

c.d. wyznaczili, zagadnienie które
własności $\det$

(1) $\det I = 1$

(2) gdy jedna lub więcej kolumna jest równa
jeden inemu jest równy

to $\det(A) = 0$

$$\det \begin{pmatrix} \times & \times & \times & \times \\ \times & \times & \times & \times \\ \times & \times & \times & \times \\ \times & \times & \times & \times \end{pmatrix} = 0$$

(3) macierz transponowana

zamienione miejscami wiersze a_{ij} i j

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{pmatrix} \xrightarrow{A^T} \begin{pmatrix} a_{11} & a_{21} & a_{31} \\ a_{12} & a_{22} & a_{32} \\ a_{13} & a_{23} & a_{33} \end{pmatrix} = A^T$$

pozostałe

macierz (zamiana wierszy i kolumn)

$$\det A^T = \det A$$

(4) macierz odwrotna A^{-1} $A^{-1} A = I$

$$\det A^{-1} = \frac{1}{\det A}$$

(5) $\det(AB) = \det A \cdot \det B$

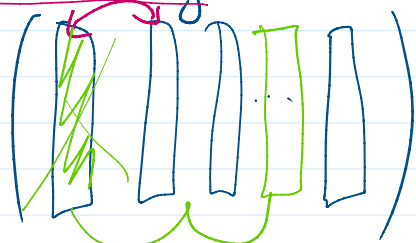
$$\det(A^{-1}A) = \det I = 1$$

$$\det A^{-1} \cdot \det A = 1$$

$$\det A = \det \pi = 1$$

(6) $\det(A+B) \neq \det A + \det B$

(7) gdy przestaniom w macierzy nie ma
własności



to ugrupowanie nie zmienia
wartości abs. lecz może
zmienić znak
przestaniom nie zmienia
nieprzestaniom — nie
— tak

zagadnienie własne

eigenproblem

Ansatz
bremsstrahlung

eigenvalue

w przypadku macierzy:

Dana jest tylko macierz A ($n \times n$)

szukamy wektorów $\vec{v}$ (n) i wartości λ takich
aby był spełniony warunek:

$$A \vec{v}_i = \lambda_i \vec{v}_i$$

$\vec{v}$ — wektor własny
 λ — wartość własna
 i — numeracja



$$A \vec{v} = \lambda I \vec{v}$$

$$(A - \lambda I) \vec{v} = 0$$

$$\begin{pmatrix} \lambda & & 0 \\ & \lambda & \\ 0 & & \lambda \end{pmatrix}$$

$$A - \lambda I = \begin{pmatrix} a_{11} - \lambda & a_{12} & a_{13} & \dots & a_{1n} \\ & a_{22} - \lambda & & & \\ & & & & \end{pmatrix}$$

$$A - \lambda I = \begin{pmatrix} & & a_{12} - \lambda & \\ & & & \\ a_{n1} & & & \\ & & & a_{nn} - \lambda \end{pmatrix}$$

Można pokazać, że wartości własne otrzymamy z równania:

$$\det(A - \lambda I) = 0 \quad \text{najmniejsza potęga} \\ (a_{11} - \lambda)(a_{22} - \lambda) \dots (a_{nn} - \lambda) \\ \text{wzrost } \lambda^n$$

W przypadku macierzy $n \times n$ mamy równanie n -tego rzędu (nieznaną n -tego rzędu $= 0$)
 $W_n(\lambda) = 0$

Istnieje co najwyżej n ^{roznych} rozwiązań tego równania

$$c_n \lambda^n + c_{n-1} \lambda^{n-1} + \dots + c_0 = 0$$

w ogólności rozwiązania mogą być zespolone

Podstawowe twierdzenie algebry

$$A\vec{v} = \lambda \vec{v}$$



możemy też również

$$A\psi = \lambda \psi$$

operator

funkcja

~~Własność~~

Można podać warunki na A aby uzyskać wartości własne tylko rzeczywiste

$$(A^T)^* = A$$

Mamy już $\lambda_1, \dots, \lambda_n$, drugi etap:

$$\underbrace{A}_{\text{dane}} \underbrace{\vec{v}_i}_{\text{wzrost}} = \lambda_i \vec{v}_i$$

← row. równanie dla danej już wartości własnej λ_i

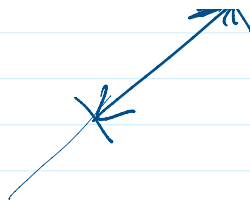
Wektor własny określony jest z dokładnością do normy czyli długości

$$A\vec{v} = \lambda \vec{v} \quad / \cdot \}$$



$$A\vec{v} = \lambda \vec{v} \quad / \cdot \}$$

$$A\{\vec{v}\} = \lambda\{\vec{v}\}$$



RÓWNANIA RÓŻNICZKOWE

Są to równania dla funkcji i jej pochodnych

$$F(f, f', f'', \dots) = 0$$

Równanie det. funkcji, np.

