

Показательная функция матрицы

Рассмотрим квадратные матрицы порядка n . Для них определены операции сравнения, сложения и умножения числа на матрицу. Если использовать умножение и обращение матриц, то можно определить и операцию возведения матрицы в степень с любым целым показателем.

Определение
3.4.1

Степенью k , где $k \geq 2$ натуральное число, квадратной матрицы $\|A\|$ порядка n называется квадратная матрица $\|A\|^k$ того же порядка, равная

$$\|A\|^k = \underbrace{\|A\| \cdot \|A\| \cdot \dots \cdot \|A\|}_k .$$

Кроме того, будем считать, что $\|A\|^0 = \|E\|$ и $\|A\|^1 = \|A\|$. Наконец, при $\det \|A\| \neq 0$ определим $\|A\|^{-1}$ так, чтобы $\|A\|^{-1}\|A\| = \|E\|$ и при $k \geq 2$.

$$\|A\|^{-k} = \underbrace{\|A\|^{-1} \cdot \|A\|^{-1} \cdot \dots \cdot \|A\|^{-1}}_k$$

Заметим, что из этого определения следует выполнение при любых целых k и m равенства $\|A\|^{k+m} = \|A\|^k \|A\|^m$.

Далее для матриц определим, выполняемые поэлементно, операции *предельного перехода, дифференцирования и интегрирования*.

Определение
3.4.2

Пусть элементы матрицы $\|A(t)\|$ непрерывно дифференцируемые функции $\alpha_{ij}(t) \forall i, j = [1, n]$ и $\forall t \in T$. Тогда элементами матрицы

- $\lim_{t \rightarrow t_0} \|A(t)\|$ будут числа $\lim_{t \rightarrow t_0} \alpha_{ij}(t)$;
- $\frac{d \|A(t)\|}{dt}$ будут функции $\frac{d}{dt} \alpha_{ij}(t)$;
- $\int_{t_0}^t \|A(u)\| du$ будут интегралы с переменным верхним пределом $\int_{t_0}^t \alpha_{ij}(u) du$.

Определения 3.4.1 и 3.4.2 позволяют вводить в рассмотрение и другие, более сложные функции матриц, используя для их описания *ряды*, то есть суммы с неограниченным числом слагаемых.

Определение

Показательной функцией (или *экспонентой*) матрицы $\|A\|$ называется сумма матричного ряда

$$e^{\|A\|} = \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{\|A\|^k}{k!} = \|E\| + \frac{\|A\|}{1!} + \frac{\|A\|^2}{2!} + \frac{\|A\|^3}{3!} + \dots$$

Отметим, что здесь (как и ранее) нижний индекс в круглых скобках является номером, в данном случае слагаемого в сумме.

Определение 3.4.3 Матрица $\|B\|$ называется *суммой матричного ряда* $\sum_{k=0}^{+\infty} \|A_{(k)}\|$, если $\forall i, j = [1, n]$ числовой ряд $\sum_{k=0}^{+\infty} \alpha_{ij(k)}$, составленный из ij -х элементов матриц $\|A_{(k)}\|$, сходится к ij -му элементу $\|B\|$.

Аналогичным образом определяются понятия *абсолютной сходимости* матричного ряда, а также *поточечной* и *равномерной* сходимости рядов образованных из матриц, элементами которых являются функции.

Здесь же отметим, что в силу определений 3.4.2 и 3.4.3, для матричных рядов оказываются справедливыми, аналогичные, доказанным в курсе математического анализа, теоремы о *непрерывности* суммы ряда, а также о возможности его *почленного дифференцирования* и *интегрирования*.

