

$$\textcircled{1} \begin{pmatrix} \dot{x} \\ \dot{y} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 0 & -3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$$

a) Systemmatrisen har egenvärden $\lambda_1 = -1$ och $\lambda_2 = -3$.

Till $\lambda_1 = -1$ hör egenvektor K_1 , s.a.

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & -2 \end{pmatrix} K_1 = 0, \text{ t.a t.ex } K_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$$

som ger lösning $\bar{X}_1(t) = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} e^{-t}$

Till $\lambda_2 = -3$ hör egenvektor K_2 s.a.

$$\begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} K_2 = 0, \text{ t.a t.ex } K_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix}$$

som ger lösning $\bar{X}_2(t) = \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix} e^{-3t}$

Så allmän lösning är

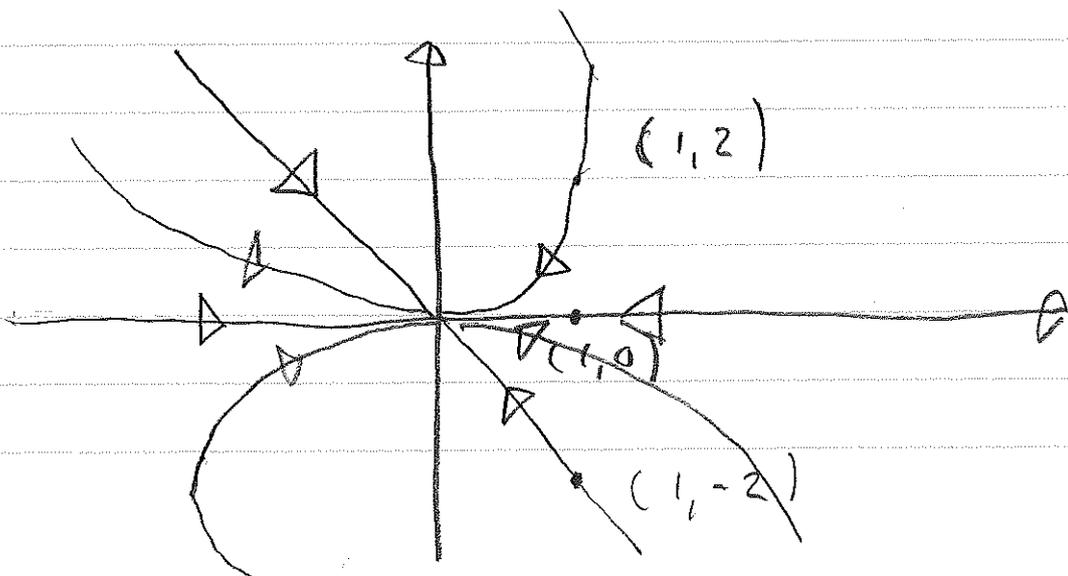
SVAR: $\bar{X}_h(t) = C_1 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} e^{-t} + C_2 \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix} e^{-3t}$

$$b) \begin{cases} x(0) = 1 \\ y(0) = 2 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} C_1 + C_2 = 1 \\ -2C_2 = 2 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} C_1 = 2 \\ C_2 = -1 \end{cases}$$

Så sökt lösning är

SVAR: $\bar{X}(t) = 2 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} e^{-t} - \begin{pmatrix} 1 \\ -2 \end{pmatrix} e^{-3t}$

c)



2.

Stationära punkter (x, y) ges av

$$\begin{cases} 1 + xy = 0 & (1) \\ x + y = 0 & (2) \end{cases}$$

(2) $\Rightarrow y = -x$, insatt i (1) fås

$$1 - x^2 = 0 \Rightarrow x = \pm 1.$$

Alltså två stationära lösningar

$$(x, y) = (1, -1) \text{ och } (x, y) = (-1, 1).$$

Stabilitet avgörs med hjälp av

$$\begin{aligned} J(x, y) &= \begin{pmatrix} \frac{\partial}{\partial x}(1+xy) & \frac{\partial}{\partial y}(1+xy) \\ \frac{\partial}{\partial x}(x+y) & \frac{\partial}{\partial y}(x+y) \end{pmatrix} \\ &= \begin{pmatrix} y & x \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

• I $(1, -1)$ gäller $J(1, -1) = \begin{pmatrix} -1 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$

som har egenvärden λ s.a. $\begin{vmatrix} -1-\lambda & 1 \\ 1 & 1-\lambda \end{vmatrix} = 0$

$$\Rightarrow (\lambda+1)(\lambda-1) - 1 = 0 \Rightarrow \lambda^2 - 2 = 0 \Rightarrow \lambda = \pm\sqrt{2}$$

alltså är $(1, -1)$ av sadeltyp och instabil

• I $(-1, 1)$ fås $J(-1, 1) = \begin{pmatrix} 1 & -1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$ som har egenvärden λ s.a. $\begin{vmatrix} 1-\lambda & -1 \\ 1 & 1-\lambda \end{vmatrix} = 0 \Rightarrow (\lambda-1)^2 + 1 = 0$

$\Rightarrow \lambda = 1 \pm i$, så $(-1, 1)$ är en instabil spiral

3.

$$y'(t) - 2y(t) = \delta(t-2), \quad y(0) = 1$$

Laplace transformering ger

$$\text{(med } Y = \mathcal{L}\{y(t)\}(s) = \int_0^\infty y(t)e^{-st} dt)$$

$$sY - 1 - 2Y = e^{-2s}$$

$$(s-2)Y = 1 + e^{-2s}$$

$$Y = \frac{1}{s-2} + e^{-2s} \frac{1}{s-2}$$

$$y(t) = \mathcal{L}^{-1}\left\{\frac{1}{s-2}\right\}(t) + \mathcal{L}^{-1}\left\{\frac{1}{s-2}\right\}(t) \cdot H(t-2)$$

$$= e^{2t} + e^{2t} \cdot H(t-2)$$

$$= e^{2t} + e^{2(t-2)} \cdot H(t-2)$$

$$\text{Svar: } y(t) = \begin{cases} e^{2t}, & 0 \leq t < 2 \\ e^{2t} + e^{2(t-2)}, & t \geq 2 \end{cases}$$

SVAR UPPGIFT 2: Det finns två stationära

(lösningar/punkter)

• $(x, y) = (1, -1)$ är en sadelpunkt och alltså instabil

• $(x, y) = (-1, 1)$ är en instabil spiral