

Diff. yht. II / harj. 5/2-4. 19. 2008 / ratk. (JL) / 6 sivua

Viime kerralla kaikki yhtälöt saatiin ratkaistua täydellään; tällä kertaa ei yllätyksen, ei edes ajan t eliminoinnin jälkeen.

Systemit ovat autonomista muotoa $\dot{x} = \begin{pmatrix} \dot{x}_1 \\ \dot{x}_2 \end{pmatrix} = f(x) = \begin{pmatrix} f_1(x_1, x_2) \\ f_2(x_1, x_2) \end{pmatrix}$.

Tasapainokohta on piste $x^* \in \mathbb{R}^2$, jolloin $f(x^*) = 0$; sellaiseen liittyy triviaaliratkaisu $x(t) = x^* \forall t \in \mathbb{R}$.

Tasapainokohta x^* stabiiliuden tutkimusta varten määritetään pisteessä $x = x^*$ Jacobin matriisin $f' = \begin{pmatrix} \partial_1 f_1 & \partial_2 f_1 \\ \partial_1 f_2 & \partial_2 f_2 \end{pmatrix}$ (kompleksisten) omina-arvojen λ_1, λ_2 luota.

Jos $\lambda_1 \neq \lambda_2$ ja $\text{Re } \lambda_1 < 0$ sekä $\text{Re } \lambda_2 < 0$, on tasapainokohta ^{Gonos eksponentiaalisen} stabiili. Jos taas $\lambda_1 \neq \lambda_2$ ja $\text{Re } \lambda_1 > 0$ tai $\text{Re } \lambda_2 > 0$, on tasapainokohta epästabiili. (Yllä ei tarvittaisi olemusta $\lambda_1 \neq \lambda_2$.)

Facetunok varten piirretään nehyvin nuolet f_1 ja f_2 merkitt esim seuraavasti (tasapainokohtien joukko komplementissa).

$f_1(x_1, x_2)$	$f_2(x_1, x_2)$	
> 0	> 0	↗
> 0	< 0	↘
< 0	> 0	↖
< 0	< 0	↙
> 0	= 0	→
< 0	= 0	←
= 0	> 0	↑
= 0	< 0	↓

Nämä nuolet piirretään jokaisella käyrällä jolla $f_1 = 0$, ja jokaisella käyrällä jolla $f_2 = 0$ sekä näiden käyrien erottamien alueisiin.

Huom. Kannattaa ensin piirtää vaak- ja pystysuorat nuolet. Usein jostain voi päätellä viivojen nuolten suunnat, sillä jatkuvina funktioina f_1 ja f_2 eivät yhtenäisestiä jousessa voi vaihtaa merkityksen signaalien arvoa nolla.

Sivulla 6 on määritelty pysy- ja vakojuosten nuolten suunnat ja parit tehtävän 1 eri kohdissa.

$$1a) \begin{cases} \dot{x}_1 = x_1^2 - x_2 \\ \dot{x}_2 = 1 - x_1^2 - x_2^2 \end{cases} \quad \text{Tpkt: } \begin{cases} x_2 = x_1^2 \text{ (pari)} \\ x_1^2 + x_2^2 = 1 \text{ (ymp.)} \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x_2 = x_1^2 (\geq 0) \\ x_2^2 + x_2 - 1 = 0 \end{cases}$$

$$\Leftrightarrow \underline{(x_1, x_2) = (\pm\sqrt{a}, a)} \quad \text{jos } a = \frac{1}{2}(\sqrt{5}-1)$$

$$f'(x) = \begin{pmatrix} 2x_1 & -1 \\ -2x_1 & -2x_2 \end{pmatrix}; \quad f'(\sqrt{a}, a) = \begin{pmatrix} 2\sqrt{a} & -1 \\ -2\sqrt{a} & -2a \end{pmatrix}, \quad f'(-\sqrt{a}, a) = \begin{pmatrix} -2\sqrt{a} & -1 \\ 2\sqrt{a} & -2a \end{pmatrix}$$

$$f'(\sqrt{a}, a) \text{ in KY: } \lambda^2 - 2(\sqrt{a}-a)\lambda - (4a\sqrt{a}+2\sqrt{a}) = 0$$

$$\text{diskriminantti: } \Delta = (\sqrt{a}-a)^2 + (4a\sqrt{a}+2\sqrt{a}) > 0 \Rightarrow \lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{R} \text{ ja } \lambda_1 \neq \lambda_2$$

$$\lambda_1 \lambda_2 = -(4a\sqrt{a}+2\sqrt{a}) < 0 \Rightarrow \lambda_1 > 0 > \lambda_2 \text{ tai } \lambda_1 < 0 < \lambda_2$$

