

- 9.1: 3, 4, 14, 16
- 9.2: 6, 7, 13, 13, 18, 22\*, 28\*
- 9.3: 5, 12, 13, 14, 20, 21, 26
- 9.4: 2, 4
- 9.5: 2, 4
- 9.6: 1, 4, 6

SATS (HARTMAN-GROBMAN): ANTAG ATT  $\bar{x}_0$  ÄR EN <sup>EN HYPERBOLISK</sup> KRITISKT PUNKT  
 (9.3.2) TILL  $\bar{x}' = F(\bar{x})$ , ~~OM~~ <sup>OCH</sup>  $F$  ÄR LOKALT LINJÄR.  
 (5.523) OM  $\bar{x}_0$  ÄR HYPERBOLISK  
 DÅ ÄR  $\bar{x}_0$  ASYMPT. STABIL FÖR  $F \iff \bar{x}_0$  ÄR ASYMPT. STABIL  
 FÖR DET LINJÄRISERADE SYSTEMET KRING  $\bar{x}_0$   
 (OCH SÄKRE)  $\bar{x}_0$  INSTABIL FÖR  $F \iff \bar{x}_0$  INSTABIL FÖR LINJ. SYS. KRING  $\bar{x}_0$ )

OBS: OM  $DF(\bar{x}_0)$  HAR EGENVÄRDEN S.A. ~~OM~~ <sup>RE  $\lambda = 0$</sup>  SÅ SÄGER SATSEN INGET OM STABILITETEN.

DEF. (1)  $\bar{x}_0$  ÄR STABIL OM  $\forall \epsilon > 0 \exists \delta > 0$ : ALLA LÖSN.  $\bar{\phi}(t)$  S.A.  
 $\|\bar{\phi}(0) - \bar{x}_0\| < \delta$  ÄR DEF. FÖR ALLA  $t > 0$  OCH  $\|\bar{\phi}(t) - \bar{x}_0\| < \epsilon, \forall t \geq 0$ .

(2)  $\bar{x}_0$  ÄR ASYMPTOTISKT STABIL OM  $\bar{x}_0$  ÄR STABIL OCH  $\exists \delta_0 > 0$ :  
 ALLA LÖSN.  $\bar{\phi}(t)$  S.A.  $\|\bar{\phi}(0) - \bar{x}_0\| < \delta_0$  UPPFYLLER  $\bar{\phi}(t) \rightarrow \bar{x}_0$  DÅ  $t \rightarrow \infty$

$\left. \begin{array}{l} \forall \epsilon \exists \delta: \\ F(\bar{x}_0) = 0 \\ \bar{\phi}'(t) = F(\bar{\phi}(t)), \\ \|\bar{\phi}(0) - \bar{x}_0\| < \delta \end{array} \right\} \Rightarrow \left. \begin{array}{l} \|\bar{\phi}(t) - \bar{x}_0\| < \epsilon, \forall t \geq 0 \text{ (STABIL)} \\ \text{OCH} \\ \|\bar{\phi}(t) - \bar{x}_0\| \xrightarrow[t \rightarrow \infty]{} 0 \text{ (ASYMPT. STABIL)} \end{array} \right\}$

9.3.20  
(13)

låt

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = x \\ \frac{dy}{dt} = -2y + x^3 \end{cases}$$

a) visa att (0,0) är en sadelpunkt.

skriv om  $(\frac{dx}{dt}, \frac{dy}{dt}) = F(x,y) = (x, -2y + x^3)$ .

vi ser att  $F(0,0) = (0,0)$ , d.v.s. (0,0) är en kritisk punkt.

Jacobianen är

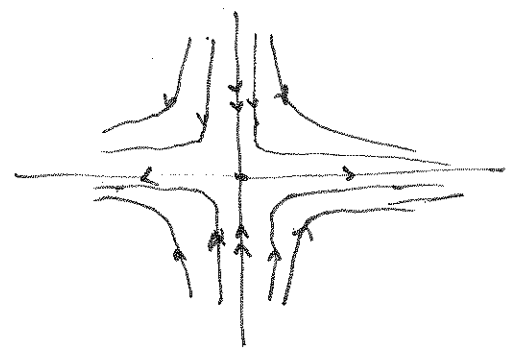
$$DF(x,y) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 3x^2 & -2 \end{pmatrix}$$

$$\Rightarrow DF(0,0) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -2 \end{pmatrix} \quad (*)$$

Egenvärdena kan läsas av från diagonalen,  $\lambda_1 = 1, \lambda_2 = -2$ .  
d.v.s. (0,0) är en sadelpunkt  $\wedge$  ty  $\lambda_1 > 0$  och  $\lambda_2 < 0$ .  
(enligt Hartman-Grobman)

b) skissa banor för det linjäriserade systemet kring (0,0).  
visa att banan där  $(x,y) \rightarrow (0,0)$  ges av  $x=0$ .

