

Namn: .....

Personnummer:..... Program och årskurs: .....

**Tentamen del 1**  
**Analytiska och numeriska metoder för differentialekvationer SF1523**  
**9.00-12.00 den 24/8 2015**

Gränsen för betyg E är 12 poäng. Om kontrollskrivning  $n$  är godkänd erhålls 4 poäng på uppgift  $n$ ,  $n = 1, 2, 3, 4$ , d.v.s uppgift  $n.a$  och  $n.b$  behöver ej lösas.

**Beta är tillåtet hjälpmedel men ej miniräknare.**

Skriv svaren på detta papper: ett kryss per uppgift.

1. Om din kontrollskrivning 1 är godkänd kryssa i här

Kontrollskrivning 1 är godkänd, så uppgift 1 behöver ej lösas.

1. (4p) Differentialekvationen

$$y'(x) - x\sqrt{y(x)} = 0, \quad x > 0,$$

$$y(0) = \frac{1}{4},$$

har värdet  $y(2)$  lika med

1

$\frac{5}{4}$

$\frac{3}{2}$

$\frac{7}{4}$

2

$\frac{9}{4}$

något annat

$\frac{5}{2}$

$\frac{3}{4}$

$\frac{1}{2}$

2. Om din kontrollskrivning 2 är godkänd kryssa i här

Kontrollskrivning 2 är godkänd, så uppgift 2 behöver ej lösas.

**2a.**(2p) Anta att konstanta symmetriska  $3 \times 3$  matrisen  $A$  har ett enkelt egenvärde som är 2, med tillhörande egenvektor  $\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ , och ett dubbelt egenvärde som är  $-1$ , med tillhörande egenvektorer  $\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix}$  respektive  $\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix}$ . Då är den allmänna lösningen,  $\mathbf{X} : [0, \infty) \rightarrow \mathbb{R}^3$ , till systemet

$$\mathbf{X}'(t) = A\mathbf{X}(t)$$

för godtyckliga reella konstanter  $c_1$ ,  $c_2$  och  $c_3$

$c_1 e^{2t} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} + c_2 e^{-t} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} + c_3 e^{-t} \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$

$c_1 e^{-2t} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} + c_2 e^t \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix} + c_3 e^t \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix}$

$c_1 e^{2t} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} + c_2 e^{-t} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix} + c_3 e^{-t} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix}$

$c_1 \sin 2t \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} + c_2 \sin t \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix} + c_3 \cos t \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix}$

$c_1 e^{-t} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} + c_2 e^{2t} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ -1 \end{bmatrix} + c_3 e^{2t} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ -1 \end{bmatrix}$

**2b.** (2p) Differentialekvationen

$$y'(t) = y(t)(1 - (y(t))^2), \quad t > 0$$

- har precis en stabil jämviktslösning och två instabila jämviktslösningar
- har precis två stabila jämviktslösningar och en instabil jämviktslösning
- har ingen jämviktslösning (d.v.s. kritisk punkt)
- har precis tre stabila jämviktslösningar
- har precis en stabil och en instabil jämviktslösning
- har precis en stabil jämviktslösning och ingen instabil jämviktslösning.
- har precis en instabil jämviktslösning och ingen stabil jämviktslösning.
- har någon annan kombination av antal stabila och instabila jämviktslösningar.

3. Om din kontrollskrivning 3 är godkänd kryssa i här

- Kontrollskrivning 3 är godkänd, så uppgift 3 behöver ej lösas.

3a. (2p) Matrisen  $A = \begin{bmatrix} 1 & 9 \\ -1 & -5 \end{bmatrix}$  har ett dubbelt egenvärde som är  $-2$  och bara en egenvektor  $s \begin{bmatrix} 3 \\ -1 \end{bmatrix}$ , för  $s \in \mathbb{R}$ . Den allmänna lösningen,  $\mathbf{x} : [0, \infty) \rightarrow \mathbb{R}^2$ , till differentialekvationen

$$\mathbf{x}'(t) = A\mathbf{x}(t), \quad t > 0,$$

kan då för godtyckliga reella konstanter  $c_1$  och  $c_2$  skrivas

- $c_1 e^{-2t} \begin{bmatrix} 3 \\ -1 \end{bmatrix} + c_2 e^{-2t} \left( t \begin{bmatrix} 3 \\ -1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \right)$
- $c_1 e^{-2t} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} + c_2 e^{-2t} \left( t \begin{bmatrix} 3 \\ -1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \right)$
- $c_1 e^{-2t} \begin{bmatrix} 3 \\ -1 \end{bmatrix} + c_2 \left( t \begin{bmatrix} 3 \\ -1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \right)$
- $c_1 \begin{bmatrix} 3 \\ -1 \end{bmatrix} + c_2 e^{-2t} \left( t \begin{bmatrix} 3 \\ -1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \right)$
- $c_1 \begin{bmatrix} 3 \\ -1 \end{bmatrix} + c_2 \left( t \begin{bmatrix} 3 \\ -1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \right) .$

3b.(2p) Anta att konstanta  $2 \times 2$  matrisen  $A$  har egenvärdena 3 och  $-1$ , med tillhörande egenvektorer  $\begin{bmatrix} 1 \\ 2 \end{bmatrix}$  respektive  $\begin{bmatrix} 1 \\ -2 \end{bmatrix}$ . Då är jämviktslösningen  $\mathbf{x}(t) = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$ ,  $t > 0$ , till systemet av differentialekvationer

$$\mathbf{x}'(t) = A\mathbf{x}(t), \quad t > 0,$$

en stabil sadelpunkt,

en instabil nod,

en instabil sadelpunkt,

en stabil spiral,

en stabil nod,

en instabil spiral,

något annat.

