

Равновесие



$\vec{r} = \vec{r}_0 = \text{const}$ - для всех t . \Rightarrow система в равновесии в данной с.к.

$\vec{r} = \vec{r}(q)$ для стерж. см-н (объём сдвинутой системы)

Полож. равновес. (н.р.) сдв. состоян $x_0 = \begin{pmatrix} q_0 \\ 0 \end{pmatrix}$ $x = \begin{pmatrix} q \\ \dot{q} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} q \\ v \end{pmatrix}$

Если q_0 - н.р., в стерж. см-не $\Leftrightarrow Q(q_0, 0, t) = 0$

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

Принцип вирт. перемещ.

$\vec{r} = \vec{r}_0$ (надоб. провер.) это н.р. $\Leftrightarrow \forall \delta \vec{r}$ из н.р. $\rightarrow \delta A = \int \vec{F} \cdot \delta \vec{r} dm = 0$.

Условие $Q = 0$

Пример

$$\ddot{x} = \alpha x^\beta, \quad \beta \in (0, 1)$$

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

(«интересно» $m \alpha x^\beta$ равна 0 в т. 0.
это н.р. или не н.р. после равновесия?)

1. $x=0$ - перем-е.

2. Предп. $x = at^b \neq 0$

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

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

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

Как проверить? 2 перем-е для нач. уст. $x=0, \dot{x}=0$.

А полагая что αx^β не уст. уст. Либманова! Уж-за этого т. Конку не работает.

Задача 1



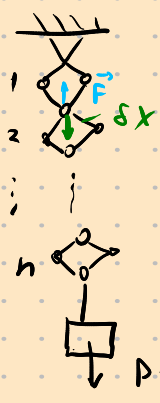
$$\Pi = 2lF \cos \varphi + mgl \sin \varphi$$

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

$$F = \frac{mg}{2} \cotg \varphi$$

Чем сильнее груз, тем меньше вынется шнур.

Задача 2



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

$$F = nP$$

Задача 3



Мужайка в брызгах воды.

Т. масса m гиряна пах-а б равновесии, умаре гиряна роб-ти для равновесия.

Во брызгах, ум-не оторвётся:

$$\vec{F} = -\nabla \Pi \quad \Pi = n g z - \frac{n \omega^2}{2} (x^2 + y^2)$$

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

Задача 4



Нечемун, мужайка.

Д-тэ, тэс габэ мужай-тэ пабнамерэны

$$\begin{cases} \delta A = P_1 S_1 dl_1 + P_2 S_2 dl_2 = 0 \\ S_1 dl_1 + S_2 dl_2 = 0 \end{cases}$$

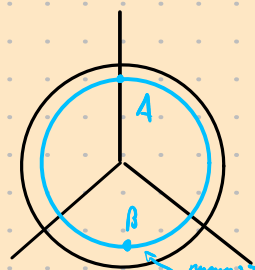
$$\Rightarrow dl_2 = -\frac{S_1}{S_2} dl_1 \Rightarrow \delta A = (P_1 - P_2) dl_1 = 0 \Rightarrow P_1 = P_2$$

Задача 5

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

- нар. т. глумец па кривой в нар. т.меліа

Нечемун нарэм пабнамерэны



1. Из принципа вирт. перемен. - т. А и В, т.к. $\delta \vec{r} \perp m\vec{g}$

Формальное решение:

- Если связь задана в виде $F(\vec{r}_1, \dots, \vec{r}_n, t) = 0$, то $\vec{f}_i, \vec{r}_i \cdot \delta \vec{r}^* = 0$



! это уравнение!

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

Из принципа вирт. перемен. $\delta A = mg \delta z \Rightarrow \delta z = 0$

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

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

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

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

2. Поиск условий экстремума рассматриваемой энергии при усл. фикс. длины

Задача 6



$$F = \text{const}$$

Найти н.р.