Siis tpk (\sqrt{a}, a) on epästabiili (sattulepiste)

$$f'(-\sqrt{a}, a) \text{ in KY: } \lambda^2 + 2(\sqrt{a}+a)\lambda + (4a\sqrt{a}+2\sqrt{a}) = 0$$

$$\Delta = (\sqrt{a}+a)^2 - (4a\sqrt{a}+2\sqrt{a}) = (a+a^2) - (2\sqrt{a}(2a+1)) = 1 - 2\sqrt{a}(a+1) > 1 - 2\sqrt{a}$$

$$< 1 - 2a = 1 - (\sqrt{5}-1) = 2 - \sqrt{5} < 0 \Rightarrow \lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{C} \setminus \mathbb{R}$$

$$\text{Re } \lambda_1 = \text{Re } \lambda_2 = \left[\frac{1}{2}(\lambda_1 + \lambda_2) \right] = -(\sqrt{a}+a) < 0$$

Siis tpk $(-\sqrt{a}, a)$ on (jopa eksponentiaalivastin) stabiili



Joitain ratkaisuviivä on hahmoteltu.

Erittäin ne, joille

$$x(t) \rightarrow (\sqrt{a}, a)$$

kun $t \rightarrow \infty$ tai $t \rightarrow -\infty$

(oikeastaan, kun

$t \rightarrow t_0$ - sopivalla $t_0 \leq \infty$

tai $t \rightarrow t_0 +$ sopivalla $t_0 > -\infty$).

$$\textcircled{1b} \begin{cases} \dot{x}_1 = x_1^2 - 2x_1x_2 + x_1 = x_1(x_1 - 2x_2 + 1) \\ \dot{x}_2 = 3x_1x_2 - x_2^2 = x_2(3x_1 - x_2) \end{cases}$$

Tpk:t: $\begin{cases} x_1 = 0 \text{ tai } x_1 - 2x_2 + 1 = 0 \\ x_2 = 0 \text{ tai } 3x_1 - x_2 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow (x_1, x_2) \in \{(0,0), (-1,0), (\frac{1}{5}, \frac{3}{5})\}$

$$f'(x) = \begin{pmatrix} 2x_1 - 2x_2 + 1 & -2x_1 \\ 3x_2 & 3x_1 - 2x_2 \end{pmatrix}$$

$f'(0,0) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ diagonaalinen \Rightarrow omin. arvot $\lambda_1 = 1 > 0$ ja $d_2 = 0$.

