

Равновесие



$\ddot{r} = \ddot{r}_0 = \text{const}$ — гео бех r . \Rightarrow Медна в равновесии

В грави с.к.

$\ddot{r} = \ddot{r}(q)$ гео цеп. сим-и (для статистики)

План. равнобр. (н.п.) ст. форм $x_0 = \binom{q}{0}$ ($x = \binom{q}{q} = \binom{q}{q}$)

Если $q = -n.p.$, в цеп. сим-и $\Leftrightarrow Q(q_0, 0, t) = 0$

Если $Q = -\nabla \Pi$, то в н.п. $\nabla \Pi = 0$.

Применение метода.

$\ddot{r} = \ddot{r}_0$ (надея когд) вб-ся н.п. $\Leftrightarrow \nabla \ddot{r} \text{ в н.п.} \rightarrow SA = \int \vec{F} \cdot \delta \vec{r} dm = 0$.

ДЛ уравнение $Q = 0$

Пример

$$\ddot{x} = \alpha x^\beta, \quad \beta \in (0, 1) \quad \left(\begin{array}{l} \text{"Сущ" } \alpha x^\beta \text{ публе о б. в. 0} \\ \text{вб-ся в т. 0 норм. равнобр?} \end{array} \right)$$

$$x(0) = 0, \quad \dot{x}(0) = 0$$

1. $x = 0$ — реш-е.

2. Рассм. $x = at^\beta \neq 0$

$$\alpha b(b-1) t^{b-2} = \alpha a^\beta t^{\beta b}$$

$$b-2 = \beta b \Rightarrow b = \frac{2}{1-\beta} > 0 \Rightarrow x(0) = 0, \text{ значит } \dot{x}(0) = 0 \text{ тоже.}$$

$$\frac{2(1+\beta)}{(1-\beta)^2} = \alpha a^{\beta-1} \Rightarrow a = \left[\frac{2(1+\beta)}{\alpha(1-\beta)^2} \right]^{\frac{1}{\beta-1}}$$

Как реш? 2 реш-я гео нор. реш. $x=0, \dot{x}=0$.

А норама это αx^β не реш-я. Извиняю! Уг-за зело т. Кому не подойдет.

Задача 1



$$\Pi = 2lF \cos \varphi + mg l \sin \varphi$$

$$\Pi_{, \varphi} = mg l \cos \varphi - 2lF \sin \varphi = 0$$

$$F = \frac{mg}{2} \operatorname{ctg} \varphi$$

Item očípeť ťa, item menovate mymua cua.

Základ 2



$$\delta A = nPSx - F\delta x = 0$$

$$F = nP$$

$$P = mg$$

Základ 3



Myskais je bryz. cayze.

T. vacein m gavma raz-ω b pabnobečiu, uvale gavma nob-tu dne venice.

Bz bryz. cayze očividia,

$$\bar{F} = -\nabla P \quad P = mgz - \frac{\omega^2}{2}(x^2 + y^2)$$

$$\delta A = -\nabla P \delta \vec{r} = 0 \Rightarrow -dP = 0 \Rightarrow P = \text{const} \Rightarrow z = \frac{\omega^2}{2g}(x^2 + y^2) + C$$

Základ 4



Necum. myskais.

D-ib, zis gabe mysk-tu pabnabečiu

$$\begin{cases} \delta A = P_1 S_1 dL_1 + P_2 S_2 dL_2 = 0 \\ S_1 dL_1 + S_2 dL_2 = 0 \end{cases}$$

$$\Rightarrow dL_2 = -\frac{S_1}{S_2} dL_1 \Rightarrow \delta A = (P_1 - P_2) dL_1 = 0 \Rightarrow P_1 = P_2$$



Základ 5

$$\begin{cases} x^2 + y^2 + z^2 = 1 \\ x + y + z = 1 \end{cases}$$

- mat. s. gumeice zo symbolom B nae pamečiu

Necum. nacem. pabnobečiu



1. Үз үрдізгендегі бүрі, неренес - 1. A u B, т.к. $\delta \vec{r} \perp m\vec{g}$

Решение:

- Есан өзбек зертапта бүрге $F(\vec{r}_1, \dots, \vec{r}_n, t) = 0$, т.о. $f_i, \vec{r}_k \cdot \delta \vec{r}^k = 0$



! Дор жағдай!

$$\begin{cases} 2x\delta x + 2y\delta y + 2z\delta z = 0 \\ \delta x + \delta y + \delta z = 0 \\ x^2 + y^2 + z^2 - 1 = 0 \\ x + y + z - 1 = 0 \end{cases}$$

