

## ЗАДАЦИ ИЗ ДИФЕРЕНЦИЈАЛНИХ ЈЕДНАЧИНА Б – В, Ј и Н смер

Седми двочас

асистенти: Марија Микић и Душан Дробњак

1. Скицирати фазни портрет динамичког система  $X' = AX$ , ако је:

а)  $A = \begin{bmatrix} -1 & 2 \\ 0 & -3 \end{bmatrix}$ ;      б)  $A = \begin{bmatrix} -1 & 3 \\ 5 & -3 \end{bmatrix}$ ;      в)  $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{bmatrix}$ ;

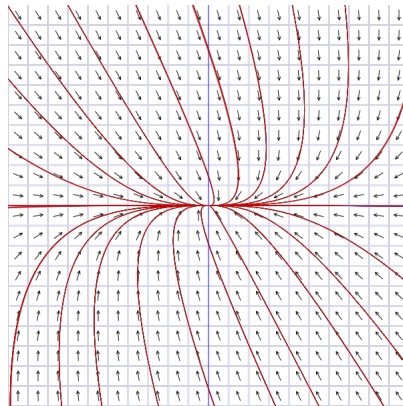
г)  $A = \begin{bmatrix} -2 & -5 \\ 2 & 2 \end{bmatrix}$ ;      д)  $A = \begin{bmatrix} -1 & -1 \\ 2 & -3 \end{bmatrix}$ ;      ђ)  $A = \begin{bmatrix} 5 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$ .

**Скица решења.**

а) Сопствене вредности матрице  $A$  су  $\lambda_1 = -1$  и  $\lambda_2 = -3$ . Сопствени вектор који одговара сопственој вредности  $\lambda_1 = -1$  је  $\gamma_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$ , а сопствени вектор који одговара сопственој вредности  $\lambda_2 = -3$  је  $\gamma_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$ . Стога је опште решење система

$$X(t) = c_1 e^{-t} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} + c_2 e^{-3t} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}, \quad c_1, c_2 \in \mathbb{R}.$$

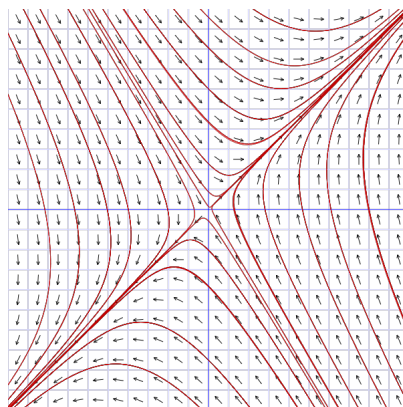
Еквилибријум система  $X^* = (0, 0)$  је **стабилан чвор**. Одговарајући фазни портрет је приказан на слици испод.



б) Сопствене вредности матрице  $A$  су  $\lambda_1 = -6$  и  $\lambda_2 = 2$ . Сопствени вектор који одговара сопственој вредности  $\lambda_1 = -6$  је  $\gamma_1 = \begin{bmatrix} 3 \\ -5 \end{bmatrix}$ , а сопствени вектор који одговара сопственој вредности  $\lambda_2 = 2$  је  $\gamma_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$ . Стога је опште решење система

$$X(t) = c_1 e^{-6t} \begin{bmatrix} 3 \\ -5 \end{bmatrix} + c_2 e^{2t} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad c_1, c_2 \in \mathbb{R}.$$

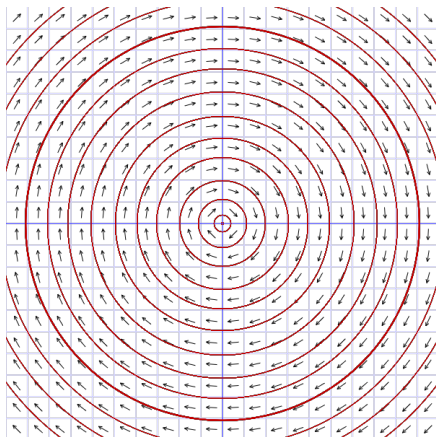
Еквилибријум система  $X^* = (0, 0)$  је **седло**. Одговарајући фазни портрет је приказан на слици испод.