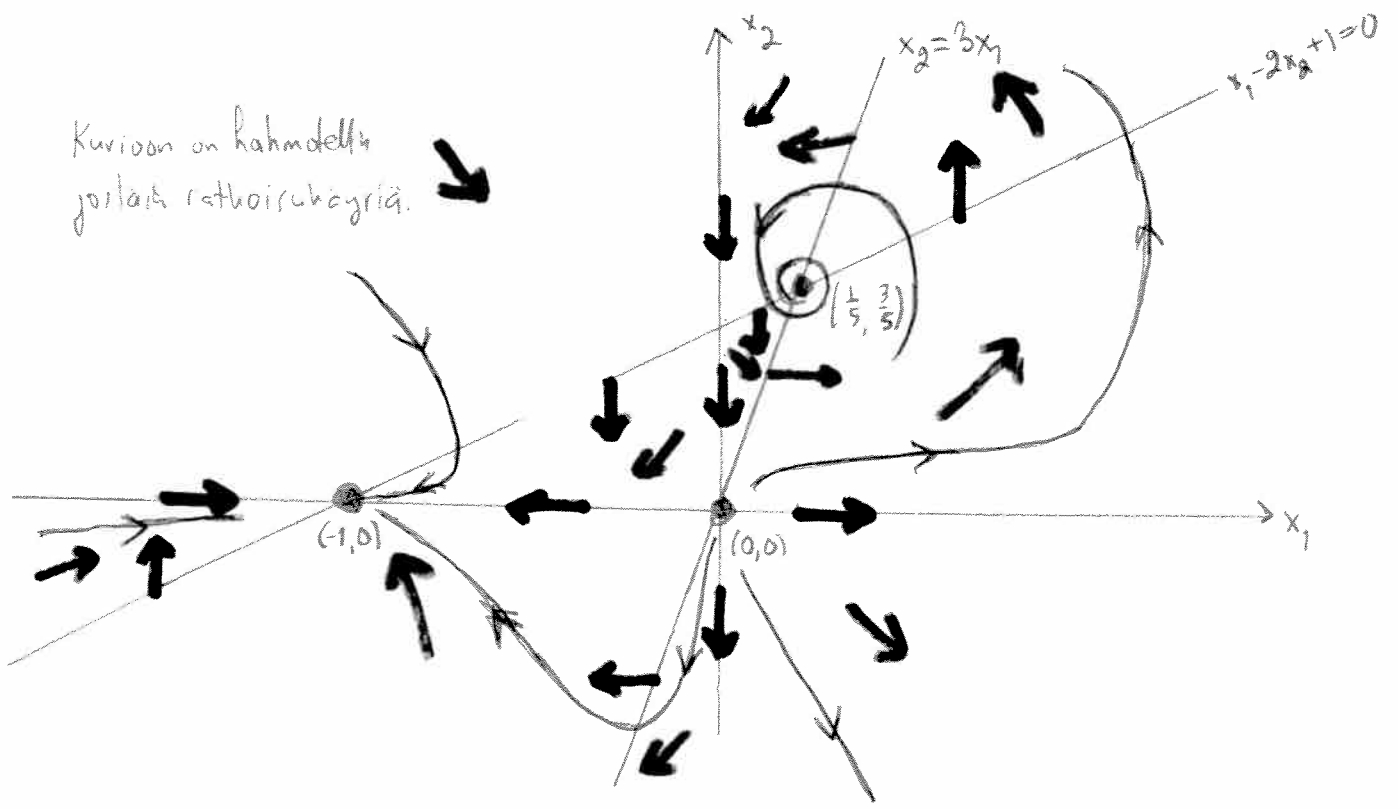
\Rightarrow $(0,0)$ on epästabiili tpk / omin. arvot $\lambda_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$, $\lambda_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ Huom. Soataisiin sepval d_j :
 $\begin{cases} \dot{x}_1 = x_1(x_1+1) \\ \dot{x}_2 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x_1 = 0 \\ x_2 = -x_2^2 \end{cases}$

$f'(-1,0) = \begin{pmatrix} -1 & 2 \\ 0 & -3 \end{pmatrix}$ yläkolmionmuotoinen \Rightarrow omin. arvot $\lambda_1 = -1 < 0$ ja $\lambda_2 = -3 < 0$

\Rightarrow $(-1,0)$ on (loppu eksp.) stabiili tpk omin. arvot: $\lambda_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$, $\lambda_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \end{pmatrix}$

$f'(\frac{1}{5}, \frac{3}{5}) = \begin{pmatrix} \frac{1}{5} & -\frac{2}{5} \\ \frac{3}{5} & -\frac{3}{5} \end{pmatrix}$ KY $\lambda^2 + \frac{2}{5}\lambda + \frac{15}{25} = (\lambda + \frac{1}{5})^2 + \frac{14}{25} = 0$

$\Rightarrow \lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{C} \setminus \mathbb{R}$, $\text{Re } \lambda_1 = \text{Re } \lambda_2 = -\frac{1}{5} < 0 \Rightarrow$ $(\frac{1}{5}, \frac{3}{5})$ on (eksp.) stab. tpk



1c)
$$\begin{cases} \dot{x}_1 = x_1(1 - \frac{1}{2}x_1) - \frac{2x_1}{1+x_1}x_2 = \frac{2x_1}{1+x_1} \left[\frac{1}{4}(1+x_1)(2-x_1) - x_2 \right] \\ \dot{x}_2 = \frac{x_1}{1+x_1}x_2 - \frac{1}{2}x_2 = x_2 \frac{x_1-1}{2(1+x_1)} \end{cases}$$

Systemi ei ole määrittelysuoralla $x_1 = -1$.