Egenvektorer kan tas som kolonnerna av (\*); skala om för att få  $\vec{v}_1 = (1,0), \vec{v}_2 = (0,1)$ . Alla punkter utanför linjen  $t \mapsto t \cdot \vec{v}_2$  kommer att  $\rightarrow \infty$  (ty egenvärdet  $\lambda_2 < 0$ ).  
d.v.s. banan  $x=0$  går mot  $\infty$  mot origo, alla andra  $\rightarrow \infty$ .



9.3.20

(2/3)

c) BESTÄM BANOR FÖR  $x \neq 0$ . VISA ATT BANAN ~~ÄR~~ MOTSVÄRANDE  $x=0$  ÄR SAMMA SOM FÖR DET LINDÄRDA SYSTEMET, MEN BANAN ~~ÄR~~ MOTSVÄRANDE  $y=0$  RES AV  $y = x^3/5$ . SVISSA BANOR.

ANTAG FÖRST  $x \neq 0$ . DÅ GÄLLER

$$\frac{dy}{dx} = \frac{\frac{dy}{dt}}{\frac{dx}{dt}} = \frac{x^3 - 2y}{x}$$

$$\Leftrightarrow x \cdot \frac{dy}{dx} + 2y - x^3 = 0 \quad (*)$$

SURIN SOM  $M(x,y) + N(x,y) \cdot \frac{dy}{dx} = 0$ ,  $M = 2y - x^3$ ,  $N = x$ .

OS) ATT SYSTEMET ÄR EXAKT, TY  $\frac{\partial M}{\partial y} = 2 \neq 1 = \frac{\partial N}{\partial x}$ .

DOCK KAN VI SÖKA INTEGRERANDE FAKTOR  $\mu$  SOM GÖR SYSTEMET EXAKT. FÄRN 3.19 FÖR VI

$$\frac{d\mu}{dx} = \frac{\frac{\partial M}{\partial y} - \frac{\partial N}{\partial x}}{N} \cdot \mu = \frac{\mu}{x}$$

D.V.S. FÖLDANDE SYSTEM ÄR EXAKT

EN LÖSN. ÄR  $\mu(x) = x$  (TESTA!).

$$2xy - x^4 + x^2 \cdot \frac{dy}{dx} = 0$$

SÖK  $\psi(x,y)$  S.A.

$$\begin{cases} \frac{\partial \psi}{\partial x} = 2xy - x^4 & (1) \\ \frac{\partial \psi}{\partial y} = x^2 & (2) \end{cases}$$

$$\Rightarrow \psi(x,y) = x^2y + h(x)$$

$$\text{MEN } \frac{\partial \psi}{\partial x} = 2xy + h'(x) \quad (2)$$

$$(1)+(2) \Rightarrow h'(x) = -x^4 \quad \text{T.E.X. } h(x) = -\frac{x^5}{5}$$

ETT MÖDLIGT VAL ÄR SÄLLES  $\psi(x,y) = x^2y - \frac{x^5}{5}$ .

VI HAR ATT KORVORNA  $\psi(x,y) = c$ , FÖR  $c \in \mathbb{R}$ , ÄR BANOR

TILL (\*): TY:

$$\frac{d}{dx} (\psi(x,y(x))) = \frac{d}{dx} (c) = 0$$

$$\frac{\partial \psi}{\partial x} + \frac{\partial \psi}{\partial y} \cdot \frac{dy}{dx} = 2xy - x^4 + x^2 \cdot \frac{dy}{dx}$$

$$\left. \begin{array}{l} (x \neq 0) \\ \Rightarrow 2y - x^3 + x \cdot \frac{dy}{dx} = 0 \end{array} \right\}$$

9.3.20

(3/3)  
c)