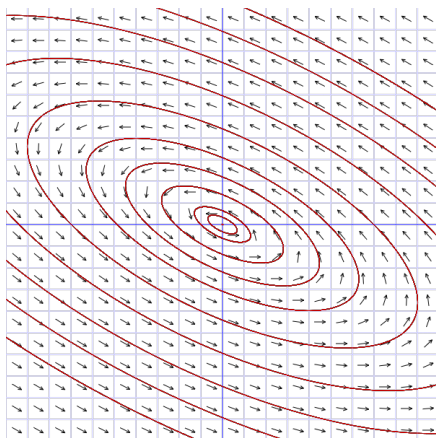
в) Сопствене вредности матрице  $A$  су конјуговано комплексне  $\lambda_{1,2} = \pm i$ . Опште решење система је

$$X(t) = c_1 \begin{bmatrix} \cos t \\ -\sin t \end{bmatrix} + c_2 \begin{bmatrix} \sin t \\ \cos t \end{bmatrix}, \quad c_1, c_2 \in \mathbb{R}.$$

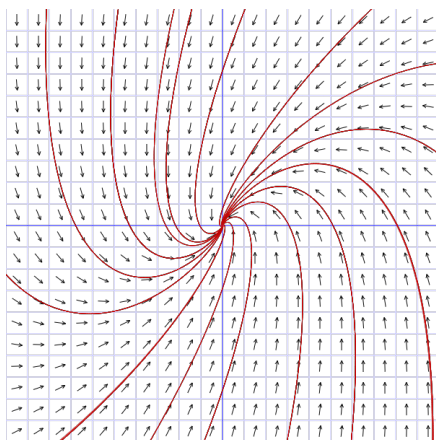
Еквилибријум система  $X^* = (0, 0)$  је **центар**. Одговарајући фазни портрет је приказан на слици испод.



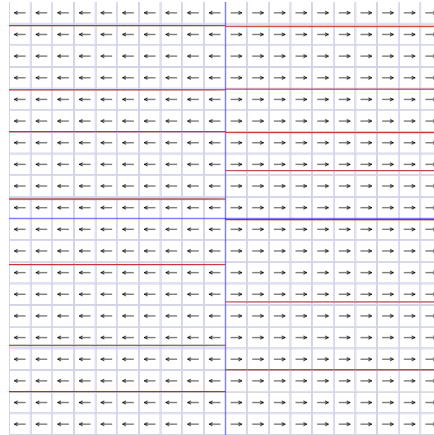
г) Сопствене вредности матрице  $A$  су конјуговано комплексне  $\lambda_{1,2} = \pm\sqrt{6}i$ . Еквилибријум система  $X^* = (0, 0)$  је **центар**, а фазне трајекторије су елипсе. Одговарајући фазни портрет је приказан на слици испод.



д) Сопствене вредности матрице  $A$  су конјуговано комплексне  $\lambda_{1,2} = -2 \pm i$ . Еквилибријум система  $X^* = (0, 0)$  је **стабилан фокус**, а фазне трајекторије су спирале. Одговарајући фазни портрет је приказан на слици испод.



ђ) Сопствене вредности матрице  $A$  су  $\lambda_1 = 5$  и  $\lambda_2 = 0$ . Еквилибријуми система су  $X^* = (0, s)$ ,  $s \in \mathbb{R}$ , **неизоловани чворови**, а фазне трајекторије су полуправе. Одговарајући фазни портрет је приказан на слици испод.



2. Нека су  $a, b \in \mathbb{R}$  и нека је  $a \neq \pm b$ . Свести диференцијалну једначину  $y'' + 2ay' + b^2y = 0$  на систем диференцијалних једначина. У зависности од параметара  $a$  и  $b$  испитати тип еквилибријума и скицирати фазне портрете.

**Скица решења.**

Дата диференцијална једначина се може свести на систем (\*коју смену уводимо?)

$$x'_1 = x_2$$

$$x'_2 = -b^2x_1 - 2ax_2.$$

Матрица система је матрица  $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -b^2 & -2a \end{bmatrix}$ . Сопствене вредности матрице  $A$  су  $\lambda_{1,2} = -a \pm \sqrt{a^2 - b^2}$ , када је  $a^2 > b^2$ , односно  $\lambda_{1,2} = -a \pm i\sqrt{b^2 - a^2}$ , када је  $a^2 < b^2$ . У зависности од вредности параметара разликујемо тип еквилибријума.

- 1) ако је  $a^2 - b^2 > 0$ ,  $b = 0$  и  $a \neq 0$ , онда су еквилибријуми  $X^* = (s, 0)$ ,  $s \in \mathbb{R}$  **неизоловани чворови**;
- 2) ако је  $a^2 - b^2 > 0$ ,  $b \neq 0$  и  $a > 0$ , онда је еквилибријум  $X^* = (0, 0)$  **стабилан чвор**;
- 3) ако је  $a^2 - b^2 > 0$ ,  $b \neq 0$  и  $a < 0$ , онда је еквилибријум  $X^* = (0, 0)$  **нестабилан чвор**;
- 4) ако је  $a^2 - b^2 < 0$  и  $a = 0$  онда је еквилибријум  $X^* = (0, 0)$  **центар**;
- 5) ако је  $a^2 - b^2 < 0$  и  $a > 0$  онда је еквилибријум  $X^* = (0, 0)$  **стабилан фокус**;
- 6) ако је  $a^2 - b^2 < 0$  и  $a < 0$  онда је еквилибријум  $X^* = (0, 0)$  **нестабилан фокус**;

Фазне портрете скицирати за домаћи.