

23/9 5.6 Diskrete dynamiske systemer

for med skærsen i
gør
i mængden til konstant
dette kan
• beregner i long-term behaviour til systemet.

noe som slipper!

for er eigenvektorer vektorer.

Def (Dynamisk system) Givet startværdi $\vec{x}_0 \in \mathbb{R}^n$
Da er \vec{x}_k givet ved $\vec{x}_{k+1} = A \vec{x}_k$.
Hvis A er diagonaliserbar, er disse bare n uafhængige
førsteordens differensligninger $x_{k+1} = \lambda_1 x_k$
 \vdots
 $x_{k+1}^n = \lambda_n x_k^n$ } n stk.

Prop Antag A diagonaliserbar og n forskellige egenverdier, som
sikker $|\lambda_1| \geq |\lambda_2| \geq |\lambda_3| \geq \dots \geq |\lambda_n|$. Med

egenvektorer $\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_n$.

$$\text{Skriv } \vec{x}_0 = c_1 \vec{v}_1 + \dots + c_n \vec{v}_n$$

$$\text{Da er } \vec{x}_k = c_1 \lambda_1^k \vec{v}_1 + \dots + c_n \lambda_n^k \vec{v}_n.$$

Bevís $\vec{x}_1 = A \vec{x}_0$
 $= A(c_1 \vec{v}_1 + \dots + c_n \vec{v}_n)$
 $= c_1 A \vec{v}_1 + \dots + c_n A \vec{v}_n$
 $= c_1 \lambda_1 \vec{v}_1 + \dots + c_n \lambda_n \vec{v}_n. \quad (*)$

$$\boxed{A \vec{v} = \lambda \vec{v}}$$

$$\begin{aligned} \vec{x}_2 &= A \vec{x}_1 = A(c_1 \lambda_1 \vec{v}_1 + \dots + c_n \lambda_n \vec{v}_n) \\ &= c_1 \lambda_1 A \vec{v}_1 + \dots + c_n \lambda_n A \vec{v}_n \\ &= c_1 \lambda_1 (\lambda_1 \vec{v}_1) + \dots + c_n \lambda_n (\lambda_n \vec{v}_n) \\ &= c_1 \lambda_1^2 \vec{v}_1 + \dots + c_n \lambda_n^2 \vec{v}_n \end{aligned}$$

... Monstret fortsætter...!

QED \square

$$X_k = c_1 \lambda_1^k \vec{v}_1 + \dots + c_n \lambda_n^k \vec{v}_n$$

Observasjon • Hvis alle $|\lambda_i| < 1$, så $X_k \rightarrow 0$ for $k \rightarrow \infty$.

• Hvis én av $|\lambda_i| > 1$ så $X_k \rightarrow \infty$ for $k \rightarrow \infty$.

• Om alle $|\lambda_i| = 1 \Rightarrow$ ingen konvergens (med mindre $A = I$)

• Hvis $n=2$ og $|\lambda_1| > |\lambda_2|$

$$X_k = c_1 \lambda_1^k \vec{v}_1 + c_2 \lambda_2^k \vec{v}_2$$

så vil $\left| \frac{\lambda_1}{\lambda_2} \right|^k > 1$. Så for store k , $X_k \approx c_1 \lambda_1^k \vec{v}_1$

- eks1
- Alle startplasser går mot null!
 $\vec{0}$
 - Raskere mot null i retning egenvektoren med lavest eigenverdi
 - Kaller $\vec{0}$ for en attraktor / tiltrekker.

$$X_k = c_1 \lambda_1^k \vec{e}_1 + c_2 \lambda_2^k \vec{e}_2$$

altid mot null fordi begge < 1 .

