

9. Soustava s konstantní maticí

(Matematika 3)

Petr Gurka

aktualizováno 24. listopadu 2019

Obsah

1 Homogenní soustava	1
1.1 Maticová exponenciála	1
1.2 Vlastní čísla a vlastní vektory	2
1.3 Řešení homogenní soustavy, Jordanovy buňky	2
1.4 Jordanova matice diagonální	3
1.5 Jordanova matice nediagonální, řetězce přidružených vlastních vektorů	3
2 Nehomogenní soustava	4
2.1 Metoda neurčitých koeficientů	4
2.2 Metoda variace konstant	4

1 Homogenní soustava

1.1 Maticová exponenciála

Hledáme fundamentální matici \mathbf{Y} homogenní soustavy

$$\mathbf{y}' = \mathbf{A}\mathbf{y}, \quad (1)$$

která splňuje počáteční podmínku $\mathbf{Y}(0) = \mathbf{E}$ (jednotková matice), tj. $\mathbf{y}^{[i]}(0) = \mathbf{e}_i$, $i = 1, \dots, n$, kde $\{\mathbf{e}_1, \dots, \mathbf{e}_n\}$ je kanonická báze v \mathbb{R}^n . Máme $\mathbf{Y}'(x) = \mathbf{A}\mathbf{Y}(x)$, což je $\mathbf{Y}(x) = \mathbf{E} + \int_0^x \mathbf{A}\mathbf{Y}(t) dt$. Použijeme metodu postupných aproximací

$$\mathbf{Y}_1(x) = \mathbf{E}, \quad \mathbf{Y}_{j+1}(x) = \mathbf{E} + \int_0^x \mathbf{A}\mathbf{Y}_j(t) dt, \quad j = 1, 2, \dots$$

Pak $\mathbf{Y}_j(x) = \mathbf{E} + \mathbf{A}x + \frac{1}{2!}\mathbf{A}^2x^2 + \dots + \frac{1}{j!}\mathbf{A}^jx^j$, tedy

$$\mathbf{Y}(x) = \mathbf{E} + \mathbf{A}x + \frac{1}{2!}\mathbf{A}^2x^2 + \dots = \exp(\mathbf{A}x) \quad (\text{maticová exponenciála}).$$

Je-li \mathbf{A} diagonální matice s diagonálními prvky $\lambda_1, \dots, \lambda_n$, pak $\exp(\mathbf{A}x)$ je diagonální s diagonálními prvky $e^{\lambda_1 x}, \dots, e^{\lambda_n x}$.

1.2 Vlastní čísla a vlastní vektory

Definice 1. Nechť \mathbf{A} je matice typu (n, n) a nechť existuje nenulový vektor \mathbf{v} a (reálné nebo komplexní) číslo λ tak, že

$$\mathbf{A}\mathbf{v} = \lambda\mathbf{v}. \quad (2)$$

Číslo λ se nazývá *vlastní číslo* matice \mathbf{A} , vektor \mathbf{v} se nazývá *vlastní vektor* příslušný vlastnímu číslu λ .

Rovnice (2) je ekvivalentní s homogenní maticovou rovnicí

$$(\mathbf{A} - \lambda\mathbf{E})\mathbf{v} = \mathbf{o}$$

(kde \mathbf{E} je jednotková matice), která má řešení $\mathbf{v} \neq \mathbf{o}$ pro nějaké λ , právě když

$$\mathcal{P}(\lambda) = \det(\mathbf{A} - \lambda\mathbf{E}) = 0. \quad (3)$$

Vlastní čísla matice \mathbf{A} tedy vypočítáme jako nulové body polynomu $\mathcal{P}(\lambda)$, tzv. *charakteristického polynomu* matice \mathbf{A} . Jsou-li $\lambda_1, \dots, \lambda_r, r \in \mathbb{N}$, navzájem různé (reálné nebo komplexní) nulové body polynomu $\mathcal{P}(\lambda)$, pak platí rozklad

$$\mathcal{P}(\lambda) = a(\lambda - \lambda_1)^{n_1}(\lambda - \lambda_2)^{n_2} \dots (\lambda - \lambda_r)^{n_r},$$

kde $a \neq 0$, $n_1 + \dots + n_r = n$. Číslo n_i tedy udává násobnost nulového bodu λ_i , $i = 1, \dots, r$, charakteristického polynomu \mathcal{P} . Dále nás může zajímat dimenze podprostoru, který je tvořen všemi vlastními vektory příslušnými vlastnímu číslu λ_i , $i = 1, \dots, r$.

