

r) $A = \begin{bmatrix} -2 & -5 \\ 2 & 2 \end{bmatrix}$;

д) $A = \begin{bmatrix} -1 & -1 \\ 2 & -3 \end{bmatrix}$;

б) $A = \begin{bmatrix} 5 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$.

1) $\lambda_{1/2} = \pm i\sqrt{6}$ - уявнар $X^* = (0, 0)$

$(A - i\sqrt{6}E) \cdot \psi = 0 \Rightarrow \psi = \begin{bmatrix} 5 \\ -2 - i\sqrt{6} \end{bmatrix}$

$\Psi(t) = e^{i\sqrt{6}t} \cdot \psi = (\cos(\sqrt{6}t) + i\sin(\sqrt{6}t)) \cdot \begin{bmatrix} 5 \\ -2 - i\sqrt{6} \end{bmatrix}$
 $\rightarrow \text{Re } \Psi$
 $\rightarrow \text{Im } \Psi$

$X(t) = c_1 \cdot \begin{bmatrix} 5\cos(\sqrt{6}t) \\ -2\cos(\sqrt{6}t) + \sqrt{6}\sin(\sqrt{6}t) \end{bmatrix} + c_2 \cdot \begin{bmatrix} 5\sin(\sqrt{6}t) \\ -2\sin(\sqrt{6}t) - \sqrt{6}\cos(\sqrt{6}t) \end{bmatrix}$
 \rightarrow үзгәчә уыратар

$A = T \cdot \begin{bmatrix} 0 & \sqrt{6} \\ -\sqrt{6} & 0 \end{bmatrix} \cdot T^{-1}$

T^{-1}

$T^{-1}A = J T^{-1}$

$T^{-1} X' = A X$

$y = T^{-1} \cdot X$

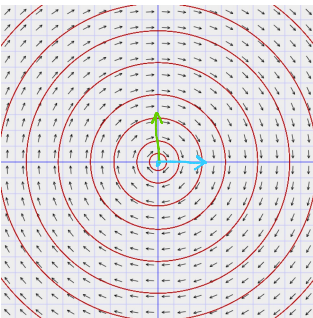
$y' = T^{-1} \cdot X'$

$T^{-1} \cdot X' = T^{-1} A X$

$y' = J T^{-1} X = J y \rightarrow$ шамо ға сы кыябу

$T = \begin{bmatrix} \text{Re } \psi \downarrow & \text{Im } \psi \downarrow \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 & 0 \\ -2 & -\sqrt{6} \end{bmatrix}$

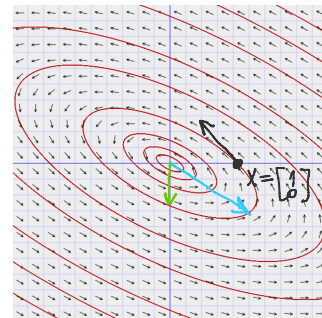
$J \rightarrow$



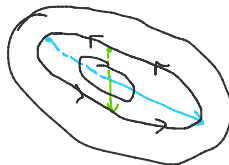
$\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \xrightarrow{T} T \cdot \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 5 \\ -2 \end{bmatrix}$

$\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \xrightarrow{T} T \cdot \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -\sqrt{6} \end{bmatrix}$

$A \rightarrow$



$X = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \rightarrow X' = A X = \begin{bmatrix} -2 \\ 2 \end{bmatrix}$



$\therefore A = \begin{bmatrix} -1 & -1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$

$$4) A = \begin{bmatrix} -1 & -1 \\ 2 & -3 \end{bmatrix}$$

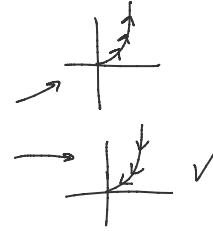
$$\lambda_{1/2} = -2 \pm i$$

$$X^* = (0, 0)$$

$\alpha \pm i\beta$ ($\alpha, \beta \neq 0$) - сідмана (фокус)

