

SISTEMI DI EQ. DIFFERENZIALI

$$\begin{cases} u' = 4u - v \\ v' = 2u + v \end{cases} \quad \text{Incognite } u(t), v(t)$$

Sistema lineare e omogeneo a coeff. costanti

Derivo la 1^a equazione; $u'' = 4u' - v' = 4u' - 2u - v = 4u' - 2u + u' - 4u$

\uparrow uso v' della 2^a eq. \uparrow ricavo v dalla 1^a eq.

In conclusione $u'' = 5u' - 6u \rightarrow u'' - 5u' + 6u = 0$

Sistema di 2 equazioni del 1^o ordine \leadsto equazione singola di ordine 2.

$$u'' - 5u' + 6u = 0 \quad \leadsto \quad x^2 - 5x + 6 = 0 \quad (x-3)(x-2) = 0$$

$$\leadsto x = \begin{matrix} / 2 \\ \backslash 3 \end{matrix}$$

$$\leadsto u(t) = a e^{2t} + b e^{3t}$$

Una volta nota u , ricavo v usando la I equazione

$$v(t) = 4u(t) - u'(t) = 4a e^{2t} + 4b e^{3t} - 2a e^{2t} - 3b e^{3t}$$

$$v(t) = 2a e^{2t} + b e^{3t}$$

Condizioni iniziali saranno del tipo $u(0) = \text{qualcosa}$

$v(0) = \text{qualcos'altro}$

Le condizioni iniziali permettono di ricavare a e b .

Oss. Le costanti libere sono 2: una fissate $\overset{a, b}{\vee}$ nella u sono fissate nella v

$$\begin{aligned} u' &= 4u - v \\ v' &= 2u + v \end{aligned} \quad \leadsto \text{Matrice associata}$$

$$\begin{pmatrix} u' \\ v' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 & -1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} u \\ v \end{pmatrix}$$

Autovalori della matrice

$$A = \begin{pmatrix} 4 & -1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \quad \text{sono } \lambda, \mu$$

$$\lambda \cdot \mu = \text{Det}(A) = 6$$

$$\lambda + \mu = \text{Traccia}(A) = \text{somma el. diagonale} = 5$$

Quindi autovalori = $\begin{cases} 2 \\ 3 \end{cases}$

Autovettori della matrice sono $\begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$ relativi all'autov. 2
 $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ " " 3

$$A \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 4 & -1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 4 \end{pmatrix} = 2 \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 4 & -1 \\ 2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3 \\ 3 \end{pmatrix} = 3 \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix}$$

— 0 — 0 —

Esercizio $u'' + \alpha u' + 4u = 0$

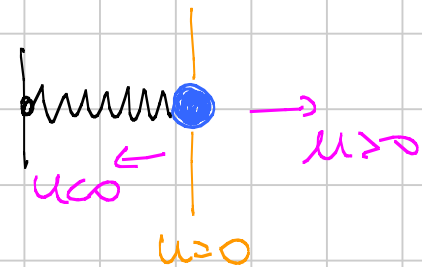
Per quali valori di α le soluzioni sono limitate per $t \geq 0$.

$\alpha = 0$ $u'' + 4u = 0 \rightarrow x^2 + 4 = 0 \rightarrow x^2 = -4 \rightarrow x = \pm 2i$

$\rightarrow u(t) = a \cos(2t) + b \sin(2t) \rightarrow$ soluz. periodiche \rightarrow limitate

u describe lo spostamento della pallina dalla posizione di riposo.

accelerazione.
 $u'' = -4u$



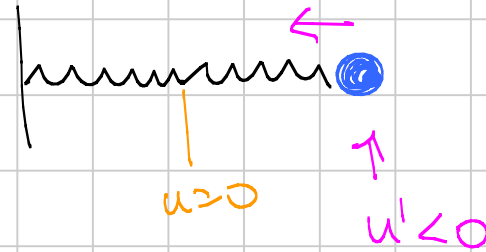
Significato fisico di $\alpha u'$

$$u'' = -4u - \alpha u'$$

$$\alpha > 0$$

↑
Rappresenta l'attrito.

↓
reina contro
l'accelerazione



Matematicamente: $u'' + \alpha u' + 4u = 0 \rightsquigarrow x^2 + \alpha x + 4 = 0$

Questa equazione ha 2 soluzioni λ, μ con $\lambda \cdot \mu = 4$ e $\lambda + \mu = -\alpha$

- se le soluzioni sono reali: prod. > 0 , somma $< 0 \Rightarrow$
2 soluzioni negative

$$u(t) = a e^{\lambda t} + b e^{\mu t}$$

tende a zero per $t \rightarrow +\infty$

- se le soluzioni sono complesse coniugate $c \pm id$

Somma delle radici è $2c = -\alpha \Rightarrow c < 0$

$$u(t) = a e^{ct} \cos(dt) + b e^{ct} \sin(dt)$$

Quando $t \rightarrow +\infty$ $u(t) \rightarrow 0$

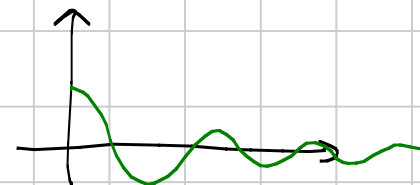
Domanda: differenza tra il caso di 2 radici reali e 2 radici complesse

Matematicamente: $\Delta = \alpha^2 - 16$ $\begin{cases} \nearrow \alpha > 4 & \text{radici reali} \\ \searrow \alpha < 4 & \text{radici complesse} \end{cases}$ ($\alpha > 0$)

Nel caso $\alpha > 4$ $u(t) \rightarrow 0$ in maniera monotona



" " $\alpha < 4$ $u(t) \rightarrow 0$ oscillando



Per $\alpha < 0$ il discorso cambia totalmente \rightarrow soluzioni non limitate per $t \geq 0$.

Esercizio
$$u(t) = a e^{-3t} + b e^{-2t}$$

È sempre vero che u monotona per $t \geq 0$?

$a > 0, b > 0 \leadsto u(t)$ monotona decrescente

$a < 0, b < 0 \leadsto u(t)$ " crescente

$$u'(t) = -3a e^{-3t} - 2b e^{-2t} = 0$$

$$= e^{-3t} (-3a - 2b e^t) = -e^{-3t} (3a + 2b e^t) = 0$$

quando $3a + 2b e^t = 0$, cioè quando $e^t = -\frac{3a}{2b}$ se è > 0 ci sono soluzioni

$u'(t)$ si annulla da qualche parte $\Leftrightarrow \frac{3a}{2b} < 0$

$\Leftrightarrow a$ e b hanno segno diverso

Se voglio $u(t)$ monotona per $t \geq 0$, serve che $u'(t)$ si annulli per un valore neg. di t , quindi

$-\frac{3a}{2b} \leq 1$ \leftarrow sotto questa condizione l'eventuale annullamento è per un $t \leq 0$

