

Mat-1.1332 Matematiikan peruskurssi KP3-II syksy 2008

<http://www.math.hut.fi/teaching/kp3-ii/08>

Laskuharjoitus 4 AV (viikko 48 , 25 – 28.11.2008)

Tällä viikolla AV-harjoitus suoritetaan perinteisellä liitutaulutyylillä, LV-harjoitus on tietokoneharjoitus, MATLAB:n lisäksi suuntakentän ja faasitason piirto-ohjelma:

<http://math.rice.edu/~dfield/dfpp.html> [pplane].

voit kokeilla näissäkin, siihen tarvitset vain selaimen (Javaa ymmärtävän).

Viitteet: <http://math.tkk.fi/opetus/kp3-ii/08/L/Luento1-36.html>

Lisäohjeita kääntöpuolella.

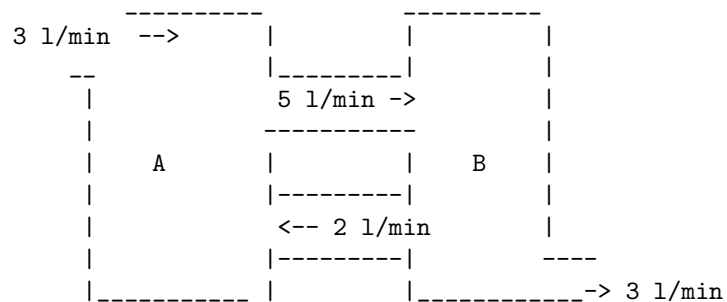
Alkuviikko

1. Määritä vanhastaan tunnetulla tavalla yleinen ratkaisu lineaarisille homogeeniyhtälöille:

(a) $y'' + y' - 6y = 0$ ja

(b) $y'' - 2y' + 10y = 0$.

2. Kaksi säiliötä, A ja B sisältää 50l nestettä kumpikin. Niitä yhdistää kaksi putkea siten, että $A \rightarrow B$ virtaa nestettä nopeudella 5 l/min ja $B \rightarrow A$ 2 l/min ja oletetaan, että neste sekoittuu heti. Puhdasta vettä virtaa säiliöön A nopeudella 3 l/min ja säiliöstä B poistuu nestettä niinkään nopeudella 3 l/min. Oletetaan, että alkuhetkellä säiliö A sisältää 25 kg suolaa ja säiliö B pelkkää vettä.



(a) Kirjoita tehtävä differentiaaliyhtälöpariksi ja määritä suolamäärät kummasakin säiliössä ajan funktiona.

(b) Miten pitkän ajan kuluttua suolamäärät säiliöissä ovat yhtäsuuret?

(Tietokoneharjoituksessa saat piirtää suolamääräfunktioiden $y_1(t)$ ja $y_2(t)$ kuvaajat ajan funktiona ja myös trajektorin $(y_1(t), y_2(t))$. Kts. mallia: <http://math.tkk.fi/opetus/kp3-ii/08/L/suolafaasi.html>)

3. Muunna seuraavat lineaariset differentiaaliyhtälöt/ryhmät 1. kertaluvun ryhmiksi. (Tarkoitus **ei ole** ratkaista systeemejä.)

(a) $y''' + e^t y' + y = 0$,

(b)
$$\begin{cases} y_1'' - y_1' - 2y_1 = t^2 \\ y_2'' - y_2 - 3y_1 = 0 \end{cases}$$

Vihje: (a) $y_1 = y$, $y_2 = y'$, $y_3 = y''$

(b) $y_3 = y_1'$, $y_4 = y_2'$

4. Määritä yleinen ratkaisu systeemille $\mathbf{y}' = A\mathbf{y}$, kun $A = \begin{bmatrix} 1/3 & 4/3 \\ 8/3 & 5/3 \end{bmatrix}$.

Piirrä kuvaan ominaisvektorit ja niille “virtauksen” suuntanuolet. Piirrä lisäksi pisteisiin $(1, 0)$ ja $(1, 1)$ liittyvät suuntakentän suuntanuolet, jotka saat suoraan yhtälöstä. Hahmottele käsin joitakin trajektoreita. Mikä on origon tyyppi ja stabiilisuus?

Huom! Kuvan piirtäminen ohjelmalla jätetään tietokoneharjoitukseen, saat toki mieluusti kokeilla alussa mainittua pplane-ohjelmaa, mutta edellä olevia johtopäätöksiä varten ei pelkkä kuvasta katsominen riitä.

