Københavns Universitet. Økonomisk Institut

2. årsprøve 2014 S-2DM ex ret

Skriftlig eksamen i Dynamiske Modeller Onsdag den 18. juni 2014

Rettevejledning

Opgave 1. For ethvert $a \in \mathbf{R}$ betragter vi tredjegradspolynomiet $P : \mathbf{C} \to \mathbf{C}$, som er givet ved forskriften

$$\forall z \in \mathbf{C} : P(z) = z^3 + (1 - a - a^2)z^2 + (a^3 - a^2 - a)z + a^3.$$

Desuden betragter vi differentialligningerne

(*)
$$\frac{d^3x}{dt^3} - 5\frac{d^2x}{dt^2} + 2\frac{dx}{dt} + 8x = 0,$$

$$(**) \frac{d^3x}{dt^3} - 5\frac{d^2x}{dt^2} + 2\frac{dx}{dt} + 8x = 30e^{-t}$$

og

$$\frac{d^4y}{dt^4} - 5\frac{d^3y}{dt^3} + 2\frac{d^2y}{dt^2} + 8\frac{dy}{dt} = 0.$$

(1) Vis, at udsagnet

$$\forall z \in \mathbf{C} : P(z) = (z - a)(z - a^2)(z + 1)$$

er opfyldt.

 $\mathbf{L} \not \mathbf{s} \mathbf{ning.}$ Ved udgangning af parenteserne fås resultatet, så ligningen

$$\forall z \in \mathbf{C} : (z-a)(z-a^2)(z+1) = z^3 + (1-a-a^2)z^2 + (a^3-a^2-a)z + a^3$$

er opfyldt.

(2) Bestem samtlige rødder i polynomiet P, og angiv røddernes multipliciteter.

Løsning. Af resultatet ovenfor ser vi, at polynomiet P har rødderne a, a^2 og -1.

Hvis a = -1, har polynomiet P rødderne -1 og 1 med multipliciteterne henholdsvis 2 og 1.

Hvis a=1, har polynomiet P rødderne -1 og 1 med multipliciteterne henholdsvis 1 og 2.

Hvis a=0, har polynomiet P rødderne -1 og 0 med multipliciteterne henholdsvis 1 og 2.

Hvis $a \in \mathbf{R} \setminus \{-1, 0, 1\}$, har polynomiet P de tre forskellige rødder a, a^2 og -1, der hver har multipliciteten 1.

(3) Bestem den fuldstændige løsning til differentialligningen (*).

Løsning. Det karakteristiske polynomium for differentialligningen (*) er polynomiet P, hvor a=2. De karakteristiske rødder er derfor -1,2 og 4. Dette betyder så, at den fuldstændige løsning til (*) er

$$x = x(t) = c_1 e^{-t} + c_2 e^{2t} + c_3 e^{4t}$$
, hvor $c_1, c_2, c_3 \in \mathbf{R}$.

(4) Godtgør, at differentialligningen (*) ikke er globalt asymptotisk stabil.

Løsning. Da to af de karakteristiske rødder er positive, er differentialligningen (*) ikke globalt asymptotiske stabil.

(5) Bestem den fuldstændige løsning til differentialligningen (**).

Løsning. Vi gætter på en speciel løsning af formen $\hat{x} = \hat{x}(t) = Ate^{-t}$, og vi finder, at A = 2, så den fuldstændige løsning til (**) er

$$x = x(t) = c_1 e^{-t} + c_2 e^{2t} + c_3 e^{4t} + 2t e^{-t}$$
, hvor $c_1, c_2, c_3 \in \mathbf{R}$.

(6) Bestem den fuldstændige løsning til differentialligningen (***).

Løsning. Det karakteristiske polynomium $Q = Q(z), z \in \mathbb{C}$, for differentialligningen (***) er Q(z) = zP(z), hvor a = 2. De karakteristiske

rødder er derfor -1, 2, 4 og 0, og dermed er den fuldstændige løsning til (***) givet ved udtrykket

$$x = x(t) = c_1 e^{-t} + c_2 e^{2t} + c_3 e^{4t} + c_4$$
, hvor $c_1, c_2, c_3, c_4 \in \mathbf{R}$.

Opgave 2. Vi betragter 3×3 matricen

$$A = \begin{pmatrix} -\frac{11}{6} & -\frac{5}{6} & \frac{1}{3} \\ -\frac{5}{6} & -\frac{11}{6} & \frac{1}{3} \\ \frac{1}{3} & \frac{1}{3} & -\frac{7}{3} \end{pmatrix}$$

og vektordifferentialligningen

(§)
$$\frac{d\mathbf{z}}{dt} = A\mathbf{z}.$$

(1) Vis, at vektorerne a = (1, -1, 0), b = (1, 1, 2) og c = (-1, -1, 1) er egenvektorer for matricen A, og angiv de tilhørende egenværdier.

Løsning. Ved udregning finder vi, at Aa = -a, Ab = -2b og Ac = -3c. Dette viser, at vektorerne a, b og c er egenvektorer for matricen A med egenværdierne henholdsvis -1, -2 og -3.

