

Ομογενή γραμμικά αυτόνομα συστήματα  
Δ.Ε  $\dot{x} = Ax$ ,  $x \in \mathbb{R}^n$ ,  $n \in \mathbb{N}$ ,  $n \geq 2$

$\dot{\bar{x}} = P \bar{x}$ ,  $\bar{x} = (x_1(t), \dots, x_n(t))^T$ ,  $P = (a_{ij})$ ,  $i, j = 1, \dots, n$

Γενικά, για  $n \geq 2$ , οι λύσεις του συστήματος προκύπτουν βάσει των ιδιοτιμών και ιδιοδιανυσμάτων του πίνακα συντελεστών  $P$ , ως εξής:

( $\lambda \rightarrow$  ιδιοτιμή,  $\bar{f} \rightarrow$  ιδιοδιάνυσμα)

$\lambda$  απλή  $\rightarrow \bar{f} \rightarrow e^{\lambda t} \bar{f}$  θεμελιώδης λύση

$\lambda$  πολλαπλή μη εκφυλισμένη ( $g = m$ )  $\rightarrow$  γεωμετρική πολ/τητα  
αλγεβρική πολ/τητα

$\bar{f}_1, \dots, \bar{f}_g$  γραμ. ανεξάρτητα  $\rightarrow$

$\{ e^{\lambda t} \bar{f}_1, \dots, e^{\lambda t} \bar{f}_g \}$  θεμελιώδεις λύσεις

$\lambda$  πολλαπλή εκφυλισμένη ( $g < m$ )  $\rightarrow$

$\bar{f}_1, \dots, \bar{f}_g$  γραμ. ανεξάρτητα  $\rightarrow$

$\{ e^{\lambda t} \bar{f}_1, \dots, e^{\lambda t} \bar{f}_g \}$  θεμελιώδεις λύσεις  $\rightarrow$

αναζητούμε άλλες  $m - g$  γραμ. ανεξ. λύσεις.

Έτσι, εισάγοντας νέα διανύσματα (γενικευμένα ιδιοδιανύσματα), υποθέτουμε διαδοχικά συγκεκριμένες μορφές λύσεων, βάσει ενός γενικού τύπου

και αντιαθροισώντας κάθε φορά στο σύστημα, παίρνουμε τις επισώσεις από τις οποίες προσδιορίζονται τα νέα αυτά διανύσματα,

Πιο συγκεκριμένα:

Λύσεις	Επισώσεις προσδ/μού $\bar{h}_k$
$e^{\lambda t} (\bar{h}_1 + t \bar{f}_1) = \bar{w}_1$	$(P - \lambda I) \bar{h}_1 = \bar{f}_1$
$e^{\lambda t} (\bar{h}_2 + t \bar{h}_1 + \frac{t^2}{2} \bar{f}_1) = \bar{w}_2$	$(P - \lambda I) \bar{h}_2 = \bar{h}_1$
$e^{\lambda t} (\bar{h}_3 + t \bar{h}_2 + \frac{t^2}{2} \bar{h}_1 + \frac{t^3}{6} \bar{f}_1) = \bar{w}_3$	$(P - \lambda I) \bar{h}_3 = \bar{h}_2$
⋮	⋮
$e^{\lambda t} (\bar{h}_k + t \bar{h}_{k-1} + \frac{t^2}{2} \bar{h}_{k-2} + \dots + \frac{t^{k-1}}{(k-1)!} \bar{h}_1 + \frac{t^k}{k!} \bar{f}_1) = \bar{w}_k$	$(P - \lambda I) \bar{h}_k = \bar{h}_{k-1}$
$e^{\lambda t} \left( \sum_{p=0}^{k-1} \frac{t^p}{p!} \bar{h}_{k-p} + \frac{t^k}{k!} \bar{f}_1 \right) = \bar{w}_k$	

- Αν το  $\bar{f}_1$  δεν μπορεί να δώσει όλες τις υπόλοιπες  $m-g$  λύσεις που αντιστοιχούν στην ιδιοτιμή  $\lambda$ , συνεχίζουμε την ίδια διαδικασία (από την αρχή) χρησιμοποιώντας το  $\bar{f}_2, \bar{f}_3$  κ.ο.κ., έως ότου συνληρωθούν  $m-g$  το πλήθος λύσεις.

