

# DOK-facitliste

Listens numre refererer til samlingen af supplerede DOK-opgaver (de gamle eksamensopgaver). På listen står næsten kun facitter, og *ikke* tilstrækkelige svar på opgaverne. [Korrigeret 21/4-2009, men der kan stadig være fejl — specielt i de senere opgaver!]

**7(i)**  $ae^t \cos t + be^t \sin t$ ,  $a, b \in \mathbb{R}$ ,  $t \in \mathbb{R}$ ?

**7(ii)**  $ae^t \cos t + be^t \sin t + \frac{1}{2}t^2 + 3t + \frac{5}{2}$ ,  $a, b \in \mathbb{R}$ ,  $t \in \mathbb{R}$ ?

**7(iii)**  $-\frac{5}{2}e^t \cos t - \frac{1}{2}e^t \sin t + \frac{1}{2}t^2 + 3t + \frac{5}{2}$   $a, b \in \mathbb{R}$ ,  $t \in \mathbb{R}$ ?

**10**  $x_1(t) = ae^t + be^{5t}$ ,  $x_2(t) = ce^{2t}$ ,  $x_3(t) = -ae^t + 3be^{5t}$ ,  $a, b, c \in \mathbb{R}$ ,  $t \in \mathbb{R}$ ?

**11(1)** Basis for de homogene:  $e^{-5t}$  og  $e^{-2t}$ , idet 10 i ligningen rettes til  $10x$ .

**11(2)**  $C_1e^{-5t} + C_2e^{-2t} - e^{-3t} + t^2 - \frac{7}{5}t + \frac{39}{50}$ .

**11(3)** Da de to rødder  $-5$  og  $-2$  er negative [S, Sætning 5.6].

**13(2)**  $x(t) = e^t - \frac{1}{2}t^2 + \frac{5-e^2}{2}t - 1$ ?

**14**  $x_t = a3^t + bt3^t + t^2 + 2t + \frac{11}{4}$   $a, b \in \mathbb{R}$ ,  $t \in \mathbb{N}$ ?

**15(1)**  $x_1(t) = be^{2t} - ae^t - \frac{1}{2}t + \frac{1}{4}$ ,  $x_2(t) = ae^t - t - 1$ ,  $a, b \in \mathbb{R}$ ,  $t \in \mathbb{R}$ ?

**15(2)**  $x_1(t) = \frac{7}{4}e^{2t} - e^t - \frac{1}{2}t + \frac{1}{4}$ ,  $x_2(t) = e^t - t - 1$ ,  $t \in \mathbb{R}$ ?

**16**  $x(t) = (\ln(e + t^2))^{-\frac{1}{2}}$ ?

**17 a)**  $(x_1(t), x_2(t)) = (t^2 + e^{-2t} \cos 3t, t^2 + e^{-2t} \cos 3t - 3e^{-2t} \sin 3t)$ .

**17 b)** Banen har linien  $x_1 = x_2$  som assymptote.

**18 a)**  $(2, 2)$  et lokalt ass.stab.ligev. pkt.?

**18 b)** I  $(1, 1)$  er hastighedsvektoren  $(3, 3)$ . I  $(3, 1)$  er hastighedsvektoren  $(-3, 1)$ . I  $(3, 3)$  er hastighedsvektoren  $(-9, -9)$ . I  $(1, 3)$  er hastighedsvektoren  $(1, -3)$ .?

**18 c)** X-aksen er sammensat af baner  $y(t) = 0$  og  $x(t)$  en løsning til  $x' = 6x - 2x^2$ . Y-aksen er sammensat af baner  $x(t) = 0$ ,  $y(t)$  en løsning til  $y' = 6y - 2y^2$ . Da baner aldrig krydser hinanden, kan en bane ikke slippe ud af 1. kvadrant, hvis den starter der.?

**19 a)**  $x_t = -4(\frac{1}{2})^t - 4(-\frac{1}{2})^t + t^2$ .

**19 b)** stabil.

**20 a)**  $\partial F/\partial x = 12t$ ,  $\partial F/\partial u = -2u - 2$ . Eulerligning:  $12t = \frac{d}{dt}(-2\dot{x} - 2) = -2\ddot{x}$  med løsning  $x = -t^3 + Ct + D$ ; randbettingelse  $x(0) = 0$  og  $-2\dot{x}(1) - 2 = 0$  giver  $D = 0$  og  $C = 2$ .