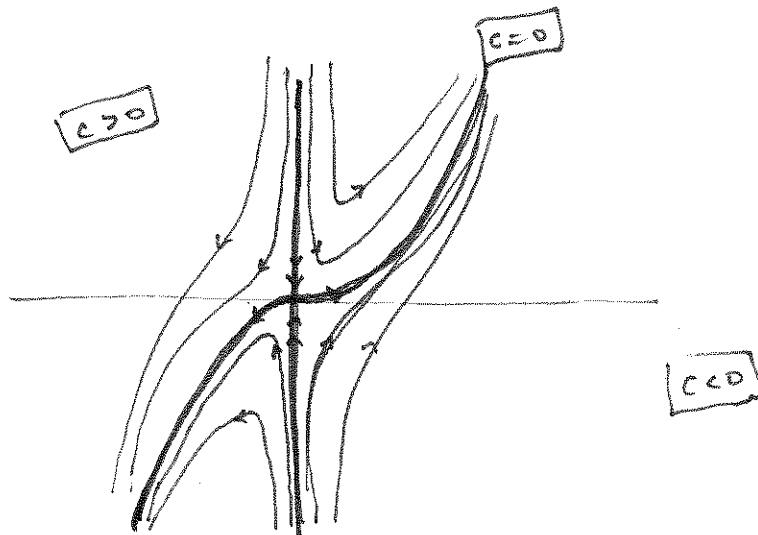
BANDOR TILL SYSTEMET



$\psi(x,y) = c$  HAN SVARAS

$$y = \frac{c}{x^2} + \frac{x^3}{5} \quad (x \neq 0)$$

DEN FÖRSTA TERMEN HAR SAMMA TECKEN SOM  $c$ . FÖR  $x$  NÄRA 0 KOMMER DENNA TERM ATT DOMINERA. FÖR  $|x| >> 0$  KOMMER DEN ANDRA TERMEN ATT DOMINERA. RIKTHINGEN PÅ BANDONA FÅR VI FRÅN DET LINJÄRISERADE SYSTEMET.



OM  $x=0$  ÄR SYSTEMET  $(x', y') = (0, -2y)$  SOM HAR LÖSNING  $(x, y) = (0, c \cdot e^{-2t})$ , D.V.S. BANDAN SOM GES AV  $x=0$ , DETTA ÄR SAMMA SOM FÖR DET LINJÄRISERADE SYSTEMET.

BANDAN MOTSVARANSE  $y=0$  FÖR DET LINJÄRISERADE SYSTEMET MÅSTE GÅ GENOM OLIQD. DET ENDA ALTERNATIVET ÄR  $\psi(x,y) = 0$ , D.V.S.  $y = x^3/5$ .

9.3.26

## BETRAKTA SYSTEMEN

$$\textcircled{1} \begin{cases} x' = y + x \cdot (x^2 + y^2) \\ y' = -x + y \cdot (x^2 + y^2) \end{cases}$$

$$\textcircled{2} \begin{cases} x' = y - x \cdot (x^2 + y^2) \\ y' = -x - y \cdot (x^2 + y^2) \end{cases}$$

a) visa att  $(0,0)$  är kritisk punkt till  $\textcircled{1}$  och  $\textcircled{2}$ .

Obs. att systemen kan skrivas

$$\begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} A \cdot \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \pm h(x,y)$$

där

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} \quad h(x,y) = \begin{pmatrix} x \cdot (x^2 + y^2) \\ y \cdot (x^2 + y^2) \end{pmatrix}$$

där  $A \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \pm h(0,0) = 0$  ser vi att  $(0,0)$  är krit. pkt.

b) visa att systemen är lokalt linjära.

d.v.s. vi måste visa att  $\|h(x,y)\| / \|(x,y)\| \rightarrow 0$  där  $(x,y) \rightarrow 0$ .

$$\frac{\|h(x,y)\|^2}{\|(x,y)\|^2} = \frac{x^2(x^2+y^2)^2 + y^2(x^2+y^2)^2}{x^2+y^2} = (x^2+y^2)^2 \rightarrow 0 \quad \text{d.v.s.}$$

c) inför polära koord.; visa att  $r \rightarrow 0$  där  $t \rightarrow \infty$  för  $\textcircled{2}$  så  $(0,0)$  är asympt. stabil. visa att  $(0,0)$  är instabil för  $\textcircled{1}$ .

låt  $r^2 = x^2 + y^2$  (polära koord.), där är  $2r \cdot r' = 2x \cdot x' + 2y \cdot y'$

1 FALLET  $\textcircled{2}$ :

$$r \cdot r' = x x' + y y' = x y - x^2 r^2 - x y - y^2 r^2 = -r^2(x^2 + y^2) = -r^4 \Rightarrow r' = -r^3$$

d.v.s.  $r' < 0$  så  $r \rightarrow 0$  där  $t \rightarrow \infty$ . d.v.s.  $(0,0)$  är asympt. stabil.

1 FALLET  $\textcircled{1}$ :

$$r \cdot r' = x x' + y y' = x y + x^2 r^2 - x y + y^2 r^2 = r^4 \Rightarrow r' = r^3$$

$$\Rightarrow \int \frac{dr}{r^3} = \int dt \Rightarrow -\frac{1}{2r^2} = t + c \Rightarrow r^2 = -\frac{1}{2(t+c)}$$

låt  $r(0) = r_0$ . där

$$r_0^2 = -\frac{1}{2c} \Rightarrow c = -\frac{1}{2r_0^2} \Rightarrow r^2 = -\frac{1}{2(t - \frac{1}{2r_0^2})}$$

d.v.s.  $r^2$  är obegränsad där  $t \rightarrow \frac{1}{2r_0^2}$  så  $(0,0)$  är inte stabil.