4. Om din kontrollskrivning 4 är godkänd kryssa i här

Kontrollskrivning 4 är godkänd, så uppgift 4 behöver ej lösas.

4a. (2p) Cosinusserien

$$C_N(x) = \frac{1}{3} + \frac{4}{\pi^2} \sum_{n=1}^N \frac{(-1)^n}{n^2} \cos(n\pi x)$$

och sinusserien

$$S_N(x) = \frac{2}{\pi} \sum_{n=1}^N \left( \frac{(-1)^{n+1}}{n} + \frac{2}{n^3\pi^2} ((-1)^n - 1) \right) \sin(n\pi x)$$

approximerar funktionen  $f(x) = x^2$  för  $0 < x < 1$ , d.v.s.

$$\lim_{N \rightarrow \infty} S_N(x) = \lim_{N \rightarrow \infty} C_N(x) = f(x), \quad 0 < x < 1.$$

Då gäller för  $N = 100$

$\int_0^1 |f(x) - C_N(x)|^2 dx < \int_0^1 |f(x) - S_N(x)|^2 dx,$

$\int_0^1 |f(x) - C_N(x)|^2 dx > \int_0^1 |f(x) - S_N(x)|^2 dx,$

$\int_0^1 |f(x) - C_N(x)|^2 dx = \int_0^1 |f(x) - S_N(x)|^2 dx.$

Tips: För en ortonormerad bas av funktioner  $\{e_n(x)\}_{n=1}^{\infty}$  på intervallet  $[0, 1]$ , där

$$g(x) = \sum_{n=1}^{\infty} c_n e_n(x),$$

gäller

$$\int_0^1 |g(x)|^2 dx = \sum_{n=1}^{\infty} |c_n|^2$$

och

$$c_n = \int_0^1 g(x)e_n(x)dx.$$

4b. (2p) Cosinusserien

$$C_{\infty}(x) = \frac{a_0}{2} + \sum_{n=1}^{\infty} a_n \cos(n\pi x)$$

som ger  $C_{\infty}(x) = x^2$ ,  $0 < x < 1$ , bestäms av

- |   |  |
|---|--|
| <input checked="" type="checkbox"/> $a_n = 2 \int_0^1 x^2 \cos(n\pi x)dx$ | <input type="checkbox"/> $a_n = 2 \int_{-1}^1 x^2 \cos(n\pi x)dx$  |
| <input type="checkbox"/> $a_n = 2 \int_0^1 x^2 \cos(2n\pi x)dx$           | <input type="checkbox"/> $a_n = 2 \int_{-1}^1 x^2 \cos(2n\pi x)dx$ |
| <input type="checkbox"/> $a_n = 2 \int_0^1 x^2 \sin(n\pi x)dx$            | <input type="checkbox"/> $a_n = 2 \int_{-1}^1 x^2 \sin(n\pi x)dx$  |
| <input type="checkbox"/> $a_n = 2 \int_0^1 x^2 \sin(2n\pi x)dx$           | <input type="checkbox"/> $a_n = 2 \int_{-1}^1 x^2 \sin(2n\pi x)dx$ |
|   | <input type="checkbox"/> något annat,                              |

5a. (2p) Två steg med explicita Eulermetoden (d.v.s. framåt Euler) och steglängd 0.1 för approximation av  $y(0.2)$ , där

$$y'(t) = 1 - t + 4y(t), \quad t > 0,$$
$$y(0) = 1,$$

ger värdet

- |                               |  |
|-------------------------------|--|
| <input type="checkbox"/> 2.10 | <input type="checkbox"/> 2.17            |
| <input type="checkbox"/> 2.12 | <input checked="" type="checkbox"/> 2.19 |
| <input type="checkbox"/> 2.14 | <input type="checkbox"/> 2.20            |
| <input type="checkbox"/> 2.15 | <input type="checkbox"/> något annat     |

5b. (2p) Finita differensmetoden

$$\frac{u_{n+1} - 2u_n + u_{n-1}}{(\Delta x)^2} - 4u_n = 0, \quad n = 1, 2, 3, \dots, N,$$

med  $\Delta x = 1/(N + 1)$ , där  $u_n$  är en approximation av  $u(n/(N + 1))$  och  $u_0 = 1$  och  $u_{N+1} = 3$ , ger en approximation av randvärdesproblemet

$-u''(x) = 4u(x), u(0) = 1, u(1) = 3,$

$u''(x) = 4u(x), u(0) = 1, u(1) = 3,$

$u''(x) = u(x), u(0) = 1, u(1) = 3,$

$-u''(x) = 4u(x), u(0) = u(1) = 0,$

$u''(x) = 4u(x), u(0) = 0, u(1) = 1,$

$u''(x) = u(x), u(0) = 3, u(1) = 1,$

något annat.