Үз үрдізгендегі бүрі, неренес. $\delta A = mg\delta z \Rightarrow \delta z = 0$

$$\begin{cases} x\delta x + y\delta y = 0 \\ \delta x + \delta y = 0 \end{cases} \Rightarrow \delta y = -\delta x, \quad x - y = 0 \Rightarrow x = y$$

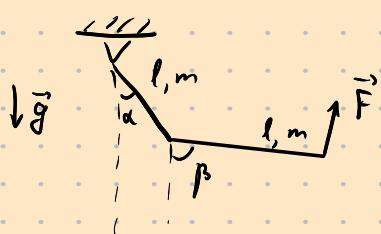
$$\begin{cases} 2x^2 + z^2 = 1 \\ z = 1 - 2x \end{cases}$$

$$2x^2 + 1 - 4x + 4x^2 = 1$$

$$\begin{cases} x=0 \\ x=\frac{2}{3} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} y=0 \\ y=\frac{2}{3} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} z=1 \\ z=-\frac{1}{3} \end{cases}$$

2. Ноне үшбұрыс өкілемнен неренеснан әмбес ын же. әмбес өзбек

Задача 6



$$F = \text{const}$$

Неренес н.п.

$$\begin{cases} Q_\alpha = -\gamma_{,\alpha}^g + Q_\alpha^F = 0 \\ Q_\beta = -\gamma_{,\beta}^g + Q_\beta^F = 0 \end{cases}$$

$$\Pi = -\frac{3}{2}mgl\cos\alpha - \frac{1}{2}mgl\cos\beta$$

$$Q_\beta^F = Fl \quad Q_\alpha^F = Fl\cos(\alpha - \beta)$$

$$\begin{cases} -\frac{3}{2}mg \sin \alpha + F \cos(\alpha - \beta) = 0 \\ \frac{1}{2}mg \sin \beta + Fl = 0 \end{cases}$$

$$\sin \beta = \frac{2F}{mg} \quad \text{- case 3 upwards: } 1. F > mg/2 \text{ - new n.p.}$$

$$2. F = mg/2 \quad \beta = \frac{\pi}{2}$$

$$3. F < mg/2 \quad \beta_1 = \arcsin \frac{2F}{mg}, \quad \beta_2 = \pi - \beta_1$$

$$-\frac{3}{2}mg \sin \alpha + F (\cos \alpha \cos \beta + \sin \alpha \sin \beta) = 0$$

$$F \cos \beta + (F \sin \beta - \frac{3}{2}mg) \tan \alpha = 0$$

$$\tan \alpha = \frac{F \cos \beta}{\frac{3}{2}mg - F \sin \beta} \Rightarrow \begin{cases} \alpha_1 = \operatorname{arctg} F(\beta_1) \\ \alpha_2 = \pi + \alpha_1 \\ \alpha_3 = -\alpha_1 \\ \alpha_4 = \pi - \alpha_1 \end{cases} \quad \left. \begin{array}{l} \beta_1 \\ \beta_2 \end{array} \right\} - \beta_1$$



Числубарес нөх. мағыны

$$\dot{x} = Ax, \quad A = \text{const}$$

$$x = he^{\lambda t} \Rightarrow \det(\lambda + -A) = P(\lambda) = 0 \Rightarrow \lambda_1, \dots, \lambda_n - \text{көрнүм}$$

$$x = e^{-\lambda t} \cdot y_{\lambda t} \Leftrightarrow \begin{cases} \operatorname{Re} \lambda_i < 0 \\ i=1, \dots, n \end{cases}$$

$$P(\lambda) = a_n \lambda^n + \dots + a_1 \lambda + a_0$$

Нөх. үзүүл. $\operatorname{sign} a_n = \dots = \operatorname{sign} a_0$

$$P = \begin{pmatrix} a_1 & a_0 & 0 & \dots & 0 \\ a_2 & a_1 & a_0 & \dots & 0 \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \dots & 0 & a_n \end{pmatrix}, \quad a_0 > 0 \text{ б. } P(\lambda)$$

Матрица Фурбера

$$P(\lambda) \text{ үзүүл.} \Leftrightarrow \Delta_i > 0 \quad \forall i = 1, n$$

Критерий Рейса-Фурбера б. үзүүл. үзүүл. и Универс.

1. Бар. үзүүл. $a_i > 0$, заманын түшүнгүй күнүгү $a_0 > 0$.

