

7/5/14

11 שאלות

משפט: לכל מטריצה $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ מתקיים $e^{At} = \sum_{i=0}^{\infty} \frac{(At)^i}{i!}$ (הטור מתכנס לכל t)

וכתוב $e^{At} = Ae^{At}$ (כלומר $Ae^{At} = e^{At}A$)
 וכן $x(t) = e^{At}x_0$ (כאשר x_0 הוא וקטור התנאי הראשוני)
 פתרון של מערכת משוואות דיפרנציאליות ליניאריות: $\dot{x} = Ax$
 הפתרון הכללי הוא $x(t) = e^{At}x_0$

אם $A=0$ אז $e^A = I$ (מטריצת היחידה)
 אם A היא מטריצה סקלרית $A = \lambda I$ אז $e^{At} = e^{\lambda t} I$
 אם A היא מטריצה סימטרית, אז e^{At} היא מטריצה סימטרית.

אם $A = \text{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$ אז $e^{At} = \text{diag}(e^{\lambda_1 t}, \dots, e^{\lambda_n t})$
 כלומר, הפונקציה e^{At} היא פונקציה של t שמתארת את התפתחות המערכת.

אם $A = \begin{pmatrix} 0 & \beta \\ -\beta & 0 \end{pmatrix}$ אז $e^{At} = \begin{pmatrix} \cos \beta t & \sin \beta t \\ -\sin \beta t & \cos \beta t \end{pmatrix}$
 (זוהי מטריצת הסיבוב בזווית βt)

אם $A = \begin{pmatrix} \alpha & \beta \\ -\beta & \alpha \end{pmatrix}$ אז $e^{At} = e^{\alpha t} \begin{pmatrix} \cos \beta t & \sin \beta t \\ -\sin \beta t & \cos \beta t \end{pmatrix}$
 (זוהי מטריצת הסיבוב עם קנה מידה $e^{\alpha t}$)

אם $A = \begin{pmatrix} A_1 & A_2 \\ A_3 & A_4 \end{pmatrix}$ אז $e^{At} = \begin{pmatrix} e^{A_1 t} & \dots \\ \dots & e^{A_4 t} \end{pmatrix}$ (אם A היא מטריצה בלוק)

אם $B = G^{-1}AG$ אז $e^{Bt} = G^{-1}e^{At}G$
 כלומר, הפונקציה e^{Bt} היא הפונקציה e^{At} שמתוארת על ידי המטריצה G .
 זה נובע מכך ש $\dot{x} = Bx$ שקול ל $\dot{y} = Ay$ כאשר $y = G^{-1}x$.

11 1802 לנד

1) Bsp: Sei $JA = \text{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$ sk., und A invertierbar, dann ist JA invertierbar.
 Dann gilt: $e^{JA} = G \begin{pmatrix} e^{\lambda_1 t} & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & e^{\lambda_n t} \end{pmatrix} G^{-1}$

$$AC = C \operatorname{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$$

הרי ציבורי ל קנייני ציבורי

$$(AG)_k = A \cdot G_k ; \quad G \cdot \text{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n) = \lambda_k G_k$$

. A mbcu b pmbu pmbu m C mbu p, $AG_k = \lambda_k C_k$ p.

[קרינו... קטע ג' וקראו & שכתבו את המסקנה של המחקר המצוטט וכתבו את השאלה שלכם...]

