

Мен по г.г.  $\sqrt{3}$

1) определение устойчивости по Ляпунову

$$\begin{cases} \dot{x} = \bar{f}(t, x) \\ x(t_0) = \bar{x}(t_0) \end{cases} \quad \text{— задача} \quad \bar{x}(t) = \bar{\varphi}(t) \quad \text{— решение}$$

Определение:  $\bar{x} = \bar{\varphi}(t)$  устойчиво по Ляпунову, если

$$\forall \varepsilon > 0 \exists \delta(\varepsilon) > 0: \forall \bar{x}_0: |\bar{\varphi}(t_0) - \bar{x}_0| < \delta:$$

$$|\bar{\varphi}(t) - \bar{\varphi}(t_0)| < \varepsilon \quad \forall t > t_0$$

$$\begin{cases} \dot{x} = \bar{f}(t, x) \\ x(t_0) = \bar{x}_0 \end{cases} \quad \bar{\varphi}(t) \text{ — решение}$$

$$\text{задача: } \begin{cases} \frac{dx}{dt} = x^2 - 1 \\ x(0) = -1 \end{cases}$$

$x = -1$  — стая, решение

$$\varphi(t) = -1$$

$$\forall \varepsilon > 0 \exists \delta(\varepsilon) > 0: (\forall x(0) \text{ такое что } |x(0) + 1| < \delta:$$

$$\forall t \geq 0 \exists x(t) \text{ — решение, которое } |x(t) + 1| < \varepsilon$$

2) м. об устойчивости по 1 приближению

$$1) \begin{cases} \dot{x}_1 = x_1 + u_1^2 \\ \dot{x}_2 = -2 \sin x_2 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} \dot{x}_1 = x_1 \\ \dot{x}_2 = -2 x_2 \end{cases} \quad \begin{vmatrix} \lambda - 1 & 0 \\ 0 & \lambda + 2 \end{vmatrix} = 0 \quad \begin{matrix} \lambda = 1 \\ \lambda = -2 \end{matrix} \quad \text{неуст.}$$

$$2) \begin{cases} \dot{x}_1 = -\sin x_1 + u_1^2 \\ \dot{x}_2 = 2 \ln(1 + u_2) \end{cases} \rightarrow \begin{cases} \dot{x}_1 = -x_1 \\ \dot{x}_2 = 2 x_2 \end{cases} \quad \begin{vmatrix} \lambda + 1 & 0 \\ 0 & \lambda - 2 \end{vmatrix} = 0 \quad \begin{matrix} \lambda = -1 \\ \lambda = 2 \end{matrix} \quad \text{неуст.}$$

$$3) \begin{cases} \dot{x}_1 = x_1 + u_1^2 \\ \dot{x}_2 = -2 x_2 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} \dot{x}_1 = x_1 \\ \dot{x}_2 = -2 x_2 \end{cases} \quad \begin{vmatrix} \lambda - 1 & 0 \\ 0 & \lambda + 2 \end{vmatrix} = 0 \quad \begin{matrix} \lambda = 1 \\ \lambda = -2 \end{matrix} \quad \text{неуст.}$$

$$4) \begin{cases} \dot{x}_1 = -2 \sin x_1 + u_1^2 + u_2^2 \\ \dot{x}_2 = \ln(1 - u_2) \end{cases} \rightarrow \begin{cases} \dot{x}_1 = -2 x_1 + 2 x_2 \\ \dot{x}_2 = -x_1 \end{cases} \quad \begin{vmatrix} \lambda + 2 & -2 \\ 1 & \lambda \end{vmatrix} = 0$$

