

Министерство образования и науки Российской Федерации
Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего
образования

САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ НАЦИОНАЛЬНЫЙ ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ
УНИВЕРСИТЕТ ИТМО

Факультет систем управления и робототехники

Лабораторная работа № 4 "Динамические системы"

по дисциплине Практическая линейная алгебра

Выполнила: студентка гр. **R3238**

Нечаева А. А.

Преподаватель: *Перегудин Алексей Алексеевич*

Санкт-Петербург, 2023-2024

В этой лабораторной мы будем работать с непрерывными ($t \in \mathbb{R}$) и дискретными ($k \in \mathbb{Z}$) линейными динамическими системами второго порядка вида

$$\begin{cases} \dot{x}_1(t) = a_1x_1(t) + a_2x_2(t), \\ \dot{x}_2(t) = a_3x_1(t) + a_4x_2(t) \end{cases} \quad (1)$$

$$\begin{cases} x_1(k+1) = a_1x_1(k) + a_2x_2(k), \\ x_2(k+1) = a_3x_1(k) + a_4x_2(k) \end{cases} \quad (2)$$

в более компактной форме:

$$\dot{x}(t) = Ax(t), \quad (3)$$

$$x(k+1) = Ax(k), \quad (4)$$

где $x(\cdot) \in \mathbb{R}^2, \mathbb{R}^{2 \times 2}$.

1 задание

Зададимся двумя неколлинеарными векторами $v_1, v_2 \in \mathbb{R}^2$, не лежащими на координатных осях:

$$v_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 4 \end{pmatrix} \quad v_2 = \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \end{pmatrix} \quad (5)$$

Придумаем непрерывные динамические системы:

1.1

Система асимптотически устойчива, при этом если $x(0) = v_1$, то $x(t) \in \text{Span}v_1$, а если $x(0) = v_2$, то $x(t) \in \text{Span}v_2$ при всех $t \geq 0$.

1.2

Система неустойчива, при этом у матрицы A не существует двух неколлинеарных собственных векторов.

1.3

Система неустойчива, при этом если $x(0) = v_1$, то $\lim_{t \rightarrow \infty} x(t) = 0$.

1.4

Система асимптотически устойчива, при этом матрица $A \in \mathbb{R}^2$ имеет комплексные собственные вектора вида $v_1 \pm v_2 i \in \mathbb{C}^2$.

1.5

Система неустойчива, при этом матрица A имеет такие же собственные вектора, как в предыдущем пункте.

1.6

Система не является асимптотически устойчивой, но не является и неустойчивой, при этом матрица A имеет собственные векторы такие же, как в пункте 4.