

Számítási módszerek a fizikában 1, 10. hét

Sajátérték és sajátvektor

I. Adjuk meg a következő mátrixok sajátértékeit és sajátvektorait!

$$\begin{pmatrix} 4 & 3 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 0 & -3 \\ 2 & 4 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} -2 & -8 & -12 \\ 1 & 4 & 4 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 1 & -1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 2 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

II. Tegyük fel, hogy az $O = \frac{1}{\sqrt{5}} \begin{pmatrix} 2 & 0 & -1 \\ 1 & 0 & 2 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix}$ mátrix az \mathbb{R}^3 térben egy tengely körüli forgatást ír le. Határozzuk meg a tengelyt és a forgatás szögét.

III. Tekintsük az $A = \begin{pmatrix} 5 & 3 & -2 \\ 3 & 5 & -2 \\ -2 & -2 & 10 \end{pmatrix}$ mátrixot.

1. Határozzuk meg a mátrix $(\lambda_i)_{i=1,2,3}$, sajátértékeit és $(v_i)_{i=1,2,3}$ sajátvektorait.
2. Írjuk fel az A mátrixot $S^{-1} \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & 0 \\ 0 & \lambda_2 & 0 \\ 0 & 0 & \lambda_3 \end{pmatrix} S$ alakban.
3. Minden v_i ($i = 1, 2, 3$) sajátvektorhoz határozzuk meg azt a P_i projekciót, mely az origón átmenő v_i irányvektorú egyenesre vetít merőlegesen.
4. Mutassuk meg, hogy $A = \lambda_1 P_1 + \lambda_2 P_2 + \lambda_3 P_3$ teljesül.

IV*. Tegyük fel, hogy két $m \in \mathbb{R}^+$ tömegű pontszerű részecske egy egyenes mentén mindenféle surlódás nélkül elmozdulhat és közöttük egy $h \in \mathbb{R}^+$ nyugalmi hosszúságú és $D \in \mathbb{R}^+$ direkciós erejű rugó van. Az egyik, illetve másik részecske helyét az idő függvényében az x_1 és az x_2 függvény írja le. Tegyük fel, hogy $x_1(0) = 0$ és $x_2(0) > 0$.

1. Mutassuk meg, hogy az $A = \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$ mátrix, az $x(t) = \begin{pmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{pmatrix}$, a $\alpha = \frac{D}{m}$ és a $d = \alpha h \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \end{pmatrix}$ vektorok segítségével a mozgásegyenlet felírható az $\ddot{x}(t) = Ax(t) + d$ alakban.
2. Igazoljuk, hogy a $z(t) = x(t) + h \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$ változó bevezetésével a mozgásegyenlet a $\ddot{z}(t) = \alpha Az(t)$ alakra hozható.
3. Tegyük fel, hogy a mozgásegyenletnek a $z : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$ függvény egy megoldása. Mutassuk meg, hogy minden $c_1, c_2 \in \mathbb{R}$ paraméter esetén $\tilde{z}(t) = z(t) + c_2 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + c_1 t \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ is megoldása a mozgásegyenletnek. Fizikailag hogyan interpretálnánk ezt a jelenséget?
4. Határozzuk meg az A mátrix sajátértékeit és sajátvektorait.
5. Adjuk meg, hogy a sajátvektorokra milyen differenciálegyenlet teljesül.
6. Oldjuk meg a sajátvektorokra adódó differenciálegyenleteket.