Definice 2. Nechť λ je vlastní číslo matice \mathbf{A} . Číslo $n_a(\lambda)$ udávající násobnost nulového bodu λ charakteristického polynomu \mathcal{P} se nazývá *algebraická násobnost vlastního čísla* λ . Číslo $n_g(\lambda)$ udávající dimenzi podprostoru tvořeného všemi vlastními vektory příslušnými vlastnímu číslu λ se nazývá *geometrická násobnost vlastního čísla* λ .

Věta 3. Nechť λ je vlastní číslo matice \mathbf{A} . Pak platí

$$n_g(\lambda) \leq n_a(\lambda).$$

1.3 Řešení homogenní soustavy, Jordanovy buňky

Použijeme lineární substituci $\mathbf{y} = \mathbf{P}\mathbf{u}$, kde \mathbf{P} je vhodná regulární matice typu (n, n) . Pak $\mathbf{y}' = \mathbf{P}\mathbf{u}'$ a dosazením za \mathbf{y} a \mathbf{y}' do rovnice (1) vyjde

$$\mathbf{P}\mathbf{u}' = \mathbf{A}\mathbf{P}\mathbf{u} \implies \mathbf{u}' = \mathbf{J}\mathbf{u},$$

kde $\mathbf{J} = \mathbf{P}^{-1}\mathbf{A}\mathbf{P}$ je blokově diagonální Jordanova matice. Tj.

$$\mathbf{J} = \begin{pmatrix} \mathbf{J}_{\lambda_1, r_1} & & & & \\ & \mathbf{J}_{\lambda_2, r_2} & & & \\ & & \ddots & & \\ & & & \mathbf{J}_{\lambda_m, r_m} & \end{pmatrix}, \quad \mathbf{J}_{\lambda_i, r_i} = \begin{pmatrix} \lambda_i & 1 & \cdots & 0 & 0 \\ 0 & \lambda_i & \ddots & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & \lambda_i & 1 \\ 0 & 0 & \cdots & 0 & \lambda_i \end{pmatrix}.$$

Matice $\mathbf{J}_{\lambda_i, r_i}$ (Jordanovy buňky) jsou čtvercové typu (r_i, r_i) , λ_i jsou vlastní čísla matice \mathbf{A} , $i \in \{1, \dots, m\}$, $r_1 + \dots + r_m = n$.

Jordanova matice \mathbf{J} je k matici \mathbf{A} určena jednoznačně až na pořadí Jordanových buněk.

1.4 Jordanova matice diagonální

1. Je-li **geometrická i algebraická násobnost vlastního čísla stejná** a je rovna číslu k , náleží tomuto vlastnímu číslu právě k jednočlenných Jordanových buněk.
2. Mají-li tedy všechna vlastní čísla matice \mathbf{A} stejné algebraické i geometrické násobnosti, je matice \mathbf{J} diagonální s vlastními čísly na hlavní diagonále (orientovanými z levého horního rohu).

Soustava $\mathbf{u}' = \mathbf{J}\mathbf{u}$ má pak tvar

$$\begin{aligned} u_1' &= \lambda_1 u_1 \\ &\vdots \\ u_n' &= \lambda_n u_n \end{aligned}$$

Matice podobnosti \mathbf{P} je tvořena sloupci vlastních vektorů příslušných $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ (orientace zleva doprava). Fundamentální matice soustavy $\mathbf{y}' = \mathbf{A}\mathbf{y}$ pak je

$$\mathbf{Y}(x) = \mathbf{P} \cdot \begin{pmatrix} e^{\lambda_1 x} & & \\ & \ddots & \\ & & e^{\lambda_n x} \end{pmatrix},$$

kde $\lambda_1, \dots, \lambda_n$ jsou vlastní čísla matice \mathbf{A} (včetně násobností).

1.5 Jordanova matice nediagonální, řetězce přidružených vlastních vektorů

Pokud je aritmetická násobnost vlastního čísla λ matice \mathbf{A} *větší* než geometrická odpovídá vlastnímu číslu λ Jordanova buňka $\mathbf{J}_{\lambda,r}$ typu (r, r) , kde $r \geq 2$. Soustava $\mathbf{u}' = \mathbf{J}_{\lambda,r}\mathbf{u}$, tj. soustava

$$\begin{aligned} u_1' &= \lambda u_1 + u_2 \\ &\vdots \\ u_{r-1}' &= \lambda u_{r-1} + u_r \\ u_r' &= \lambda u_r \end{aligned}$$

má fundamentální matici

$$\mathbf{U}_{\lambda,r}(x) = \begin{pmatrix} e^{\lambda x} & x e^{\lambda x} & \dots & \frac{1}{(r-1)!} x^{r-1} e^{\lambda x} \\ 0 & e^{\lambda x} & \dots & \frac{1}{(r-2)!} x^{r-2} e^{\lambda x} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & e^{\lambda x} \end{pmatrix}.$$

Rozebereme situaci, kdy vlastní číslo λ matice \mathbf{A} má aritmetickou násobnost větší než geometrickou.