(filene legges ut på
folk.uio.no/fredrme/mat120/)

eks2

- Begge egenverdier > 1 ,
- Vansett hvor n starter, $\rightarrow \infty$.

eks2.m

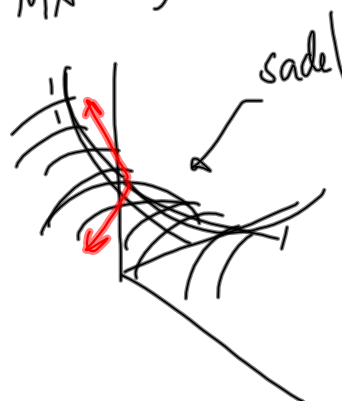
- Raskere i rening \vec{e}_1 . (fordi $1.44 > 1.2$)
- \vec{x}_0 er egenvektor (ligger i $\text{span}\{\vec{e}_i\}$)
- Repeller / frastøter.

eks3

eks3.m

- $\vec{0}$ er sadelpunkt (husk MAT1110)

- Enne $\lambda_1 > 1$ og $\lambda_2 < 1$.



Hva om A ikke er diagonal?

Siden $\vec{x}_k = c_1 \lambda_1^k \vec{v}_1 + \dots + c_n \lambda_n^k \vec{v}_n$

Observasjon Om A reell matrise med kompleks egenverdi λ . Så er også $\bar{\lambda}$ en egenverdi.

Beris

$$\overline{A \vec{v}} = \overline{A \vec{v}} = \overline{\lambda \vec{v}} = \bar{\lambda} \vec{\bar{v}}$$

Oppsummer: Om (λ, \vec{v}) egenpar $\Rightarrow (\bar{\lambda}, \vec{\bar{v}})$ egenverdi.

Husk:
Hvis $z = a + ib$
så $\bar{z} = a - ib$
↑
konjugert

5.6.1 A 2x2 matrise

$$\lambda_1 = 3$$

$$\lambda_2 = \frac{1}{3}$$

$$\vec{v}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\vec{v}_2 = \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\left(\begin{array}{l} A = P D P^{-1} \\ \text{eller} \\ P^{-1} D P \end{array} \right) \begin{array}{l} \text{eigen} \\ \text{vektorer} \end{array}$$

La $\{\vec{x}_k\}$ være løsning av $\vec{x}_{n+1} = A \vec{x}_n$ hvor

$$\vec{x}_0 = \begin{bmatrix} 9 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\vec{x}_k = c_1 \lambda_1^k \vec{v}_1 + c_2 \lambda_2^k \vec{v}_2$$

a) Begn ut \vec{x}_1 .

$$\text{vil ha } \vec{x}_0 = c_1 \vec{v}_1 + c_2 \vec{v}_2$$

$$\begin{pmatrix} 9 \\ 1 \end{pmatrix} = c_1 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} + c_2 \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 9 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & -1 & 9 \\ 0 & 2 & -8 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & -1 & 9 \\ 0 & 1 & -4 \end{bmatrix}$$

$$\sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 5 \\ 0 & 1 & -4 \end{bmatrix}$$

$$\text{Så } \vec{x}_0 = 5 \vec{v}_1 + 4 \vec{v}_2$$

Så (ved formel)

$$\vec{v}_1 = 5 \cdot 3 \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} + (-4) \cdot \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} 15 - \frac{4}{3} \\ 15 + \frac{4}{3} \end{bmatrix}$$

Digresjon et annet dynamisk system
diskret

fraktal.

M Mandelbrot-mengden $\subseteq \mathbb{C}$.

$c \in M$ hvis følger

$$z_{n+1} = z_n^2 + c$$

ikke går mot ∞

$$z_0 = 0$$

$1 \in M?$

$$z_1 = 0 + 1$$

$$z_2 = 1^2 + 1 = 2$$

$$z_3 = 2^2 + 1 = 5$$

\vdots

$$z_n \rightarrow \infty$$

$1 \notin M!$

$-1 \in M?$

$$z_1 = 0 + (-1) = -1$$

$$z_2 = (-1)^2 - 1 = 0$$

$$z_3 = 0 - 1 = -1$$

Går ikke mot uendelig, så $-1 \in M$.