$$\lambda^2 + 2\lambda + 2 = 0$$

$$\lambda = -1 \pm i$$

$$\frac{D}{\Delta} = 1 - 2 = -1 \quad \frac{D}{\Delta} = \pm i$$

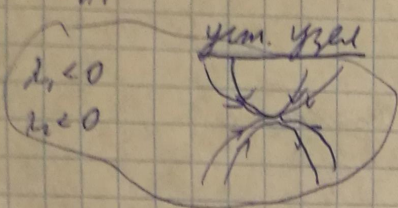
$$\operatorname{Re} \lambda < 0$$

уст. — устойчиво

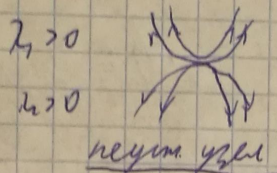


### 3) Различные типы узлов и седлов

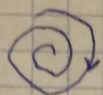
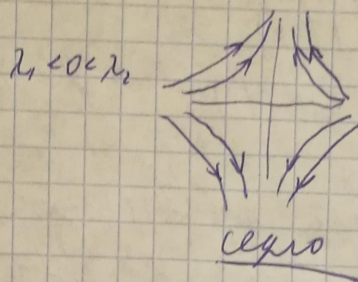
$$\frac{dx}{dt} = Ax \quad A(2 \times 2) \quad \lambda_1 < 0 \quad \lambda_2 < 0$$



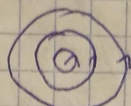
$$\lambda = \lambda \pm \beta i \quad \Delta < 0$$



$$\Delta > 0 \quad \Delta = 0$$



вихрь



центр

### 4) Линейзация около точек

$$\lambda^2 + 1 = 0$$

$$\lambda = \pm i$$

седло

(см. 3)

$$\begin{cases} \dot{x}_1 = x_2 \\ \dot{x}_2 = -x_1 \end{cases} \quad \begin{vmatrix} \lambda & -1 \\ 1 & \lambda \end{vmatrix} = 0$$

### 5) Характеристика лине. сис. у4П I порядка

$$X_1 \frac{\partial y}{\partial x_1} + X_2 \frac{\partial y}{\partial x_2} + \dots + X_n \frac{\partial y}{\partial x_n} = 0$$

система параметров:  $\frac{dx_1}{x_1} = \frac{dx_2}{x_2} = \dots = \frac{dx_n}{x_n}$

задача:  $\underbrace{\cos x}_{x_1} \cdot \frac{\partial y}{\partial x} + \underbrace{\cos y}_{x_2} \cdot \frac{\partial y}{\partial y} + \underbrace{\cos x \cos y}_{x_3} \cdot \frac{\partial y}{\partial z} = 0$

$$\frac{dx}{\cos x} = \frac{dy}{\cos y} = \frac{dz}{\cos x \cos y}$$

### 6) Характеристики квазилинейного

$$a_1 \frac{\partial z}{\partial x_1} + \dots + a_n \frac{\partial z}{\partial x_n} = b$$

$$\Rightarrow \frac{dx_1}{a_1} = \dots = \frac{dx_n}{a_n} = \frac{dz}{b}$$

задача:  $\underbrace{y}_{a_1} \frac{\partial z}{\partial x} + \underbrace{x}_{a_2} \frac{\partial z}{\partial y} = \underbrace{z}_{b}$   $\Rightarrow \frac{dx}{y} = \frac{dy}{x} = \frac{dz}{z}$

(10)

2)



⑦. ОР линейного УЧП I порядка

$$y \frac{\partial z}{\partial x} + \frac{\partial z}{\partial y} = 0 \quad 1) \text{ переменные независимы} \quad \frac{dx}{y} = \frac{dy}{1}$$

$$dx = y dy$$

$$2) x = \frac{y^2}{2} + C \quad C = x - \frac{y^2}{2} \text{ - некий интеграл!!!}$$

$$3) z = f(t(x, y)) = f(C) = f\left(x - \frac{y^2}{2}\right) \Rightarrow t(x, y) = x - \frac{y^2}{2}$$

⑧. ОР квазилинейного УЧП I порядка

$$\frac{1}{x} \frac{\partial z}{\partial x} - \frac{1}{y} \frac{\partial z}{\partial y} = \frac{1}{z} \quad 1) \text{ переменные независимы}$$

$$\frac{dx}{1/x} = - \frac{dy}{1/y} = \frac{dz}{1/z}$$

2) Берем модно 2 гр. и, наложив и интегрируем переменные (лучше по отдельности, берем 1 и 3 и 2 и 3)

$$x dx = z dz \quad x^2 = z^2 + C_1 \quad C_1 = z^2 - x^2$$

$$-y dy = z dz \quad -y^2 = z^2 + C_2 \quad C_2 = z^2 + y^2$$

$$3) \text{ ОР } F(C_1, C_2) = 0 \Rightarrow f(z^2 + y^2, z^2 - x^2) = 0$$

⑨. Задача Коши для линейного УЧП I порядка

$$\begin{cases} \frac{\partial z}{\partial x} + \frac{\partial z}{\partial y} = 0 & \frac{dx}{1} = \frac{dy}{1} \quad dn = dy \\ z|_{y=x} = y & n = y + C \end{cases}$$

