

12.10 Anvendelse: Lineære differensiallikninger (Lag 5.7)

Hovedpoeng: Differensiallikninger på formen

$$c_n \underbrace{y^{(n)}(t)}_{n\text{'te derivert}} + c_{n-1} y^{(n-1)}(t) + \dots + c_2 y''(t) + c_1 y'(t) + c_0 y(t) = 0$$

der $c_0, \dots, c_n \in \mathbb{R}$ er konstante koeffisienter og $c_n \neq 0$, kan gjøres om til et differensiallikningssystem av typen

$$\vec{x}' = A\vec{x} \quad (\text{der } A \text{ er en } (n \times n)\text{-matrise})$$

ved følgende triks:

$$x_1(t) = y(t), \quad x_2(t) = y'(t), \quad \dots, \quad x_n(t) = y^{(n-1)}(t)$$

Da får vi nemlig

$$\left\{ \begin{array}{l} x_1' = x_2 \\ x_2' = x_3 \\ \vdots \\ x_{n-1}' = x_n \\ c_n x_n' + c_{n-1} x_n + \dots + c_2 x_3 + c_1 x_2 + c_0 x_1 = 0 \end{array} \right.$$

flytt disse leddene over, og del på c_n

eks. $y''' - 2y'' - y' + 2y = 0$

Skal finne generell løsning.

Løsn. Trikset :

$$\begin{cases} x_1(t) = y(t) \\ x_2(t) = y'(t) \\ x_3(t) = y''(t) \end{cases} \quad \text{gir} \quad \begin{cases} x_1'(t) = x_2(t) \\ x_2'(t) = x_3(t) \\ x_3'(t) - 2x_3(t) - x_2(t) + 2x_1(t) = 0 \end{cases}$$

Altså

$$\begin{bmatrix} x_1' \\ x_2' \\ x_3' \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0x_1 + 1x_2 + 0x_3 \\ 0x_1 + 0x_2 + 1x_3 \\ -2x_1 + x_2 + 2x_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ -2 & 1 & 2 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix}$$

Så systemet er $\vec{x}' = A\vec{x}$, der

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ -2 & 1 & 2 \end{bmatrix}$$

Vi kan så følge metoden for å løse $\vec{x}' = A\vec{x}$. Eigenverdier :

$$\begin{vmatrix} -\lambda & 1 & 0 \\ 0 & -\lambda & 1 \\ -2 & 1 & 2-\lambda \end{vmatrix} = -\lambda(\lambda(\lambda-2)-1) - 1(0-(-2))$$

$$= -\lambda(\lambda^2 - 2\lambda - 1) - 2$$

$$= -\lambda^3 + 2\lambda^2 + \lambda - 2 = 0 \quad \text{gir}$$

$$\lambda_1 = 2, \quad \lambda_2 = 1, \quad \lambda_3 = -1 \quad (\text{f.eks. gjetting})$$

Og så videre. Vi trenger til slutt bare $y(t) = x_1(t)$

12.12 Anvendelse : Markovkjeder (Lay 5.9)

Definisjoner

- En vektor $\vec{a} \in \mathbb{R}^n$ kalles en sannsynlighetsvektor hvis alle komponentene er ikke-negative, og

$$a_1 + a_2 + \dots + a_n = 1$$

- En $(n \times n)$ -matrise M kalles en stokastisk matrise hvis alle søylevektorene er sannsynlighetsvektorer.
- En Markov-kjede er et matrisedynamisk system (et diskret dynamisk system)

$$\vec{x}_{n+1} = M \cdot \vec{x}_n \quad (\text{for } n \geq 0)$$

der M er en stokastisk matrise og \vec{x}_0 er en sannsynlighetsvektor.

Kommentar

Man kan sjekke (oppgave til neste uke) at hvis \vec{x} er en sannsynlighetsvektor og M er en stokastisk matrise, så er også $M\vec{x}$ en sannsynlighetsvektor.

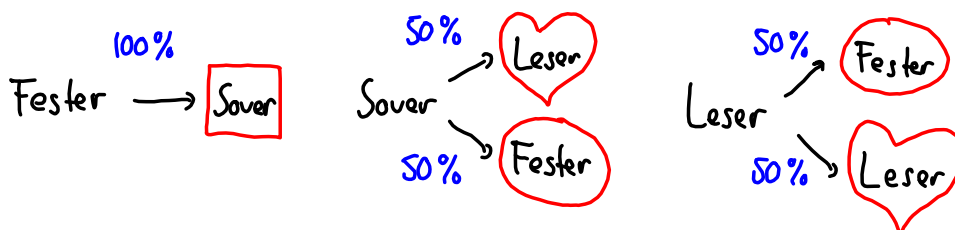
Eksempel

Studenthistorien fra forelesningen 24. august omformulert som Markov-kjede.