$\alpha > 0$: неспадлива сідмана

$\alpha < 0$: спадлива сідмана

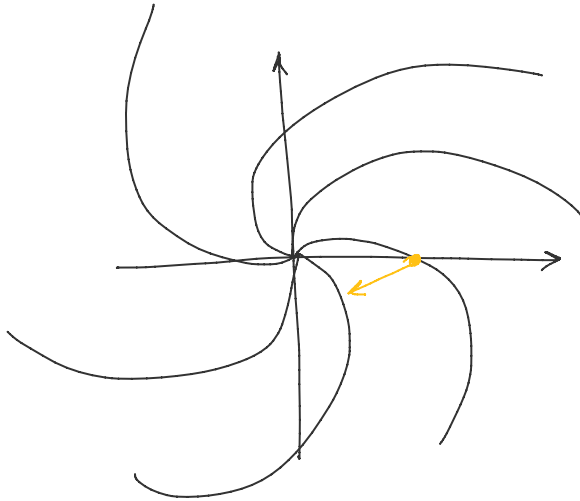
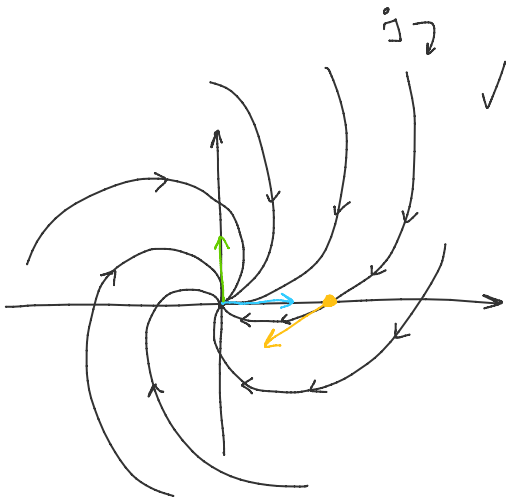


$$A = T \cdot \dot{J} \cdot T^{-1}$$

$$\dot{J} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ -\beta & \alpha \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 & 1 \\ -1 & -2 \end{bmatrix}$$

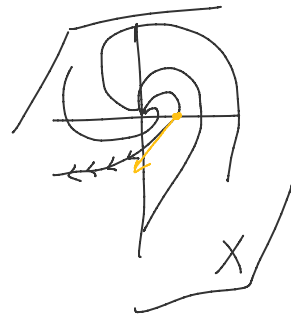
$$(A - (-2+i)E) \delta^* = 0 \Rightarrow \delta^* = \begin{bmatrix} 1 \\ 1-i \end{bmatrix}$$

$$T = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & -1 \end{bmatrix}$$

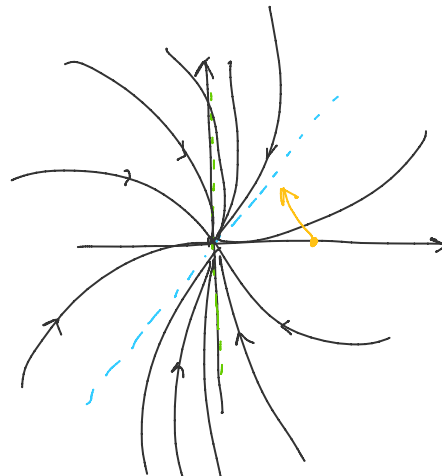
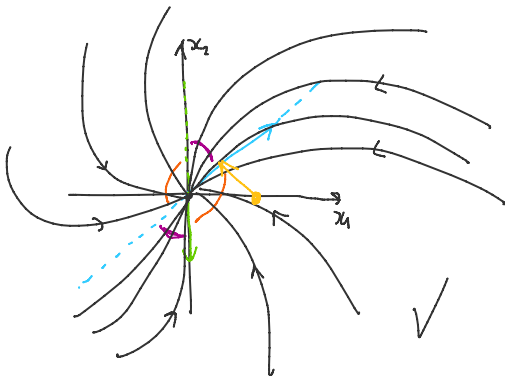


$$x = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$x' = \dot{J}x = \begin{bmatrix} -2 \\ -1 \end{bmatrix}$$