**20 b)**  $F$  er konkav i  $(x, u)$ , jfr . . . . Derfor!, jfr . . . .

**21 a)**  $H = x - u^2 + 2pu$ . (I)  $\dot{p} = -1$ . (II)  $u = p$  hvis  $-1 < p < 1$ ,  $u = 1$  hvis  $p > 1$ ,  $u = -1$  hvis  $p < 1$ . (III)  $p(4) = 0$ .

**21 b)**  $p = -t + 4$ . For  $0 \leq t \leq 3$  er  $p \geq 1$ ,  $u = 1$ , og  $\dot{x} = 2$ ,  $x(0) = 0$  giver  $x = 2t$ . For  $3 \leq t \leq 4$  er  $p \leq 1$ ,  $u = 4 - t$ , og  $\dot{x} = 8 - 2t$ ,  $x(3) = 6$  giver  $x = -t^2 + 8t - 9$ . Optimal, fordi  $H$  er konkav i  $(x, u)$ , [S] (Check hvor!).  $H$  er konkav, fordi . . . .

**22**  $\int (x^2 - 4)^{-1} dx = dt$ ;  $\frac{1}{4} \ln(|x - 2|/|x + 2|) = t + K$ ;  $(1 - 4/(x+2)) = Ce^{4t}$ . Med  $x(0) = 0$  fås  $1 - 4/2 = C$ , altså  $C = -1$  og  $x = 4/(1 + e^{4t}) - 2 = 2(1 - e^{4t})/(1 + e^{4t})$ .

**24(a)**  $\ddot{y} = -\dot{x} + 4e^t = -(-2x + y - 2t - 1) + 4e^t = 2(-\dot{y} + 4e^t) - y + 2t + 1 + 4e^t$ , dvs  
 $\ddot{y} + 2\dot{y} + y = 2t + 1 + 12e^t$ .

Karakteristisk (dobbelt)rod:  $\lambda = -1$ , så  $y = e^{-t}$  og  $y = te^{-t}$  er basis for løsningerne til den homogene ligning. Partikulær løsning:  $y = 2t - 3 + 3e^t$ . Altså

$$x = -2 + e^t + (C - D)e^{-t} + Dte^{-t}, \quad y = 2t - 3 + 3e^t + Ce^{-t} + Dte^{-t}.$$

**24(b)**  $C = 0, D = -1$ .

**26**  $x_t = t^2 - 1 + 4(\frac{1}{2})^t \cos(t\pi/2) + 2(\frac{1}{2})^t \sin(t\pi/2)$ .

**27(a)**  $H = ex - u^2 + p(2u - x)$ . (I)  $\dot{p} = p - e$ . (II)  $u = 1$  hvis  $p > 1$ ,  $u = p$  hvis  $0 < p < 1$ ,  $u = 0$  hvis  $p < 0$ . (III)  $p(1) = 0$ .

**27(b)**  $p = Ce^t + e$  og  $p(1) = 0$  giver  $p = e - e^t$  (specielt  $p \geq 0$  for  $0 \leq t \leq 1$ ). Bestem  $\bar{t}$  ved  $p(\bar{t}) = 1$ , altså  $e^{\bar{t}} = e - 1$  (og  $\bar{t} = \ln(e-1)$  og  $0 < \bar{t} < 1$ ). For  $0 \leq t \leq \bar{t}$  er  $p \geq 1$ ,  $u = 1$ , og  $\dot{x} = 2 - x$ ,  $x(0) = 0$  giver  $x = 2 - 2e^{-t}$ . For  $\bar{t} \leq t \leq 1$  er  $u = e - e^t$ , og  $\dot{x} = 2(e - e^t) - x$ ,  $x(\bar{t}) = 2 - 2e^{-\bar{t}}$  giver  $x = De^{-t} + 2e - e^t$  med  $2 - 2e^{-\bar{t}} = De^{-\bar{t}} + 2e - e^{\bar{t}}$ , hvorfaf  $D = -2 - 2(e-1)e^{\bar{t}} + (e^{\bar{t}})^2 = -2 - (e-1)^2 = -e^2 + 2e - 3$ .

**28**  $\int 2/t^3 dt = -1/t^2$ , så  $x = e^{1/t^2} \int_1^t e^{-1/t^2} \cdot 4/t^3 dt = 2e^{1/t^2} [e^{-1/t^2}]_1^t = 2 - 2e^{-1+1/t^2}$ .