Vi lar nå modellen være slik:

$$\begin{cases} X_n = P(\text{en tilfeldig valgt student fester på dag } n) \\ Y_n = P(\text{--- } n \text{ --- sover ---}) \\ Z_n = P(\text{--- } n \text{ --- leser ---}) \end{cases}$$

Overgangen fra dag n til dag $n+1$ er som før, bortsett fra at vi nå følger prosentene som sannsynligheter:



Dette gir

$$\begin{cases} X_{n+1} = \frac{1}{2} Y_n + \frac{1}{2} Z_n & (\text{bidrag fra røde ringer}) \\ Y_{n+1} = X_n & (\text{bidrag fra rød firkant}) \\ Z_{n+1} = \frac{1}{2} Y_n + \frac{1}{2} Z_n & (\text{bidrag fra røde hjenter}) \end{cases}$$

Altså

$$\vec{x}_{n+1} = M \vec{x}_n \quad \text{for } n \geq 0,$$

der

$$M = \begin{bmatrix} 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \end{bmatrix} \quad \text{og} \quad \vec{x}_0 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \quad \left(\begin{array}{l} \text{alle leser} \\ \text{på dag} \\ n=0 \end{array} \right)$$

Merk: M er en stokastisk matrise, så modellen vår er en Markov-kjede.

Egenverdier og egenvektorer for M : (eksemplet forts.)

Se video fra forelesning 23. august, vist ved tid 1:26:00
(finnes i KOLA s. 329)

- Egenverdi $\lambda_1 = 0$ med egenvektorer $\begin{bmatrix} 0 \\ -C_1 \\ C_1 \end{bmatrix} = C_1 \cdot \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix}$
- Egenverdi $\lambda_2 = 1$ — " — $\begin{bmatrix} B_2 \\ B_2 \\ B_2 \end{bmatrix} = B_2 \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$
- Egenverdi $\lambda_3 = -\frac{1}{2}$ — " — $\begin{bmatrix} C_3 \\ -2C_3 \\ C_3 \end{bmatrix} = C_3 \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ -2 \\ 1 \end{bmatrix}$

Variant I av metoden for å finne \vec{x}_n :

Vi har nå (diagonalisering)

$$M^n = PD^nP^{-1}, \text{ der } P = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 \\ -1 & 1 & -2 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \text{ og } D = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -\frac{1}{2} \end{bmatrix}$$

$$\text{Så } \vec{x}_n = M^n \begin{bmatrix} x_0 \\ y_0 \\ z_0 \end{bmatrix} = M^n \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \underline{\underline{PD^nP^{-1} \cdot \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}}}$$

Variante II av metoden för å finne \vec{x}_n :

Vi skriver startvektoren \vec{x}_0 som en sum av egenvektorer for M ,
dvs. uttrykker \vec{x}_0 i en egenbasis for M :

$$\vec{x}_0 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \stackrel{\text{finner}}{=} \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1/3 \\ 1/3 \\ 1/3 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -1/3 \\ 2/3 \\ -1/3 \end{bmatrix}$$

Dette gir

$$\begin{aligned} \vec{x}_n &= M^n \vec{x}_0 = M^n \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} + M^n \begin{bmatrix} 1/3 \\ 1/3 \\ 1/3 \end{bmatrix} + M^n \begin{bmatrix} -1/3 \\ 2/3 \\ -1/3 \end{bmatrix} \\ &= \lambda_1^n \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} + \lambda_2^n \begin{bmatrix} 1/3 \\ 1/3 \\ 1/3 \end{bmatrix} + \lambda_3^n \begin{bmatrix} -1/3 \\ 2/3 \\ -1/3 \end{bmatrix} \\ &= 0^n \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} + 1^n \begin{bmatrix} 1/3 \\ 1/3 \\ 1/3 \end{bmatrix} + \left(-\frac{1}{2}\right)^n \cdot \begin{bmatrix} -1/3 \\ 2/3 \\ -1/3 \end{bmatrix} \\ &= \underline{\underline{\begin{bmatrix} 1/3 \\ 1/3 \\ 1/3 \end{bmatrix}}} + \left(-\frac{1}{2}\right)^n \begin{bmatrix} -1/3 \\ 2/3 \\ -1/3 \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Merk at $\lim_{n \rightarrow \infty} \vec{x}_n = \underline{\underline{\begin{bmatrix} 1/3 \\ 1/3 \\ 1/3 \end{bmatrix}}}$ (likevektsforstand, dvs. egenvektor med egenverdi 1.)