

NO 1: GIẢI PHƯƠNG TRÌNH VÀ HỆ PHI TUYẾN  
GIÁO TRÌNH QUARTERONI, 3 ED.

**Câu 1** (Bài toán đầu tư) Vào đầu mỗi năm một khách hàng đầu tư  $v$  Euro vào một tài khoản tiết kiệm, và sau  $n$  năm rút ra được tổng cộng  $M$  Euro. Ta muốn tính lãi suất trung bình  $r$  của việc đầu tư này. Khi đó  $M$  và  $r$  được liên kết với nhau bởi phương trình

$$M = v \sum_{k=1}^n (1+r)^k = v \frac{1+r}{r} [(1+r)^n - 1].$$

Do đó  $r$  chính là nghiệm của phương trình  $f(r) = 0$ , với  $f(r) := M - v \frac{1+r}{r} [(1+r)^n - 1]$ .

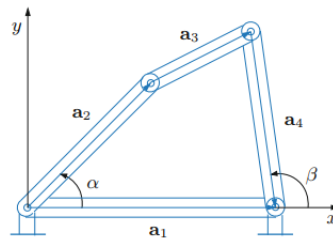
Áp dụng: Bài tập 2.2 (trang 72)

**Câu 2** (Phương trình trạng thái của khí ga) Chúng ta muốn xác định thể tích  $V$  của một khối khí ga tại nhiệt độ  $T$  và áp suất  $p$ . Phương trình trạng thái là

$$\left[ p + a(N/V)^2 \right] (V - Nb) = k N T.$$

trong đó  $a$  và  $b$  là hai hệ số của khí ga (phụ thuộc vào đặc tính của mỗi loại khí ga),  $N$  là số các phân tử được chứa trong thể tích  $V$  và  $k$  là hằng số Boltzmann. Do đó  $V$  chính là nghiệm của một phương trình phi tuyến.

**Câu 3** (Hệ thống thanh) Một hệ cơ khí được biểu diễn bởi 4 thanh cứng như trong hình vẽ 1. Với một



Hình 1: Hệ cơ khí bao gồm 4 thanh cứng

giá trị (chấp nhận được) của góc  $\beta$ , chúng ta xác định giá trị của góc  $\alpha$ . Bằng việc sử dụng đẳng thức vector

$$a_1 - a_2 - a_3 - a_4 = 0$$

ta thu được mối liên hệ giữa 2 góc (thường được gọi là phương trình Freudenstein)

$$\frac{a_1}{a_2} \cos(\beta) - \frac{a_1}{a_4} \cos(\alpha) - \cos(\beta - \alpha) = -\frac{a_1^2 + a_2^2 - a_3^2 + a_4^2}{2a_2a_4}.$$

Đây là phương trình phi tuyến của biến số  $\alpha$ , và nó chỉ có nghiệm với một số giá trị của  $\beta$ . Phương trình này có thể có nhiều hơn 1 nghiệm hoặc vô nghiệm.

**Câu 4** (Mô hình dân số) Trong quá trình nghiên cứu sự phát triển cư dân của một loài (hoặc chủng virus), phương trình  $x^+ = \phi(x) = xR(x)$  biểu diễn mối liên hệ giữa số cá thể ở thế hệ  $x$  và số cá thể ở thế hệ tiếp theo. Hàm số  $R(x)$  mô hình tốc độ biến đổi của loài đang xét và có thể được chọn theo nhiều cách khác nhau. Một số ví dụ tiêu biểu bao gồm:

i) Mô hình Malthus:  $R(x) = R_M(x) = r > 0$ .

ii) Mô hình Verhulst:  $R(x) = R_V(x) = \frac{r}{1 + xK}$ ,  $r > 0$ ,  $K > 0$ , cải tiến mô hình Malthus bằng việc xét mô hình dân số bị giới hạn bởi các nguồn lực.

iii) Mô hình thú mồi bão hòa:  $R(x) = R_P(x) = \frac{rx}{1 + (x/K)^2}$  thể hiện mô hình có sự cạnh tranh.

Động lực học của một mô hình thể hiện bởi phương trình  $x^{(k)} = \phi(x^{(k-1)})$  trong đó chỉ số  $k$  thể hiện thế hệ thứ  $k$ . Trạng thái cân bằng  $x^*$  là nghiệm của phương trình phi tuyến  $x^* = \phi(x^*)$ .

#### 1.2. Thực hành

---

Hết