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

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

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

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

$$\sin \beta = \frac{2F}{mg} \quad - \text{еще 3 случая: } 1. F > mg/2 - \text{нет р.}$$

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

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

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

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

$$\operatorname{tg} \alpha = \frac{F \cos \beta}{\frac{3}{2} mg - F \sin \beta} \Rightarrow$$

$$d_1 = \operatorname{arctg} f(\beta_1)$$

$$d_2 = \pi + d_1$$

$$d_3 = -d_1$$

$$d_4 = \pi - d_1$$

$$\} - \beta_1$$

$$\} - \pi - \beta_1$$



Устойчивость лог. системы

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

$$x = h e^{\lambda t} \Rightarrow \det(\lambda I - A) = P(\lambda) = 0 \Rightarrow \lambda_1, \dots, \lambda_n - \text{корни}$$

$$x \rightarrow 0 - \text{ас. уст.} \Leftrightarrow \begin{cases} \operatorname{Re} \lambda_i < 0 \\ i = 1, \dots, n \end{cases}$$

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

$$\text{необх. уст.} \quad \operatorname{sign} a_n = \dots = \operatorname{sign} a_0$$

$$\Gamma = \begin{pmatrix} a_1 & a_0 & 0 & \dots & 0 \\ a_3 & a_2 & a_1 & a_0 & \dots & 0 \\ 0 & \dots & \dots & \dots & 0 & a_n \end{pmatrix}, \quad a_0 > 0 \text{ в } P(\lambda)$$

Матрица Гурвица

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

Критерий Рауса-Гурвица в форме Мелара и Мунара

1. Если уст. - $a_i > 0$, то можно привести к виду $a_0 > 0$.

$$2. \begin{cases} \Delta_{2k} > 0 \\ \Delta_{2k+1} > 0 \end{cases} \quad (\text{мел}, \text{мун}) - \text{проверяется то, что угодно}$$

3. $P(\lambda) = a_2 \lambda^2 + a_1 \lambda + a_0$. Проверим, что необх. уст. уст. совпадает с критерием:

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

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

$$1. \quad P = \Gamma \cdot \Gamma^T$$

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

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

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

2. P, Γ в форме Л.-М.

Роме самол

Линеаризуем ур-ни движения мех. сис-м ради приближения к ур-ям Вигера:

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

из кин. энергии из потен. и гравит. сил из принципов консервативности

Нормальная форма Коши:
$$\begin{cases} \dot{q} = u \\ \dot{u} = -A^{-1}Cq - A^{-1}Bu \end{cases} \quad (1) \quad \longleftrightarrow \quad \dot{x} = D_x$$

Как искать решения? Как построить $P(\lambda)$?

Покажем, что для ур-на (1) имеет след. образ:

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

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

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

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

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

$$\lambda=0 \sim \begin{pmatrix} \lambda C & -C \\ \lambda C & \lambda^2 A + \lambda B + C \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} \lambda C & -C \\ 0 & \lambda^2 A + \lambda B + C \end{pmatrix}$$

- не пер. е

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

Пример

$$\begin{cases} \ddot{x} + \dot{x} + x - \alpha y = 0 \\ \ddot{y} + \beta \dot{y} - x + y = 0 \end{cases} \quad - \text{уравнения движения н.р.} \quad \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \vec{0}$$

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

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

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

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

т.к. $a_4 = 1 > 0$ то все кор. должны быть > 0 по теор. ур. \Rightarrow
 \Rightarrow приведем члены не равн, умножим кр. $\beta - \Gamma$ в группе $\Lambda - \Gamma$.
 Из теор. ур. $\beta > -1$, $\alpha < 1$.

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

$$\Delta_1 = \beta+1 > 0 \quad \Delta_3 = \begin{vmatrix} \beta+1 & 1-\alpha & 0 \\ 0 & \alpha+\beta+1 & \beta+1 \\ 0 & 1 & \beta+1 \end{vmatrix} =$$

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



G - область устойчивости

Поведем корей на ∂G :

$$1. \alpha = 1$$

$$P(\lambda) = \lambda [\lambda^3 + \dots + \beta+1]$$

усл. нулеи
(можно показать)

$$\text{Первый корей } \lambda_k = 0$$



$$2. \beta = -\alpha$$

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

$\pm i$ - корей (можно показать)



Первый метод Ляпунова

$\dot{x} = X(x)$, $X(0) = 0$ - автономная СДУ (нелинейная)

$X(x)$ - непрерывна в т. $x=0$, а $X_{i,j} - J$ и определены в окр-ти н.р.

