

Kontrollskrivning 3. Fredag 14/11. Svar och Lösningsförslag.

Uppgift: Bestäm samtliga lösningar till följande system av differentialekvationer

$$\text{A-version: } \begin{cases} \frac{dx}{dt} = 5x + 4y \\ \frac{dy}{dt} = 3x + y \end{cases} \quad \text{B-version: } \begin{cases} \frac{dx}{dt} = 3x + 2y \\ \frac{dy}{dt} = x + 2y \end{cases}$$

$$\text{Svar (A-version): } \begin{cases} x(t) = 2c_1 e^{7t} + 2c_2 e^{-t} \\ y(t) = c_1 e^{7t} - 3c_2 e^{-t} \end{cases} \quad \text{Svar (B-version): } \begin{cases} x(t) = 2c_1 e^{4t} + c_2 e^t \\ y(t) = c_1 e^{4t} - c_2 e^t \end{cases}$$

Lösningsförslag (A-version):

Vi bestämmer rötterna till den karaktäristiska ekvationen (= egenvärdena till systemmatrisen).

$$0 = \begin{vmatrix} 5-r & 4 \\ 3 & 1-r \end{vmatrix} = r^2 - 6r - 7 \Leftrightarrow r = 3 \pm \sqrt{3^2 + 7} \Rightarrow r_1 = 7, r_2 = -1.$$

Vi bestämmer sedan tillhörande egenvektorer. Till $r_1 = 7$ hör en egenvektor \overline{K}_1 som uppfyller

$$\begin{pmatrix} 5-7 & 4 \\ 3 & 1-7 \end{pmatrix} \overline{K}_1 = \overline{0}, \text{ dvs vi söker icke-triviala lösningar till det homogena ekvationssystem som}$$

representeras av matrisen $\begin{pmatrix} -2 & 4 \\ 3 & -6 \end{pmatrix}$ som efter Gausselemination är radekvivalent med matrisen

$$\begin{pmatrix} 1 & -2 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}. \text{ Vi väljer } \overline{K}_1 = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ och får en lösning } X_1(t) = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} e^{7t}.$$

Till $r_2 = -1$ hör en egenvektor \overline{K}_2 som uppfyller

$$\begin{pmatrix} 5-(-1) & 4 \\ 3 & 1-(-1) \end{pmatrix} \overline{K}_2 = \overline{0}. \text{ Matrisen i vänsterledet, } \begin{pmatrix} 6 & 4 \\ 3 & 2 \end{pmatrix} \text{ är efter Gausselemination är}$$

radekvivalent med matrisen $\begin{pmatrix} 3 & 2 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$. Vi väljer $\overline{K}_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \end{pmatrix}$ och får en lösning

$$X_2(t) = \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \end{pmatrix} e^{-t}.$$

Allmän lösning fås genom att bilda godtyckliga linjärkombinationer av de två linjärt oberoende lösningarna X_1 och X_2

$$X(t) = \begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix} = c_1 \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} e^{7t} + c_2 \begin{pmatrix} 2 \\ -3 \end{pmatrix} e^{-t}$$