

## פתרון מערכת משוואות לא הומוגנית – שיטת אלימנציה

$$\vec{x}' = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 3 \end{pmatrix} \vec{x} + \begin{pmatrix} -t^2 \\ 2t \end{pmatrix} \quad \text{פתרו את המערכת הבאה:}$$

נרשום את המערכת בצורה מפורשת:

$$\begin{cases} x'_1 = x_1 - x_2 - t^2 \\ x'_2 = x_1 + 3x_2 + 2t \end{cases}$$

נחלץ את  $x_2$  מהמשוואה הראשונה, נגזור ונציב במשוואה השנייה ונקבל משוואה בנעלם אחד  $(x_1)$ :

$$(*) \quad x_2 = x_1 - x'_1 - t^2 \rightarrow x'_2 = x'_1 - x''_1 - 2t$$

אחרי הצבה נקבל:

$$x'_2 = x_1 + 3x_2 + 2t$$

$$x'_1 - x''_1 - 2t = x_1 + 3(x_1 - x'_1 - t^2) + 2t$$

$$x''_1 - 4x'_1 + 4x_1 = -4t + 3t^2$$

קבלנו משוואה לא הומוגנית עם מקדמים קבועים. את הפתרון של החלק ההומוגני נמצא בעזרת שורשי הפ"א:

$$r^2 - 4r + 4 = 0 \rightarrow r = 2, 2$$

$$x_{1h} = c_1 e^{2t} + c_2 t e^{2t}$$

לחלק הלא הומוגני נציע פתרון מהצורה:

$$x_{1p} = At^2 + Bt + C, \quad x'_{1p} = 2At + B, \quad x_{1p} = 2A$$

נציב במד"ר:

$$x''_1 - 4x'_1 + 4x_1 = -4t + 3t^2$$

$$2A - 4(2At + B) + 4(At^2 + Bt + C) = -4t + 3t^2$$

השוואת מקדמים:

$$\begin{cases} t^0: 2A - 4B + 4C = 0 \\ t^1: -8A + 4B = -4 \\ t^2: 4A = 3 \end{cases} \rightarrow A = \frac{3}{4}, B = \frac{1}{2}, C = \frac{1}{8}$$

ומכאן הפתרון של  $x_1$  :

$$x_1 = c_1 e^{2t} + c_2 t e^{2t} + \frac{3}{4} t^2 + \frac{1}{2} t + \frac{1}{8}$$

את  $x_2$  נמצא ע"י הצבה ב (\*):

$$\begin{aligned} x_2 &= x_1 - x_1' - t^2 = \\ &= c_1 e^{2t} + c_2 t e^{2t} + \frac{3}{4} t^2 + \frac{1}{2} t + \frac{1}{8} - \left( c_1 e^{2t} + c_2 t e^{2t} + \frac{3}{4} t^2 + \frac{1}{2} t + \frac{1}{8} \right)' - t^2 \\ &= c_1 e^{2t} + c_2 t e^{2t} + \frac{3}{4} t^2 + \frac{1}{2} t + \frac{1}{8} - 2c_1 e^{2t} - c_2 e^{2t} - 2c_2 t e^{2t} - \frac{3}{2} t - \frac{1}{2} \\ &\quad - t^2 \end{aligned}$$

$$x_2 = -c_1 e^{2t} - c_2 e^{2t} - c_2 t e^{2t} - \frac{1}{4} t^2 - t - \frac{3}{8} = (-c_1 - c_2) e^{2t} - c_2 t e^{2t} - \frac{1}{4} t^2 - t - \frac{3}{8}$$

לסיכום פתרון המערכת הוא:

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} c_1 e^{2t} + c_2 t e^{2t} + \frac{3}{4} t^2 + \frac{1}{2} t + \frac{1}{8} \\ (-c_1 - c_2) e^{2t} - c_2 t e^{2t} - \frac{1}{4} t^2 - t - \frac{3}{8} \end{pmatrix} =$$

$$\begin{pmatrix} c_1 \\ -c_1 - c_2 \end{pmatrix} e^{2t} + \begin{pmatrix} c_2 \\ -c_2 \end{pmatrix} t e^{2t} + \begin{pmatrix} \frac{3}{4} t^2 + \frac{1}{2} t + \frac{1}{8} \\ -\frac{1}{4} t^2 - t - \frac{3}{8} \end{pmatrix}$$

### פתרון מערכת הומוגנית עם מקדמים קבועים

שלב א

$$|A - \lambda I| = 0$$
 נמצא פ"א ע"י

שלב ב

נמצא לכל ע"ע  $\lambda$  ו"ע  $v$

שלב ג

פתרון המערכת הוא מהצורה:  $x = c_1 e^{\lambda_1 t} v_1 + c_2 e^{\lambda_2 t} v_2 + \dots + c_n e^{\lambda_n t} v_n$

מקרה א - n ערכים עצמיים שונים (מט' לכסינה)

$$\vec{x}' = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & 2 \\ 2 & 2 & 1 \end{pmatrix} x \quad \text{פתרו את המערכת הבאה:}$$

פתרון

נמצא פ"א וע"ע:

$$0 = |A - \lambda I| = \left| \begin{pmatrix} 1 & 2 & 2 \\ 2 & 1 & 2 \\ 2 & 2 & 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} \lambda & 0 & 0 \\ 0 & \lambda & 0 \\ 0 & 0 & \lambda \end{pmatrix} \right| = \left| \begin{matrix} 1-\lambda & 2 & 2 \\ 2 & 1-\lambda & 2 \\ 2 & 2 & 1-\lambda \end{matrix} \right| = \dots \\ = (1 + \lambda)^2(5 - \lambda)$$

נמצא רי"ע לעי"ע  $\lambda = 5$ :

$$0 = (A - 5I)v = \begin{pmatrix} -4 & 2 & 2 \\ 2 & -4 & 2 \\ 2 & 2 & -4 \end{pmatrix} v \rightarrow v = v_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

נמצא רי"ע לעי"ע  $\lambda = -1$ :

$$0 = (A + I)v = \begin{pmatrix} 2 & 2 & 2 \\ 2 & 2 & 2 \\ 2 & 2 & 2 \end{pmatrix} v \rightarrow v = \begin{pmatrix} -v_2 - v_3 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix} = v_2 \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + v_3 \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

לסיכום הפתרון הכללי:

$$x = c_1 e^{5t} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} + c_2 e^{-t} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + c_3 e^{-t} \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

מקרה ב - ערכים עצמיים מרוכבים (מט' לכסינה)

$$\bar{x}' = \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ -1 & -1 \end{pmatrix} x \quad \text{פתרו את המערכת הבאה:}$$

פתרון

נמצא פ"א וע"ע:  $det = 2, trace = -2$

ומכאן העי"ע:  $\lambda = -1 \pm i$

נמצא רי"ע לעי"ע  $\lambda = -1 - i$ :

$$0 = (A - (-1 - i)I)v = \begin{pmatrix} i & 1 \\ -1 & i \end{pmatrix} v \rightarrow \begin{cases} v_1 i = -v_2 \\ v_1 = -i v_2 \end{cases} \quad v = v_2 \begin{pmatrix} i \\ 1 \end{pmatrix}$$

ומכאן הפתרון הכללי :

$$\begin{aligned}\bar{x} &= e^{-t}(\cos(-t) + i\sin(-t)) \begin{pmatrix} i \\ 1 \end{pmatrix} = e^{-t}(\cos t - i\sin t) \begin{pmatrix} i \\ 1 \end{pmatrix} = e^{-t} \begin{pmatrix} i\cos t + \sin t \\ \cos t - i\sin t \end{pmatrix} \\ &= e^{-t} \begin{pmatrix} \sin t \\ \cos t \end{pmatrix} + ie^{-t} \begin{pmatrix} \cos t \\ -\sin t \end{pmatrix}\end{aligned}$$

