CORSO DI SISTEMI DINAMICI COMPITO D'ESAME

Prof. Andrea Milani - Dott. Giacomo Tommei

19 Giugno 2014

Esercizio 1: Dato il sistema dinamico lineare

$$\frac{d}{dt} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 & -3 & 2 \\ 0 & -2 & 2 \\ 0 & -1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x \\ y \\ z \end{bmatrix}$$

- a) trovare gli esponenti di Lyapounov, discutere la stabilità del punto di equilibrio;
- b) scrivere il flusso integrale;
- c) trovare la soluzione particolare con condizioni iniziali

$$\left[\begin{array}{c} x \\ y \\ z \end{array}\right] = \left[\begin{array}{c} 0 \\ 1 \\ 2 \end{array}\right] .$$

Esercizio 2: Si consideri il sistema gradiente

$$\begin{cases} \dot{x} = -U_x \\ \dot{y} = -U_y \end{cases}, \quad U(x,y) = x(x^2 + 2x + y^2)(x^2 - 2x + y^2)$$

- a) Trovare i punti di equilibrio e discuterne la stabilità.
- b) Analizzare, tracciando un disegno qualitativo, le traiettorie del sistema.
- c) Descrivere il bacino di attrazione di eventuali punti asintoticamente stabili.

c) Si consideri il dato iniziale $(x_0, y_0) = (3, 0)$ e si scriva la quadratura per il calcolo del tempo necessario a raggiungere il punto di coordinate (2,0) (facoltativo: si calcoli tale tempo).

Esercizio 3: Sia dato un corpo puntiforme di massa m, vincolato a muoversi su di un'elica circolare di equazione

$$\begin{cases} x = \cos s \\ y = \sin s \\ z = s \end{cases} \quad \text{con } s = s(t) \in \mathbf{R}.$$

Il vincolo viene fatto ruotare (da una forza esterna al sistema) con velocità angolare costante $\omega > 0$ attorno all'asse verticale z. Sul sistema agiscono la forza di gravità, rivolta verso il basso e di accelerazione g, ed un campo di forze costante, di intensità F > 0 e diretto come l'asse x.

- a) Scrivere l'energia cinetica e quella potenziale, la lagrangiana e l'equazione di Lagrange.
- b) Scrivere la hamiltoniana del sistema e le equazioni di Hamilton.
- c) Trovare i punti di equilibrio del sistema hamiltoniano e discuterne la stabilità al variare dei parametri reali positivi m, g, F, ω .