

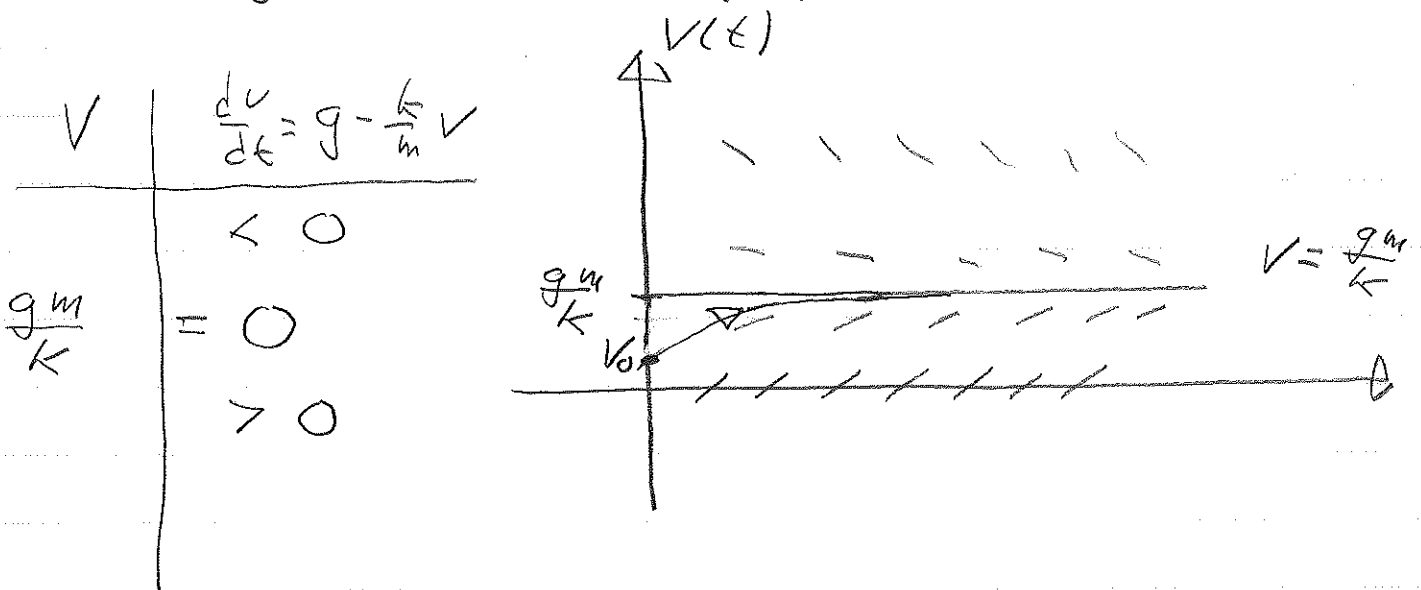
Tentamen SF1634 16/8 2016
Svar & lösningsförslag

(1.)

$$m \frac{dv}{dt} = mg - kv$$

$$\Rightarrow \frac{dv}{dt} = g - \frac{k}{m} v$$

Vi gör en vektorsfältanalys.



Eftersom $\frac{dv}{dt} = g - \frac{k}{m} v$ så $\frac{dv}{dt} = 0$

OMM $v = \frac{gm}{k}$, så detta är enda stabila lösning

Då $\frac{dv}{dt} < 0$ för $v > \frac{gm}{k}$ och $\frac{dv}{dt} > 0$

för $v < \frac{gm}{k}$ följer att den stabila

lösningen $v(t) = \frac{gm}{k}$ är globalt stabil,
så $\lim_{t \rightarrow \infty} v(t) = \frac{gm}{k}$ för varje v_0 .

Svar: $\lim_{t \rightarrow \infty} v(t) = \frac{gm}{k}$

$$\textcircled{2} \left\{ \begin{array}{l} \frac{\partial^2 u}{\partial x^2} = \frac{\partial u}{\partial t}, \quad -\infty < x < \infty, \quad t > 0; \quad (1) \\ u(x, 0) = e^{-|x|}, \quad -\infty < x < \infty. \quad (2) \end{array} \right.$$

Låt \mathcal{F} vara Fouriertransformen m.a.p. x ,
och låt $U(\omega, t) = \mathcal{F}\{u(x, t)\}(\omega)$.