- Γενικά, οι λύσεις  $\{e^{\lambda t} \bar{F}, \bar{w}_1, \dots, \bar{w}_k\}$ ,  $k \leq m-g$ , για οποιοδήποτε ιδιοδιάνυσμα  $\bar{F}$  της  $A$ , είναι γραμμικά ανεξάρτητες. Αυτό προκύπτει αποδεικνύοντας (όπως και στην περίπτωση  $n=2$ ), ότι τα  $\{\bar{F}, \bar{h}_1, \dots, \bar{h}_k\}$ ,  $k \leq m-g$ , είναι γραμ. ανεξάρτητα.

- Αν  $\lambda, \bar{\lambda} = r \pm i\omega$  ζεύγος μιγαδικών συζυγών ιδιοτιμών, τότε κάθε λύση της μορφής  $e^{\lambda t} \bar{F}$  ( $\bar{F}$  ιδιοδιάνυσμα της  $A$ ) ή  $e^{\lambda t} \bar{w}_k$  (σε περίπτωση πολλαπλού εκφυλισμένου ζεύγους), παρέχει ένα ζεύγος πραγματικών θεμελιωδών λύσεων  $\bar{v}_1, \bar{v}_2$  με:

$$\bar{v}_1 + i\bar{v}_2 = e^{\lambda t} \bar{F} \quad \text{ή} \quad \bar{v}_1 + i\bar{v}_2 = \bar{w}_k$$

- Παραδείγματα ομογενών γραμμικών συστημάτων ΔΕ 1<sup>ης</sup> τάξης,  $n=3$ , με μία πραγματική και ένα ζεύγος μιγαδικών συζυγών ιδιοτιμών.

$$\dot{\bar{x}} = P \bar{x}, \quad x = (x(t), y(t), z(t))^T$$

a.

$$P = \begin{pmatrix} -4 & 5 & -3 \\ -\frac{17}{3} & \frac{4}{3} & \frac{7}{3} \\ \frac{23}{3} & -\frac{25}{3} & -\frac{4}{3} \end{pmatrix}_{3 \times 3} \rightarrow \lambda_1 = -2, \quad \lambda_{2,3} = -1 \pm i8$$

Άρα:

$$\bar{J}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \bar{J}_2 = \begin{pmatrix} -1+i \\ -1-i \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$\Phi(t) = \begin{pmatrix} e^{-2t} & e^{-t}(-\cos 8t - \sin 8t) & e^{-t}(\cos 8t - \sin 8t) \\ e^{-2t} & e^{-t}(-\cos 8t + \sin 8t) & e^{-t}(-\cos 8t - \sin 8t) \\ e^{-2t} & 2e^{-t} \cos 8t & 2e^{-t} \sin 8t \end{pmatrix}$$

b.

$$P = \begin{pmatrix} \frac{3}{4} & \frac{29}{4} & -\frac{11}{2} \\ -\frac{3}{4} & \frac{3}{4} & -\frac{5}{2} \\ \frac{5}{4} & \frac{11}{4} & -\frac{5}{2} \end{pmatrix}_{3 \times 3} \rightarrow \lambda_1 = -1, \quad \lambda_{2,3} = \pm 4i$$

$$\bar{J}_1 = \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad \bar{J}_2 = \begin{pmatrix} 2+i \\ i \\ 1 \end{pmatrix}$$

Άρα:

$$\Phi(t) = \begin{pmatrix} -e^{-t} & 2 \cos 4t - \sin 4t & \cos 4t + 2 \sin 4t \\ e^{-t} & -\sin 4t & \cos 4t \\ e^{-t} & \cos 4t & \sin 4t \end{pmatrix}$$