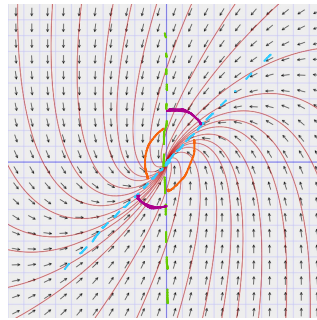
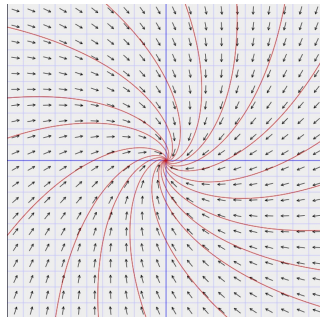
петля
звук



$$x = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \Rightarrow x' = Ax = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

J ↷

A ↷



b) $A = \begin{bmatrix} 5 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix}$

$X^* = ?$

$$\begin{cases} 5x_1 = 0 \\ 0 = 0 \end{cases} \Rightarrow x_1 = 0$$

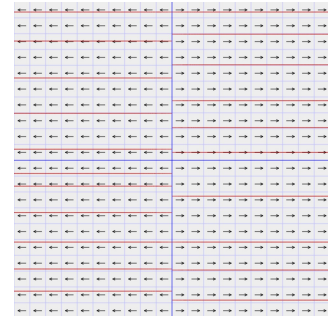
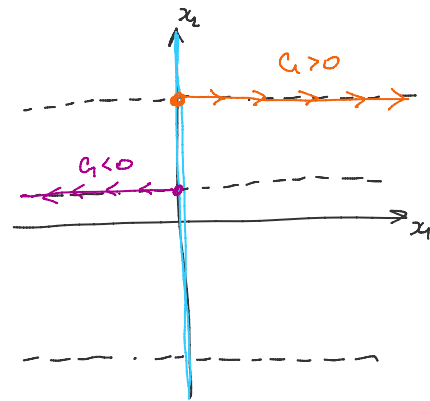
$X^* \in \{ (0, x_2) \mid x_2 \in \mathbb{R} \} \rightarrow$ неизолирани еквилибријуми
(линеја)

$$\begin{cases} x_1' = 5x_1 \\ x_2' = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x_1 = c_1 e^{5t} \\ x_2 = c_2 \end{cases}$$

$c_2 \in \mathbb{R}$

$c_1 > 0$: $t \rightarrow -\infty \Rightarrow x_1 \rightarrow 0$
 $t \rightarrow \infty \Rightarrow x_1 \rightarrow \infty$

$c_1 < 0$: $t \rightarrow -\infty \Rightarrow x_1 \rightarrow -\infty$
 $t \rightarrow \infty \Rightarrow x_1 \rightarrow 0$



ФТ су трајекторије које почињу у неким X^*

1. Скицати фазни портрет динамичког система $X' = AX$, ако је:

a) $A = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}$

b) $A = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}$

v) $A = \begin{bmatrix} 3 & 1 \\ -4 & -1 \end{bmatrix}$

г) $A = \begin{bmatrix} -3 & 1 \\ -1 & -1 \end{bmatrix}$

д) $A = \begin{bmatrix} 0 & 2 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \rightarrow$ гелстони

б) $A = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} = (-1) \cdot E$

$\lambda_1 = \lambda_2 = -1$

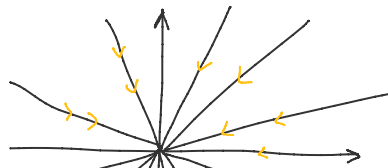
$\hat{j} = \begin{bmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & \lambda \end{bmatrix} \vee \check{j} = \begin{bmatrix} \lambda & 1 \\ 0 & \lambda \end{bmatrix}$