**29 i)**  $\ddot{x}_2 = 2\dot{x}_1 - 3 \cos t = 2(5x_1 - 3x_2 - 5 \sin t + 4 \cos t) - 3 \cos t$   
 $= 5(\dot{x}_2 + 3 \sin t) - 6x_2 - 10 \sin t + 5 \cos t$ , så

$$\ddot{x}_2 - 5\dot{x}_2 + 6x_2 = 5 \sin t + 5 \cos t.$$

Basis for de homogene løsninger er  $x_2 = e^{2t}$  og  $x_2 = e^{3t}$  og partikulær løsning er  $x_2 = \cos t$ .  
Altså

$$x_1 = \sin t + Ce^{2t} + 3De^{3t}, \quad x_2 = \cos t + Ce^{2t} + 2De^{3t}.$$

**29 ii)** Partikulær løsning:  $C = 1, D = -1$ .

**31 i)**  $x_t = C(-1)^t + D5^t + t(-1)^t + t^2$ .

**31 ii)**  $C = -1, D = 0$ .

**32**  $\partial F/\partial x = -8x$ ,  $\partial F/\partial u = -2u$ . Euler:  $-8x = d/dt(-2\dot{x}) = -2\ddot{x}$ . Løsning:  $x = Ce^{2t} + De^{-2t}$ . Randbettingelser  $x(0) = 0$  og  $x(1) = 1$  giver  $C = 1/(e^2 - e^{-2})$  og  $D = -C$ .

**33 i)**  $H = -2x^2 - u + pu$ . (I)  $\dot{p} = 4x$ . (II)  $u = 1$  hvis  $p > 1$ ,  $u = 0$  hvis  $p < 1$ . (III)  $p(1) = 2$ .

**33 ii)**  $x(t) \geq 1$  fordi  $x(0) = 1$  og  $\dot{x} = u \geq 0$ .

**33 iii)** Da  $\dot{p} = 4x \geq 4$ , er  $p$  strengt voksende, og  $p$  vokser hurtigere end  $4t$ . Af  $p(1) = 2$  følger så, at  $p(0) \leq -2$ .

**33 iv)** Lad  $\bar{t}$ , med  $0 < \bar{t} < 1$ , være tallet, hvor  $p(\bar{t}) = 1$ . For  $t < \bar{t}$ , er  $p < 1$ ,  $u = 0$ , og  $\dot{x} = 0$ ,  $x(0) = 1$  giver  $x = 1$ . For  $t > \bar{t}$ , er  $p > 1$ ,  $u = 1$ , og  $\dot{x} = 1$ ,  $x(\bar{t}) = 1$  giver  $x = t - \bar{t} + 1$ ; videre:  $\dot{p} = 4x = 4t - 4\bar{t} + 4$ ,  $p(\bar{t}) = 1$  giver  $p = 2t^2 + (-4\bar{t} + 4)t + 2\bar{t}^2 - 4\bar{t} + 1$ . Endelig: af  $p(1) = 2$  fås  $2 = 2 - 4\bar{t} + 4 + 2\bar{t}^2 - 4\bar{t} + 1$ , eller  $2\bar{t}^2 - 8\bar{t} + 5 = 0$  med rødderne  $(8 \pm \sqrt{24})/4$ ; det giver  $\bar{t} = (4 - \sqrt{6})/2 = 2 - \sqrt{3/2}$ .

**36(a)**  $z^2 - az + \frac{1}{4}(a - 1) = 0$ .

**36(b)** Når  $|a| < 1 + \frac{1}{4}(a - 1) < 2$ , dvs når  $-\frac{3}{5} < a < 1$ .

**36(c)**  $x_t = C(\frac{1}{2})^t + D(-\frac{1}{2})^t + \frac{4}{15}2^t$ . Nærmer sig  $\frac{4}{15}2^t$  for  $t \rightarrow \infty$  idet  $|x_t - \frac{4}{15}2^t| \rightarrow 0$ .

**38(b)** (1)  $u$  maksimerer  $H(u) = (p-1)(x+t^2)u + x + t^2$ , dvs  $u = 1$  for  $p > 1$  og  $u = 0$  for  $p < 1$ . (2)  $\dot{p} = -up + u - 1$ . (3)  $p(2) = 0$ .