2. $\begin{cases} \Delta_{2k} > 0 \\ \Delta_{2k+1} > 0 \end{cases}$ (модо, модо) - түшүнгүйтэй то, энэ үзүүлэлт

$\exists P(\lambda) = a_2 \lambda^2 + a_1 \lambda + a_0$. Проверим, чи нөх. үзүүл. үзүүл. салынаш с критерий.

$$P(\lambda) \mapsto \frac{a_2}{a_0} \lambda^2 + \frac{a_1}{a_0} \lambda + 1$$

$$P = \begin{pmatrix} \frac{a_1}{a_0} & 1 \\ 0 & \frac{a_2}{a_0} \end{pmatrix}$$

1. $P = P_{1,1}$

$$\frac{a_1}{a_0} > 0$$

$$\frac{a_1 a_2}{a_0^2} > 0$$

$$\Rightarrow \operatorname{sign} a_2 = \operatorname{sign} a_1 = \operatorname{sign} a_0$$

2. $P, P_{1,1}$ б. үзүүл. 1.-ли:

Рөмөн замал

Линейные дифференциальные ур-ия с постоянными коэффициентами приводят к ур-иям вида:

$$A\ddot{q} + B\dot{q} + Cq = 0$$

из ур-ия, коэффициенты
 неизменны, коэффициенты
 неизменны, коэффициенты
 неизменны, коэффициенты

Нормированное уравнение Коши:

$$\begin{cases} \dot{q} = u \\ \dot{u} = -A^{-1}Cq - A^{-1}Bu \end{cases} \quad (1) \quad \rightarrow \dot{t} = \delta_2$$

Как выразить u через t ? Как называется $P(\lambda)$?

Покажем, что характеристическое уравнение (1) имеет вид. обра. однородн.

$$q = h e^{\lambda t} \Rightarrow \det(\lambda^2 A + \lambda B + C) = 0$$

$$D = \begin{pmatrix} 0 & F \\ -A^{-1}C & -A^{-1}B \end{pmatrix} \quad \det(\lambda F - D) = \begin{vmatrix} \lambda F & -F \\ A^{-1}C & \lambda F + A^{-1}B \end{vmatrix}$$

$$\det(\lambda F - D) = 0 \Leftrightarrow \det(F(\lambda F - D)) = 0 \quad \forall F, \det F \neq 0$$

$$F_1 = \begin{pmatrix} F & 0 \\ 0 & A \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} F & 0 \\ 0 & A \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \lambda F & -F \\ A^{-1}C & \lambda F + A^{-1}B \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda F & -F \\ C & \lambda A + B \end{pmatrix}$$

$$F_2 = \begin{pmatrix} C & 0 \\ 0 & F \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} C & 0 \\ 0 & F \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \lambda F & -F \\ C & \lambda A + B \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda C & -C \\ C & \lambda A + B \end{pmatrix} \sim$$

$$\underset{-\text{неприм.}}{\overset{\lambda=0}{\sim}} \begin{pmatrix} \lambda C & -C \\ \lambda C & \lambda^2 A + \lambda B \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} \lambda C & -C \\ 0 & \lambda^2 A + \lambda B + C \end{pmatrix}$$

$$\det \begin{pmatrix} \lambda C & -C \\ 0 & \lambda^2 A + \lambda B + C \end{pmatrix} = 0 \Leftrightarrow \det(\lambda^2 A + \lambda B + C) = 0 \quad \text{ура!}$$

Пример

$$\begin{cases} \ddot{x} + \dot{x} + x - \alpha y = 0 \\ \ddot{y} + \beta \dot{y} - x + y = 0 \end{cases} \quad - \text{нерегулярное уравнение 2-го р-на.} \quad \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & \beta \end{pmatrix} \quad C = \begin{pmatrix} 1 & -\alpha \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$P(\lambda) = \begin{vmatrix} \lambda^2 + \lambda + 1 & -\alpha \\ -1 & \lambda^2 + \beta \lambda + 1 \end{vmatrix} = 0$$

$$\lambda^4 + \beta \lambda^3 + \lambda^2 + \lambda^3 + \beta \lambda^2 + \lambda + \lambda^2 + \beta \lambda + 1 - \alpha = 0$$

$$\lambda^4 + (\beta + 1)\lambda^3 + (\beta + 2)\lambda^2 + (\beta + 1)\lambda + (1 - \alpha) = 0$$

T.k. $a_4 = 1 > 0$ to bee resp. gamma daus > 0 no needs. yes. \Rightarrow
 \Rightarrow побегение генерів не нало, чиниться кр. Р.-Р. в грани А.-Ц.