Tpvt:
$$\begin{cases} x_1 = 0 \text{ tai } x_2 = \frac{1}{4}(1+x_1)(2-x_1) \text{ (par.)} \\ x_2 = 0 \text{ tai } x_1 = 1 \end{cases} \Leftrightarrow (x_1, x_2) \in \{(0,0), (1, \frac{1}{2}), (2,0)\}$$

$$f'(x) = \begin{bmatrix} 1-x_1 - \frac{2x_2}{(1+x_1)^2} & -\frac{2x_1}{1+x_1} \\ \frac{x_2}{(1+x_1)^2} & \frac{x_1-1}{2(1+x_1)} \end{bmatrix}$$

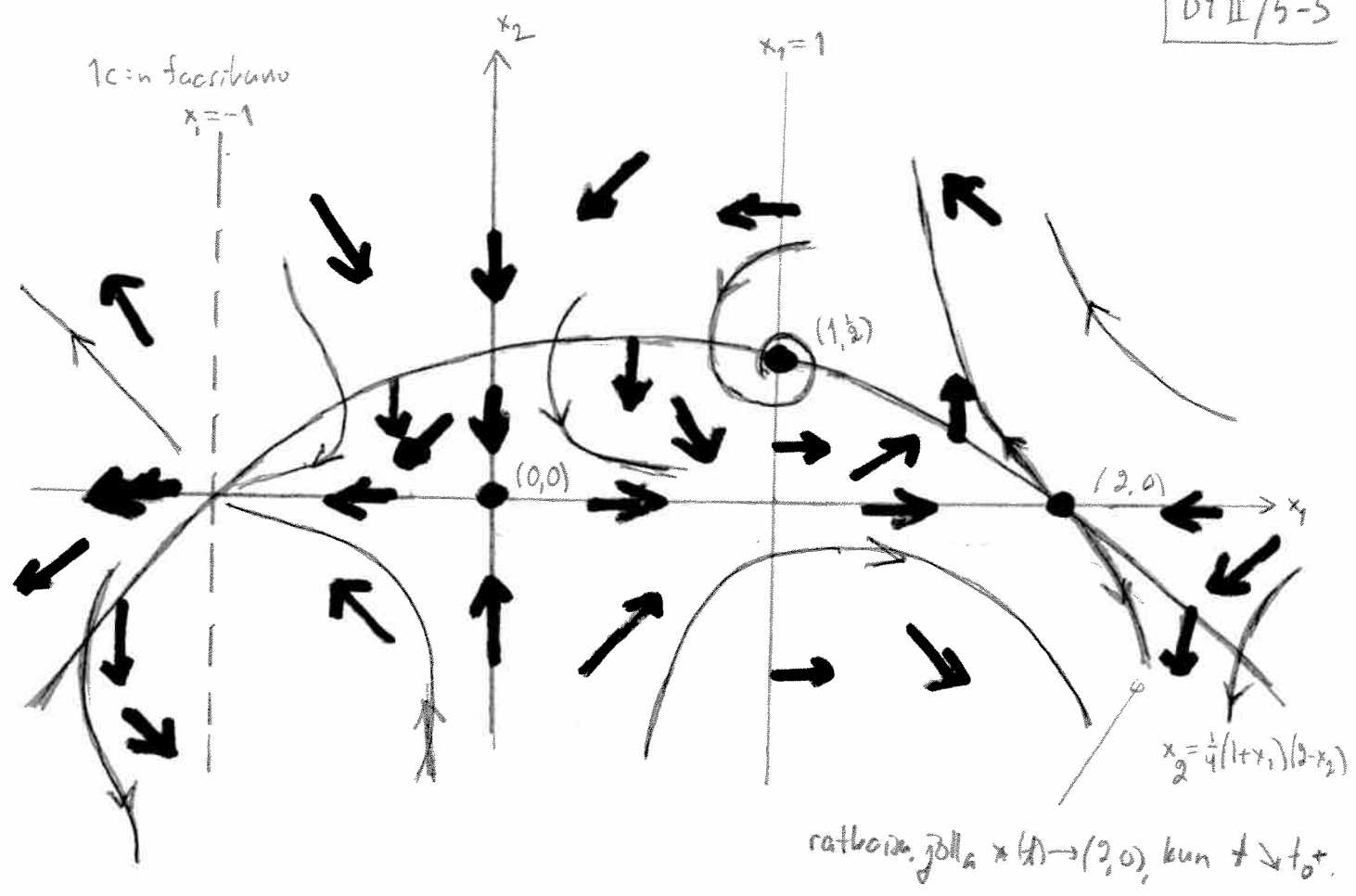
$f'(0,0) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -\frac{1}{2} \end{bmatrix}$ om. arvot $\lambda_1 = 1 > 0$, $\lambda_2 = -\frac{1}{2} < 0 \Rightarrow (0,0)$ on epästabiili tpe (sattulapiste)
om. vrit $\lambda_1: \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$, $\lambda_2: \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \end{bmatrix}$

