

MMA i R, ćwiczenie

Listanr 6

1. Pokaż, że układ dynamiczny

$$\dot{x} = -\lambda y + xy, \quad \dot{y} = \lambda x + \frac{1}{2}(x^2 - y^2), \quad x, y \in \mathbb{R}, \quad \lambda > 0,$$

jest hamiltonowski. Wyznacz hamiltonian i sporządz portret fazowy układu.

2. Wykaż, że układ dynamiczny

$$\dot{x} = x^2 - y^3, \quad \dot{y} = 2x(x^2 - y), \quad x, y \in \mathbb{R},$$

ma całkę pierwszą.

3. Znajdź całkę pierwszą układu

$$\dot{x} = y, \quad \dot{y} = x - 2x^3$$

i narysuj jego portret fazowy.

4. Znajdź całkę pierwszą i narysuj portret fazowy układu ruchu Lotki-Volterry

$$\dot{x} = ax - bxy, \quad \dot{y} = -cy + bxy, \quad x, y \in \mathbb{R}_+, \quad a, b, c > 0,$$

5. Zbadaj stabilność punktu $(0,0)$ układu

$$\dot{x} = -y + x(x^2 + y^2) \sin \sqrt{x^2 + y^2}, \quad \dot{y} = x + y(x^2 + y^2) \sin \sqrt{x^2 + y^2}.$$

Wskazówka: Przejść do współrzędnych skośnych

$$x = r \cos \varphi, \quad y = r \sin \varphi.$$

6. Wyrowadź formuły na mawies Liego pól wektorowych

$$[X, Y](x) = \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} \text{Ad}_X^t Y(x) = D Y(x) X(x) - D X(x) Y(x).$$