Уз. needs. yes. $\beta > -1$, $\alpha < 1$.

$$R = \begin{pmatrix} \beta+1 & 1-\alpha & 0 & \Delta_3 \\ \beta+1 & \beta+2 & \beta+1 & \alpha-1 \\ 0 & 1 & \beta+1 & \beta+2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\Delta_1 = \beta+1 > 0$$

$$\Delta_3 = \begin{vmatrix} \beta+1 & 1-\alpha & 0 \\ 0 & \alpha+\beta+1 & \beta+1 \\ 0 & 1 & \beta+1 \end{vmatrix} =$$

$$= (\beta+1)^2(\alpha+\beta) > 0 \Rightarrow \beta > -\alpha$$



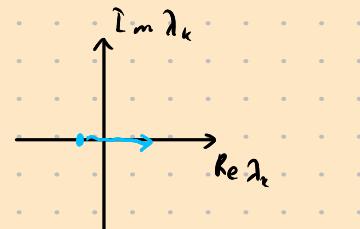
⑥ - однією з умов

Побегение генерів на ∂G :

1. $\alpha = 1$

$$P(\lambda) = \lambda \underbrace{[\lambda^3 + \dots + \beta+1]}_{\text{yes. норма}} \quad (\text{норма ненулева})$$

Небуде корен $\lambda_k = 0$



2. $\beta = -\alpha$

$$P(\lambda) = \lambda^4 + (\beta+1)\lambda^3 + (\beta+2)\lambda^2 + (\beta+1)\lambda + 1 + \beta$$

$\pm i$ - корен (норма ненулева)



Перший метод лінійного

$\dot{x} = X(x)$, $X(0) = 0$ - автономна СДУ (нелінійна)

$X(x)$ - неп. функц. т. $x \neq 0$, а $X_{,ij}$ - І у сп. ф. спр. в. п.

Тогда для сим-їх норма лініаризованої $\dot{x} = Ax + f(x)$

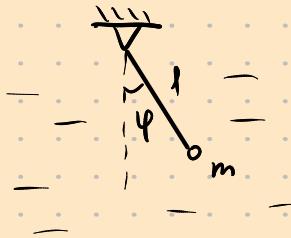
$$A = X_{,ij}(0) \quad \|F\| \leq \alpha \|x\|^2 \quad (\text{посл. в. п. лініар})$$

Лекция №6. Асимптотическое исследование

Если в систме $\dot{x} = Ax$ $\operatorname{Re} \lambda_i < 0 \quad \forall i=1, n$, λ_i - корни $P(\lambda)$ (сп. многочлена), то н.п. $x=0$ - ас.уст. и б. устойчиво, и в неустойчив сущ-ах.

Если $\exists \lambda_i : \operatorname{Re} \lambda_i > 0$, то н.п. неуст. в одних сущ-ах.

Пример



$$ml^2 \ddot{\varphi} + \beta l \dot{\varphi} + mgl \sin \varphi = 0$$

Инергетика н.п. $\dot{\varphi} = 0$ на гибкости

Кинематика н.п.: $ml^2 \ddot{\varphi} + \beta l \dot{\varphi} + mgl \varphi = 0$

$$\begin{matrix} ml^2 \ddot{\varphi} \\ \checkmark \\ 0 \end{matrix} + \begin{matrix} \beta l \dot{\varphi} \\ \checkmark \\ 0 \end{matrix} + \begin{matrix} mgl \varphi \\ \checkmark \\ 0 \end{matrix} = 0 \quad \text{- равен}$$

$\Rightarrow \varphi = 0$ - ас.уст. \Rightarrow гибкость

\Rightarrow н.п. $\varphi = 0$ - ас.уст. и т. Асимптота.



$$ml^2 \ddot{\varphi} + \beta l \dot{\varphi} - mgl \sin \varphi = 0$$

↓ ин.

$$ml^2 \ddot{\varphi} + \beta l \dot{\varphi} - mgl \varphi = 0$$

$\varphi = 0$ - неуст. и т. Асимптота.

Вариант (уравнение) неустойчив Асимптота

$\dot{x} = X(x)$, $X(0) = 0$ - общий. (A, Y)

$V(x)$, $V(0) = 0$ - кр-ва Асимптота (каспарас). $V(x)$ вып. греч.

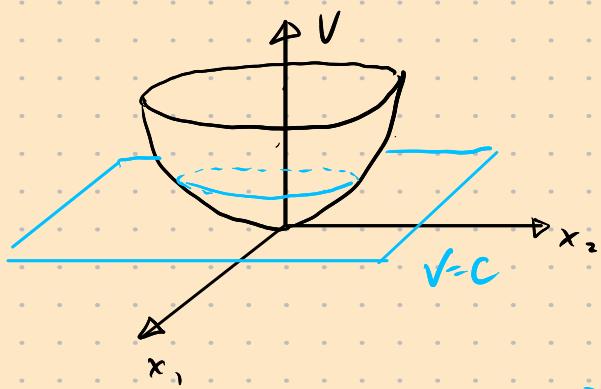
Производная в нач. сист-е: $\dot{V}_x = \nabla V \cdot X = V_{,i} X^i$.

Лекция №7. Асимптоты

Если в сист-е н.п. $U_\varepsilon(0) \ni V(x)$: $V(x)$ имеет в $x=0$

локальн мин., а $\dot{V}_x \leq 0$ & $U_\varepsilon(0) \Rightarrow$ н.п. $x=0$ - устойчив.

