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

Den karakteristiske ligningen er

$$\det(A - \lambda I) = (2 - \lambda)^2 (-3 - \lambda)$$

så A har egenverdien 2 med multiplicitet 2 og egenverdien -3 med multiplicitet 1

Hvis $v_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ er

$$(A - 2I)v_2 = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} = v_1$$

og $Av_1 = 2v_1$. Videre, hvis

$w = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ er $Aw = -3w$.

Dermed er det generaliserede egenundersrummet som svarer til egenverdien 2

$$= \{c_1 v_1 + c_2 v_2 \mid c_i \in \mathbb{R}\} = \left\{ \begin{pmatrix} c_1 \\ c_2 \\ 0 \end{pmatrix} \mid c_i \in \mathbb{R} \right\}$$

og det generaliserede egenundersrummet

som maner til egenvektier -3 er

$$\left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ c \end{pmatrix} \mid c \in \mathbb{R} \right\}$$

= ~~et~~ et uendimensionelt egenvektierommet som maner til egenvektier -3.

(ii) V_1 har $(A - 2I)v_2 = v_1$,

$(A - 2I)v_1 = 0$ og $(A + 3I)v_3 = 0$

så etter (27), s. 393: EP har

$x' = Ax$ *(formlingen)*

$$x_1(t) = v_1 e^{2t} = \begin{pmatrix} e^{2t} \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$x_2(t) = (v_1 t + v_2) e^{2t} = \begin{pmatrix} t e^{2t} \\ e^{2t} \\ 0 \end{pmatrix}$$

og

$$x_3(t) = v_3 e^{-3t} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ e^{-3t} \end{pmatrix}$$

En fundamentalmatrise for systemet er dermed

$$\Phi(t) = \begin{bmatrix} e^{2t} & t e^{2t} & 0 \\ 0 & e^{2t} & 0 \\ 0 & 0 & e^{-3t} \end{bmatrix}$$

og efter (28), side 406 i EP er
da

$$\begin{aligned}
 e^{tA} &= \Phi(t) \Phi(0)^{-1} \\
 &= \begin{pmatrix} e^{2t} & t e^{2t} & 0 \\ 0 & e^{2t} & 0 \\ 0 & 0 & e^{-3t} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}^{-1} \\
 &= \begin{pmatrix} e^{2t} & t e^{2t} & 0 \\ 0 & e^{2t} & 0 \\ 0 & 0 & e^{-3t} \end{pmatrix}
 \end{aligned}$$

Løsningen med $x(0) = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}$
er da

$$e^{tA} \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} t e^{2t} \\ e^{2t} \\ 0 \end{pmatrix}$$

(så en agrå kunne finne med variabel-
utvikling: $e^{tA} = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{t^k}{k!} A^k$)

$$\begin{aligned}
 \text{2)} \quad \frac{dp}{dt} &= \mu(t)p - kp, \quad \mu \geq 0, \quad \mu(t+1) = \mu(t), \\
 p(0) &> 0. \quad M_0 = \sup \{ \mu(t) \mid 0 \leq t \leq 1 \}
 \end{aligned}$$

(i) Ligningen

$$\frac{dp}{dt} + (k - \mu(t))p = 0$$

er linear og har en integrerende faktor

$$e^{-\int_0^t (k - \mu(s)) ds}$$

d. v. s. ligningen er

$$\frac{d}{dt} \left(e^{-\int_0^t (k - \mu(s)) ds} p \right) = 0$$

Dermed er

$$p = C e^{-\int_0^t (k - \mu(s)) ds}$$

Hvis $p(0)$ er gitt blir således

$$\begin{aligned} p(t) &= p(0) e^{-\int_0^t (k - \mu(s)) ds} \\ &= p(0) e^{-kt} e^{\int_0^t \mu(s) ds} \end{aligned}$$

