

Васил Шумков, № 62431, група 2, СУ

Тематична работа № 2

Вариант 2А

$$13. \begin{cases} \dot{x} = 2x - y + 2y^2 \\ \dot{y} = x - y \end{cases}$$

а) Намерете равновесните точки на с-мата

б) Намерете линейно приблизения на с-мата в околностите на нулевата равновесна точка. Определете типа на тази равновесна точка за написаната линейна с-ма

$$\text{в)} \begin{cases} \dot{x} = 2x - y + 2y^2 \\ \dot{y} = x - y \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} f(x, y) = 2x - y + 2y^2 \\ g(x, y) = x - y \end{cases} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \begin{cases} 2x - y + 2y^2 = 0 \\ x - y = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 2y - y + 2y^2 = 0 \\ x = y \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} 2y^2 + y = 0 \\ x = y \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} y(2y + 1) = 0 \\ x = y \end{cases}$$

$$\begin{cases} y_1 = 0, 2y_2 + 1 = 0 \\ x_1 = 0, x_2 = y_2 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} y_1 = 0, y_2 = -\frac{1}{2} \\ x_1 = 0, x_2 = -\frac{1}{2} \end{cases}$$

$$(x_1, y_1) = (0, 0), (x_2, y_2) = \left(-\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}\right)$$

$$f'_x(x, y) = 2 + 4y, f'_y(x, y) = -y - 1$$

$$g'_x(x, y) = 1, g'_y(x, y) = -1$$

$$A = \begin{pmatrix} \frac{df}{dx} & \frac{df}{dy} \\ \frac{dg}{dx} & \frac{dg}{dy} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & y-1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \Rightarrow P(\lambda) = \det(A - \lambda E)$$

$$① \quad K(0,0) = \begin{pmatrix} 2 & -1 \\ 1 & -1 \end{pmatrix} \quad A - R.E = \begin{pmatrix} 2-R & -1 \\ 1 & -1-R \end{pmatrix} \quad P(R) = (2-R)(-1-R) + 1$$

$$P(R) = -2 - 2R + R + R^2 + 1$$

$$P(R) = R^2 - R - 1$$

$$R_{1,2} = \frac{1 \pm \sqrt{5}}{2}$$

$$② \quad K(-\frac{1}{2}, -\frac{1}{2}) = \begin{pmatrix} 2 & -3 \\ 1 & -1 \end{pmatrix}$$

$$A - R.E = \begin{pmatrix} 2-R & -3 \\ 1 & -1-R \end{pmatrix}$$

$$P(R) = (2-R)(-1-R) + 3$$

$$P(R) = -2 - 2R + R + R^2 + 3$$

$$P(R) = R^2 - R + 1$$

$$R^2 - R + 1 = 0$$

$$\Delta = 1 - 4 = -3$$

$$R_{1,2} = \frac{1 \pm \sqrt{-3}}{2} = \frac{1 \pm i\sqrt{3}}{2}$$

За ①  $R_1, R_2 \in \mathbb{R}$  и  $R_1 > 0, R_2 < 0$

равновесната точка е седло и е неустойчива

За ②  $R_1, R_2 \in \mathbb{C}$  и равновесната точка е неустойчива (неустойчив фокус).

$$25. \begin{cases} u_t - u_{xx} = 0, & 0 < x < 3, t > 0, \\ u(x, 0) = \sin \frac{\pi x}{3} + \sin(\pi x), & 0 \leq x \leq 3, \\ u(0, t) = 0, u(3, t) = 0, & t \geq 0. \end{cases}$$

$$u_t = u_{xx} \Rightarrow \alpha^2 = 1$$

$$L = 3,$$

$$u(x, 0) = g(x)$$

$$g(x) = \sin \frac{\pi x}{3} + \sin(\pi x)$$

$$u(0, t) = 0, u(3, t) = 0.$$

$$g(0) = g(3) = 0$$

$$u(x, t) = X(x) T(t).$$

$$X T' = \alpha^2 X'' T$$

$$\frac{T'(t)}{\alpha^2 T(t)} = \frac{X''(x)}{X(x)} = -\mathcal{R}$$

$$X''(x) + \mathcal{R} X(x) = 0, 0 < x < L,$$

$$X(0) = 0, X(3) = 0.$$

$$\mathcal{R}_k = \left(\frac{k\pi}{L}\right)^2 \quad X_k(x) = \sin \frac{k\pi}{L} x, \quad k = 1, 2, 3, \dots$$

За  $T(t)$  получавме уравнение от първи ред, което решаваме при  $\mathcal{R} = \mathcal{R}_k$ :

$$T_k'(t) + \alpha^2 \mathcal{R}_k T_k(t) = 0 \text{ с решение } T_k(t) = C_k e^{-\alpha^2 \mathcal{R}_k t}.$$

Пакет получаване за решението на зададената задача:

$$u(x, t) = \sum_{k=1}^{\infty} C_k e^{-\left(\frac{k\pi}{L}\right)^2 t} \sin\left(\frac{k\pi}{L} x\right), \quad \text{където } C_k = \frac{2}{L} \int_0^L g(x) \sin\left(\frac{k\pi}{L} x\right) dx.$$

Като заместим във второстепените от уравнението на задачата получаваме.  $\Rightarrow$

$$C_k = \frac{2}{3} \int_0^3 \left( \sin\left(\frac{k\pi x}{3}\right) + \sin(\pi x) \right) \cdot \sin\left(\frac{k\pi x}{3}\right) dx$$

$$u(x,t) = \sum_{k=1}^{\infty} C_k e^{-\left(\frac{k\pi}{3}\right)^2 t} \sin\left(\frac{k\pi x}{3}\right)$$