(2) Bestem den fuldstændige løsning for vektordifferentialligningen (§).

Løsning. Vi finder, at

$$\mathbf{z} = \mathbf{z}(t) = c_1 e^{-t} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} + c_2 e^{-2t} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} + c_3 e^{-3t} \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix},$$

hvor $c_1, c_2, c_3 \in \mathbf{R}$.

(3) Afgør, om vektordifferentialligningen (§) er globalt asymptotisk stabil.

Løsning. Vektordifferentialligningen (\S) er globalt asymptotisk stabil, idet alle egenværdierne for matricen A er negative.

(4) Bestem den specielle løsning $\tilde{\mathbf{z}} = \tilde{\mathbf{z}}(t)$ til vektordifferentialligningen (§), så betingelsen $\tilde{\mathbf{z}}(0) = (1, -1, 3)$ er opfyldt.

Løsning. Vi finder, at

$$\tilde{\mathbf{z}} = \tilde{\mathbf{z}}(t) = e^{-t} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} + e^{-2t} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix} + e^{-3t} \begin{pmatrix} -1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix},$$

idet $c_1 = c_2 = c_3 = 1$.

Opgave 3. For ethvert r > 0 betragter vi mængden

$$K(r) = \{ z \in \mathbf{C} \mid |z| \le r \lor |z| = r^2 \}$$

(1) Begrund, at mængden K(r) er kompakt for ethvert r > 0.

Løsning. Det er klart, at mængderne

$$K_1(r) = \{ z \in \mathbf{C} \mid |z| \le r \} \text{ og } K_2(r) = \{ z \in \mathbf{C} \mid |z| = r^2 \}$$

er kompakte (afsluttede og begrænsede) for ethvert r > 0, og heraf følger det umiddelbart, at også K(r) er kompakt for ethvert r > 0.

(2) Bestem tallet r > 0, så $K(r) = K(r^2)$.

Løsning. Vi ser, at $K(r) = K(r^2)$, hvis og kun hvis r = 1.

(3) Bestem fællesmængden

$$\bigcap_{r>0} K(r).$$

Løsning. Vi finder, at

$$\bigcap_{r>0} K(r) = \{0\}.$$

(4) Bestem r > 0, så mængden K(r) er konveks.

Løsning. Hvis K(r) skal være konveks, må vi kræve, at $r^2 \leq r$, så $r \in]0,1].$

Lad (z_k) være en følge af komplekse tal, og antag, at kravet

$$\forall k \in \mathbf{N} : z_k \neq 0$$

er opfyldt.

(5) Vis, at følgen (t_k) , som opfylder betingelsen

$$\forall k \in \mathbf{N} : t_k = \frac{z_k}{|z_k|},$$

har en konvergent delfølge (t_{k_p}) med grænsepunkt i $t \in \mathbf{T}$. (Man skal altså vise, at |t| = 1.)

Løsning. Følgen (t_k) er en følge på den kompakte mængde **T**. Heraf følger påstanden straks.

Opgave 4. Vi betragter integralet

$$I(x) = \int_0^1 \left(x^2 + 2x + \dot{x} + \dot{x}^2 \right) dt = \int_0^1 \left(x^2 + 2x + \frac{dx}{dt} + \left(\frac{dx}{dt} \right)^2 \right) dt$$

og den funktion $F: \mathbf{R}^2 \to \mathbf{R}$, som har forskriften

$$\forall (x,y) \in \mathbf{R}^2 : F(x,y) = x^2 + 2x + y + y^2.$$

(1) Vis, at funktionen F er strengt konveks overalt på definitionsmængden \mathbf{R}^2 .

Løsning. Vi finder, at

$$\frac{\partial F}{\partial x} = 2x + 2 \text{ og } \frac{\partial F}{\partial y} = 2y + 1,$$

så funktionen F = F(x, y) har Hessematricen

$$H(x,y) = \left(\begin{array}{cc} 2 & 0\\ 0 & 2 \end{array}\right),$$

som er positiv definit. Da er f en strengt konveks funktion.

(2) Bestem den funktion $x^* = x^*(t)$, der minimerer integralet I(x), idet betingelserne $x^*(0) = -1$ og $x^*(1) = 2$ er opfyldt.

Løsning. Eulers differentialligning for dette variationsproblem, som åbenbart er et minimumsproblem, er

$$\frac{\partial F}{\partial x} - \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial F}{\partial \dot{x}} \right) = 0 \Leftrightarrow \ddot{x} - x = 1,$$

hvoraf vi får, at

$$x = x(t) = Ae^t + Be^{-t} - 1.$$

Idet betingelserne $x^*(0) = -1$ og $x^*(1) = 2$ skal være opfyldt, finder vi, at

$$x^* = x^*(t) = \frac{3}{e - e^{-1}} (e^t - e^{-t}) - 1 = \frac{3e}{e^2 - 1} (e^t - e^{-t}) - 1.$$