Då gäller att

$$\cdot \mathcal{F}\left\{\frac{\partial^2 u}{\partial x^2}\right\} = i^2 \omega^2 U(\omega, t) = -\omega^2 U(\omega, t)$$

$$\cdot \mathcal{F}\left\{\frac{\partial u}{\partial t}\right\} = \frac{\partial U}{\partial t}(\omega, t)$$

$$\cdot \mathcal{F}\{u(x, 0)\} = U(\omega, 0) \quad \text{s.c.}$$

$$U(\omega, 0) = \mathcal{F}(e^{-|x|}) = \frac{2}{1+\omega^2} \quad \left(\begin{array}{l} \text{B F32} \\ \text{sid 314} \end{array} \right)$$

\mathcal{F} -transformering av (1) ger för varje ω

$$-\omega^2 U = \frac{\partial U}{\partial t} \quad \Leftrightarrow \quad \frac{\partial U}{\partial t} + \omega^2 U = 0$$

$$\Leftrightarrow U(\omega, t) = C(\omega) e^{-\omega^2 t}$$

$$\text{Vi har också } U(\omega, 0) = \frac{2}{1+\omega^2} \quad \Leftrightarrow \quad C(\omega) = \frac{2}{1+\omega^2}$$

$$\text{så } U(\omega, t) = \frac{2}{1+\omega^2} e^{-\omega^2 t}$$

$$\text{Alltså är } u(x, t) = \mathcal{F}^{-1}\{U(\omega, t)\} =$$

$$= \frac{1}{2\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \frac{2}{1+\omega^2} e^{-\omega^2 t} e^{i\omega x} d\omega =$$

$$= \frac{1}{\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \frac{e^{-\omega^2 t}}{1+\omega^2} e^{i\omega x} d\omega. \quad \text{V.S.B.}$$

3.

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = xy - y \\ \frac{dy}{dt} = xy - 2x + y - 2 \end{cases}$$

Stationära punkter (x, y) ges av

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

(1) $\Rightarrow y(x-1) = 0 \Rightarrow x=1$ eller $y=0$.

$x=1$ i (2) $\Rightarrow y - 2 + y - 2 = 0 \Rightarrow y=2$

$y=0$ i (2) $\Rightarrow -2x - 2 = 0 \Rightarrow x=-1$

Alltså finns två stationära punkter $(1, 2)$ och $(-1, 0)$

Stabiliteten undersöks nu a Jacobimatrisen

$$J(x, y) = \begin{pmatrix} \frac{\partial}{\partial x}(xy - y) & \frac{\partial}{\partial y}(xy - y) \\ \frac{\partial}{\partial x}(xy - 2x + y - 2) & \frac{\partial}{\partial y}(xy - 2x + y - 2) \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} y & x-1 \\ y-2 & x+1 \end{pmatrix}$$

$J(1, 2) = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$ som har ett

dubbelt egenvärde $\lambda = 2$, (med varje vektor $\begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} \neq \vec{0}$ som egenvektor.)

$\Rightarrow (1, 2)$ instabil degenererad nod
(av "stjärn" typ)