Definice 4. Řekneme, že vektory $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_r$ tvoří **řetězec přidružených vlastních vektorů** příslušný vlastnímu číslu λ , jestliže jsou splněny rovnice:

$$(\mathbf{A} - \lambda \mathbf{E})\mathbf{v}_1 = \mathbf{o}, (\mathbf{A} - \lambda \mathbf{E})\mathbf{v}_2 = \mathbf{v}_1, \dots, (\mathbf{A} - \lambda \mathbf{E})\mathbf{v}_r = \mathbf{v}_{r-1}. \quad (4)$$

Všimněme si, že vektory $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_r$ jsou lineárně nezávislé.

- Každé Jordanově buňce odpovídá právě jeden vlastní vektor \mathbf{v}_1 .
- Je-li aritmetická násobnost vlastního čísla λ větší než geometrická, pak k některým jeho vlastním vektorům existují řetězce přidružených vlastních vektorů.
- Součet délek všech řetězců příslušných jednomu vlastnímu číslu λ je roven jeho aritmetické násobnosti.

Nechť

$$\mathbf{P} = (\mathbf{P}_{\lambda_1, r_1} \dots \mathbf{P}_{\lambda_m, r_m}), \quad \mathbf{P}_{\lambda_i, r_i} = (\mathbf{v}_1^{\lambda_i}, \dots, \mathbf{v}_{r_i}^{\lambda_i}), i = 1, \dots, m,$$

kde $\mathbf{v}_1^{\lambda_i}, \dots, \mathbf{v}_{r_i}^{\lambda_i}$ je řetězec přidružených vlastních vektorů příslušný vlastnímu číslu λ_i . Potom fundamentální matice $\mathbf{Y}(x)$ soustavy (1) je

$$\mathbf{Y}(x) = \mathbf{P} \cdot \begin{pmatrix} \mathbf{U}_{\lambda_1, r_1}(x) & & \\ & \ddots & \\ & & \mathbf{U}_{\lambda_m, r_m}(x) \end{pmatrix},$$

kde $\mathbf{U}_{\lambda_i, r_i}(x)$ je fundamentální matice soustavy $\mathbf{u}' = \mathbf{J}_{\lambda_i, r_i} \mathbf{u}$, $i = 1, \dots, m$.

2 Nehomogenní soustava

2.1 Metoda neurčitých koeficientů

Dána soustava

$$\mathbf{y}' = \mathbf{A} \mathbf{y} + \mathbf{R}(x) \tag{5}$$

s pravou stranou

$$\mathbf{R}(x) = e^{ax} (\mathbf{P}_1(x) \cos(bx) + \mathbf{P}_2(x) \sin(bx)), \tag{6}$$

kde \mathbf{A} je konstantní matice typu (n, n) , $a, b \in \mathbb{R}$, $\mathbf{P}_1, \mathbf{P}_2 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^n$ jsou vektorové polynomy stupně nejvýše m , $m \in \{0, 1, \dots\}$.

Řešení \mathbf{y} soustavy (5) má, jak známo, tvar $\mathbf{y} = \mathbf{u} + \mathbf{v}$, kde \mathbf{u} je řešení homogenní soustavy (1), \mathbf{v} je (jedno pevné) řešení soustavy (5). Podobně jako u rovnice řádu n lze \mathbf{v} hledat ve tvaru

$$\mathbf{v}(x) = x^r e^{ax} (\mathbf{Q}_1(x) \cos(bx) + \mathbf{Q}_2(x) \sin(bx)),$$

kde $\mathbf{Q}_1, \mathbf{Q}_2 : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^n$ jsou vektorové polynomy stupně m , $r \in \{0, 1, \dots, n\}$ je násobnost kořene $\lambda = a + ib$ charakteristické rovnice $\det(\mathbf{A} - \lambda \mathbf{E}) = 0$.

2.2 Metoda variace konstant

Poznamenejme pouze, že metodu variace konstant (z přednášky 8), která je univerzální, použijeme při řešení soustavy s konstantní maticí v případě, že pravá strana \mathbf{R} nemá speciální tvar (6).