Da $0 \leq \mu(s) \leq \mu_0$ er

$$0 \leq \int_0^t \mu(s) ds \leq \mu_0 t$$

så $1 \leq e^{\int_0^t \mu(s) ds} \leq e^{\mu_0 t}$

så hvis dette kombineres med løsningsformelen ser vi

$$p(0) e^{-kt} \leq p(t) \leq p(0) e^{(\mu_0 - k)t}$$

(ii) V_t kan

$$\begin{aligned} p(t+1) &= p(0) e^{-k(t+1)} \cdot e^{\int_0^{t+1} M(s) ds} \\ &= p(0) e^{-kt} e^{\int_0^t M(s) ds} \cdot e^{-k} e^{\int_t^{t+1} M(s) ds} \\ &= p(t) e^{-k} e^{\int_t^{t+1} M(s) ds} \end{aligned}$$

Men da μ er periodisk med periode

\uparrow er $\int_t^{t+1} M(s) ds$ uafhængig af

t . ~~Der~~ (og k $\int_0^1 M(s) ds$). Dermed

$$p(t+1) = V p(t)$$

der

$$V = e^{-k} e^{\int_0^1 M(s) ds}$$

(iii) Det følger af (ii) at
 Singlepopulationsen holder sig ~~konstant~~ ^{begrebet}
 uen & det vil hvis og bare hvis
 $V=1$, d. v. s. hvis og bare hvis

$$\int_0^1 M(s) ds = k$$

I and viser dette at ~~den~~ ^(middelt af)

6
Spålselväten över et är en lik
den konstante spålselväten, som er i omkling.

Tilsvarende; Dva $\mu(t+1) = V \mu(t) > 0$ følger

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \mu(t) = 0$$



$$V < 1$$



$$\int_0^1 \mu(s) ds < k$$



Middelst av spålselväten er mindre enn
spålselväten

og

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \mu(t) = +\infty$$



$$V > 1$$



$$\int_0^1 \mu(s) ds > k$$



Middelst av spålselväten er
større enn spålselväten

3 (i) Etter eksistens- og entydighets- 7
teoremet for lineære systemer

(Teorem 1 på side 325 i EP) finnes
det løsninger.

$$x_1(t) = \begin{pmatrix} x_{11}(t) \\ \vdots \\ x_{n1}(t) \end{pmatrix} \quad x_n(t) = \begin{pmatrix} x_{1n}(t) \\ \vdots \\ x_{nn}(t) \end{pmatrix}$$

er $x' = A(t)x$ slik at

$$x_i(t_0) = \begin{pmatrix} 0 \\ \vdots \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix} \leftarrow i\text{'te plass}$$

Sett

$$\Phi(t) = [x_1(t) \quad \dots \quad x_n(t)]$$

Da gjelder $\frac{d\Phi(t)}{dt} = A(t)\Phi(t)$

og dessuten er $\Phi(t_0) = I$

så $\det(\Phi(t_0)) = \det(I) = 1 \neq 0$

~~QED~~

(ii) Løst

8

$$W(t) = \det(\Phi(t))$$

være Wronsky determinanter. Ved å
skrive Wronsky determinanter i produktform
og bruke Leibniz's regel ser vi
at

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt}(W(t)) &= \det([\dot{x}_1, x_2, \dots, x_n]) \\ &+ \det([x_1, \dot{x}_2, x_3, \dots, x_n]) \\ &+ \dots + \det([x_1, x_2, \dots, \dot{x}_n]) \end{aligned}$$

Men $\dot{x}_i = A(t)x_i$ så

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt}(W(t)) &= \det([Ax_1, \dots, x_n]) \\ &+ \det([x_1, Ax_2, x_3, \dots, x_n]) \\ &+ \dots + \det([x_1, x_2, \dots, x_{n-1}, Ax_n]) \end{aligned}$$

(*)

$$\begin{aligned} &= (a_{11}(t) + a_{22}(t) + \dots + a_{nn}(t)) \det([x_1, \dots, x_n]) \\ &= \operatorname{tr}(A(t)) W(t) \end{aligned}$$

Se side 13 (Dette er viktig men ikke lett å se direkte)

Dermed tilfredstiller W den første ordens⁹
lineare differentialligningen ~~ligning~~

$$W'(t) = \text{tr}(A(t)) W(t)$$

med løsning

$$W(t) = W(t_0) \exp\left(\int_{t_0}^t \text{tr}(A(s)) ds\right)$$

(iii) Det følger af den sidste formel
og $W(t_0) \neq 0$ at $W(t) \neq 0$ for alle t .