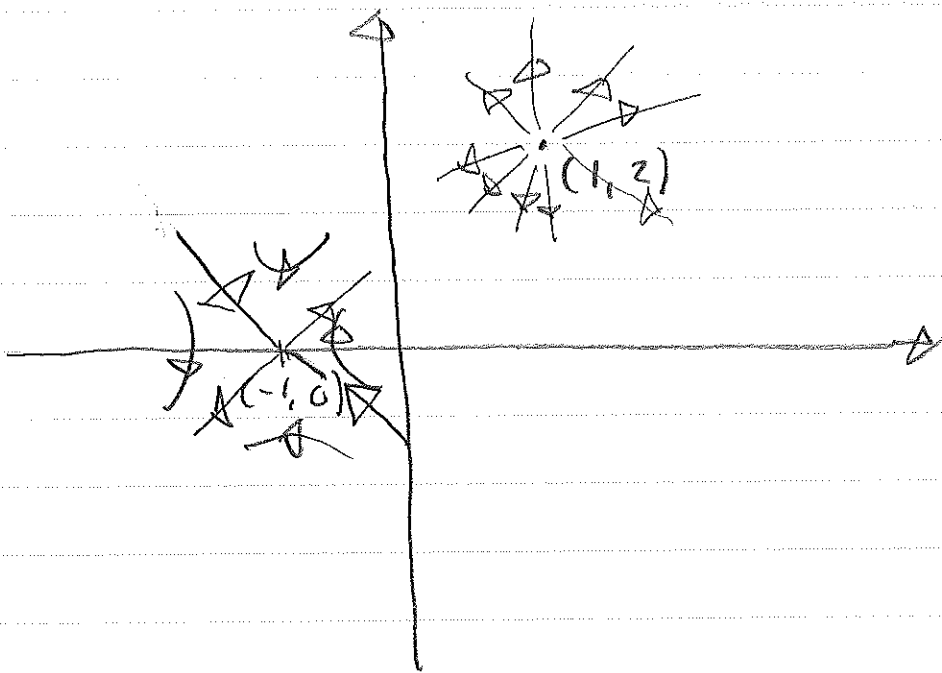
3.
forts.

$$J(-1,0) = \begin{pmatrix} 0 & -2 \\ -2 & 0 \end{pmatrix}$$

Egenvärden ges av $\begin{vmatrix} -\lambda & -2 \\ -2 & -\lambda \end{vmatrix} = 0$

$$\Leftrightarrow \lambda^2 - 4 = 0 \quad \Leftrightarrow \lambda = \pm 2$$

Så $(-1,0)$ är en sadelpunkt
och därmed instabil.



Svar: Det finns två stationära punkter
 $(1,2)$ är en instabil degenererad nod
 $(-1,0)$ är en sadelpunkt, och alltså
instabil

$$(4) \quad \Theta''(t) + \Theta(t) = \delta(t - \pi), \quad \Theta(0) = 0, \quad \Theta'(0) = 1.$$

a) Laplace transformering ger

$$\mathcal{L}\{\Theta'' + \Theta\} = \mathcal{L}\{\delta(t - \pi)\}$$

$$\Rightarrow \mathcal{L}\{\Theta''\} + \mathcal{L}\{\Theta\} = \mathcal{L}\{\delta(t - \pi)\}$$

$$\left(\text{L\u00e5t } \mathcal{L}\{\Theta(t)\} = L(s) \right)$$

$$\Rightarrow s^2 L(s) - s\Theta(0) - \Theta'(0) + L = e^{-\pi s}$$

$$\Rightarrow (s^2 + 1)L = 1 + e^{-\pi s}$$

$$\Rightarrow L(s) = \frac{1}{s^2 + 1} + e^{-\pi s} \frac{1}{s^2 + 1}$$

$$\Rightarrow \Theta(t) = \mathcal{L}^{-1}\left\{\frac{1}{s^2 + 1}\right\} + \mathcal{L}^{-1}\left\{e^{-\pi s} \cdot \frac{1}{s^2 + 1}\right\}$$

$$\Rightarrow \Theta(t) = \sin t + (\sin(t - \pi)) H(t - \pi)$$

$$\left(\text{d\u00e4r } H(t) = \begin{cases} 1 & t > 0 \\ 0 & t < 0 \end{cases} \right)$$

$$\Rightarrow \Theta(t) = \sin t - (\sin t) (H(t - \pi))$$

(ty $\sin(t - \pi) = -\sin t \quad \forall t$)

$$\Rightarrow \text{Svar: } \Theta(t) = \begin{cases} \sin t & 0 < t < \pi \\ 0 & t > \pi \end{cases}$$

4.

b) $\delta(t - \pi)$ kan tolkas som att

pendeln vid tid $t = \pi$

utsätts för en momentan

kraftimpuls av sådan styrka

att pendelns rörelse precis stannar

av och pendeln förblir

i vila i läge $\Theta = 0$

för $t > \pi$.