$X^* = (0, 0)$

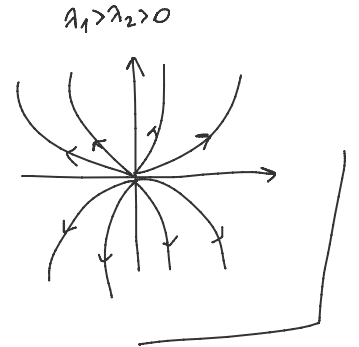
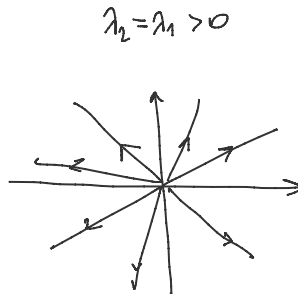
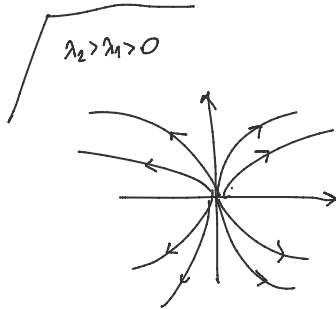
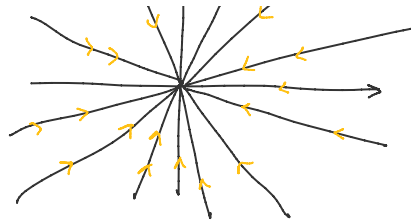
\hookrightarrow стабилна конвергенција
(сингуларни чвор)

$\lambda < 0$ - стабилно

$\lambda > 0$ - нестабилно



$\lambda > 0$ - неустойчиво



Г) $A = \begin{bmatrix} -3 & 1 \\ -1 & -1 \end{bmatrix}$

$\lambda_1 = \lambda_2 = -2 \rightsquigarrow$ соис. век. $\delta_1^u = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} \Rightarrow$ 1 Н.Э. век

$\lambda > 0$: неустойчиво

$\dot{y} = \begin{bmatrix} -2 & 1 \\ 0 & -2 \end{bmatrix} \rightarrow$ стабильная генеральная кривая ($\lambda < 0$)

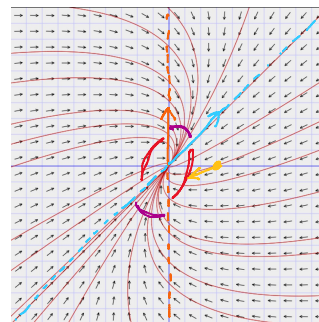
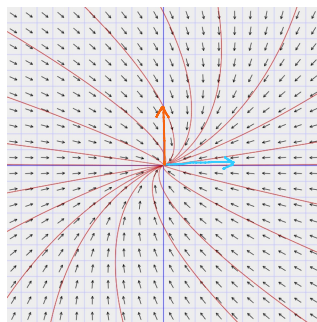
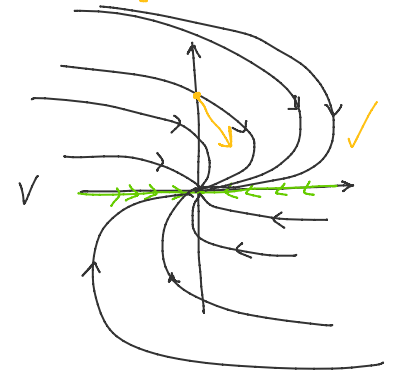
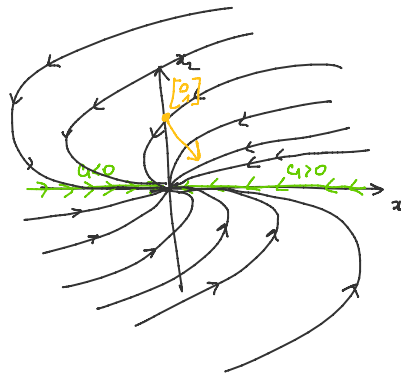
$(A + 2E)\delta_2^u = \delta_1^u$
 $\delta_2^u = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \rightarrow$ устойчивый с. век.