[כאשר G אינה יחידה, זהו תהליך כמותי של מ"ז המכונים]

כל A של $\mathbb{C}$ יש סדרה חשבונית ומה $x(z) = e^{Az} x_0$ כלוב

ע"מל קטן וסל
x₀ הן יחיד

$$x(z) = G \cdot \text{diag}(e^{\lambda_1 z}, \dots, e^{\lambda_n z}) y_0 \leftarrow x(z) = G \cdot \text{diag}(e^{\lambda_1 z}, \dots, e^{\lambda_n z}) \underbrace{G^{-1} x_0}_{y_0}$$

$$x(z) = \begin{pmatrix} 1 & & & \\ z_1 & & & \\ & \ddots & & \\ & & 1 & \\ & & & z_n \\ & & & & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} e^{z_1 t} & & & \\ & \ddots & & \\ & & e^{z_n t} & \\ & & & e^{z_n t} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} p_1 \\ \vdots \\ p_n \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} | & & | \\ e^{\lambda_1 t} & \dots & e^{\lambda_n t} \\ | & & | \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix} = \boxed{\sum_{i=1}^n y_i e^{\lambda_i t} v_i} \leftarrow \text{niche kyon!}$$

ז' ה'תק"פ
 וקאו מא' ה'תק"פ
 א' תמוז ה'תק"פ

$\{v_1, \dots, v_n\}$

ସମସ୍ତଙ୍କୁ ଏହି ସମ୍ବେଦନା
 ପାଇଁ ମନ ଧନ୍ୟବାଦ
 ଦିଆଯାଉ

[... сочиню брошу мол! пред теб] $A = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix}$: width

כל העם חתמו
אם הם חתמו
זה חתמו, וזו
אקסמונו
מחנה

$-1!3 \neq (2+3)(2+1) = 2^2 - 2 - 3$ זה לא נכון

$AD_1 = 3D_1 \mapsto v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$: 87 13N, 88 74, 89 75, 90 76

$$Av_2 = -v_2 \mapsto v_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$A \cdot \vec{v}_2 = -\vec{v}_2 \mapsto \vec{v}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$
 בעזרת G^{-1} נמצא את $\vec{v}_2$... $G = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$

$$x(t) = y_1 e^{3t} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + y_2 e^{-t} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

ואלו הם כל הפרטים של מלך המלך, והם הפרטים של מלך המלך.

ה'תשנ"ח
מס' 87
מס' 87
מס' 87
מס' 87
מס' 87
מס' 87
מס' 87
מס' 87

11 מיליון ל"ד

וְכָל הַלֵּל... כִּי מִתְחַדֵּשׁ כֵּן הַסֵּם הַיְּדִיאוֹן. לֵךְ שֶׁמֶן אֲמֵרָה יוֹמֵר:

$$x(z) = C e^{z^k} \begin{pmatrix} 1 & \dots & \frac{1}{(k-1)!} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{1}{(k-1)!} & \dots & 1 \end{pmatrix} \underbrace{C^{-1} x_0}_{y_0} \rightarrow \begin{cases} y_0 \text{ מן פתרון קבוע} \\ y_0 \text{ מן הפתרון הטהור} \\ \text{ש' מסת גזירון} \\ z_0, \dots, z_n \end{cases}$$

$$x(t) = e^{\lambda t} \begin{pmatrix} v_1 \\ \vdots \\ v_n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & t & \frac{t^2}{2} & \dots & \frac{t^{n-1}}{(n-1)!} \\ & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ & & \ddots & 1 & t \\ & & & \ddots & \ddots \\ & & & & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix} = e^{\lambda t} \begin{pmatrix} v_1 & t v_2 + v_1 & \frac{t^2}{2} v_3 + t v_2 + v_1 & \dots & \frac{t^{n-1}}{(n-1)!} v_n + \dots + v_1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix} =$$

ועד צרכ כללי - לשמור במקרה זה, כאלו המוקדמים החופשיים יוקדמים "נ"א" ונ"א החתום.

הערות (הערות): כצדו האדם e^A מקדים (לפי נוחה) כליו סדר. (מן אחרים)

אולם [כי המוקדמים הם בעלי ערך חופשי].