5) a) Antag att $u(x,t) = \frac{1}{2} (f(x+ct) + f(x-ct))$
Då är

$$\begin{aligned}\frac{\partial u}{\partial x} &= \frac{\partial}{\partial x} \left[\frac{1}{2} (f(x+ct) + f(x-ct)) \right] \\ &= \frac{1}{2} \left(f'(x+ct) \frac{\partial}{\partial x} (x+ct) + f'(x-ct) \frac{\partial}{\partial x} (x-ct) \right) \\ &= \frac{1}{2} (f'(x+ct) + f'(x-ct))\end{aligned}$$

P.s.s. fås

$$\frac{\partial^2 u}{\partial x^2} = \frac{1}{2} (f''(x+ct) + f''(x-ct)) \quad (*)$$

$$\begin{aligned}\frac{\partial u}{\partial t} &= \frac{\partial}{\partial t} \left[\frac{1}{2} (f(x+ct) + f(x-ct)) \right] = \\ &= \frac{1}{2} \left(f'(x+ct) \frac{\partial}{\partial t} (x+ct) + f'(x-ct) \frac{\partial}{\partial t} (x-ct) \right) \\ &= \frac{1}{2} (c f'(x+ct)) - c f'(x-ct)\end{aligned}$$

och p.s.s. fås

$$\begin{aligned}\frac{\partial^2 u}{\partial t^2} &= \frac{1}{2} (c^2 f''(x+ct) + (-c)^2 f''(x-ct)) \\ &= \frac{c^2}{2} (f''(x+ct) + f''(x-ct)) \quad (**)\end{aligned}$$

Från (*) & (**) följer att

$$\frac{\partial^2 u}{\partial t^2} = c^2 \frac{\partial^2 u}{\partial x^2}$$

S a
forts

Vi ser också att

$$u(x,0) = \frac{1}{2} \{ f(x) + f(x) \} = f(x)$$

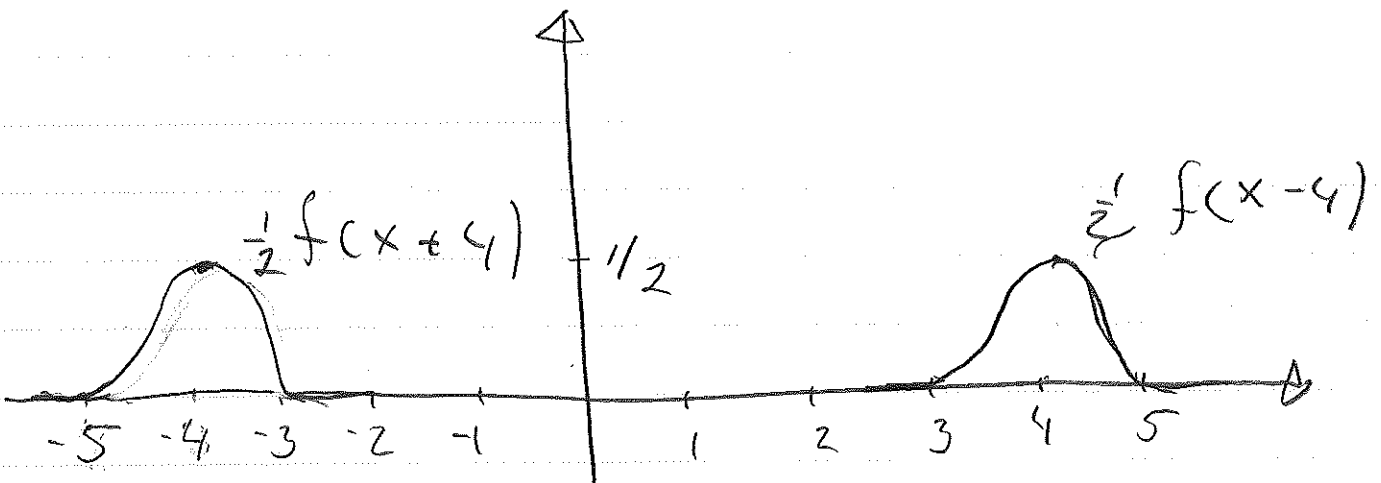
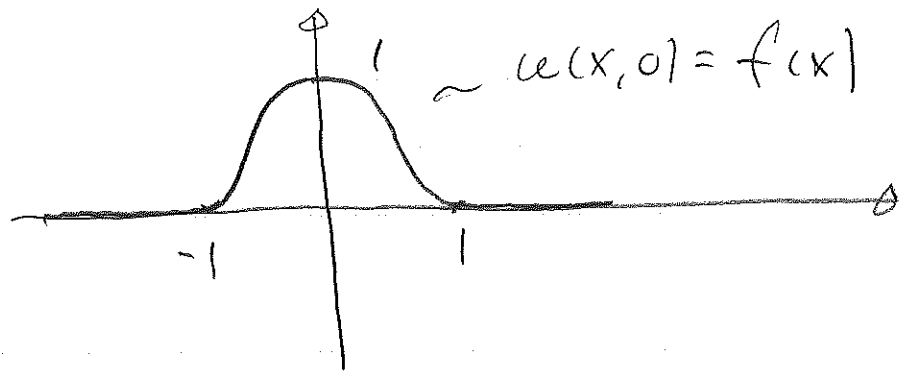
och