**38(d)** For  $0 \leq t \leq 1$  er  $p(t) = 1$ ,  $u(t) = 1$  ( $u(1)$  ubestemt),  $x(t) = 3e^t - t^2 - 2t - 2$ . For  $1 < t \leq 2$  er  $p(t) = 2 - t$ ,  $u(t) = 0$ ,  $x(t) = 3e - 5$ .

**38(e)** Arrows funktion  $\hat{H}(x)$  er konkav, nemlig for faste  $t$  og  $p \geq 1$  lig med  $px + pt^2$ , og for  $p \leq 1$  lig med  $x + t^2$ , altså altid lineær + konstant.

**40(a)**  $(\pm 2, 0)$  og  $(1, \pm \sqrt{3})$ . Jacobi:  $J = \begin{pmatrix} 2x & 2y \\ y & x-1 \end{pmatrix}$ .  $\det J = 2x(x-1) - 2y^2$  er negativ i  $(1, \pm \sqrt{3})$ , så disse to punkter er saddelpunkter. I  $(\pm 2, 0)$  er  $\det J > 0$ , men  $\text{Tr } J = 3x - 1$  er kun negativ i  $(-2, 0)$ . Altså er  $(-2, 0)$  lokalt asymptotisk stabil, de tre andre ustabile.

**40(c)** Fordi:  $x$ -aksen med  $x > 2$  er selv en bane, og ligevægtspunkterne  $(2, 0)$  og  $(1, \sqrt{3})$  er hver én bane. På resten af randen af  $M$  peger hastighedsvektoren ind i  $M$ . En løsning kan derfor ikke fra det indre af  $M$  krydse randen af  $M$ .

**46(a)** Karakteristisk polynomium  $z^2 - 10z + 25 = (z-5)^2$  med dobbeltrod  $\lambda = 5$ ; fuldstændig løsning  $c5^t + dt5^t$ .

**46(b)** Fuldstændige løsning:  $c5^t + dt5^t + 2 \cdot 3^t + 4^t$ .

**46(c)**  $c = 1$ ,  $d = -1$ .

**50(a)** Ligevægtspunkter:  $(-3, \pm 4)$ .

**50(b)**  $(-3, 4)$ : ustabil;  $(-3, -4)$ : ingen konklusion.

**50(d)** Jacobi:  $J = \begin{pmatrix} 2x & 2y \\ 3x^2 & 0 \end{pmatrix}$ .  $\det J = -6x^2y$ . Negativ, når  $y > 0$  og  $x \neq 0$ , så  $(-3, 4)$  er et saddelpunkt (ustabilt). I  $(-3, -4)$  er  $\det J > 0$  og  $\text{Tr } J = 2(-3) < 0$ , så  $(-3, -4)$  er lokalt asymptotisk stabil. [Faktisk er egenværdierne ikke-reelle, så  $(-3, -4)$  er et spiralpunkt (ikke pensum)!]

**51(a)**  $x_t = (\sqrt{2}/2)^t(A \cos \pi t/4 + B \sin \pi t/4)$ .

**51(b)**  $A = 1$ ,  $B = 3$ ,  $x_2 = 3/2$ .

**51(c)**  $x^* = 14$ .

**51(d)** Ja (asymptotisk stabil) fordi . . .

**53(a)** (1)  $u(t)$  maksimerer  $H = (t-1)x - u^2 + p(u-x)$  for  $u \in I = [0, 1]$  giver:  $u = 1$  for  $p \geq 2$ ,  $u = p/2$  for  $0 \leq p \leq 2$ ,  $u = 0$  for  $p \leq 0$ . (2)  $\dot{p} = -(t-1) + p$  (og  $\dot{x} = u - x$ ). (3)  $p(1) = 0$  (og  $x(0) = 1$ ).

**53(b)**  $p = t - e^{t-1}$ .

**53(c)**  $\dot{p} = 1 - e^{t-1}$  er  $> 0$  for  $t < 1$ ,  $p$  er strengt voksende i  $I$ .

**53(d)**  $p(t) \leq 0$  for  $t \in I$ , og så er  $u(t) = 0$  og  $x(t) = e^{-t}$ .

**53(e)** Konkav Hamilton.

**62**  $F = x^2 + 2t^2x + \dot{x}^2$  er konveks, fordi ...

**62(a)**  $2x + 2t^2 = (d/dt)(2\dot{x}) = 2\ddot{x}$ , så (EL) er  $\ddot{x} - x = t^2$ . Den generelle løsning er  $x = -t^2 - 2 + Ce^t + De^{-t}$  og  $x(0) = -2$  giver  $C + D = 0$ , dvs  $x = -t^2 - 2 + C(e^t - e^{-t})$ .