- найдем 1 интеграл

$$z = f(C) = f(x - y)$$

$$z|_{y=x} = f(-y - y) = f(-2y) = y \Rightarrow f(t) = -\frac{t}{2}$$

$$z = \frac{y-x}{2} \quad \text{в точке } (13; 5) \quad z = \frac{-13+5}{2} = -4$$

$$(-4)$$

⑩. Задача Коши для квазилинейного УЧП I порядка

$$\begin{cases} 2 \frac{\partial z}{\partial x} - 3 \frac{\partial z}{\partial y} = e^z & \frac{dx}{2} = - \frac{dy}{3} = \frac{dz}{e^z} \\ z|_{x=2y} = -\ln(x-y) & 1) x/2 = -y/3 + C_1 \quad C_1 = \frac{x}{2} + \frac{y}{3} \end{cases}$$

$$2) -\frac{dy}{3} = e^{-z} dz \Rightarrow \frac{y}{3} + C_2 = e^{-z} \quad C_2 = e^{-z} - \frac{y}{3}$$



~~$\frac{x}{2} - \frac{y}{3}$~~   $\begin{cases} C_1 = \frac{x}{2} - \frac{y}{3} \\ C_2 = e^{-z} - \frac{y}{3} \end{cases}$   $\text{normalisieren } n=2y, z=-\ln(n-y)$

$$\begin{cases} C_1 = \frac{4y}{3} \\ C_2 = n-y-\frac{y}{3} = \frac{2y}{3} \end{cases} \Rightarrow \underline{C_1 = 2C_2}$$

$$\frac{x}{2} + \frac{y}{3} = 2e^{-z} - \frac{2y}{3}$$

$$2e^{-z} = \frac{x}{2} + \frac{4y}{3}$$

$$z = -\ln\left(\frac{x}{2} + \frac{4y}{3}\right)$$

$$z(-2, 3) = -\ln\left(-\frac{1}{2} + \frac{3}{2}\right) = \underline{0}$$

# II) Dynamische Systeme

$$L[y] = y'' \quad y'(0) - y(0) = 0 \quad y(1) = 0$$

$$\begin{cases} y'' = 0 \\ y'(0) - y(0) = 0 \\ y(1) = 0 \end{cases} \quad \begin{matrix} 1) \ 0 \leq x \leq s & y'' = 0 & y = Ax + B & y' = A \\ A - B = 0 & & A = B & \\ y_1 = Ax + A & & & \end{matrix}$$

$$\begin{matrix} 2) \ s < x \leq 1 & y'' = 0 & y = Cx + D & y(1) = 0 & C + D = 0 \\ & & & & D = -C \\ & & y_2 = Cx - C & & \end{matrix}$$

$$\begin{matrix} 3) \ \begin{cases} y_1(s) = y_2(s) \\ y_1'(s) - y_2'(s) = 1 \end{cases} & \begin{cases} As + A = Cs - C \\ A - C = 1 \end{cases} & \begin{matrix} A = C + 1 \\ C = -\frac{1}{2}(s+1) \end{matrix} \end{matrix}$$

$$\cancel{Cs + s + C + 1 = Cs - C}$$

$$2C = -s - 1 \quad C = -\frac{1}{2}(s+1)$$

$$A = -\frac{s}{2} - \frac{1}{2} + 1 = -\frac{1}{2}(s-1)$$

$$G(n, s) = \begin{cases} y_1, & 0 \leq x \leq s \\ y_2, & s < x \leq 1 \end{cases} = \begin{cases} -\frac{1}{2}(s-1)(x+1) \\ -\frac{1}{2}(s+1)(x-1) \end{cases}$$

$$G = -\frac{1}{2} \begin{cases} (n+1)(s-1) & 0 \leq x \leq s \\ (s+1)(x-1) & s \leq x \leq 1 \end{cases}$$