Для дальнейшего анализа условий сходимости матричных рядов оказывается полезным

Определение 3.4.4 *Нормой матрицы $\|A\|$ называется число $\langle\|A\|\rangle$, равное $\max_{i,j=[1,n]} |\alpha_{ij}|$.*

Теорема 3.4.1 *Если $\langle\|A_{(k)}(t)\|\rangle \leq a_k \forall k = 0, 1, 2, \dots, \forall t \in T$ и мажорирующий числовой ряд $\sum_{k=0}^{+\infty} a_k$ сходится, то матричный ряд $\sum_{k=0}^{+\infty} \|A_{(k)}(t)\|$ сходится абсолютно и равномерно на T .*

Имеет место

Теорема 3.4.2 *Для любой квадратной матрицы $\|A\|$ и каждого $\rho > 0$ матричный ряд*

$$\sum_{k=0}^{+\infty} \frac{t^k \|A\|^k}{k!} = \|E\| + \frac{t\|A\|}{1!} + \frac{t^2\|A\|^2}{2!} + \frac{t^3\|A\|^3}{3!} + \dots \quad (3.4.1)$$

сходится абсолютно и равномерно в круге $|t| \leq \rho$ комплексной плоскости.

Определение 3.4.5 *Показательной функцией (или экспонентой) матрицы $\|A\|$ называется сумма матричного ряда*

$$e^{\|A\|} = \sum_{k=0}^{+\infty} \frac{\|A\|^k}{k!} = \|E\| + \frac{\|A\|}{1!} + \frac{\|A\|^2}{2!} + \frac{\|A\|^3}{3!} + \dots$$

Согласно этому определению и правилу умножения числа на матрицу, сумма матричного ряда (3.4.1) будет иметь вид

$$\sum_{k=0}^{+\infty} \frac{t^k \|A\|^k}{k!} = \|E\| + \frac{t\|A\|}{1!} + \frac{t^2\|A\|^2}{2!} + \frac{t^3\|A\|^3}{3!} + \dots = e^{t\|A\|}. \quad (3.4.3)$$

Основные свойства матричной экспоненты описывает

Теорема 3.4.3 Пусть $\|A\|$ и $\|B\|$ квадратные матрицы порядка n . Тогда для матричной экспоненты справедливы равенства:

- если $\|A\| \cdot \|B\| = \|B\| \cdot \|A\|$,
то $e^{\|A\| + \|B\|} = e^{\|A\|} e^{\|B\|}$;
- $\frac{d}{dt} e^{t\|A\|} = \|A\| e^{t\|A\|}$.

Следствие 3.4.1 Матрица $\|X(t)\| = e^{t\|A\|}$ является решением задачи Коши с начальным условием $\|X(0)\| = \|E\|$ для матричного уравнения $\|\dot{X}\| = \|A\|\|X\|$.

Теорема 3.4.4 Общее решение однородной системы (3.1.1) может быть представлено в форме

$$\left\| \begin{array}{c} x_1(t) \\ x_2(t) \\ \dots \\ x_n(t) \end{array} \right\| = e^{t\|A\|} \left\| \begin{array}{c} C_1 \\ C_2 \\ \dots \\ C_n \end{array} \right\|, \quad (3.4.6)$$

где C_1, C_2, \dots, C_n – произвольные комплексные числа.

Иначе говоря, теорема 3.4.4 утверждает, что столбцами матрицы $e^{t\|A\|}$ являются решения задач Коши для однородной системы уравнений $\|\dot{x}\| = \|A\|\|x\|$, начальные условия в которых суть столбцы единичной матрицы. Такие решения линейно независимы и образуют базис в n -мерном линейном пространстве частных решений этой системы уравнений, что очевидно позволяет находить и общее решение этой системы уравнений.

Проиллюстрируем изложенную теорию следующим примером.

Задача 3.4.1 Найти $e^{t\|A\|}$, если $\|A\| = \left\| \begin{array}{cc} 3 & -1 \\ 1 & 1 \end{array} \right\|$.

Решение. Решим задачу двумя способами.