**62(b)**  $x(T) = -T^2$  giver  $C(e^T - e^{-T}) = 2$  og  $T = \ln 2$ , dvs  $C = 4/3$ .

**62(c)**  $x(T)$  fri giver  $\dot{x}(T) = 0$ , altså  $-2T + C(e^T + e^{-T}) = 0$ , dvs  $C = (4/5)\ln 2$ .

**62(d)**  $C \geq 4/3$  og  $C \geq (4/5)\ln 2$  og '=' et af stederne giver  $C = 4/3$ .

**64(a)**  $x = 1$  og  $x = 1 \pm t/\sqrt{1 + Kt^2}$

**64(b)**  $x = 1 - t/\sqrt{1 + 3t^2}$

**65(a)**  $(0, -2)$  og  $(1, 1)$ .

**65(d)**  $(0, -2)$  assymptotisk stabilt,  $(1, 1)$  saddelpunkt (ustabilt).

**66(a)**  $C + D(\frac{1}{2})^t$ .

**66(b)**  $1 - 4t(\frac{1}{2})^t$ .

**66(c)** Ikke stabil, da  $\lambda = 1$  ikke opfylder, at  $|\lambda| < 1$ .

**66(d)** Da  $C + D(\frac{1}{2})^t - 4t(\frac{1}{2})^t \rightarrow C$  for  $t \rightarrow \infty$ .

**67(a)**  $2x/t = d/dt(2t\dot{x}) = 2t\ddot{x} + 2\dot{x}$ , dvs  $\ddot{x} + (1/t)\dot{x} - (1/t^2)x = 0$ . Og  $(2t\dot{x})(2) = 0$ , dvs  $\dot{x}(2) = 0$ .

**67(b)**  $Ct + Dt^{-1}$ .

**67(c)**  $C + D = 1$ ,  $C - D/4 = 0$ ; altså  $x = \frac{1}{5}t + \frac{4}{5}t^{-1}$ .

**68(a)**  $H = xu - x^2 - u^2 - px$ . (I)  $\dot{p} = -\partial H/\partial x = -u + 2x + p$ ; (II)  $0 = \partial H/\partial u = x - 2u + p$ ; (III)  $p(\ln 2) = 0$ .

**68(b)**  $u = (x + p)/2$ , så  $\dot{x} = -x + u = -\frac{1}{2}x + \frac{1}{2}p$ , og  $\dot{p} = \frac{3}{2}x + \frac{1}{2}p$ . Systemet løses:  $\ddot{x} = -\frac{1}{2}\dot{x} + \frac{1}{2}\dot{p} = -\frac{1}{2}\dot{x} + \frac{1}{2}(\frac{3}{2}x + \frac{1}{2}p) = -\frac{1}{2}\dot{x} + \frac{3}{4}x + \frac{1}{2}\dot{x} + \frac{1}{4}x = x$ , altså  $\ddot{x} = x$ . Altså  $x = Ce^t + De^{-t}$ ,  $p = 2\dot{x} + x = 3Ce^t - De^{-t}$ ,  $u = 2Ce^t$ .  $C + D = 1$ ,  $6C - D/2 = 0$ , hvoraf  $C = 1/13$ ,  $D = 12/13$ .

**68(c)** Hamiltonfunktionen er konkav, fx fordi  $\begin{pmatrix} -1 & 1/2 \\ 1/2 & -1 \end{pmatrix}$  er negativ definit, se bl.a. [S, s.172].

**69(a)**  $x = 0$ ,  $x = -1$ , og  $x = (C(1 + 1/t) - 1)^{-1}$  for  $C \neq 0$ .

**69(b)**  $C = 2$ , dvs  $x = t/(t + 2)$ .

**70(d)**  $J = \begin{pmatrix} 2x & -32y \\ -2x & -2y \end{pmatrix}$ ,  $\det J = -68xy$ ,  $\text{Tr } J = 2(x - y)$ . I  $(4, \pm 1)$  er  $\text{Tr } J > 0$  (og  $\det J \neq 0$ ), så ustabilt; i  $(-4, 1)$  er  $\det J > 0$  og  $\text{Tr } J < 0$ , så stabilt; i  $(-4, -1)$  er  $\det J < 0$ , så ustabilt.

