

a) Hvordan vil du definere begreberne stabilitet og asymptotisk stabilitet for en n'te ordens differentiaalligning.

$$y^{(n)} + a_1 y^{(n-1)} + \dots + a_n y = 0?$$

sol

Et system af n'te orden vil have n rødder i dets karakteristiske polynomium $P(\lambda)$.

- Et system er ustabilt hvis bare én rod λ har positiv realdel: $\text{Re}(\lambda) > 0 \Rightarrow$ ustabilitet.
- Et system uden rødder med $\text{Re}(\lambda) > 0$ men med bare én rod $\text{Re}(\lambda) = 0$ så er systemet marginalt stabilt.
- Et system med alle rødders realdel mindre end 0 er asymptotisk stabilt: $\text{Re}(\lambda) < 0$ for alle rødder \Rightarrow Asymptotisk stabilitet.

Afgør stabiliteten af følgende:

i) Et 4. ordens system med løsninger: $x_1(t) = e^t$, $x_2(t) = e^{-t}$
 $x_3(t) = \cos(t)$, $x_4(t) = \sin(t)$

Sol
 systemet er ustabilt da $x_1(t) = e^t \rightarrow \infty$ for $t \rightarrow \infty$.

Det karakteristiske polynomium har i øvrigt rødderne
 $\lambda = 1$, $\lambda_2 = -1$, $\lambda_3 = i$, $\lambda_4 = -i$.

ii) Et system med $P(\lambda) = (\lambda + 2 + i)(\lambda + 2 - i)(\lambda + 3)$

Sol
 Rødderne: $\lambda_1 = -2 + i$, $\lambda_2 = -2 - i$, $\lambda_3 = -3$

systemet er asymptotisk stabilt da $\operatorname{Re}(\lambda) < 0$ for alle λ .

iii) Differentialligningen $\ddot{x}(t) + x(t) = 0$

Sol
 Karakterligningen: $\lambda^2 + 1 = 0 \Leftrightarrow \lambda = \pm i$

systemet er marginalt stabilt.

iv) Et 4. ordens system med løsninger: $x_1(t) = e^{-t} \sin(2t)$,
 $x_2(t) = e^{-3t}$, $x_3(t) = e^{-t} \cos(2t)$

Sol
 Rødderne er: $\lambda_1 = -1 - 2i$, $\lambda_2 = -1 + 2i$, $\lambda_3 = -3$, $\lambda_4 = ?$

Stabiliteten kan ikke afgøres da den sidste rod ikke kendes.

OPG C ③
Hvad kan siges om stabilitet for følgende tilfælde:

i) $x(t) = e^{-t}$ er en løsning.

Sol

$x(t) \rightarrow 0$ for $t \rightarrow \infty$ asymptotisk stabilt

ii) $x(t) = e^t$ er en løsning.

Sol

$x(t) \rightarrow \infty$ for $t \rightarrow \infty$ ustabil

iii) $x(t) = t$ er en løsning.

Sol

$x(t) \rightarrow \infty$ for $t \rightarrow \infty$ ustabil.