$x_1' = -2x_1 + x_2$
 $x_2' = -2x_2$

$x_2 = 0$
 $x_1 = c_1 e^{-2t}$

$x = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \rightarrow x' = Ax = \begin{bmatrix} -1 \\ -2 \end{bmatrix}$

$T = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1 & 1 \end{bmatrix}$



дуги
 реж

$x = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}, x' = Ax = \begin{bmatrix} -3 \\ -1 \end{bmatrix}$

2. Нека су $a, b \in \mathbb{R}$ и нека је $a \neq \pm b$. Свести диференцијалну једначину $y'' + 2ay' + b^2y = 0$ на систем диференцијалних једначина. У зависности од параметара a и b испитати тип еквилибријума и скицирати фазне портрете.

$$y'' = -2ay' - b^2y$$

$$\left. \begin{aligned} x_1 &= y \\ x_2 &= y' \end{aligned} \right\}$$

$$\begin{aligned} x_1' &= y' = x_2 \\ x_2' &= -2ay' - b^2y = -2ax_2 - b^2x_1 \end{aligned}$$

$$X' = AX, \quad A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -b^2 & -2a \end{bmatrix}$$

$$\det(A - \lambda E) = 0$$

$$(0 - \lambda)(-2a - \lambda) - (-b^2) \cdot 1 = 0$$

$$\lambda^2 + 2a\lambda + b^2 = 0$$

$$D = (2a)^2 - 4b^2 = 4(a^2 - b^2) \neq 0 \quad (a \neq \pm b)$$

$$1^\circ a^2 - b^2 > 0, \quad D > 0, \quad \lambda_{1/2} = \frac{-2a \pm \sqrt{D}}{2} = -a \pm \sqrt{a^2 - b^2}$$

$$(\lambda_1 \neq \lambda_2)$$

$$2^\circ b^2 - a^2 > 0, \quad D < 0, \quad \lambda_{1/2} = \frac{-2a \pm i\sqrt{-D}}{2} = -a \pm i\sqrt{b^2 - a^2}$$

$$X^* = ? \quad \left. \begin{aligned} x_2 &= 0 \\ -b^2x_1 - 2ax_2 &= 0 \end{aligned} \right\} \quad \begin{aligned} -b^2x_1 &= 0 & \rightarrow b=0 \\ & & \rightarrow x_1=0 \end{aligned}$$

$$\left| \begin{aligned} b=0 &: (s, 0), \quad s \in \mathbb{R} \\ b \neq 0 &: (0, 0) \end{aligned} \right.$$

$$1^\circ a^2 - b^2 > 0 \quad (a = 0 \text{ немогуће})$$

$$1.1^\circ b=0 \quad X^* \in \{(s, 0) \mid s \in \mathbb{R}\} \quad \text{— немогуће еквилибријуми}$$

у свим осталим случ.
је $X^* = (0, 0)$

$$1.2^\circ b \neq 0$$

$$\lambda_1 = -a - \sqrt{a^2 - b^2} < -a + \sqrt{a^2 - b^2} = \lambda_2$$

$$1.2.1^\circ a > 0$$

$$\lambda_1 < 0$$

$$\lambda_2 < 0 \Leftrightarrow -a + \sqrt{a^2 - b^2} < 0$$

$$\sqrt{a^2 - b^2} < a \quad /^2 \quad (\text{одс } > 0)$$

$$a^2 - b^2 < a^2$$

$$-b^2 < 0 \quad \checkmark$$

$$\lambda_1 < \lambda_2 < 0 \rightarrow \text{стабилан чвор}$$

$$1.2.2^\circ a < 0$$

$$\lambda_2 > 0$$

1.2.2° $a < 0$

$\lambda_2 > 0$

$$\lambda_1 > 0 \Leftrightarrow -a - \sqrt{a^2 - b^2} > 0 \Leftrightarrow -a > \sqrt{a^2 - b^2} \quad (\text{одна } > 0)$$

$$a^2 > a^2 - b^2 \quad \checkmark$$

$\lambda_2 > \lambda_1 > 0 \rightarrow$ неустойчивая точка

2° $b^2 - a^2 > 0$ ($b = 0$ неустойчиве)

$$\lambda_{1/2} = -a \pm i\sqrt{b^2 - a^2}$$

2.1° $a = 0$

$$\lambda_{1/2} = \pm i\sqrt{b^2 - a^2} \rightarrow$$
 центр

2.2° $a > 0$ $\operatorname{Re}(\lambda_1) = \operatorname{Re}(\lambda_2) < 0 \rightarrow$ устойчивая точка

2.3° $a < 0$ $\operatorname{Re}(\lambda_1) = \operatorname{Re}(\lambda_2) > 0 \rightarrow$ неустойчивая точка