(iv) Vi skal vise at løsningen af systemet

$$\frac{dx(t)}{dt} = A(t)x(t) + f(t)$$

med initialbetingelsen $x(t_0) = x_0$ er givet ved

$$x(t) = \Phi(t) \Phi(t_0)^{-1} x_0 \\ + \Phi(t) \int_{t_0}^t \Phi(s)^{-1} f(s) ds$$

En kan enten bruge varians af
parametrene teknikken i EP,

eller verificere dette direkte som følger:

Hvis $x(t)$ er definit og utrykkes ovenfor

$$\begin{aligned}
 x'(t) &= \Phi'(t) \Phi(t_0)^{-1} x_0 \\
 &\quad + \Phi'(t) \int_{t_0}^t \Phi(s)^{-1} f(s) ds \\
 &\quad + \Phi(t) (\Phi(t)^{-1} f(t))
 \end{aligned}
 \left. \vphantom{\int_{t_0}^t} \right\} \begin{array}{l} \text{L\u00e4sning} \\ \text{og fundametal-} \\ \text{ber\u00e6net} \end{array}$$

$$\begin{aligned}
 &= A(t) \Phi(t) \Phi(t_0)^{-1} x_0 \\
 &\quad + A(t) \Phi(t) \int_{t_0}^t \Phi(s)^{-1} f(s) ds \\
 &\quad + f(t)
 \end{aligned}$$

$$= A(t)x(t) + f(t)$$

Da vi dere

$$x(t_0) = x_0 + 0 = x_0$$

er p\u00e5standen bevist

$$(v) \text{ Hvis } x_1(t) = \begin{bmatrix} 1 \\ t \end{bmatrix} \text{ er}$$

$$x_1'(t) = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \text{ og}$$

$$\frac{1}{1-t^2} \begin{bmatrix} -t & 1 \\ 1 & -t \end{bmatrix} x_1(t)$$

$$= \frac{1}{1-t^2} \begin{bmatrix} -t+t \\ 1-t^2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = x_1'(t)$$

Hvis $x_2(t) = \begin{bmatrix} t \\ 1 \end{bmatrix}$ er $x_2'(t) = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$ og "

$$x_2' = \frac{1}{1-t^2} \begin{bmatrix} -t & 1 \\ 1 & -t \end{bmatrix} x_2(t)$$

$$= \frac{1}{1-t^2} \begin{bmatrix} -t^2 + 1 \\ t - t \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} = x_2'(t)$$

så ~~er~~ x_1 og x_2 er løsninger

og

$$x'(t) = \frac{1}{1-t^2} \begin{bmatrix} -t & 1 \\ 1 & -t \end{bmatrix} x(t)$$

En fundamentalmatrice for systemet er dermed

$$\Phi(t) = [x_1(t) \ x_2(t)] = \underline{\underline{\begin{bmatrix} 1 & t \\ t & 1 \end{bmatrix}}}$$

Vi har da at

$$\Phi(t)^{-1} = \frac{1}{1-t^2} \begin{bmatrix} 1 & -t \\ -t & 1 \end{bmatrix}$$

så

$$\Phi(t) \Phi(t_0)^{-1} = \frac{1}{1-t_0^2} \begin{bmatrix} 1-tt_0 & t-t_0 \\ t-t_0 & 1-tt_0 \end{bmatrix}$$

er løsningen af initialverdi problemet

er

$$\begin{aligned} x(t) &= \Phi(t) \Phi(t_0)^{-1} x(t_0) \\ &= \frac{1}{1-t_0^2} \begin{bmatrix} 1-tt_0 & t-t_0 \\ t-t_0 & 1-tt_0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1^0 \\ x_2^0 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