$$\frac{\partial u}{\partial t}(x,0) = \frac{1}{2} (c f'(x) - c f'(x))$$

$$= 0$$

V. S. B

S b)



$$u(x,4) = \frac{1}{2} (f(x+4) + f(x-4))$$

$$6. \quad y'(x) + 4y(x) = \sin x, \quad y(0) = 1$$

Laplace transformering, med $Y = Y(s) = \mathcal{L}\{y(x)\}(s)$
ger

$$sY(s) - y(0) + 4Y(s) = \frac{1}{1+s^2}$$

$$(s+4)Y = 1 + \frac{1}{1+s^2}$$

$$Y(s) = \frac{1}{s+4} + \frac{1}{(1+s^2)(s+4)}$$

$$\Rightarrow y(x) = e^{-4x} + \frac{e^{-4x} + 4\sin x - \cos x}{17}$$

$$\left(\begin{array}{l} \beta: \quad \mathcal{L} 21 \\ \quad \quad \text{sid } 327 \end{array} \quad \mathcal{L} 36, a=4, b=1 \right) \\ \quad \quad \quad \text{sid } 328$$

$$\underline{\text{Svar}}: = \frac{1}{17} (18e^{-4x} + 4\sin x - \cos x) \quad (*)$$

$$\text{Kontroll: } y(0) = \frac{1}{17} (18 - 1) = 1 \quad \text{OK.}$$

$$y'(x) = \frac{1}{17} (-4(18e^{-4x}) + 4\cos x + \sin x)$$

$$\text{så } y' + 4y =$$

$$\frac{1}{17} \left(-4(18e^{-4x}) + 4\cos x + \sin x + 4 \cdot 18e^{-4x} + 16\sin x - 4\cos x \right) \\ = \sin x.$$

(*) Laplace transformen är endast definierad för $x \geq 0$,
och ger därför endast en lösning på $(0, \infty)$. Men
kontrollen visar att lösningen gäller på hela \mathbb{R} .

7. Om $y_1(x) = x^3$ är $y_1' = 3x^2$ och $y_1'' = 6x$

a) så $x^2 y_1'' - x y_1' - 3y_1 = x^2 \cdot 6x - x \cdot 3x^2 - 3x^3 = 0$
V.S.V.

b) Vi bestämmer först allmän lösning till
 $x^2 y'' - x y' - 3y = 0, \quad x > 0.$

Vet $y_1 = x^3$ är en lösning.

Ansätt $y(x) = u(x) \cdot x^3$ som lösning.

med $y_2' = x u' + 3x^2 u$ och $y_2'' = x^3 u'' + 6x^2 u' + 6xu$

Insatt i ekvation ger detta

$$x^2(x^3 u'' + 6x^2 u' + 6xu) - x(x^3 u' + 3x^2 u) - 3x^3 u = 0$$

$$\Leftrightarrow x^5 u'' + 6x^4 u' + 6x^3 u - x^4 u' - 3x^3 u - 3x^3 u = 0$$

$$\Leftrightarrow x^5 u'' + 5x^4 u' = 0$$

$$\Leftrightarrow \frac{d}{dx} (x^5 u') = 0$$

$$\Leftrightarrow x^5 u' = C \Leftrightarrow u' = \frac{C}{x^5} \Leftrightarrow u = \frac{C_1}{x^4} + C_2$$