В первом способе воспользуемся следствием 3.4.1. Для этого нам нужно решить указанные в нем задачи Коши, для чего вначале найдем общее решение системы уравнений вида

$$\left\| \begin{array}{c} \dot{x}_1(t) \\ \dot{x}_2(t) \end{array} \right\| = \left\| \begin{array}{cc} 3 & -1 \\ 1 & 1 \end{array} \right\| \left\| \begin{array}{c} x_1(t) \\ x_2(t) \end{array} \right\|. \quad (3.4.9)$$

Матрица $\|A\|$ имеет (проверьте это!) двукратное собственное значение $\lambda_{1,2} = 2$ и, соответствующее ему одномерное собственное подпространство, базисом в котором является собственный вектор $\|h_{(1)}\| = \|1 \ 1\|^T$.

По формулам (3.2.2) найдем присоединенный к $\|h_{(1)}\|$ вектор $\|h_{(2)}\| = \|\eta_1 \ \eta_2\|^T$, который в нашем случае определяется из системы линейных уравнений

$$\begin{aligned} \begin{vmatrix} 1 & -1 \\ 1 & -1 \end{vmatrix} \begin{vmatrix} \eta_1 \\ \eta_2 \end{vmatrix} &= \begin{vmatrix} 1 \\ 1 \end{vmatrix} \quad \Longrightarrow \\ \eta_1 - \eta_2 = 1 &\quad \Longrightarrow \quad \|h_{(2)}\| = \begin{vmatrix} 1 \\ 0 \end{vmatrix} . \end{aligned}$$

Используя (3.2.9) запишем общее решение системы (3.4.9) в виде

$$\begin{vmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{vmatrix} = C_1 e^{2t} \begin{vmatrix} 1 \\ 1 \end{vmatrix} + C_2 e^{2t} \left(t \begin{vmatrix} 1 \\ 1 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} 1 \\ 0 \end{vmatrix} \right)$$

или в координатной форме

$$\begin{cases} x_1(t) = C_1 e^{2t} + C_2 e^{2t} (t + 1) , \\ x_2(t) = C_1 e^{2t} + C_2 e^{2t} t . \end{cases}$$

Из общего решения находим нужные решения задач Коши.

$$\text{Из } \left\| \begin{array}{c} x_1(0) \\ x_2(0) \end{array} \right\| = \left\| \begin{array}{c} 1 \\ 0 \end{array} \right\| \Rightarrow \begin{cases} C_1 + C_2 = 1, \\ C_1 = 0, \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} C_1 = 0, \\ C_2 = 1, \end{cases}$$

то есть

$$\left\| \begin{array}{c} x_1^1(t) \\ x_2^1(t) \end{array} \right\| = e^{2t} \left(t \left\| \begin{array}{c} 1 \\ 1 \end{array} \right\| + \left\| \begin{array}{c} 1 \\ 0 \end{array} \right\| \right) = e^{2t} \left\| \begin{array}{c} t+1 \\ t \end{array} \right\|.$$

Аналогично,

$$\text{из } \left\| \begin{array}{c} x_1(0) \\ x_2(0) \end{array} \right\| = \left\| \begin{array}{c} 0 \\ 1 \end{array} \right\| \Rightarrow \begin{cases} C_1 + C_2 = 0, \\ C_1 = 1, \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} C_1 = 1, \\ C_2 = -1 \end{cases}$$

откуда

$$\begin{vmatrix} x_1^1(t) \\ x_2^1(t) \end{vmatrix} = e^{2t} \left(\begin{vmatrix} 1 \\ 1 \end{vmatrix} - t \begin{vmatrix} 1 \\ 1 \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} 1 \\ 0 \end{vmatrix} \right) = e^{2t} \begin{vmatrix} -t \\ 1-t \end{vmatrix}.$$

Наконец, следуя правилу, указанному в формулировке следствия 3.4.1, составляем искомую матрицу

$$e^{t\|A\|} = e^{2t} \begin{vmatrix} t+1 & -t \\ t & 1-t \end{vmatrix}.$$