

MAT1012 - Våren 2011 - Fasit

Oppgave 1

La (\bar{x}, \bar{y}) angi tyngdepunktet til D . Siden området D er symmetrisk om x -aksen, er $\bar{y} = 0$. Arealet A til D er gitt ved

$$A = \int_{-\frac{\pi}{2}}^{\frac{\pi}{2}} \cos y \, dy = [\sin y]_{-\frac{\pi}{2}}^{\frac{\pi}{2}} = 2.$$

Videre er

$$\iint_R x \, dx dy = \int_{-\frac{\pi}{2}}^{\frac{\pi}{2}} \int_0^{\cos y} x \, dx \, dy = \frac{1}{2} \int_{-\frac{\pi}{2}}^{\frac{\pi}{2}} \cos^2 y \, dy = \frac{\pi}{4}$$

(siden $\int \cos^2 y \, dy = \frac{1}{2} \int 1 + \cos(2y) \, dy = \frac{1}{2} [y + \frac{1}{2} \sin(2y)] + C$).

Dermed er

$$\bar{x} = \frac{1}{A} \iint_R x \, dx dy = \frac{1}{2} \cdot \frac{\pi}{4} = \frac{\pi}{8} \quad (\simeq 0,39).$$

($\bar{y} = 0$ kan også regnes ut på tilsvarende måte.)

Oppgave 2

a) $\text{curl } \mathbf{F}(x, y) = \frac{3}{2} x^{\frac{1}{2}} - \frac{4}{3} x y^{\frac{1}{3}}$. Siden sirkulasjonen til \mathbf{F} ikke er konstant lik null i hele planet er \mathbf{F} ikke konservativt.

b) La K betegne randa til R (mot klokka). Greens teorem gir

$$\begin{aligned} \int_K \mathbf{F} \cdot \mathbf{T}_K \, ds &= \iint_R \left(\frac{3}{2} x^{\frac{1}{2}} - \frac{4}{3} x y^{\frac{1}{3}} \right) dx dy = \int_0^1 \int_0^1 \left(\frac{3}{2} x^{\frac{1}{2}} - \frac{4}{3} x y^{\frac{1}{3}} \right) dy \, dx \\ &= \int_0^1 \left[\frac{3}{2} x^{\frac{1}{2}} y - x y^{\frac{4}{3}} \right]_{y=0}^{y=1} dx = \int_0^1 \left(\frac{3}{2} x^{\frac{1}{2}} - x \right) dx = \left[x^{\frac{3}{2}} - \frac{1}{2} x^2 \right]_0^1 = \frac{1}{2}. \end{aligned}$$

c) Direkte utregning gir

$$\begin{aligned} \int_C \mathbf{F} \cdot \mathbf{T}_C \, ds &= \int_0^5 t \left(t^{\frac{3}{2}} \right)^{\frac{4}{3}} \cdot 1 + \left(t^{\frac{3}{2}} + \left(t^{\frac{3}{2}} \right)^3 \right) \cdot \frac{3}{2} t^{\frac{1}{2}} \, dt \\ &= \int_0^5 \left(t^3 + \frac{3}{2} (t^2 + t^5) \right) dt = \left[\frac{1}{4} t^4 + \frac{1}{2} t^3 + \frac{1}{4} t^6 \right]_0^5 = 4125. \end{aligned}$$

d) Buelengden av C er

$$L = \int_0^5 \sqrt{1 + \left(\frac{3}{2} t^{\frac{1}{2}}\right)^2} dt = \int_0^5 \left(1 + \frac{9}{4} t\right)^{\frac{1}{2}} dt = \left[\frac{8}{27} \left(1 + \frac{9}{4} t\right)^{\frac{3}{2}} \right]_0^5 = \frac{335}{27} \quad (\simeq 12,41).$$

Oppgave 3

a) Utregning gir $A\mathbf{u} = \mathbf{0} = 0\mathbf{u}$ og $A\mathbf{v} = -\mathbf{v} = (-1)\mathbf{v}$, så \mathbf{u} og \mathbf{v} er egenvektorer for A (tilhørende henholdsvis egenverdiene 0 og -1).