så $y_2(x) = x^3 u = \frac{C_1}{x} + C_2 x^3.$

Vi väljer $C_1 = 1$ och $C_2 = 0$ och

får $y_2(x) = \frac{1}{x}$

7 b
forts

$\{x^3, \frac{1}{x}\}$ är linjärt oberoende
på $x > 0$, så allmän lösning

är

$$y(x) = Ax^3 + B\frac{1}{x}$$

med $y'(x) = 3Ax^2 - B\frac{1}{x^2}$

Villkoren $y(1) = 2$ och $y'(1) = 2$

~~Ab~~ $A = B = 1$

SVAR: $y(x) = x^3 + \frac{1}{x}$

8.

Vi löser först den homogena ekvationen

$$\underline{X}' = \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 3 & -6 \end{pmatrix} \underline{X} \quad \text{med egenvärdesmetoden.}$$

$$0 \stackrel{\text{sätt}}{=} \begin{vmatrix} 2-\lambda & 3 \\ 3 & -6-\lambda \end{vmatrix} = (\lambda+6)(\lambda-2) - 9 =$$

$$= \lambda^2 + 4\lambda - 21 \quad \Leftrightarrow \quad \lambda = -2 \pm \sqrt{4+21}$$

$$\Leftrightarrow \lambda = \lambda_1 = -7 \quad \text{eller} \quad \lambda = \lambda_2 = 3$$

Till $\lambda_1 = -7$ hör egenvektorer $\bar{K}_1 \neq 0$ s.a.

$$\begin{pmatrix} 9 & 3 \\ 3 & 1 \end{pmatrix} \bar{K}_1 = \bar{0}, \quad \text{ta } K_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \end{pmatrix}$$

Till $\lambda_2 = 3$ hör egenvektorer $\bar{K}_2 \neq 0$ s.a.

$$\begin{pmatrix} -1 & 3 \\ 3 & -9 \end{pmatrix} \bar{K}_2 = \bar{0}, \quad \text{ta } K_2 = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}$$

så allmän homogen lösning $\underline{X}_h(t) = A \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \end{pmatrix} e^{-7t} + B \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix} e^{3t}$.

Vi söker nu en partikulär lösning \underline{X}_p

$$\text{till } \underline{X}' = \begin{pmatrix} 2 & 3 \\ 3 & -6 \end{pmatrix} \underline{X} + \begin{pmatrix} 1 \\ -9 \end{pmatrix}$$

Vi provar med en stationär lösning

$$\underline{X}_p = \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{cases} 2a + 3b + 1 = 0 \\ 3a - 6b - 9 = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} a = 1 \\ b = -1 \end{cases}$$

$$\underline{\text{SVAR}}: \underline{X}(t) = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \end{pmatrix} + A \begin{pmatrix} 1 \\ -3 \end{pmatrix} e^{-7t} + B \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix} e^{3t}$$

9. Enligt förutsättningarna har f ett ändligt antal nollställen $\{c_i\}_{i=1}^n$

$$\text{s.a. } f(c_i) = 0, \quad i=1, \dots, n.$$

och $f(y) \neq 0$ för $y \notin \{c_i\}_{i=1}^n$.

Vi kan anta att $c_1 < c_2 < c_3 < \dots < c_n$.

Det är klart $\frac{dy}{dt} = f(y)$ har n st. stationära lösningar $y \equiv c_i, \quad i=1, \dots, n$.

Dessa delar in t - y planet i $(n+1)$ st horisontella band.

Observera att eftersom $f(y)$ och $f'(y)$ är kontinuerliga, är villkoren som garanterar entydiga lösningar uppfyllda i hela t - y -planet, så lösningskurvor kan inte korsas varandra eller tangera varandra.