Kerja eisb ammenve kopen xop. unverenua, is b sun. cu-me herb-
leidere neymoy, plm- \Rightarrow $c \sin u \cos v = b$ nekognai (c nankon jekab-
kan) our monji cekis kax yesi, tae n wayer. Tid i, pernalt pribedey.



$$V=c = \text{const}$$



Teorema Narzenua - Dugmore

Even $\Pi(q) \rightarrow q=0$ - czerwinski min $\Rightarrow q=0$ - gis. n.p. ($V=E$)

The governance, no we need. yes - e i

$$f(q) = \begin{cases} q^2 \sin \frac{1}{q}, & q \neq 0 \\ 0, & q = 0 \end{cases}$$



$$U_g \text{ } g_{\mu-1}, \text{ } \text{and } T + P = \text{unst}, \quad V = E = T + P$$

$$V = E = T + \eta$$

Secceder, se $n, p, q = 0$ yas. (em onto negar, se \exists yxogos gantos si $n, p \Rightarrow$ yxogos mero \mathbb{F} , a \exists mero ym $q \rightarrow 0$), a yas. 1.-D. ne bnm.

No: even 17-androstanediol β -H, no binding to T. ovariata. (gonadotropin B β -H).

Чемейодане $y_1 - 2 \rightarrow \min$

$$\begin{aligned}\Pi(q) &= \Pi(0) + \underbrace{\Pi_{,i}(0)}_{=0} q^i + \frac{1}{2} \underbrace{\Pi_{,ij}(0)}_{C_{ij}} q^i q^j \\ &= \dots\end{aligned}$$

$$N \approx \frac{1}{2} q^2 C_q = N_2(q) \quad | \quad N_2(q) > 0 \Rightarrow N \rightarrow \min$$

$$C = \begin{pmatrix} C_{11} & \cdots & C_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ C_{n1} & \cdots & C_{nn} \end{pmatrix} \quad \left\{ \begin{array}{l} \Delta \ i > 0 \\ i = \overline{1, n} \end{array} \right.$$

Teopera longnoba - 1

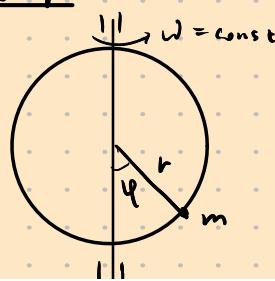
Eser: $\exists q': \Pi_2(q') < 0$, is n.p. $q=0$ nyerősek.

Теорема Лемнеза - 2

Если не менять начальное значение переменной $\Pi(q) = \Pi_0(q)$ + ...

значение, то $\Pi(q) \rightarrow \max$ при $q=0 \Rightarrow q=0$ - максимум.

Answers



Nämäkin eivät. Sinaa puhunee siinä mielellä, mitä yrität.

$$\Pi = mg r (1 - \cos \varphi) - \frac{1}{2} m \omega^2 r^2 \sin^2 \varphi \sim$$

$$\sim \frac{g}{\omega^2} (1 - \cos \varphi) - \frac{1}{2} \sin^2 \varphi$$

$$\text{N.p. } \Pi_{,\varphi} = 0 \Rightarrow \frac{g}{\omega^2 r} \sin \varphi - \sin \varphi \cos \varphi = 0 = \frac{g}{\omega^2 r} \sin \varphi - \frac{1}{2} \sin 2\varphi$$

$$1: \sin \varphi = 0 \Rightarrow \begin{cases} \varphi_1 = 0 \\ \varphi_2 = \pi \end{cases}$$

$$2: \cos \varphi = \frac{g}{\omega^2 r} \Rightarrow \begin{cases} \omega < \sqrt{\frac{g}{r}} - \text{neit perim-} \\ \varphi_{3,4} = \pm \arccos\left(\frac{g}{\omega^2 r}\right), \omega \geq \sqrt{\frac{g}{r}} \end{cases}$$

Используем уравнение для n.p.:

1) φ_x — модуль n.p., $\delta \varphi$ — дисперсия от н.п., тогда

$$\Pi \approx \frac{1}{2} \Pi_{,\varphi\varphi} (\varphi_x) \delta \varphi^2$$

$$\Pi_{,\varphi\varphi} = \frac{g}{\omega^2 r} \cos \varphi - \cos 2\varphi$$

$$\Pi_{,\varphi\varphi}(0) = \frac{g}{\omega^2 r} - 1 \quad \begin{cases} > 0, \omega < \sqrt{\frac{g}{r}} & - \text{устойчивое n.p.}, \lambda = D. \\ = 0, \omega = \sqrt{\frac{g}{r}} & - ? \\ < 0, \omega > \sqrt{\frac{g}{r}} & - \text{неустойчивое n.p.}, \lambda = -1 \text{ (круп.)} \end{cases} - \varphi_{1,2}$$

$$\Pi_{,\varphi\varphi}(\pi) = -\frac{g}{\omega^2 r} - 1 < 0 \Rightarrow \text{неустойчивое n.p. (круп.)}$$

$$\Pi_{,\varphi\varphi} = \frac{g}{\omega^2 r} \cos \varphi - 2 \cos^2 \varphi + 1$$

$$\Pi_{,\varphi\varphi}(\varphi_{3,4}) = -\frac{g^2}{\omega^4 r^2} + 1 \quad \begin{cases} > 0, \omega > \sqrt{\frac{g}{r}} & - \text{устойчивое n.p.}, \lambda = D. \\ = 0, \omega = \sqrt{\frac{g}{r}} & - ? \\ < 0, \omega < \sqrt{\frac{g}{r}} & - \text{неустойчивое n.p. (не реальность)} \end{cases}$$

$$\text{Причина неустойчивости } \omega = \sqrt{\frac{g}{r}}$$

$$\begin{aligned} \Pi &\sim 1 - \cos \varphi - \frac{1}{2} \sin^2 \varphi \approx 1 - 1 + \frac{\varphi^2}{2} - \frac{\varphi^4}{24} - \frac{1}{2} \left(\varphi - \frac{\varphi^3}{6} \right)^2 \approx \\ &= \varphi^4 \left(\frac{1}{6} - \frac{1}{24} \right) \quad - \text{устойчивое n.p. (но неустойчивое)} \text{ (из-за неустойчивости)} \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \min \Rightarrow \varphi = 0 - \text{устойчивое n.p.}$$

Пример 2

Движение — брахистоидная траектория:



$$y = \frac{1}{2} \alpha x^2 \quad \Pi = \frac{1}{2} m \alpha g x^2 - \frac{1}{2} m \omega^2 x^2 \quad (\text{коэффициент эф. движ.})$$

$$\omega = \sqrt{\alpha g} \Rightarrow \Pi \equiv 0.$$

1. Модуль т. парусина — n.p.

2. Устойчивость: будем $g = S$, тогда

$$T = \frac{m \dot{s}^2}{2} \Rightarrow \ddot{s} = 0 \Rightarrow s = s_0 + \dot{s}_0 t \Big|_{t \rightarrow \infty} \Rightarrow \text{модуль n.p. неуст. но стаб-но.}$$

Nummer 3



Kontur n. p., y ist -z

$$\Pi = mg z(x, y) \sim z(x, y)$$

$$\begin{cases} z_{,x} = \alpha x + \beta y = 0 \\ z_{,y} = \beta x + \gamma y = 0 \end{cases}$$

$$z = \frac{1}{2}(\alpha x^2 + 2\beta xy + \gamma y^2) = \frac{1}{2}q^T C q, \quad C = \begin{pmatrix} \alpha & \beta \\ \beta & \gamma \end{pmatrix}$$

$$\det C \neq 0 \Rightarrow \text{n.p. } \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = 0 - \text{egentl.}$$

$\det C = 0$ (n. C ≠ 0) $\Rightarrow \alpha x + \beta y = 0$ - general normal parameter
um $x=0$, um $y=0$, ...

Winkelhalbierende:

$$C = \begin{pmatrix} \alpha & \beta \\ \beta & \gamma \end{pmatrix} \quad \begin{cases} \alpha > 0 \\ \alpha\gamma - \beta^2 > 0 \end{cases} \Rightarrow \text{n.p. } \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ y. n. r. l.-D.}$$

Es gibt zwei maximale Neben- u. zu unterscheiden nach ob ein max. in n.p.
liegt. n. r. l.-1.

$$\text{Gegenw. } \det C = 0 : \quad \Pi \sim \frac{1}{2}(\gamma x + \mu y)^2 \geq 0$$



$$T = \frac{1}{2}m(x^2 + y^2 + z(x, y))$$

$z|_{x,y \in l} = 0 \Rightarrow \exists \text{ perp. } \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \vec{e}(t+t_0) -$
- geradlinige Lagen möglich
(negat. n.p.)