נבחר רק את הוקטורים ונבנה את הפתרון הכללי :

$$\bar{x} = c_1 e^{-t} \begin{pmatrix} \sin t \\ \cos t \end{pmatrix} + c_2 e^{-t} \begin{pmatrix} \cos t \\ -\sin t \end{pmatrix}$$

### מקרה ג – מט' לא לכסינה

במקרה והמטריצה לא לכסינה (ז"א שלאחד הע"ע הר"א גדול מהר"ג), נציע פתרון מהצורה  $e^{\lambda_1 t}(v_1 + v_2 t)$  כאשר דרגת הפולינום תלויה במספר הו"ע העצמיים החסרים.

$$\bar{x}' = \begin{pmatrix} -1 & -1 \\ 1 & -3 \end{pmatrix} x \quad \text{פתרו את המערכת הבאה :}$$

פתרון

$$\det = 4, \quad \text{trace} = -4$$

$$\lambda = -2, -2$$

אם נציב  $A + 2I$  נקבל שהר"ג הוא 1 ולכן חסר לנו וקטור עצמי אחד.

$$\bar{x} = e^{-2t} \begin{pmatrix} a_1 t + a_0 \\ b_1 t + b_0 \end{pmatrix} \quad \text{לכן נציע פתרון}$$

$$\bar{x}' = e^{-2t} \begin{pmatrix} -2a_1 t - 2a_0 + a_1 \\ -2b_1 t - 2b_0 + b_1 \end{pmatrix} \quad \text{נגזור ונקבל}$$

נציב במערכת :

$$e^{-2t} \begin{pmatrix} -2a_1 t - 2a_0 + a_1 \\ -2b_1 t - 2b_0 + b_1 \end{pmatrix} = e^{-2t} \begin{pmatrix} -a_1 t - a_0 - b_1 t - b_0 \\ a_1 t + a_0 - 3b_1 t - 3b_0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} -2a_1 = -a_1 - b_1 \\ -2a_0 + a_1 = -a_0 - b_0 \\ -2b_1 = a_1 - 3b_1 \\ -2b_0 + b_1 = a_0 - 3b_0 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} a_1 = b_1 \\ a_0 = a_1 + b_0 = b_1 + b_0 \end{cases}$$

ומכאן :

$$\bar{x} = e^{-2t} \begin{pmatrix} a_1 t + a_0 \\ b_1 t + b_0 \end{pmatrix} = e^{-2t} \begin{pmatrix} b_1 t + b_0 + b_1 \\ b_1 t + b_0 \end{pmatrix} = b_1 e^{-2t} \begin{pmatrix} t + 1 \\ t \end{pmatrix} + b_0 e^{-2t} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

לסיכום הפתרון הכללי:

$$\bar{x} = b_1 e^{-2t} \begin{pmatrix} t + 1 \\ t \end{pmatrix} + b_0 e^{-2t} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

דוג' נוספת

$$\bar{x}' = \begin{pmatrix} 1 & 2 & 3 \\ 0 & 1 & 4 \\ 0 & 0 & 2 \end{pmatrix} x \quad \text{פתרו את המערכת הבאה:}$$

פתרון

$$\text{הפ"א: } (\lambda - 1)^2(\lambda - 2)$$

$$\text{ומכאן העי"ע: } \lambda = 1, 1, 2$$

$$\text{נמצא וי"ע לעי"ע } \lambda = 2$$

$$\begin{pmatrix} -1 & 2 & 3 \\ 0 & -1 & 4 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ v_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \rightarrow v_2 = 4v_3, v_1 = 11v_3$$

$$\begin{pmatrix} 11 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix} \text{ ולכן הו"ע הוא:}$$