Тогда эту систему можно линеаризовать: $\dot{x} = Ax + f(x)$

$$A = X'_{i,j}(0) \quad \|f\| \leq \alpha \|x\|^2 \quad (\text{разр. в разг. теореме})$$

Теорема Ляпунова об устойчивости по линейным приближениям.

Если в сис-ме $\dot{x} = Ax$ $\operatorname{Re} \lambda_i < 0 \quad \forall i = \overline{1, n}$, λ_i — корни $P(\lambda)$ (хар. уравнен), то н.р. $x=0$ — ас. уст. и в линейном приближении, и в нелинейной сис-ме.

Если $\exists \lambda_i: \operatorname{Re} \lambda_i > 0$, то н.р. неуст. в обеих сис-мах.

Пример



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

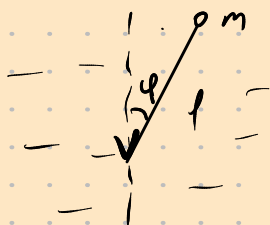
Ускоряется н.р. $\varphi=0$ на устойчивость

линейное приближ.: $ml^2 \ddot{\varphi} + \beta l \dot{\varphi} + mgl \varphi = 0$

$$\underbrace{ml^2}_{0} \lambda^2 + \underbrace{\beta l}_{0} \lambda + \underbrace{mgl}_{0} = 0 \quad \text{— на ноль}$$

\Rightarrow устойчивость \Rightarrow

\Rightarrow н.р. $\varphi=0$ — ас. уст. по т. Ляпунова.



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

\downarrow мн.

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

$\varphi=0$ — неуст. по т. Ляпунова.

Второй (прямой) метод Ляпунова

$\dot{x} = X(x)$, $X(0) = 0$ — автоном. СД, Y

$V(x)$, $V(0) = 0$ — ф-ция Ляпунова (скалярная). $V(x)$ непр. групп.

Производная в млы сис-ме: $\dot{V}_x = \nabla V \cdot X = V_i \dot{X}^i$.

Теорема Ляпунова

Если в сис-ме н.р. $U_\varepsilon(0) \exists V(x): V(x)$ имеет в $x=0$

строгой min, а $\dot{V}_x \leq 0$ в $U_\varepsilon(0) \Rightarrow$ н.р. $x=0$ — устойчиво.

Круга със същите корни хор. интервала, то в мин. си-неcarb-
 лавица перпен. рел-а с \sin и $\cos \Rightarrow$ в изогнози (с точкой гравит-
 кои) они могут быть как yes, так и noyes. Итог: решает проблему.



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

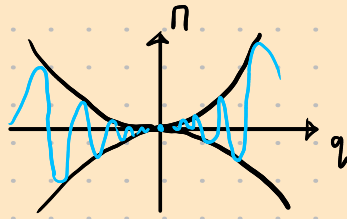


Теорема Лагранжа - Дирхле

Если $\Pi(q) \rightarrow q=0$ - строгий $\min \Rightarrow q=0$ - уст. н.р. ($V=E$)

Это доказано, но не надо уст. е:

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



Из уст. \Rightarrow $T + \Pi = \text{const}$,

$$V = E = T + \Pi$$

следует, что н.р. $q=0$ уст. (если оно неуст., то \exists точки далеко от н.р. \Rightarrow неуст. E , а E мало при $q \rightarrow 0$), а уст. $\lambda: -D$ не брн.

Но: если Π - квадратичная ф-ция, то доказано т. обратная. (доказано в до-х).

Уменьшение уст. $\Pi \rightarrow \min$

$$\Pi(q) = \Pi(0) + \underbrace{\Pi_{,i}(0)}_{=0(q=0 - \text{н.р.})} q^i + \frac{1}{2} \underbrace{\Pi_{,ij}(0)}_{C_{ij}} q^i q^j$$

$$\Pi \approx \frac{1}{2} q^T C q = \Pi_2(q) \quad | \quad \Pi_2(q) > 0 \Rightarrow \Pi \rightarrow \min$$

$$C = \begin{pmatrix} C_{11} & \dots & C_{1n} \\ \vdots & & \vdots \\ C_{in} & \dots & C_{nn} \end{pmatrix} \quad \begin{cases} \Delta_i > 0 \\ i = \overline{1, n} \end{cases}$$

Теорема Лагранжа - 1

Если $\exists q': \Pi_2(q') < 0$, то н.р. $q=0$ неустойчиво.