(1) $f(x) = 0$

$$\begin{aligned} ax+b &= 0 \\ F(x) &= 0 \\ ax^2+bx+c &= 0 \\ G(x) &= 0 \end{aligned}$$

$$f' = \frac{df}{dx}$$

$$f'' = \frac{d^2f}{dx^2} \dots$$

(2) $f'(x) = 0$ r. różniczkowe 1-wego rzędu

$$\frac{df}{dx} = 0 \Rightarrow f = \text{const}$$

to równanie nie zawiera informacji o wartości tej stałej!

muszę sam dodać tę informację! aby rozwiązanie było jednoznaczne

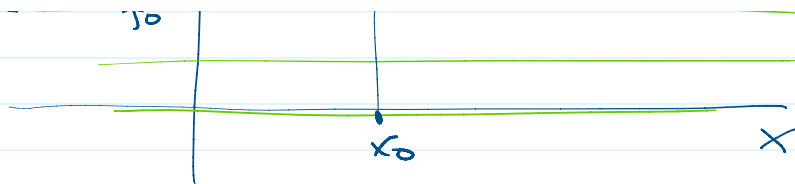
np. podać $f(x_0) = f_0 \Rightarrow$ warunki brzegowe lub początkowe $f(x)$ lub $f(t)$

$$f(x) = \text{const} \quad f(x_0) = \text{const} = f_0$$

Rów. jednoznaczne: $f(x) = f_0$

Rząd równania - max. rząd pochodnej





2 war. brzeg.

(3) nadal r.r. 1-wego rzędu ale bardziej

$$f' + af = 0 \quad \frac{df}{dx} + af = 0 \quad a \neq 0$$

$$F(f, f') = 0$$

Rozwiązanie:

$$\frac{df}{dx} = -af$$

rozdzielamy zmienne (tu da się)

$$\frac{df}{f} = -a dx \quad \left(\frac{f'}{f} \right) = \left(\text{argument} \right)$$

całujemy stronami

$$\int \frac{df}{f} = -a \int dx + \underline{\underline{C}}$$

$\int$
C - stała

$$\ln f = -ax + \underline{\underline{C}} \quad \begin{matrix} -ax+C \\ C - ax \end{matrix}$$

$$f(x) = e^{-ax+C} = \underbrace{e^C}_{\text{stała}} e^{-ax}$$

$$\begin{aligned} f(x) &= e^C e^{-ax} \\ &= A e^{-ax} \end{aligned}$$

$$A - \text{stała} = e^C$$

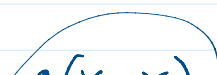
now. jest zależne od poprzedniej stałej
brak C (C=0) oznacza A=1

Wamch brzegowy up. $f(x_0) = d$

$$f(x) = A e^{-ax}$$

tu
war.
war.

$$f(x_0) = d = A e^{-ax_0} \Rightarrow A = d e^{+ax_0}$$



war. brzegowy $f(x_0) = d = A e \Rightarrow A = d e$

Pełne rozwiązanie: $f(x) = d e^{a(x_0 - x)} = d e^{a(x_0 - x)}$

- (1) spełnia równanie $f' + af = 0$
 (2) spełnia war. brzegowy

(4) $f' + af = 0$ — pierwszy ogólny
 liniowy (gdyż f i f' występują w 1-zej potęgach)
 o stałych współczynnikach
 jednorodny ($= 0$)

przykład r. nieliniowego (b. Testy)

$$f' + b f^2 = 0$$

$$\frac{df}{dx} = -b f^2 \quad \text{można rozdzielić zmienne}$$

$$\frac{df}{f^2} = -b dx \quad \int \text{stosujemy}$$

$$-\frac{1}{f} = -bx + C$$

$$\frac{1}{f} = bx - C$$

$$f(x) = \frac{1}{bx - C} \quad \text{i musimy podać war. brzegowy}$$

inny przykład $(f')^2 + g \cdot f = 0$

$$f' = \pm \sqrt{-gf} \quad \begin{matrix} -gf > 0 \\ < 0 \end{matrix}$$

(5) $x f' + a f = 0$

r.r. lin. 1 ogólny
 nie ma stałych współ.
 jednorodny

$$x \frac{df}{dx} = -a f$$

rozdzielamy zmienne
 da się!

$$\frac{dx}{f} = - \frac{a dx}{x}$$

da się!

stosujemy

$$\ln f = -a \ln x + C$$

$$\ln f + \ln x^a = C$$

$$\ln(x^a \cdot f) = C$$

$$x^a f = e^C$$

$$f(x) = \frac{e^C}{x^a}$$

(E) równanie drugiego rzędu, lewy dobry warunek

$$ma = F$$

(dzieląc)

$$a = \frac{d^2 x}{dt^2} = \frac{dv}{dt}$$

$$m \left(\frac{d^2 x}{dt^2} \right) = F$$

r. r. 2-go rzędu

liniowe

o stałych współczynnikach

niejednorodnie lub niejednorodność = const

$$\frac{d^2 x}{dt^2} = \frac{F}{m} = \text{const}$$

$$F = \text{const}$$

zamieniamy r. 2 rzędu na r. 1 rzędu: $\frac{dx}{dt} = v$

$$\frac{dv}{dt} = \frac{F}{m}$$

stosujemy

$$dv = \frac{F}{m} dt$$

$$v(t) = \frac{F}{m} \cdot t + C_1$$