(vi) Fra formelen under (iv) og regningen under (v) følger at løsningen er

$$\begin{aligned} x(t) &= \Phi(t) \Phi(t_0)^{-1} x_0 + \Phi(t) \int_{t_0}^t \Phi(s)^{-1} f(s) ds \\ &= \Phi(t) \Phi(t_0)^{-1} x_0 + \int_{t_0}^t \Phi(t) \Phi(s)^{-1} f(s) ds \\ &= \frac{1}{1-t_0^2} \begin{bmatrix} 1-tt_0 & t-t_0 \\ t-t_0 & 1-tt_0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1^0 \\ x_2^0 \end{bmatrix} \\ &\quad + \int_{t_0}^t \frac{1}{1-s^2} \begin{bmatrix} 1-ts & t-s \\ t-s & 1-ts \end{bmatrix} \begin{bmatrix} f_1(s) \\ f_2(s) \end{bmatrix} ds \end{aligned}$$

D.v.s. hvis $x(t) = \begin{bmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{bmatrix}$ er

$$\begin{aligned} x_1(t) &= \frac{1}{1-t_0^2} \left\{ (1-tt_0) x_1^0 + (t-t_0) x_2^0 \right\} \\ &\quad + \int_{t_0}^t \frac{1}{1-s^2} \left\{ (1-ts) f_1(s) + (t-s) f_2(s) \right\} ds \end{aligned}$$

og tilsvarende for $x_2(t)$ med $1 \leftrightarrow 2$.

Appendix

Bedre heris som at $\frac{d}{dt} (W(t)) = \text{Tr}(A(t)) W(t)$ på side 8. Vi bruker at

$\det(A B) = \det(A) \det(B)$ og dermed at

$\det(C A C^{-1}) = \det(A)$ hvis C er ikke-singular.

Vi har at $\Phi'(t) = A(t) \Phi(t)$

og dermed at

$$\begin{aligned} \Phi(t+h) &= \Phi(t) + h A(t) \Phi(t) + O(h^2) \\ &= (\mathbb{1} + h A(t)) \Phi(t) + O(h^2) \end{aligned}$$

så

$$\det \Phi(t+h) = \det(\mathbb{1} + h A(t)) \det(\Phi(t)) + O(h^2)$$

Hvis $\lambda_1(t), \dots, \lambda_n(t)$ er egenverdier til $A(t)$, tatt med multiplisitet, vet vi at $A(t)$ kan skrives på Jordan form (Sebjan 5.6, sidd. i EP).

~~Vi har~~

$$W A(t) W^{-1} = \begin{pmatrix} \lambda_1 & * & * & * \\ 0 & \lambda_2 & * & * \\ 0 & 0 & \lambda_3 & * \\ 0 & 0 & 0 & \lambda_n \end{pmatrix}$$

så $\det(A(t)) = \lambda_1 \lambda_2 \dots \lambda_n$

Demmed

19

$$\det (\mathbb{I} + h A(t))$$

$$= \begin{vmatrix} 1+h\lambda_1 & * & * & \dots & * & * \\ 0 & 1+h\lambda_2 & * & \dots & * & * \\ 0 & 0 & 1+h\lambda_3 & \dots & * & * \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 1+h\lambda_{n-1} & * \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1+h\lambda_n \end{vmatrix}$$

$$\approx 1 + h(\lambda_1 + \lambda_2 + \dots + \lambda_n) + O(h^2)$$

så

$$\frac{W(t+h) - W(t)}{h} = \text{tr}(A(t))W(t) + O(h)$$

som leder till (när $h \rightarrow 0$)

$$W'(t) = \text{tr}(A(t))W(t) \quad \text{QED}$$