Теорема Лагранжа - 2

Если по малым ненулевым порядкам разложим $\Pi(q) = \Pi_m(q) + \dots$ уст. известно, что $\Pi(q) \rightarrow \max$ в $q=0 \Rightarrow q=0$ - уст. высш. порядок m и т.

Пример



Найдем полн. энерг. равновес. и уст. их уст. - н.

$$\begin{aligned} \Pi &= mgr(1 - \cos \varphi) - \frac{1}{2} m \omega^2 r^2 \sin^2 \varphi \sim \\ &\sim \frac{g}{\omega^2 r} (1 - \cos \varphi) - \frac{1}{2} \sin^2 \varphi \end{aligned}$$

$$\Pi, \varphi = 0 \Rightarrow \frac{g}{\omega^2 r} \sin \varphi - \sin \varphi \cos \varphi = 0 = \frac{g}{\omega^2 r} \sin \varphi - \frac{1}{2} \sin 2\varphi$$

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

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

Устойчивость положения н.р.:

φ_* - положение н.р., $\delta \varphi$ - отклонение от него, тогда

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

$$\Pi_{,\varphi\varphi} = \frac{g}{\omega^2 r} \cos \varphi - \cos^3 2\varphi$$

$$\Pi_{,\varphi\varphi}(0) = \frac{g}{\omega^2 r} - 1 \begin{cases} > 0, \omega < \sqrt{g/r} - \text{устойчивость по т. Л.-Д.} \\ = 0, \omega = \sqrt{g/r} - ? \\ < 0, \omega > \sqrt{g/r} - \text{неуст. по т. Л.-Д. (см 2)} \end{cases} - \varphi_{1,2}$$

$$\Pi_{,\varphi\varphi}(\pi) = -\frac{g}{\omega^2 r} - 1 < 0 \Rightarrow \text{неуст. по т. Л.-Д. (см 2)}$$

$$\Pi_{,\varphi\varphi} = \frac{g}{\omega^2 r} \cos \varphi - 2 \cos^3 \varphi + 1$$

$$\Pi_{,\varphi\varphi}(\varphi_{3,4}) = -\frac{g^2}{\omega^4 r^2} + 1 \begin{cases} > 0, \omega > \sqrt{g/r} - \text{уст. по т. Л.-Д.} \\ = 0, \omega = \sqrt{g/r} - ? \\ < 0, \omega < \sqrt{g/r} - \text{нет н.р. (не реализуемо)} \end{cases}$$

Рассмотрим устойчивое $\omega = \sqrt{g/r}$

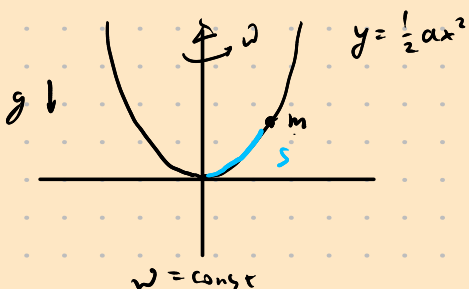
$$\Pi \sim 1 - \cos \varphi - \frac{1}{2} \sin^2 \varphi \approx 1 - 1 + \frac{\varphi^2}{2} - \frac{\varphi^4}{24} - \frac{1}{2} \left(\varphi - \frac{\varphi^3}{6} \right)^2 =$$

$$= \varphi^4 \left(\frac{1}{6} - \frac{1}{24} \right) > 0 - \text{устойчивое положение (по критерию) порядка}$$

$$\Rightarrow \min \Rightarrow \varphi = 0 - \text{уст. по т. Л.-Д.}$$

Пример 2

Даны: ω , - заданная угловая скорость:



$$\Pi = \frac{1}{2} a m g x^2 - \frac{1}{2} m \omega^2 x^2 \quad (\text{кратчайший путь - свободный})$$

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

1. Любое т. положения - н.р.

