Universität Konstanz Fachbereich Mathematik und Statistik PROF. DR. ROBERT DENK DIPL.-MATH. MICHAEL POKOJOVY

30. November 2007

## Mathematik für Physiker III 8. Übungsblatt

**Definition 8.1** Eine Abbildung  $\Phi : \mathbb{R} \times \mathbb{R}^n \longrightarrow \mathbb{R}^n$  bezeichnet man als einen globalen Fluss auf  $\mathbb{R}^n$ , falls  $\Phi(t,\cdot) \circ \Phi(s,\cdot) = \Phi(t+s,\cdot)$  für alle  $t,s \in \mathbb{R}$  und  $\Phi(0,\cdot) = \mathrm{Id}_{\mathbb{R}^n}$  gilt.

**Definition 8.2** Zu einem glatten Fluss  $\Phi: \mathbb{R} \times \mathbb{R}^n \longrightarrow \mathbb{R}^n$  heißt  $f: \mathbb{R}^n \longrightarrow \mathbb{R}^n$ ,  $x \longmapsto \lim_{t \to 0} \frac{\Phi(t,x)-x}{t} = \frac{\partial}{\partial t} \Phi(t,x)|_{t=0}$  der Generator.

**Aufgabe 8.1** Zeigen Sie, dass durch  $\Phi: \mathbb{R} \times \mathbb{R}^2 \longrightarrow \mathbb{R}^2$  mit

a) 
$$\Phi(t,x) = (e^t x_1, e^t x_2)$$

b) 
$$\Phi(t,x) = (e^t x_1, e^{-t} x_2)$$

c) 
$$\Phi(t,x) = (x_1, tx_1 + x_2)$$

d) 
$$\Phi(t,x) = (e^{-t}x_1, (tx_1 + x_2)e^{-t})$$

globale Flüsse auf  $\mathbb{R}^2$  definiert werden. Bestimmen Sie Generatoren f für obige Beispiele.

Aufgabe 8.2 Finden Sie alle singulären Punkte der angegebenen Systeme

a) 
$$\dot{x} = 2x + y, \, \dot{y} = x + y$$

b) 
$$\dot{x} = 2x + 2y, \ \dot{y} = x + y$$

c) 
$$\dot{x} = x^2 - y$$
,  $\dot{y} = x - y^2$ 

**Aufgabe 8.3** Stellen Sie den Stabilitätscharakter des (einzigen) singulären Punktes (0,0) fest und entwerfen Sie ein Phasenporträt:

a) 
$$\dot{x} = 2x, \, \dot{y} = 4x + y$$

b) 
$$\dot{x} = -x - 2y, \ \dot{y} = 4x - 5y$$

c) 
$$\dot{x} = 2x + 4y$$
,  $\dot{y} = -2x + 6y$ 

d) 
$$\dot{x} = 2x - 4y, \, \dot{y} = 2x - 2y$$

**Aufgabe 8.4** Mithilfe der Ljapunowschen Methode decken Sie den Stabilitätscharakter des isolierten singulären Punktes (0,0) folgender Systeme auf:

a) 
$$\dot{x}_1 = -3x_2 - x_1^3, \, \dot{x}_2 = 3x_1 - 5x_2^3$$

b) 
$$\dot{x}_1 = -2x_1x_2$$
,  $\dot{x}_2 = x_1^2 - x_2^3$ 

 $\mathit{Hinweis:}$ Benutzen Sie den Ansatz $E(x) := Ax_1^2 + Bx_2^2$  für geeignete A und B