- Ασκήσεις για λύση

5<sup>η</sup>  
εξ

$$P = \begin{pmatrix} 4 & 1 & 3 \\ 6 & 4 & 6 \\ -5 & -2 & -4 \end{pmatrix}$$

$$P = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 2 \\ 0 & 2 & 2 \\ -1 & 1 & 3 \end{pmatrix}, \quad \bar{x}(0) = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$$

$$P = \begin{pmatrix} 0 & 0 & -1 \\ 2 & 0 & 0 \\ -1 & 2 & 4 \end{pmatrix}, \quad \bar{x}(0) = \begin{pmatrix} 7 \\ 5 \\ 5 \end{pmatrix}$$

- Παράδειγμα υπολογισμού ιδιοδιανύσματος  
μικαδικής ιδιοτιμής (από Παράδειγμα 4, σελ. 7<sup>es</sup>  
και Παράδειγμα 5, σελ. 8<sup>es</sup>)

$$P = \begin{pmatrix} -0.5 & 1 \\ -1 & -0.5 \end{pmatrix}, \lambda_1 = -0.5 + i \rightarrow P - \lambda_1 I = \begin{pmatrix} -i & 1 \\ -1 & -i \end{pmatrix} \rightarrow$$

$$(P - \lambda_1 I) \vec{v}_1 = \vec{0} : \left( \begin{array}{cc|c} -i & 1 & 0 \\ -1 & -i & 0 \end{array} \right). \text{ Για τον } 2 \times 2 \text{ πίνακα}$$

δεν χρειάζονται γραμμοπράξεις καθώς η  $\lambda_1$  είναι ρίζα της  $\det(P - \lambda_1 I) \Rightarrow$  η τάξη του  $P - \lambda_1 I$  είναι  $< 2$  (εδώ είναι ίση με 1) (δηλαδή οι γραμμοπράξεις θα μας δώσουν αλλιώς μία μηδενική γραμμή. Το ίδιο συμβαίνει και για οποιοδήποτε άλλο πίνακα  $n \times n, n > 2$ , όσον αφορά (μόνο) στην τελευταία γραμμή).

Έτσι εδώ, για τον υπολογισμό του  $\vec{v}_1 = (a, \beta)^T$ , χρησιμοποιούμε μόνο την πρώτη γραμμή:  $-i a + 1 \cdot \beta = 0 \rightarrow$   
ένας ελεύθ. άγν. π.χ. ο  $\beta \rightarrow a = -\frac{\beta}{-i} = -\beta i \rightarrow$

$$\vec{v}_1 = \beta (-i, 1)^T \xrightarrow{\beta=1} (-i, 1)^T$$

$$P = \begin{pmatrix} 1 & -2.5 \\ 2 & -1 \end{pmatrix}, \lambda_1 = i2 \rightarrow P - \lambda_1 I = \begin{pmatrix} 1-i2 & -2.5 \\ 2 & -1-i2 \end{pmatrix} \rightarrow$$

$$(P - \lambda_1 I) \vec{v}_1 = \vec{0} : \left( \begin{array}{cc|c} 1-i2 & -2.5 & 0 \\ 2 & -1-i2 & 0 \end{array} \right) \rightarrow (1-i2)a - 2.5\beta = 0 \rightarrow$$

$$\text{ένας ελεύθ. άγν. π.χ. ο } \beta \rightarrow a = \frac{2.5\beta}{1-i2} = \frac{2.5(1+i2)\beta}{1^2+2^2}$$

$$\text{ή } a = (0.5 + i)\beta \rightarrow \vec{v}_1 = \beta (0.5 + i, 1)^T \xrightarrow{\beta=1} (0.5 + i, 1)^T$$

$$\text{Αν ο } a \text{ ελεύθ. άγν. } a=1 \rightarrow \vec{v}_1 = (1, 0.4 - i0.8)^T.$$