

Definicja (exponent Lapunova)

Jeśli $A \in R^{n \times n}$, to exponentem Lapunova macierzy A nazwiemy macierz

$$e^A = \sum_{n=0}^{+\infty} \frac{A^n}{n!}$$

Uwaga

Jeśli $A = (a_{ij}) \in R^{n \times n}$, to rozwiązanie zagadnienia Cauchy'ego dla układu równań różniczkowych zwyczajnych pierwszego rzędu o stałych współczynnikach

$$\begin{cases} \dot{x}_1 = a_{11}x_1 + a_{12}x_2 + \dots + a_{1n}x_n \\ \dot{x}_2 = a_{21}x_1 + a_{22}x_2 + \dots + a_{2n}x_n \\ \dots \\ \dot{x}_n = a_{n1}x_1 + a_{n2}x_2 + \dots + a_{nn}x_n \end{cases}$$

Z warunkami początkowymi $x_1(0) = x_{o1}$, $x_2(0) = x_{o2}$, $x_n(0) = x_{on}$, może być zapisane w postaci

$$\begin{bmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \\ \dots \\ x_n(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_{11}(t) & b_{12}(t) & \dots & b_{1n}(t) \\ b_{21}(t) & b_{22}(t) & & b_{2n}(t) \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ b_{n1}(t) & b_{n2}(t) & \dots & b_{nn}(t) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{o1} \\ x_{o2} \\ \dots \\ x_{on} \end{bmatrix}$$

gdzie macierz $B(t) = (b_{ij}(t)) \in R^{n \times n}$ jest exponentem Lapunova macierzy A ,

tzn. $B = e^{tA}$.

Przykład

$$\begin{cases} \dot{x}_1 = 2x_1 + x_2 \\ \dot{x}_2 = -x_1 + 2x_2 \end{cases}$$

$$x_1(0) = x_{o1} = 2, \quad x_2(0) = x_{o2} = 3$$

1 sposób.

$$\begin{cases} x_2 = \dot{x}_1 - 2x_1 \\ (\dot{x}_1 - 2x_1)' = -x_1 + 2(\dot{x}_1 - 2x_1) \end{cases}$$

$$\begin{cases} x_2 = \dot{x}_1 - 2x_1 \\ \ddot{x}_1 - 4\dot{x}_1 + 5x_1 = 0 \end{cases}$$

$$\begin{aligned} r^2 - 4r + 3 &= (r-2)^2 + 1 = 0 \\ r_1 &= 2 + i, \quad r_2 = 2 - i, \end{aligned}$$

CORJ: $x_1 = C_1 e^{2t} \cos t + C_2 e^{2t} \sin t$

COUJ:

$$x_1 = C_1 e^{2t} \cos t + C_2 e^{2t} \sin t$$

$$\begin{aligned} x_2 = \dot{x}_1 - 2x_1 &= (C_1 e^{2t} \cos t + C_2 e^{2t} \sin t)' - 2(C_1 e^{2t} \cos t + C_2 e^{2t} \sin t) = \\ &= 2C_1 e^{2t} \cos t + 2C_2 e^{2t} \sin t - C_1 e^{2t} \sin t + C_2 e^{2t} \cos t - 2C_1 e^{2t} \cos t - 2C_2 e^{2t} \sin t = \\ &= [C_2 \cos t - C_1 \sin t] e^{2t} \end{aligned}$$

Realizacja warunków początkowych:

$$x_1(0) = x_{o1} = 2, \quad x_2(0) = x_{o2} = 3$$

$$\begin{aligned} x_{o1} = C_1 & & x_1 = x_{o1} e^{2t} \cos t + x_{o2} e^{2t} \sin t & & \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} e^{2t} \cos t & e^{2t} \sin t \\ -e^{2t} \sin t & e^{2t} \cos t \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{o1} \\ x_{o2} \end{bmatrix} \\ x_{o2} = C_2 & & x_2 = x_{o2} e^{2t} \cos t - x_{o1} e^{2t} \sin t & & \end{aligned}$$

Wniosek:
$$e^{t \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ -1 & 2 \end{bmatrix}} = \begin{bmatrix} e^{2t} \cos t & e^{2t} \sin t \\ -e^{2t} \sin t & e^{2t} \cos t \end{bmatrix}$$

2 sposób.