Betrakta nu något av de horisontella banden $B_i: c_i < y < c_{i+1}$ (eller $B_0: y < c_1$ eller $B_{n+1}: y > c_n$)

Då $f(y) \neq 0$ då $y \notin \{c_i\}_{i=1}^n$ har $f(y)$ konstant

tecken i hela intervallet (c_i, c_{i+1}) ,

dvs $\frac{dy}{dt} > 0$ eller $\frac{dy}{dt} < 0$ i hela bandet

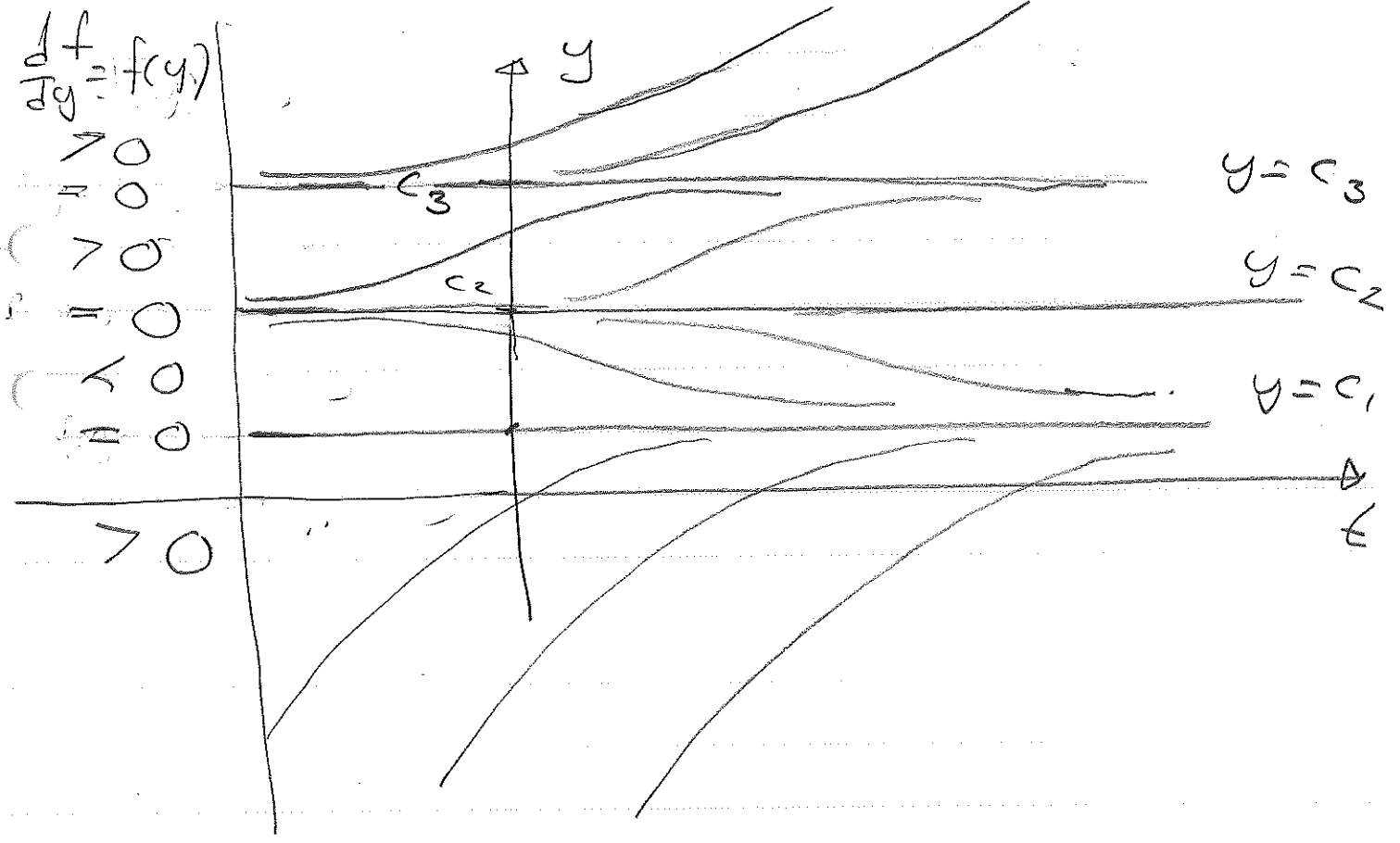
$c_i < y < c_{i+1}, -\infty < t < \infty \Rightarrow$ lösningar

$y(t)$ är monotont växande eller monotont avtagande i B_i .

