Задача 13. Нека функциите x(t), y(t) са решения на системата

$$\begin{cases} \dot{x} = xy \\ \dot{y} = -x^2 \end{cases}$$

- а) Покажете, че функцията $v(t) := [x(t)]^2 + [y(t)]^2$ не зависи от t.
- б) Намерете равновесните точки на системата. Начертайте фазов портрет на системата. Кои равновесни точки са устойчиви?

Решение:

a)
$$v'(t) = (x^2(t) + y^2(t))' = 2x(t) \cdot x(t) + 2y(t) \cdot y(t) =$$

 $= 2x(t) \cdot x(t) \cdot y(t) + 2y(t) \cdot (-x^2(t)) = 2x^2(t) \cdot y(t) - 2x^2(t) \cdot y(t) = 0$
 $\Rightarrow v(t) = const$.

Може да подходим и по следния начин:

$$\Rightarrow dt = \frac{dx}{xy} = -\frac{dy}{x^2}$$
 или $xdx = -ydy \bigg| \int$

$$\int x dx = -\int y dy \Rightarrow \frac{x^2}{2} + \frac{y^2}{2} = c_1$$
 или $x^2(t) + y^2(t) = c$,

функцията $x^2(t) + y^2(t)$ е първи интеграл на системата, т.е. ако заместим в нея с някое решение на системата, ще получим константа. (това издава, че фазовите криви ще са елипси (окръжността е частен случай на елипсата)).

б) Равновесните точки са там където скоростите се нулират, т.е. където се нулират десните страни на системата.

$$\begin{cases} xy = 0 \\ -x^2 = 0 \end{cases} \Rightarrow (0, y_0)$$
 са равновесните точки, където $y_0 \in \mathbb{R}$ е реален параметър. Теоремата

на Ляпунов ни казва, че понякога може да определим какъв е вида на точките само от първото линейно приближение на системата. Нека проверим. Линейното проближение на системата го взимаме от матрицата на Якоби:

$$Ja(x,y) = \begin{pmatrix} f_x' & f_y' \ g_x' & g_y' \end{pmatrix}$$
, където $f = xy, g = -x^2$

$$\Rightarrow Ja(x,y) = \begin{pmatrix} y & x \\ -2x & 0 \end{pmatrix}; Ja(0,y_0) - \begin{pmatrix} y_0 & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$|\mathit{Ja}(0,y_0)-E\,.\,\lambda\,|=\begin{vmatrix}y_0-\lambda&0\\0&0-\lambda\end{vmatrix}=-\,\lambda(y_0-\lambda)=0\Rightarrow\lambda_1=0\;\mathrm{id}\;\lambda_2=y_0.$$

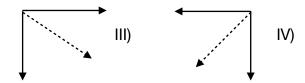
Сега, ако $y_0>0$ ще имаме неустойчивост, но ако $y_0<0$, имаики че $\lambda_1=0$ (не е нито положителна нито отрицателна) не попадаме в нито един от двата случая и първото приближение не може да определи вида на точките $(0,y_0)$ за $y_0<0$.

Но ние знаем какъв е вида на фазовите криви и ще проверим посоката на фазовите тангенциални векторчета. Имаме $x^2 = -y^2 + c$.

 $\vec{\tau}(x,y) = (xy,-x^2)$. Очевидно втората координата на този вектор е винаги отрицателна.

Ще разгледаме само III-ти и IV-ти квадрант, защото само там ще имаме $y_0 < 0$.

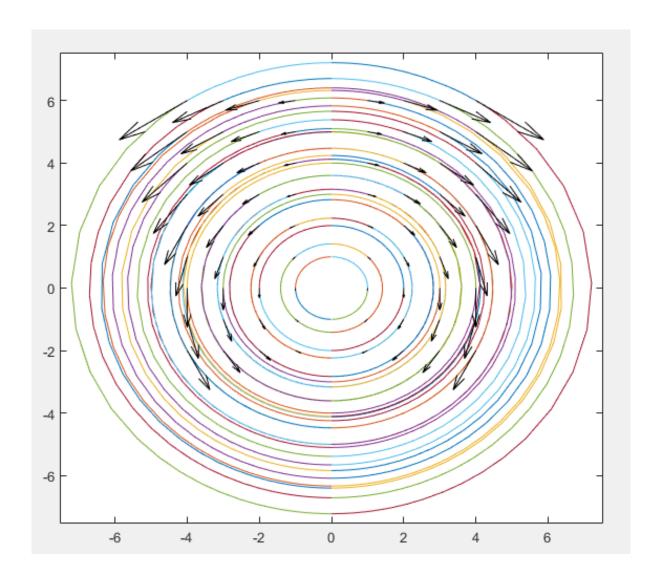
Да вземем първо III-ти квадрант. Там имаме $x_0 < 0, y_0 < 0$, следователно xy > 0



С аналогични разсъждения може да заключим, че в IV-ти квадрант тангенциалните вектори отново ще сочат към ординатата, където са равновесните точки, т.е. там ще имаме устойчивост, но не и асимптотична, тъй като не всички собствени стойности са отрицателни (имаме $\lambda_1=0$, трябваше да е отрицателно, за да кажем че устойчивостта е асимптотична).

И остана да проверим за $y_0=0\Rightarrow \vec{\tau}(x_0,y_0)=(0,-x_0^2)$, т.е. ще имаме неустойчивост.

Фазов портрет за онагледяване на получения резултат:



MathLab код на фазовия портрет:

```
Command Window
f_{\underline{x}} >> function zad3
      tmax=5;
      function z=ff(t,y) %y1'=y1*y2; y2'=-y1^2
           z=[y(1)*y(2); -y(1)^2];
      end
  ak=0;
  bk=2;
  x=ak-4 : 1 : ak+4;
  y=bk-4:1:bk+4;
  [X Y]=meshgrid(x,y);
      for i=1:length(x)
           for j=1:length(y)
                   [T,Z]=ode45(@ff, [0,tmax], [X(i,j), Y(i,j)]);
                   [T1,Z1]=ode45(@ff, [0,-tmax], [X(i,j), Y(i,j)]);
                   plot(ak,bk,'r')
                   hold on
                   plot(Z(:,1),Z(:,2),Z1(:,1),Z1(:,2));
                   axis([ak-7.5 ak+7.5 bk-9.5 bk+5.5]);
           end
      end
      DX=X.*Y;
      DY=-X.^2;
      quiver(X,Y,DX,DY,1.8,'k');
  end
```