Videre utregning gir $\det(A - \lambda I) = -\lambda(\lambda^2 + 2\lambda + 1) = -\lambda(\lambda + 1)^2$. Så egenverdiene til A er 0, med multiplisitet 1, og -1, med multiplisitet 2.

b) Finner at en basis for $E_0 = \text{Nul}(A)$ er f.eks. $\{\mathbf{u}\}$, mens en basis for $E_{-1} = \text{Nul}(A + I)$ er f.eks. $\{(1, 1, 0), \mathbf{v}\}$. For begge egenverdiene til A er altså dimensjonen til det tilhørende egenrommet lik multiplisiten til egenverdien. Dermed er A diagonaliserbar.

En inverterbar matrise som diagonaliserer A er f.eks. $P = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & -1 \end{bmatrix}$.

c) Finner at $\mathbf{b} = (1, 3, 5) = 3\mathbf{u} - 2\mathbf{v}$. Dermed er

$$\mathbf{y} = A^{100} \mathbf{b} = 3A^{100} \mathbf{u} - 2A^{100} \mathbf{v} = \mathbf{0} - 2(-1)^{100} \mathbf{v} = -2\mathbf{v} = (-2, 0, 2).$$

Oppgave 4

a) Det karakteristiske polynomet til koeffisientmatrisen til systemet blir $\lambda^2 - 4\lambda + 5$, som har komplekse røtter $2 \pm i$.

Utregning gir at en kompleks egenvektor tilhørende egenverdien $2 + i$ er f.eks. $\mathbf{z} = (-2, 1 + i)$. En kompleks egenfunksjon for systemet er derfor

$$\begin{aligned} \mathbf{z}(t) &= e^{(2+i)t} (-2, 1 + i) = e^{2t} (\cos t + i \sin t) (-2, 1 + i) \\ &= e^{2t} (-2 \cos t, \cos t - \sin t) + i e^{2t} (-2 \sin t, \cos t + \sin t). \end{aligned}$$

Den generelle løsningen $\mathbf{x}(t) = (x_1(t), x_2(t))$ av systemet bli derfor

$$\mathbf{x}(t) = C_1 e^{2t} (-2 \cos t, \cos t - \sin t) + C_2 e^{2t} (-2 \sin t, \cos t + \sin t),$$

dvs

$$\begin{aligned} x_1(t) &= -2e^{2t} (C_1 \cos t + C_2 \sin t), \\ x_2(t) &= e^{2t} (C_1(\cos t - \sin t) + C_2(\cos t + \sin t)) \end{aligned}$$

der C_1 og C_2 er reelle konstanter.

b) Siden $\det(A) = 3 + 2 = 5 \neq 0$ er A inverterbar. Systemet har derfor et entydig likevektpunkt gitt ved

$$A^{-1}\left(-\begin{bmatrix} -1 \\ -1 \end{bmatrix}\right) = \frac{1}{5} \begin{bmatrix} 3 & 2 \\ -1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}.$$

Det assosierte homogene systemet har vi løst i a). Den generelle løsningen $\mathbf{x}(t) = (x_1(t), x_2(t))$ av det inhomogene systemet blir derfor

$$\mathbf{x}(t) = C_1 e^{2t} (-2 \cos t, \cos t - \sin t) + C_2 e^{2t} (-2 \sin t, \cos t + \sin t) + (1, 0)$$

der C_1 og C_2 er reelle konstanter.

Initialbetingelsen $x_1(0) = x_2(0) = 0$ gir

$$C_1(-2, 1) + C_2(0, 1) + (1, 0) = (0, 0),$$

dvs $C_1 = 1/2 = -C_2$. Dermed blir løsningen

$$\mathbf{x}(t) = \frac{1}{2} e^{2t} (-2 \cos t, \cos t - \sin t) - \frac{1}{2} e^{2t} (-2 \sin t, \cos t + \sin t) + (1, 0),$$

dvs

$$x_1(t) = e^{2t}(\sin t - \cos t) + 1, \quad x_2(t) = -e^{2t} \sin t.$$