: Good effect

$$\begin{array}{ccccccc} & & 1 & & 1 & & \\ & 1 & & 2 & & 1 & \\ 1 & & 1 & & 3 & & 3 & & 1 \\ & 1 & & 4 & & 6 & & 4 & & 1 \\ & & 1 & & 5 & & 10 & & 10 & & 5 & & 1 \end{array}$$

אז סת"כ משיב
המשיבה, מלחם
מלחם קופרס האמן
לפניו וכן משיב

חישוב המכונה: $(A+B)^n = \sum_{k+l=n} \frac{n!}{k!l!} A^k B^l$

$e^A \cdot e^B = \left(\sum_{k=0}^{\infty} \frac{A^k}{k!} \right) \left(\sum_{l=0}^{\infty} \frac{B^l}{l!} \right) = \sum_{k,l} \frac{A^k B^l}{k!l!} = \sum_{n=0}^{\infty} \sum_{k+l=n} \frac{A^k B^l}{k!l!} = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} (A+B)^n = e^{A+B}$

הסבר: A ו- B מתחלפים!

הסבר: A ו- B מתחלפים!

הסבר: A ו- B מתחלפים!

⊖ מה פיר' חר'ם מצוות מרחקים? ובה אמת לשו"ע מרחקים, ואם

[illegible]

בלוי (נ) ~~שמו~~ אס' בס' צורק קל של זכ' ו'ל' למנו! אס' נא
 אס' $\overline{Z_k}$ אס' מ"ע ל $\overline{\lambda}$ אס' נקל:

$x(z) = G e^{JAz} G^{-1} x_0$

11/5/14

11 מע פונ

$$\lambda_1 = \alpha + i\beta$$

למשל: A מ 2×2 און $\beta \neq 0$ (אז α און β ריאלי)

$$e^{At} = G \begin{pmatrix} e^{(\alpha+i\beta)t} & 0 \\ 0 & e^{(\alpha-i\beta)t} \end{pmatrix} G^{-1}$$

$$\lambda_2 = \alpha - i\beta$$

אז λ_1 און λ_2 זענען קאנגוגאטע צאלן...

~~אז $\lambda_1 = \lambda_2$~~
~~אז $\lambda_1 \neq \lambda_2$~~

$$x(t) = \begin{pmatrix} v | \bar{v} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} e^{\lambda_1 t} & 0 \\ 0 & e^{\lambda_2 t} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y_1 v + y_2 \bar{v} \\ y_1 \bar{v} + y_2 v \end{pmatrix}$$

אז y_1 און y_2 זענען קאמפאנענטן פון y וואס איז א וועקטאר וואס איז א קאמבינאציע פון v און $\bar{v}$.

8/5/14

11 מע פונ

אז e^{At} איז א פונקציע וואס איז א פונקציע פון t און A איז א קאנסטאנטע מאטריקס. אז $e^{At} = G e^{JAt} G^{-1}$ וואו G איז א קאנסטאנטע מאטריקס.

$$e^{\Lambda_{k,\lambda}} = e^{\lambda} \begin{pmatrix} 1 & t & \frac{t^2}{2} & \dots \\ & 1 & t & \dots \\ & & \ddots & \ddots \\ & & & 1 \end{pmatrix}$$

אז $f \in C^\infty$ און $f \in G^\infty$ אז f איז א פונקציע וואס איז א פונקציע פון t און f איז א פונקציע פון t .

$$f(t+\Delta t) = f(t) + f'(t)\Delta t + \frac{f''(t)}{2}\Delta t^2 + \dots + \frac{f^{(k)}(t)}{k!}\Delta t^k + \dots$$

אז $T: f(t) \mapsto f(t+\Delta t)$ איז א פונקציע וואס איז א פונקציע פון t און f איז א פונקציע פון t .

אז $D: f \mapsto \frac{\partial f}{\partial t}$ איז א פונקציע וואס איז א פונקציע פון t און f איז א פונקציע פון t .

$$T(f) = (I + \Delta t \cdot D + \frac{(\Delta t)^2}{2} D^2 + \dots)(f)$$

$$T = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(\Delta t)^n}{n!} D^n = e^{\Delta t D}$$

אז T איז א פונקציע וואס איז א פונקציע פון t און f איז א פונקציע פון t .