5. Olkoon 2×2 lineaarisen vakiokertoimisen diffyhtälösystemin $\mathbf{y}' = A\mathbf{y}$ matriisilla A kaksinkertainen ominaisarvo $\lambda < 0$, ja olkoon sillä kaksi LRT ominaisvektoria \mathbf{x}_1 ja \mathbf{x}_2 .

(a) Kirjoita yleisen ratkaisun $\mathbf{y}(t)$ lauseke.

(b) Hahmottele systeemin faasitasokuva suuntanuolineen ja selvitä O :n luonne ja stabiilisuus. Miten kuva (ja luonne) muuttuu, jos $\lambda > 0$?

Vihje: Helpointa on ehkä ajatella ominaisvektoreita. Hyppää mielivaltaiseen tason pisteeseen ja mieti, voisitko kenties sijaita O :n kautta kulkevalla ominaaisuoralla. **Tai** pidä tuo ominaisvektorikanta annettuna ja päätele ominaisarvon avulla, mikä on trajektorin esitys tässä kannassa.

6. Ratkaise alkuarvottehtävä $\mathbf{y}' = A\mathbf{y}$, $\mathbf{y}(0) = [0.1, 0]$ missä $A = \begin{bmatrix} -1/2 & -2 \\ 1 & 3/2 \end{bmatrix}$

Kevennykseksi ominaisarvot, ole hyvä! $\lambda = \frac{1}{2} \pm i$. Piirrä trajektorin hahmotelma ja selvitä KRP-origon luonne ja stabiilisuus.

Huom! (1) Riittää laskea esim. arvoa $\frac{1}{2} + i$ vastaava ominaisvektori, toinen saadaan “liittovektorina”, ts. konjugoidaan edellisen koordinaatit.

(2) Voit ratkaista AA-tehtävän suoraan kompleksimuotoisesta esityksestä tai (luultavasti hiukan vähemmällä vaivalla) reaaliomuotoisesta.

Oppia, ohjeita:

Trajektori tarkoittaa vain sitä, että piirretään $y_1 y_2$ -tasoon pisteitä $(y_1(t_1), y_2(t_1)), (y_1(t_2), y_2(t_2)), \dots$. Näistä pisteistä $(y_1(t), y_2(t))$, t :n juostessa läpi reaaliarvoja, muodostuu tuo faasitasokäyrä, eli trajektori.

Lineaaristen 2×2 -systemien faasitasoluokitus

Ominaisarvot λ_1, λ_2 . Tyypikuvaus ja stabiilisuus viittaavat kriittiseen pisteeseen, joka lineaarisella homogeenisella on $\mathbf{0}$. (Jos A on singulaarinen, niin kaikki $N(A)$:n pisteet ovat kriittisiä pisteitä, mutta alla olevassa luokittelussa tämä suljetaan pois (ts. ominaisarvo 0 on suljettu pois).

- Samanmerkkiset \implies *noodi*, jos < 0 , niin *nielunoodi*, (vahvasti) stabiili, jos > 0 , niin *lähdenoodi*, epästabiili, Trajektorit voivat näyttää potenssifunktio-maisilta erilaisin potenssein (riippuu ominaisarvojen suhteesta), erikoistapauksessa voivat olla jopa sädekimppu. Käytöstä voisi ehkä kutsua yleistetyn ”paraabelimaiseksi”
- Erimerkkiset \implies *satula*, epästabiili. Sama potenssikäytös kuin edellä, nyt ”hyperbelimäisesti”
- Vain yksi ominaisvektori \implies *degeneroitunut noodi*, jos ominaisarvo $\lambda < 0$, nielu (stabiili) ja jos $\lambda > 0$, niin lähde, epästabiili. Trajektori eivät ulkonaäöltään paljon eroa noodityylistä.
- Puhtaasti imaginaariset ominaisarvot $(\pm bi)$, *keskus*, heikosti stabiili. Trajektorit ellipsejä.
- Kompleksiset ominaisarvot $\lambda = \alpha \pm i\beta$, *lähdespiraali*, jos $\alpha > 0$, epästabiili, ja *nieluspiraali*, jos $\alpha < 0$, stabiili. Trajektorit elliptisiä spiraaleja.