עבור  $\lambda = 1$  נקבל  $r(A - I) = 1$  ולכן ה"יג (מרחב הפתרונות) הוא  $n - r(A - I) = 1$  וחוסר לנו וי"ע אחד.

$$\bar{x} = e^t \begin{pmatrix} a_1 t + a_0 \\ b_1 t + b_0 \\ c_1 t + c_0 \end{pmatrix} \text{ לכן נגדיר פתרון}$$

$$\bar{x}' = e^t \begin{pmatrix} a_1 t + a_0 + a_1 \\ b_1 t + b_0 + b_1 \\ c_1 t + c_0 + c_1 \end{pmatrix} \text{ נגזור ונקבל}$$

נציב במערכת:

$$e^t \begin{pmatrix} a_1 t + a_0 + a_1 \\ b_1 t + b_0 + b_1 \\ c_1 t + c_0 + c_1 \end{pmatrix} = e^t \begin{pmatrix} a_1 t + a_0 + 2b_1 t + 2b_0 + 3c_1 t + 3c_0 \\ b_1 t + b_0 + 4c_1 t + 4c_0 \\ 2c_1 t + 2c_0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} c_0 + c_1 = 2c_0 \\ b_1 = b_1 + 4c_1 \\ b_0 + b_1 = b_0 + 4c_0 \\ a_1 = a_1 + 2b_1 + 3c_1 \\ a_0 + a_1 = a_0 + 2b_0 + 3c_0 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} c_0 = c_1 \\ c_1 = 0 \\ b_1 = 0 \\ a_1 = 2b_0 \end{cases}$$

ומכאן :

$$\bar{x} = e^t \begin{pmatrix} a_1 t + a_0 \\ b_1 t + b_0 \\ c_1 t + c_0 \end{pmatrix} = \bar{x} = e^t \begin{pmatrix} 2b_0 t + a_0 \\ b_0 \\ 0 \end{pmatrix} = b_0 e^t \begin{pmatrix} 2t \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + a_0 e^t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

לסיכום הפתרון הכללי :

$$\bar{x} = c_0 e^{2t} \begin{pmatrix} 11 \\ 4 \\ 1 \end{pmatrix} + c_2 e^t \begin{pmatrix} 2t \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + c_3 e^t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

### פתרון מערכת משוואות לא הומוגנית – שיטת וריאציית הפרמטר

דוג' 1

$$\bar{x}' = \begin{pmatrix} 1 & 2 \\ 2 & -2 \end{pmatrix} \bar{x} + \begin{pmatrix} 16te^t \\ 0 \end{pmatrix} \quad \text{פתרו את המערכת הבאה :}$$

פתרון

#### שלב א – מציאת פתרון למערכת ההומוגנית

$$\det = -6, \quad \text{trace} = -1$$

$$\lambda = -3, 2$$

$$\text{נמצא וי"ע לעי"ע } \lambda = -3 :$$

$$0 = (A - (-3)I)v = \begin{pmatrix} 4 & 2 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} v \rightarrow \begin{cases} 4v_1 = 2v_2 \\ 2v_1 = v_2 \end{cases} \quad v = v_2 \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix}$$

$$\text{נמצא וי"ע לעי"ע } \lambda = 2 :$$

$$0 = (A - 2I)v = \begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 2 & -4 \end{pmatrix} v \rightarrow \begin{cases} -v_1 = 2v_2 \\ 2v_1 = -4v_2 \end{cases} \quad v = v_1 \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix}$$

מכאן, פתרון החלק ההומוגני :

$$\bar{x} = c_1 e^{2t} \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} + c_2 e^{-3t} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix}$$

שלב ב' – מציאת פתרון פרטי בשיטת וריאציית הפרמטר

נציע פתרון מהצורה :

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

ונדרוש :

$$\bar{x}' = c_1'(t) x_1 + c_2'(t) x_2 + \dots + c_n'(t) x_n = \begin{pmatrix} 16te^t \\ 0 \end{pmatrix}$$