2. Устойчивость: выберем $q = s$, тогда

$$T = \frac{m \dot{s}^2}{2} \Rightarrow \ddot{s} = 0 \Rightarrow s = s_0 + \dot{s}_0 t \Big|_{t \rightarrow \infty} \Rightarrow \text{любое н.р. неуст. по Л.-Д.}$$

Пример 3



Найти н. п., ун.-ис.

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

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

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

$\det C \neq 0 \Rightarrow$ н.п. $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = 0$ - единств.

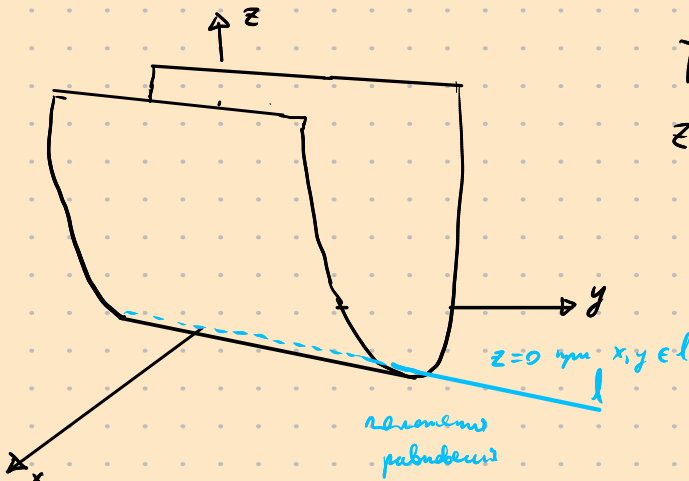
$\det C = 0$ (но $C \neq 0$) $\Rightarrow \alpha x + \beta y = 0$ - бесконечное множество решений
или $x=0$, или $y=0$, ...

Условие:

$$C = \begin{pmatrix} \alpha & \beta \\ \beta & \gamma \end{pmatrix} \quad \begin{cases} \alpha > 0 \\ \alpha\gamma - \beta^2 > 0 \end{cases} \Rightarrow \text{н.п. } \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \text{ ун. по т. 1. - Д.}$$

Если эти условия не выполняются, то экстремумов нет или макс, то н.п. не ун. по т. 1. - 1.

Случаи $\det C = 0$: $\Pi \sim \frac{1}{2}(\gamma x + \beta y)^2 \geq 0$



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

$$z|_{x,y \in l} = 0 \Rightarrow \exists \text{ перем. } \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \vec{e}(t+t_0) -$$

- глобальное экстремум
(ун. н.п.)

Задача 1

$$\begin{cases} \dot{x} = -y - x^3 - x^5 y \\ \dot{y} = x - y^5 + xy^6 \end{cases}$$

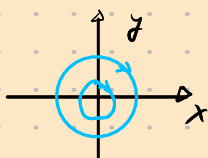
н.п. $\begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = 0$ - ун. н.п. ун.

линейная сист.-ма.

$$\begin{cases} \dot{x} = -y \\ \dot{y} = x \end{cases} - \text{осциллятор!!!}$$

$$\ddot{x} + \omega^2 x = 0$$

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



$|\lambda E - A| = \lambda^2 + 1 \Rightarrow \lambda_{1,2} = \pm i$ — т-и неуст. линейно декомпозен

$V = \frac{1}{2}(x^2 + y^2)$ — кб-ф. удобно подобрать

$\dot{V}_x = x(-y - x^3 - x^5 y) + y(x - y^5 + xy^5) \Rightarrow V$ — первый интеграл линейной сис-мы

(т.к. \dot{V} в сис-ме линейной сис-мы $\equiv 0$),

$\dot{V}_x = -x^4 - x^6 y - y^6 + xy^7 = -x^4(1 + x^2 y) - y^6(1 - xy)$ ↑ здесь на фоне \pm в сис-ме (0) $\sim -x^4 - y^6 < 0$

— глобальная (даже ассимптотическая) н.с., линейно к-р-го еще не знаем).