Zugabe 1

$$\begin{cases} \dot{x} = -y - x^3 - x^5 y \\ \dot{y} = x - y^5 + x y^6 \end{cases} \quad \text{n.p. } \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = 0 - \text{neutr. n. yst.}$$

Liniengrupp. zw. -ma. $\begin{cases} \dot{x} = -y \\ \dot{y} = x \end{cases}$ - symmetrisch!!!

$$\begin{cases} \ddot{x} + \omega^2 x = 0 \\ \ddot{y} = -\omega^2 x \end{cases}$$



$$|\lambda E - A| = \lambda^2 + 1 \Rightarrow \lambda_{1,2} = \pm i \quad - 1-i \text{ meneg lemynda deňizdeş}$$

$$V = \frac{1}{2}(x^2 + y^2) \quad - \text{c kô-q. ýyadna perdiari}$$

$$\dot{V}_x = x(-y - x^3 - x^5y) + y(x - y^5 + xy^6) \Rightarrow V - nebyzni miňyra mininai an-nur
(T.k. \dot{V} b meneg mininai an-nur $\equiv 0$),$$

$$\dot{V}_x = -x^4 - x^6y - y^6 + xy^7 = -x^4(1 + x^2y) - y^6(1 - xy) \sim -x^4 - y^6 < 0 -$$

moy na gane 2 b oq-şy (3)

- ýerlilikte (gene accuńdineew nə i, lemynda e-pysy emjé ne ýezmen).

Теорема об асимпт. уст.

Пример

$$\begin{cases} \dot{x} = -\alpha xy^2 \\ \dot{y} = \beta x^2y \end{cases} \quad \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} - \text{n.p. асимт. уст.}$$

$$a, b > 0$$

Несколько замечаний - орбиты линии симметрии

$$\dot{V}_x = -V_{,x} \alpha xy^2 + V_{,y} \beta x^2y - \text{некоторое производное вектора вдоль } V:$$

$$V = \frac{1}{n} (\alpha x^n + \beta y^n) \Rightarrow \dot{V}_x = (-\alpha a + \beta b)x^2y \quad \alpha = b, \beta = a \Rightarrow \dot{V}_x = 0 \Rightarrow$$

\Rightarrow н.р. Асимптота н.р.-прямого.

Замечание

Линии симметрии можно н.р., а не только

$$\begin{pmatrix} x_* \\ 0 \end{pmatrix} \text{ и } \begin{pmatrix} 0 \\ y_* \end{pmatrix} \forall x_*, y_*$$



Теорема Бирдлемана - Красовского

$$\dot{x} = X(x) \quad X(0) = 0$$

Если в $U_\varepsilon(0)$ $\exists V(x)$ ($V(0)=0$):

$$\text{1. } \dot{V}_x < 0$$

2. $M\{x \mid \dot{V}_x(x) = 0\}$ - не содержит ненулевых точек (т.е.),
кроме н.р. $x=0$. Тогда

a) Если $V(x) > 0 \Rightarrow x=0$ - асм. уст.

б) Если $V(x)$ не мин. или макс. $\Rightarrow x=0$ - неуст.

Замечание про уст. δ



$$\exists G = \{x \mid V(x) < 0\}$$

Возможные уст. 1 и 2 являются пределами
точек в G .

Пример 1



- гравитация
(если гравитация сильна)

$$F_n = -\beta \dot{x}_n$$

Система устойчива! Но оно временно асимптотично. Рассмотрим

$$V = E = T + U > 0 \quad (\text{но оно симметрично в начальном положении})$$

$$\dot{V}_x = -\beta \dot{x}_n^2 \leq 0 \quad M\{\dot{x}_n = 0\}$$

Если $\dot{x}_n = 0$, то по 3-му критерию, система в равновесии, $\ddot{x} = 0$. $\left. \begin{array}{l} \\ \end{array} \right\} \Rightarrow M$ не симметрична

но может в симметрии: из упр-ий глупо

исследовать
систему
имеет
некоторые
свойства

\Rightarrow не т. б. - к., н.п. ас-ти.

Пример 2



Если система в М будет

$$x = C \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ -1 \end{pmatrix} \cos \left(\sqrt{\frac{2k}{m}} t + \varphi \right) - \text{т.б.к.}$$

имеет. неуст.

(1-й и 2-й квадратич, 3-ий линей)

Будет, н.п. устойчиво.

Замечание

Из т. б. к. \Rightarrow одномерное т. А.-Д.: если гравит.Yes.

т. А.-Д. и грав. гравитации одна с теми же коэффициентами, то н.п. стабильна ас-ти.

Намат гравитации: множества $N = Q_i : q_i < 0$

Пример 3

$$\ddot{x} + \dot{x}^3 + (1+x^2) \dot{x} = 0 \quad \text{нест. н.п. } x=0 \text{ не уст.}$$

$$\begin{cases} \dot{x} = y \\ \dot{y} = -y^3 - (1+y^2)x \end{cases} \quad (1)$$

$$W = \frac{1}{2} (x^2 + y^2) \Rightarrow \dot{W}_x = xy - y \cdot (y^3 + (1+y^2)x) = xy - y^4 - xy - xy^3$$

знаконепр.