9.

forts.

Eftersom de icke-konstanta lösningarna inte kan korsas de stationära lösningarna $y = c_i$ är saken klar.



10. a) Antag att $f(x) = \sum_{n=1}^{\infty} b_n \sin nx$, $0 < x < \pi$.

Multiplera bägge led med $\sin mx$,
där $m \in \{1, 2, 3, \dots\}$

$$\Rightarrow f(x) \sin mx = \sum_{n=1}^{\infty} (b_n \sin nx \cdot \sin mx)$$

Integration ledvis över $(0, \pi)$
ger

$$\int_0^{\pi} f(x) \sin mx \, dx = \int_0^{\pi} \sum_{n=1}^{\infty} (b_n \sin nx \cdot \sin mx) \, dx$$

$$\Rightarrow \int_0^{\pi} f(x) \sin mx \, dx = \sum_{n=1}^{\infty} \left(b_n \int_0^{\pi} \sin nx \cdot \sin mx \, dx \right)$$

Vi betraktar $\int_0^{\pi} \sin nx \cdot \sin mx \, dx =$

$$= \frac{1}{2} \int_0^{\pi} \cos(n-m)x - \cos(n+m)x \, dx =$$

$$= \frac{1}{2} \int_0^{\pi} \cos(n-m)x \, dx - \frac{1}{2} \int_0^{\pi} \cos(n+m)x \, dx.$$

För $n=m$: $\int_0^{\pi} \underbrace{\cos(\underbrace{n-m}_{=0})x}_{=1} \, dx = \pi$

För $n \neq m$: $\int_0^{\pi} \cos(n-m)x \, dx = \left[\frac{\sin(n-m)x}{n-m} \right]_0^{\pi} = 0$

För alla $n, m \neq 1$: $\int_0^{\pi} \cos(n+m)x \, dx = \left[\frac{\sin(n+m)x}{n+m} \right]_0^{\pi} = 0$

Alltså gäller

$$\int_0^{\pi} f(x) \sin nx \, dx = \sum_{n=1}^{\infty} b_n \underbrace{\left(\int_0^{\pi} \sin nx \sin mx \, dx \right)}_{\substack{= 0 \text{ d\u00e5 } n \neq m \\ = \frac{\pi}{2} \text{ d\u00e5 } n = m}}$$

s\u00e5 $\int_0^{\pi} f(x) \sin mx \, dx = b_m \cdot \frac{\pi}{2}$,

dvs $b_m = \frac{2}{\pi} \int_0^{\pi} f(x) \sin mx \, dx$, $m=1, 2, \dots$
V.s.B.

10b/

Tag $f(x) \equiv 1$, d\u00e5 \u00e4r

$$\sum_{n=1}^{\infty} b_n \sin nx = 1 \quad \forall \quad 0 < x < \pi$$

$$\begin{aligned} \text{med } b_n &= \frac{2}{\pi} \int_0^{\pi} 1 \cdot \sin nx \, dx = \frac{2}{\pi} \left[-\frac{\cos nx}{n} \right]_0^{\pi} = \\ &= \frac{2}{\pi \cdot n} (-1 + \cos n\pi) = \begin{cases} -4/n\pi & n \text{ udda} \\ 0 & n \text{ j\u00e4mnt} \end{cases} \end{aligned}$$

Med $x = \frac{\pi}{2}$ f\u00e5s

$$\sum_{n=1}^{\infty} -\frac{4}{n\pi} \sin \frac{n\pi}{2} = 1$$

106
forts.

$$\text{Eftersom } \sin \frac{n\pi}{2} = \begin{cases} -1, & n=1, 5, 9, \dots \\ +1, & n=3, 7, 11, \dots \\ 0, & n=2, 4, 6, \dots \end{cases}$$

fås

$$\frac{4}{\pi} \left(1 - \frac{1}{3} + \frac{1}{5} - \frac{1}{7} + \frac{1}{9} - \frac{1}{11} + \dots \right) = 1$$

$$\text{A} \quad 1 - \frac{1}{3} + \frac{1}{5} - \frac{1}{7} + \dots = \frac{\pi}{4}$$

V. S. B.