Wykorzystanie wektorów i wartości własnych macierzy A

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} \quad (*)$$

Pytanie: Dla jakiego parametru r i jakich stałych macierzy kolumnowych $[C_1, C_2]^T$

macierz kolumnowa $[C_1, C_2]^T e^{rt}$ jest całką szczególną (*)?
$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}$$

$$D \begin{bmatrix} \dot{y}_1 \\ \dot{y}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix} D \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} \dot{y}_1 \\ \dot{y}_2 \end{bmatrix} = D^{-1} \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix} D \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix}$$

Znajdziemy macierz D tak, by macierz

$$\Delta = D^{-1} \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix} D$$

Miała prostą postać, np. postać diagonalną. Nie zawsze taka postać da się znaleźć, ale, jeśli są dwie różne wartości własne, jest ok. Oto sposób jej znalezienia:

Szukamy wartości własnych macierzy układu

$$\det \begin{bmatrix} 2-r & 1 \\ -1 & 2-r \end{bmatrix} = (2-r)^2 + 1 = 0 \quad r = r_1 = 2+i \quad \text{lub} \quad r = r_2 = 2-i$$

$$\det \left(\begin{bmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix} - r \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \right) = \det \begin{bmatrix} 2-r & 1 \\ -1 & 2-r \end{bmatrix} = (2-r)^2 + 1, \quad r_1 = 2+i, \quad r_2 = 2-i,$$

Wektory własne:
$$\begin{bmatrix} 2-r & 1 \\ -1 & 2-r \end{bmatrix} \begin{bmatrix} C_1 \\ C_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$r_1 = 2+i:$$

$$\begin{bmatrix} -i & 1 \\ -1 & -i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} C_1 \\ C_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \begin{cases} -iC_1 + C_2 = 0 \\ -C_1 - iC_2 = 0 \end{cases}, \quad \begin{cases} C_1 = \alpha \\ C_2 = i\alpha \end{cases}, \quad \begin{bmatrix} C_1 \\ C_2 \end{bmatrix} = \alpha \begin{bmatrix} 1 \\ i \end{bmatrix}, \quad \alpha = const.$$

$$r_1 = 2-i:$$

$$\begin{bmatrix} i & 1 \\ -1 & i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} C_1 \\ C_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \quad \begin{cases} iC_1 + C_2 = 0 \\ -C_1 + iC_2 = 0 \end{cases}, \quad \begin{cases} C_1 = \beta \\ C_2 = -i\beta \end{cases}, \quad \begin{bmatrix} C_1 \\ C_2 \end{bmatrix} = \beta \begin{bmatrix} 1 \\ -i \end{bmatrix}, \quad \beta = const.$$

Unormowanie wektorów własnych:

$$\| \alpha [1, i] \| = | \alpha | \left| [1, i]^* \begin{bmatrix} 1 \\ i \end{bmatrix} \right| = | \alpha | [1, -i]^T \begin{bmatrix} 1 \\ i \end{bmatrix} = | \alpha | \sqrt{2} = 1$$

$$\| \beta [1, -i] \| = | \beta | \left| [1, -i]^* \begin{bmatrix} 1 \\ i \end{bmatrix} \right| = | \beta | [1, i]^T \begin{bmatrix} 1 \\ i \end{bmatrix} = | \beta | \sqrt{2} = 1$$

$$| \alpha | = | \beta | = \frac{1}{\sqrt{2}}$$

Macierz D budujemy ustawiając w jej kolumnach unormowane wektory własne; wtedy macierz diagonalna Δ ma na głównej przekątnej wartości własne ustawione w takiej samej kolejności jak unormowane wektory własne w macierzy D (wtedy macierz D jest hermitowska a więc $D^{-1} = D^* = \overline{D}^T$:

$$D = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{i}{\sqrt{2}} & \frac{-i}{\sqrt{2}} \end{bmatrix} \quad D^* = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{-i}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{i}{\sqrt{2}} \end{bmatrix}$$