$V = W - \frac{1}{4} y^6$ - зададена на знакоепр. не биват

$$\dot{V}_x = -y^6 - xy^3 + y^3(y^3 + x + xy^2) = -y^6 + y^6 + xy^5 = -y^6(1 - y^2 - xy) \sim -y^6 \leq 0$$

По т. Б.-К.: $M\{y=0\}$

Решаване $y=0$ в (1):

$$\begin{cases} \dot{x} = 0 \\ 0 = 0 - 1 \cdot x \Rightarrow x = 0 \Rightarrow \text{нет н.п.} \in M \Rightarrow \text{n.p. ac. yis.} \\ \text{н.п. n.p.} \end{cases}$$

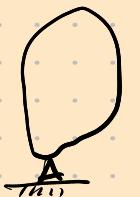
Теорема Четаева о нест.

$$\dot{x} = X(x), \quad X(0) \neq 0$$

Есът $\forall U_\varepsilon(0) \exists V(x)$ и същ. $G = \{x | V(x) < 0\}$ и $\dot{V}_x < 0$ при $x \in U_\varepsilon(0) \cap G$, то
н.п. нест.



Пример 1



некои траектории

$$\begin{cases} A\dot{p} + (C-A)\dot{q}r = 0 \\ B\dot{q} + (A-C)\dot{p}r = 0 \\ C\dot{r} + (B-A)pq = 0 \end{cases}$$

$$\vec{\omega} = \begin{pmatrix} p_0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

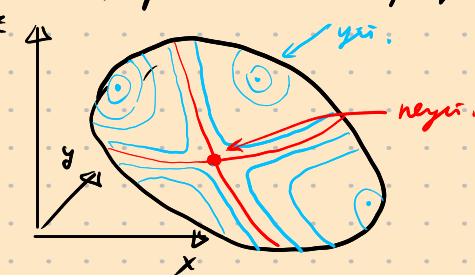
$$\vec{\omega} = \begin{pmatrix} 0 \\ q_0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$$\omega = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ r_0 \end{pmatrix}$$

- равнотенденции

репелентният бранданс

репелентният бранданс



$$\vec{\omega} = \begin{pmatrix} p \\ q \\ r \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x \\ q_0 + g \\ z \end{pmatrix} \quad - \text{ориентация от н.п.} \quad \begin{pmatrix} 0 \\ q_0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Домени н.п.: н.п. $\begin{pmatrix} 0 \\ q_0 \\ 0 \end{pmatrix}$, $q_0 > 0$;

$$\begin{cases} A\dot{x} + (C-B)(q_0 + y)z = 0 \\ B\dot{y} + (A-C)xz = 0 \\ C\dot{z} + (B-A)x(q_0 + y) = 0 \end{cases}$$

$$A > B > C$$

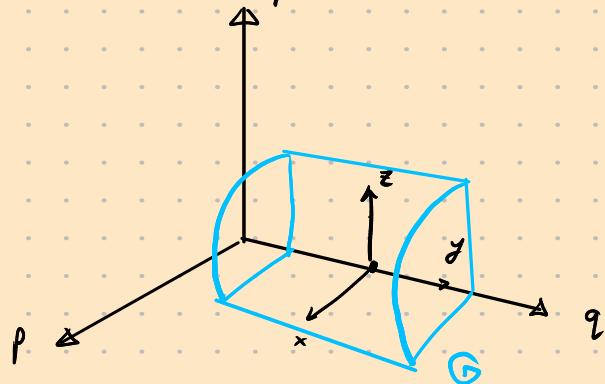
$$V = -xz$$

$$\dot{V}_x = \frac{C-B}{A}(q_0 + y)z^2 + \frac{B-A}{C}(q_0 + y)x^2 \sim \frac{C-B}{A}q_0 z^2 + \frac{B-A}{C}q_0 x^2 < 0$$

$$V \text{ б одн. } G < 0, \Rightarrow$$

$$\dot{V}_x \text{ б одн. } G < 0$$

\Rightarrow н. р. неуст. на т. пересеч.



Пример (пунктум т. б. күрс не омнады)



$$\Pi = \frac{1}{2} K(x^2 + y^2) \quad - \text{известный параметр}$$

демонстрирует гравитационные градиенты

(гравитация не зеркальна)

$$\begin{cases} m\ddot{z} + [2n\omega]\dot{y} + (K-m\omega^2)z = 0 \\ m\ddot{y} - [2n\omega]\dot{z} + (K-m\omega^2)y = 0 \end{cases}$$

трансверсальная и нормальная составляющие углового ускорения

Трансверсаль б. м. в. \dot{z}, \dot{y} берега оп. \Rightarrow н. р. yrs.

Если б. не Картезиан, б. б. дж. зеркально б. с.