$f'(1, \frac{1}{2}) = \begin{bmatrix} -\frac{1}{4} & -1 \\ \frac{1}{8} & 0 \end{bmatrix}$ KY $\lambda^2 + \frac{1}{4}\lambda + \frac{1}{8} = (\lambda + \frac{1}{8})^2 + \frac{7}{64} = 0$
 $\Rightarrow \lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{C} \setminus \mathbb{R}$, $\text{Re } \lambda_1 = \text{Re } \lambda_2 = -\frac{1}{8} < 0$
 $\Rightarrow (1, \frac{1}{2})$ on (ehisp.) stabiili tpe

$f'(2,0) = \begin{bmatrix} -1 & -\frac{4}{3} \\ 0 & \frac{1}{6} \end{bmatrix}$ yhtälömuunnos; $\Rightarrow \lambda_1 = -1 < 0$, $\lambda_2 = \frac{1}{6} > 0$
 $\Rightarrow (2,0)$ on epästabiili tpe (sattulapiste)

om. vrit $\lambda_1: \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$, $\lambda_2: \begin{bmatrix} 1 \\ -\frac{7}{8} \end{bmatrix}$

Faasidiagrammi seuraavalla sivulla



② $\ddot{x} + (1+x^2)\dot{x} + x = 0$ (epälin.)

$\Leftrightarrow \begin{cases} \dot{x}_1 = x_2 \\ \dot{x}_2 = -(1+x_1^2)x_2 - x_1 \end{cases}$
 $x_1 = x$
 $x_2 = \dot{x}$

Tpk: $\begin{cases} x_2 = 0 \\ -(1+x_1^2)x_2 - x_1 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} x_1 = 0 \\ x_2 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow (x_1, x_2) = (0, 0)$

Tasapainolohka $(0,0)$ vastaa alkuper. yhtälön alkuanalysointiväyää $\begin{cases} x(0) = 0 \\ \dot{x}(0) = 0 \end{cases}$
 jonka ratkaisu on ratkaisu $x(t) = 0 \forall t \in \mathbb{R}$; tällä on $\dot{x}(t) = 0 \forall t \in \mathbb{R}$.