Nietrudno się teraz przekonać, że

$$\begin{aligned} D^*AD &= \begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{2} \\ i/\sqrt{2} & -i/\sqrt{2} \end{bmatrix}^* \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ -1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} & 1/\sqrt{2} \\ i/\sqrt{2} & -i/\sqrt{2} \end{bmatrix} = \\ &= \begin{bmatrix} 1/\sqrt{2} & -i/\sqrt{2} \\ 1/\sqrt{2} & i/\sqrt{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} (2+i)/\sqrt{2} & (2-i)/\sqrt{2} \\ (-1+2i)/\sqrt{2} & (-1-2i)/\sqrt{2} \end{bmatrix} = \\ &= \begin{bmatrix} [(2+i) - i(-1+2i)]/2 & [(2-i) - i(-1-2i)]/2 \\ [(2+i) + i(-1-2i)]/2 & [(2-i) + i(-1-2i)]/2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2+i & 0 \\ 0 & 2-i \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Teraz wystarczy rozwiązać układ równań:

$$\begin{bmatrix} \dot{y}_1 \\ \dot{y}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2+i & 0 \\ 0 & 2-i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} \quad \begin{cases} \dot{y}_1 = (2+i)y_1 \\ \dot{y}_2 = (2-i)y_2 \end{cases} \quad \begin{cases} y_1 = e^{(2+i)t} y_{o1} \\ y_2 = e^{(2-i)t} y_{o2} \end{cases}$$

Zatem:

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} &= D \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{i}{\sqrt{2}} & \frac{-i}{\sqrt{2}} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} e^{(2+i)t} y_{o1} \\ e^{(2-i)t} y_{o12} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{i}{\sqrt{2}} & \frac{-i}{\sqrt{2}} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} e^{(2+i)t} & 0 \\ 0 & e^{(2-i)t} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_{o1} \\ y_{o12} \end{bmatrix} = \\ &= \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{i}{\sqrt{2}} & \frac{-i}{\sqrt{2}} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} e^{(2+i)t} & 0 \\ 0 & e^{(2-i)t} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{i}{\sqrt{2}} & \frac{-i}{\sqrt{2}} \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} x_{o1} \\ x_{o12} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} \\ \frac{i}{\sqrt{2}} & \frac{-i}{\sqrt{2}} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} e^{(2+i)t} & 0 \\ 0 & e^{(2-i)t} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{-i}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{i}{\sqrt{2}} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{o1} \\ x_{o12} \end{bmatrix} = \\ &= \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} e^{(2+i)t} & \frac{1}{\sqrt{2}} e^{(2-i)t} \\ \frac{i}{\sqrt{2}} e^{(2+i)t} & \frac{-i}{\sqrt{2}} e^{(2-i)t} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{-i}{\sqrt{2}} \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{i}{\sqrt{2}} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{o1} \\ x_{o12} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{2} [e^{(2+i)t} + e^{(2-i)t}] & -\frac{1}{2} i [e^{(2+i)t} - e^{(2-i)t}] \\ \frac{1}{2} i [e^{(2+i)t} - e^{(2-i)t}] & \frac{1}{2} [e^{(2+i)t} + e^{(2-i)t}] \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{o1} \\ x_{o12} \end{bmatrix} = \\ &= \begin{bmatrix} \frac{1}{2} e^{2t} \cos t & \frac{1}{2} e^{2t} \sin t \\ -\frac{1}{2} e^{2t} \sin t & \frac{1}{2} e^{2t} \cos t \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{o1} \\ x_{o12} \end{bmatrix} \end{aligned}$$

Wniosek:
$$e^{\begin{bmatrix} 2 & 2 \\ -1 & 2 \end{bmatrix} t} = \begin{bmatrix} e^{2t} \cos t & e^{2t} \sin t \\ -e^{2t} \sin t & e^{2t} \cos t \end{bmatrix}$$