אז $\dim V = n$ אז V איז א וועקטאר רומ איז $n-1$ און $\{e_i\}_{i=1}^n$ איז א בייזיס פון V .

אז $T = e^{\Delta t D}$ איז א פונקציע וואס איז א פונקציע פון t און f איז א פונקציע פון t .

8/5/14

הפז לומר 11

$$T(e_1) = e_1$$

הפז לומר:

$$T(e_2) = e_2 + \Delta z e_1$$

$$T(e_3) = \frac{(z + \Delta z)^2}{2!} = e_3 + z \Delta z + \frac{(\Delta z)^2}{2!} = e_3 + \Delta z e_2 + \frac{(\Delta z)^2}{2!} e_1$$

$$T = \begin{pmatrix} 1 & \Delta z & \frac{(\Delta z)^2}{2!} & \dots \\ 0 & 1 & \Delta z & \dots \\ \vdots & 0 & 1 & \ddots \\ 0 & 0 & 0 & \ddots \end{pmatrix}$$

הפז לומר
T
אולי תחשוב
לסדר.

הפז לומר:

הפז לומר:

$$\frac{\partial e_1}{\partial z} = 0 \quad \frac{\partial e_2}{\partial z} = e_1$$

$$D = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & \dots \\ \vdots & 0 & 1 & \ddots \\ 0 & \vdots & \vdots & \ddots \end{pmatrix}$$

הפז לומר: הפז לומר: הפז לומר:

$$e^{\Delta z \cdot D} = T$$

הפז לומר: הפז לומר:

הפז לומר: הפז לומר:

הפז לומר: הפז לומר: הפז לומר:

הפז לומר: הפז לומר:

הפז לומר: הפז לומר: הפז לומר:

הפז לומר: הפז לומר:

$$f(A) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{A^n}{n!}$$

הפז לומר: הפז לומר:

$$f(z) = \sin z$$

הפז לומר: הפז לומר:

$$\frac{\partial}{\partial z} (\sin(Az)) = A \cdot \cos(Az)$$

$$\ddot{x} + \Delta z^2 x = 0$$

הפז לומר: הפז לומר:

הפז לומר: הפז לומר:

$$G^{-1} f(A) G = f(JA) \quad G^{-1} A G = JA$$

8/5/14

חלק II

חלק II: חלק II

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 4 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 3 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 4 & -3 \end{pmatrix}$$

חלק II: חלק II

$$e^A = \begin{pmatrix} 3 & 1 \\ 4 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} e^2 & 0 \\ 0 & e^3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 4 & -3 \end{pmatrix}$$

חלק II: חלק II

חלק II: חלק II

$$\Delta_A = \lambda^2 - 4\lambda + 4$$

חלק II: חלק II

$$A = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 3 \end{pmatrix}$$

חלק II: חלק II

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

חלק II: חלק II

חלק II: חלק II

$$V_a = \ker \begin{pmatrix} -1 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} = \text{span} \left\{ \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} \right\}$$

