

# Tematy zadań domowych

Poniedziałek 8.00

30 marca 2015

**Zadanie 1.** Dany jest system dynamiczny

$$\dot{x}(t) = -x(t) - \sin\left(\frac{\pi}{2}x(t)\right).$$

Wyznaczyć jego punkty równowagi i za pomocą I metody Lapunowa zbadać ich stabilność.

*Wskazówka: punkty równowagi wyznaczyć graficznie.*

**Zadanie 2.** Wyznaczyć punkty równowagi układu generatora synchronicznego, który jest systemem dynamicznym opisanym następującymi równaniami

$$\begin{aligned}\dot{x}_1 &= x_2 \\ \dot{x}_2 &= -Dx_2 - \sin x_1 + \sin \delta_0\end{aligned}$$

**Zadanie 3.** Dla jakich wartości parametru  $\epsilon$  zerowy punkt równowagi układu zwanego oscylatorem Van der Pola będzie asymptotycznie stabilny

$$\ddot{x}(t) - \epsilon(1 - x(t)^2)\dot{x}(t) + x(t) = 0.$$

**Zadanie 4.** Dla jakich wartości parametru  $a$  linearyzacja przestaje spełniać warunki twierdzenia Grobmana-Hartmana dla układu opisanego równaniami:

$$\begin{aligned}\dot{x}_1(t) &= -x_2(t) + (a - x_1(t)^2 - x_2(t)^2)x_1(t), \\ \dot{x}_2(t) &= x_1(t) + (a - x_1(t)^2 - x_2(t)^2)x_2(t).\end{aligned}$$

**Zadanie 5.** Dla jakich wartości parametru  $a$  zerowy punkt równowagi układu opisanego równaniami

$$\begin{aligned}\dot{x}_1(t) &= x_2(t) + (a - x_1(t)^2 - x_2(t)^2)x_1(t), \\ \dot{x}_2(t) &= x_1(t) + (a - x_1(t)^2 - x_2(t)^2)x_2(t),\end{aligned}$$

będzie niestabilny.

**Zadanie 6.** Dla jakich wartości parametru  $a$  zerowy punkt równowagi układu opisanego równaniami

$$\begin{aligned}\dot{x}_1(t) &= -x_2(t) + (a - x_1(t)^2 - x_2(t)^2)x_1(t), \\ \dot{x}_2(t) &= x_1(t) + (a - x_1(t)^2 - x_2(t)^2)x_2(t),\end{aligned}$$

będzie asymptotycznie stabilny.

**Zadanie 7.** Dany jest układ

$$\begin{aligned}\dot{x}_1 &= \cos x_1 \\ \dot{x}_2 &= \sin x_2\end{aligned}$$

Należy:

1. znaleźć wszystkie punkty równowagi układu
2. dla każdego punktu równowagi
  - (a) podać liniową aproksymację układu nieliniowego
  - (b) narysować portret fazowy układu zlinearyzowanego

*Wskazówka: powinny być 4 rodzaje portretów*

**Zadanie 8.** Narysować portret fazowy układu

$$\dot{x}(t) = \sin x$$