

**ΣΕΜΦΕ, Εξέταση στα Δυναμικά Συστήματα, Σεπτέμβριος 2009**

**Θ1.** Δώστε τους ορισμούς της Ασυμπτωτικής Ευσταθείας (ΑΕ) και της ολικής ΑΕ ενός σημείου ισορροπίας. Δείξτε ότι το  $0 \in \mathbb{R}^2$  είναι ασυμπτωτικά ευσταθές για το σύστημα

$$\dot{x} = g(y) - x, \dot{y} = -x - g(y), \text{ όπου } g(y) = \sin^3 y \text{ κάνοντας χρήση του Θεωρήματος Lyapunov με}$$

$$V = \frac{1}{2}x^2 + \int_0^y g(s)ds, \text{ αλλά δεν είναι ολικά ασυμπτωτικά ευσταθές.}$$

**Θ2.** Δείξτε ότι το  $0 \in \mathbb{R}^2$  είναι ασταθές σημείο ισορροπίας για το σύστημα  $\dot{x} = x^3 + y, \dot{y} = yx^2 + x$  εφαρμόζοντας

- (a) Την μέθοδο της γραμμικοποίησης
- (b) Το θεώρημα Chetaev με  $V := x^2 - y^2$

**Θ3.** χρησιμοποιώντας την  $V = x^2 + y^2$  αποφανθείτε για τον ποιοτικό χαρακτηρισμό του μηδενός για το σύστημα  $\dot{x} = y + x(\lambda - x^2 - y^2), \dot{y} = -x + y(\lambda - x^2 - y^2)$  για τις διάφορες τιμές της παραμέτρου  $\lambda \in \mathbb{R}$ .

**Θ4.** Να δοθεί το πεδίο φάσεων των λύσεων του συστήματος

$$\begin{bmatrix} \dot{x} \\ \dot{y} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 2 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} \text{ και να βρεθεί η λύση } (x(t), y(t)) \text{ του } \begin{bmatrix} \dot{x} \\ \dot{y} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 2 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \text{ με}$$

$$x(0) = y(0) = 0.$$

**Θ5.** Να προσδιορισθεί ένας θεμελιώδης πίνακας του συστήματος

$$\begin{bmatrix} \dot{x} \\ \dot{y} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 0 & \frac{\cos t}{2 + \sin t} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \end{bmatrix}$$

και να βρεθούν οι χαρακτηριστικοί του αριθμοί.

**Θ6.** Αποδείξτε την συνεπαγωγή

$$\psi(t) \leq c + \int_0^t \mu(s)\psi(s)ds, \forall t \geq 0 \Rightarrow \psi(t) \leq c \exp\left(\int_0^t \mu(s)ds\right), \forall t \geq 0$$

Όπου  $\psi, \mu: \mathbb{R}^+ \rightarrow \mathbb{R}^+$  συνεχείς και  $c$  θετική σταθερά. Με χρήση της παραπάνω συνεπαγωγής αποδείξτε την μοναδικότητα των λύσεων της  $\dot{x} = f(x), x \in \mathbb{R}^n$  με  $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  κλάσεως  $C^1$ .

**Θ7.** Εξετάστε αν υπάρχουν, πλην του μηδενός, άλλα σημεία ισορροπίας για το σύστημα του Θ2, και αν είναι δυνατόν με την μέθοδο της γραμμικοποίησης να εξαχθεί συμπέρασμα για τον ποιοτικό τους χαρακτηρισμό.