חלק II: חלק II

חלק II: חלק II

$$\ker(A - \lambda I) \neq \ker(A - \lambda I)^2$$

חלק II: חלק II

חלק II: חלק II

$$\ker(A - \lambda I) \neq 0$$

חלק II: חלק II

חלק II: חלק II

$$\ker(A - \lambda I) \neq 0$$

חלק II: חלק II

חלק II: חלק II

$$(A - \lambda I)v = 0$$

חלק II: חלק II

חלק II: חלק II

$$(A - \lambda I)v = 0$$

חלק II: חלק II

חלק II: חלק II

$$\begin{pmatrix} -1 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

חלק II: חלק II

חלק II: חלק II

$$x = -y - 1$$

חלק II: חלק II

חלק II: חלק II

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

חלק II: חלק II

חלק II: חלק II

$$e^{At} = E \begin{pmatrix} e^{2t} & 0 \\ 0 & e^{2t} \end{pmatrix} E^{-1}$$

חלק II: חלק II

חלק II: חלק II

$$J = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$$

חלק II: חלק II

חלק II: חלק II

$$e^{Jt} = E \begin{pmatrix} e^{it} & 0 \\ 0 & e^{-it} \end{pmatrix} E^{-1}$$

חלק II: חלק II

חלק II: חלק II

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

חלק II: חלק II

חלק II: חלק II

$$= I \left(\sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n}{(2n)!} \right) + J \left(\sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n}{(2n+1)!} \right)$$

חלק II: חלק II

חלק II: חלק II

$$e^J = I \cos(1) + J \sin(1)$$

חלק II: חלק II

חלק II: חלק II

$$e^{Jt} = \begin{pmatrix} \cos(t) & \sin(t) \\ -\sin(t) & \cos(t) \end{pmatrix}$$

חלק II: חלק II

חלק II: חלק II

$$J^0 = I; J^1 = J; J^2 = -I; J^3 = -J; J^4 = I$$

חלק II: חלק II

8/5/14

11 פונקציות

: פונקציות

$$e^{\begin{pmatrix} 2 & -\pi \\ \pi & 2 \end{pmatrix}} = e^{2I - \pi J} = e^{2I} \cdot e^{-\pi J} = e^2 I \begin{pmatrix} \cos(-\pi) & \sin(-\pi) \\ -\sin(-\pi) & \cos(-\pi) \end{pmatrix} = e^2 \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} = -e^2 I$$

B! A פק : זמן
שק נחשב
 $e^{A+B} = e^A e^B$

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

$$e^{(\alpha I + \beta J)t} = e^{\alpha t} (I \cos(\beta t) + J \sin(\beta t))$$

שק נחשב
פונקציות

$$\Delta = (\lambda - 1)^2 + 4$$

$$e^{\begin{pmatrix} 5 & -4 \\ 5 & -3 \end{pmatrix}}$$

$$\Delta = \lambda^2 - 2\lambda + 5$$

שק $\lambda = 1 \pm 2i$ פק $(\lambda - 1)^2 = -4$
שק $\lambda = 1 \pm 2i$ פק $(\lambda - 1)^2 = -4$
שק $\lambda = 1 \pm 2i$ פק $(\lambda - 1)^2 = -4$

$$V_{1-2i} = \ker \begin{pmatrix} 4+2i & -4 \\ 5 & -4+2i \end{pmatrix} =$$

שק $1 - 2i$ פק $1 - 2i$

$$= \ker \begin{pmatrix} 2 & -10+8i \\ 5 & -4+2i \end{pmatrix} = \text{span} \left\{ \begin{pmatrix} 4-2i \\ 5 \end{pmatrix} \right\}$$

שק
פונקציות

שק
פונקציות
... פונקציות

$$V_{1+2i} = \text{span} \left\{ \begin{pmatrix} 4+2i \\ 5 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\tilde{e}_1 = \text{Im}(e_1) \quad \tilde{e}_2 = \text{Re}(e_1)$$

$$E = \begin{pmatrix} 4 & 2 \\ 5 & 0 \end{pmatrix} \quad \{ \tilde{e}_1, \tilde{e}_2 \} = \left\{ \begin{pmatrix} 4 \\ 5 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix} \right\}$$

$$EAE^{-1} = \begin{pmatrix} 1 & -2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} = I - 2J$$

שק $EAE^{-1} = I - 2J$ פק $EAE^{-1} = I - 2J$

$$\begin{aligned} (A - \lambda I)v &= 0 \\ \downarrow \\ (A - \lambda I)v &= 0 \\ \downarrow \\ (A - \lambda I)v &= 0 \\ \downarrow \\ (A - \lambda I)v &= 0 \end{aligned}$$