אצלנו :

$$c_1'(t) e^{2t} \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} + c_2' e^{-3t} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 16te^t \\ 0 \end{pmatrix}$$

נרשום את 2 המשוואות בצורה "רגילה" :

$$\begin{cases} 2c_1'(t) e^{2t} + c_2' e^{-3t} = 16te^t \\ c_1'(t) e^{2t} - 2c_2' e^{-3t} = 0 \end{cases}$$

מהמשוואה השנייה נבודד את  $c_1'$  :

$$c_1'(t) = 2c_2'(t) e^{-5t}$$

נציב במשוואה הראשונה :

$$4c_2'(t) e^{-3t} + c_2'(t) e^{-3t} = 16te^t$$

$$5c_2'(t) e^{-3t} = 16te^t$$

$$c_2'(t) = \frac{16}{5} \cdot te^{4t}$$

$$c_2(t) = \int \frac{16}{5} \cdot te^{4t} dt = \frac{16}{5} \cdot e^{4t} \left( \frac{1}{4}t - \frac{1}{16} \right) = e^{4t} \left( \frac{4}{5}t - \frac{1}{5} \right)$$

הערה : אין צורך בהוספת קבוע, כי מדובר בפתרון פרטי.

נחזור ל  $c_1'$  :

$$c_1'(t) = 2c_2'(t) e^{-5t}$$

$$c_1'(t) = 2 \cdot \frac{16}{5} \cdot te^{4t} e^{-5t} = \frac{32}{5} \cdot te^{-t}$$

$$c_1(t) = \int \frac{32}{5} \cdot te^{-t} dt = \frac{32}{5} \cdot e^{-t}(-t - 1)$$

לסיכום, הפתרון הפרטי:

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

$$\bar{x}_p = \frac{32}{5} \cdot e^{-t}(-t - 1)e^{2t} \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} + e^{4t} \left( \frac{4}{5}t - \frac{1}{5} \right) e^{-3t} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix} =$$

$$-\frac{32}{5} \cdot e^t(t + 1) \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} + e^t \left( \frac{4}{5}t - \frac{1}{5} \right) \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix} =$$

$$e^t \begin{pmatrix} -\frac{64}{5}t - \frac{64}{5} + \frac{4}{5}t - \frac{1}{5} \\ 32 - \frac{32}{5}t - \frac{8}{5}t + \frac{2}{5} \\ -\frac{64}{5}t - \frac{64}{5} - \frac{8}{5}t + \frac{2}{5} \end{pmatrix} = e^t \begin{pmatrix} -12t - 13 \\ -8t - 6 \end{pmatrix}$$

לסיכום, הפתרון הפרטי:

$$\bar{x}_p = e^t \begin{pmatrix} -12t - 13 \\ -8t - 6 \end{pmatrix}$$

הפתרון הכללי של המשוואה הוא:

$$\bar{x} = \bar{x}_p + \bar{x}_h$$

$$\bar{x} = e^t \begin{pmatrix} -12t - 13 \\ -8t - 6 \end{pmatrix} + c_1 e^{2t} \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} + c_2 e^{-3t} \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix}$$

דוג' 2

$$\bar{x}' = \begin{pmatrix} -2 & 1 \\ 1 & -2 \end{pmatrix} \bar{x} + \begin{pmatrix} 2e^{-t} \\ 3t \end{pmatrix} \quad \text{פתרו את המערכת הבאה:}$$

פתרון

שלב א – מציאת פתרון למערכת ההומוגנית

נמצא עי"ע:  $det = 3$ ,  $trace = -4$



ומכאן העי"ע:  $\lambda = -3, -1$

נמצא וי"ע לעי"ע  $\lambda = -3$ :

$$0 = (A - (-3)I)v = \begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} v \rightarrow \begin{cases} v_1 = v_2 \\ v_1 = v_2 \end{cases} \quad v = v_2 \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