$f'(x) = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -2x_1x_2 - 1 & -(1+x_1^2) \end{pmatrix}$

$f'(0,0) = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & -1 \end{bmatrix}$

KY $\lambda^2 + \lambda + 1 = (\lambda + \frac{1}{2})^2 + \frac{3}{4} = 0$
 $\Rightarrow \lambda_1, \lambda_2 \in \mathbb{C} \setminus \mathbb{R}, \text{Re } \lambda_1 = \text{Re } \lambda_2 = -\frac{1}{2} < 0$

\Rightarrow origo $(0,0)$ on (eksponentti) stabiili tpk

Tulos tarkoittaa alkuperäiselle yhtälölle seuraavaa:
 $1^\circ \forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0: |x(0)| < \delta \text{ ja } |\dot{x}(0)| < \delta \Rightarrow |x(t)| < \varepsilon \text{ ja } |\dot{x}(t)| < \varepsilon \forall t \geq 0.$
 $2^\circ \exists \delta, M, \delta > 0: |x(0)| < \delta \text{ ja } |\dot{x}(0)| < \delta \Rightarrow |x(t)| \leq M e^{-\delta t} \text{ ja } |\dot{x}(t)| \leq M e^{-\delta t} \forall t \geq 0.$

1) Laskuja nautien suunnan määrittämiseksi käyrillä $f_1^{-1}(0)$ ja $f_2^{-1}(0)$:

1a)

$$x_2 = x_1^2: f_1 = 0$$

$$f_2 = 1 - x_1^2 - x_2^2 \Rightarrow f_2 > 0 \text{ ympyrän sisällä ja } f_2 < 0 \text{ ympyrän ulkopuolella}$$

$$x_1^2 + x_2^2 = 1: f_2 = 0$$

$$f_1 = x_1^2 - x_2 \Rightarrow f_1 > 0 \text{ parabolan alapuolella ja } f_1 < 0 \text{ parabolan yläpuolella}$$

1b) Laskuja:

$$x_1 = 0 \mid f_1 = 0$$

$$f_2 = -x_2^2 < 0, \text{ kun } x_2 \neq 0$$

$$x_1 - 2x_2 + 1 = 0 \mid f_1 = 0$$

$$f_2 = x_2(3(2x_2 - 1) - x_2) = x_2(5x_2 - 3)$$

$$\Rightarrow f_2 > 0, \text{ kun } x_2 < 0 \text{ tai } x_2 > \frac{3}{5}$$

$$f_2 < 0, \text{ kun } 0 < x_2 < \frac{3}{5}$$

$$x_2 = 0 \mid f_2 = 0$$

$$f_1 = x_1(x_1 + 1) \Rightarrow f_1 > 0, \text{ kun } x_1 < -1 \text{ tai } x_1 > 0$$

$$f_1 < 0, \text{ kun } -1 < x_1 < 0$$

$$3x_1 - x_2 = 0 \mid f_2 = 0$$

$$f_1 = x_1(x_1 - 6x_1 + 1) = x_1(1 - 5x_1)$$

$$\Rightarrow f_1 > 0, \text{ kun } 0 < x_1 < \frac{1}{5}$$

$$f_1 < 0, \text{ kun } x_1 < 0 \text{ tai } x_1 > \frac{1}{5}$$

1c) Laskuja:

$$x_1 = 0 \mid f_1 = 0$$

$$f_2 = -\frac{1}{2}x_2 \Rightarrow f_2 > 0, \text{ kun } x_2 < 0$$

$$f_2 < 0, \text{ kun } x_2 > 0$$

$$x_2 = 0 \mid f_2 = 0$$

$$f_1 = x_1(1 - \frac{1}{2}x_1)$$

$$\Rightarrow f_1 > 0, \text{ kun } 0 < x_1 < 2$$

$$f_1 < 0, \text{ kun } x_1 < 0 \text{ tai } x_1 > 2$$

$$x_1 = 1 \mid f_2 = 0$$

$$f_1 = \frac{1}{2} - x_2 \Rightarrow f_1 > 0, \text{ kun } x_2 < \frac{1}{2}$$

$$f_1 < 0, \text{ kun } x_2 > \frac{1}{2}$$

$$x_2 = \frac{1}{4}(1+x_1)(2-x_1) \mid f_1 = 0$$

$$f_2 = \frac{1}{8}(x_1 - 1)(2 - x_1)$$

$$\Rightarrow f_2 > 0, \text{ kun } 1 < x_1 < 2$$

$$f_2 < 0, \text{ kun } x_1 < 1 \text{ tai } x_1 > 2$$