נמצא וי"ע לעי"ע  $\lambda = -1$ :

$$0 = (A - 2I)v = \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} v \rightarrow \begin{cases} -v_1 = v_2 \\ v_1 = -v_2 \end{cases} \quad v = v_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

מכאן, פתרון החלק ההומוגני:

$$\bar{x} = c_1 e^{-t} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + c_2 e^{-3t} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

שלב ב' – מציאת פתרון פרטי בשיטת וריאציית הפרמטר

נציע פתרון מהצורה:

$$\bar{x}_p = c_1(t) e^{-t} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + c_2(t) e^{-3t} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

ונדרוש:

$$\bar{x}' = c_1'(t)x_1 + c_2'(t)x_2 + \dots + c_n'(t)x_n = \begin{pmatrix} 2e^{-t} \\ 3t \end{pmatrix}$$

אצלנו:

$$c_1' e^{-t} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + c_2' e^{-3t} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2e^{-t} \\ 3t \end{pmatrix}$$

נרשום את 2 המשוואות בצורה "רגילה":

$$\begin{cases} c_1'(t)e^{-t} + c_2'e^{-3t} = 2e^{-t} \\ c_1'(t)e^{-t} - c_2'e^{-3t} = 3t \end{cases}$$

חיבור המשוואות נותן:

$$2c_1'(t)e^{-t} = 2e^{-t} + 3t$$

$$c_1'(t) = 1 + 1.5te^t$$

$$c_1(t) = \int (1 + 1.5te^t) dt = t + 1.5e^t(t - 1)$$

חיסור המשוואות נותן :

$$2c_2'(t)e^{-3t} = 2e^{-t} - 3t$$

$$c_2'(t) = e^{2t} - 1.5te^{3t}$$

$$c_2(t) = \int (e^{2t} - 1.5te^{3t}) dt = \frac{1}{2}e^{2t} - 1.5e^{3t}\left(\frac{1}{3}t - \frac{1}{9}\right)$$

לסיכום, הפתרון הפרטי :

$$\bar{x}_p = c_1(t)e^{-t} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + c_2(t)e^{-3t} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$

$$\bar{x}_p = [t + 1.5e^t(t - 1)]e^{-t} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \left[\frac{1}{2}e^{2t} - 1.5e^{3t}\left(\frac{1}{3}t - \frac{1}{9}\right)\right]e^{-3t} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} =$$

$$(t + 1.5e^t t - 1.5e^t)e^{-t} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \left(\frac{1}{2}e^{2t} - \frac{1}{2}te^{3t} + \frac{1}{6}e^{3t}\right)e^{-3t} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} =$$

$$(te^{-t} + 1.5t - 1.5) \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + \left(\frac{1}{2}e^{-t} - \frac{1}{2}t + \frac{1}{6}\right) \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} e^{-t}\left(t + \frac{1}{2}\right) + t - \frac{4}{3} \\ e^{-t}\left(t - \frac{1}{2}\right) + 2t - \frac{5}{3} \end{pmatrix}$$

לסיכום, הפתרון הפרטי :

$$\bar{x}_p = \begin{pmatrix} e^{-t}\left(t + \frac{1}{2}\right) + t - \frac{4}{3} \\ e^{-t}\left(t - \frac{1}{2}\right) + 2t - \frac{5}{3} \end{pmatrix}$$

הפתרון הכללי של המשוואה הוא :

$$\bar{x} = \bar{x}_p + \bar{x}_h$$

$$\bar{x} = \begin{pmatrix} e^{-t} \left( t + \frac{1}{2} \right) + t - \frac{4}{3} \\ e^{-t} \left( t - \frac{1}{2} \right) + 2t - \frac{5}{3} \end{pmatrix} + c_1 e^{-t} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + c_2 e^{-3t} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix}$$