**71(a)** Karakteristisk polynomium  $z^2 - z + 1$  med rødder  $\zeta, \bar{\zeta}$ , hvor  $\zeta = \frac{1}{2} \pm \frac{\sqrt{3}}{2}i$ . Rødderne har  $\rho = 1$  og  $\theta = \pm 2\pi/6 = \pm \frac{\pi}{3}$ . Den generelle løsning:  $C_1 \cos(\frac{\pi}{3}t) + C_2 \sin(\frac{\pi}{3}t)$  (eller  $D_1 \zeta^t + D_2 \bar{\zeta}^t$ ).

**71(b)** (\*) bestemmer:  $x_2 = 1 + x_1 - x_0 = -1$ ,  $x_3 = 1 + (-1) - (-1) = 1$ ,  $x_4 = 1 + 1 - (-1) = 3$ ; da  $6\theta = \pm 2\pi$ , er  $x_{t+6} = x_t$ , så  $x_{1000} = x_4 = 3$ . Alternativ: Løsning

til (\*):  $x_t = 1 + C_1 \cos(\frac{\pi}{3}t) + C_2 \sin(\frac{\pi}{3}t)$  med  $1 = x_0 = 1 + C_1$ , dvs  $C_1 = 0$ , og  $-1 = x_1 = 1 + C_2 \sin \frac{\pi}{3}$ , dvs  $C_2 = -2/(\sqrt{3}/2) = -2\frac{2}{\sqrt{3}}$ , altså  $x_t = 1 - 2\frac{2}{\sqrt{3}} \sin(\frac{\pi}{3}t)$ . For  $t = 1000 = 6 \cdot 166 + 4$  fås  $x_{1000} = x_4 = 1 - 2\frac{2}{\sqrt{3}} \sin(4\pi/3) = 1 + 2 = 3$ .

**71(c)** Ikke stabil.

**71(d)**  $|x_t| = |1 + C_1 \cos(\frac{\pi}{3}t) + C_2 \sin(\frac{\pi}{3}t)| \leq 1 + |C_1| + |C_2|$  er begrænset.

**72(a)**  $t = \frac{d}{dt}(-t + 2\dot{x}) = -1 + 2\ddot{x}$ , dvs  $\ddot{x} = \frac{1}{2}t + \frac{1}{2}$ , og  $(-t + 2\dot{x})_{t=1} \geq 0$ , dvs  $\dot{x}(1) \geq \frac{1}{2}$ , med ‘=’ hvis  $x(1) > 2$ .

**72(b)**  $x = \frac{1}{12}t^3 + \frac{1}{4}t^2 + Ct + D$ .

**72(c)**  $x(0) = 0$  giver  $D = 0$ . Videre:  $2 \leq x(1) = \frac{1}{12} + \frac{1}{4} + C$ , dvs  $C \geq \frac{5}{3}$ , og  $\frac{1}{2} \leq \dot{x}(1) = \frac{1}{4} + \frac{1}{2} + C$ , dvs  $C \geq -\frac{1}{4}$ , og mindst ét ‘=’. Det giver  $C = \frac{5}{3}$ .

**72(d)**  $F$  er konveks i  $(x, \dot{x})$ .

**73(a)**  $H = (x + u) + p(-u + 2t)$ ,  $S(x) = -\frac{1}{4}x^2$ . (I)  $\dot{p} = -\partial H/\partial x = -1$ . (II)  $u$  maksimerer  $v \mapsto (1-p)v + x + 2t$ , dvs  $u = 1$  hvis  $p < 1$  og  $u = 0$  hvis  $p > 1$ . (III)  $p(2) = S'_x|_{t=2} = -\frac{1}{2}x(2)$ .

**73(b)** (I) giver  $p(t) = -t + \bar{t} + 1$  med passende  $\bar{t}$ . (II) giver  $u = 1$  hvis  $t > \bar{t}$  og  $u = 0$  hvis  $t < \bar{t}$ . Antag først, at  $\bar{t} \leq 0$ . For  $0 < t < 1$  er  $t > \bar{t}$ , altså  $u = 1$ , og  $x = t^2 - t + 1$ . Så er  $p(2) = \bar{t} - 1$  og  $x(2) = 3$ , og (III) giver  $\bar{t} - 1 = -\frac{1}{2} \cdot 3$ , dvs  $\bar{t} = -\frac{1}{2}$ : betingelserne er opfyldt, med  $u = 1$ ,  $x = t^2 - t + 1$ , og  $p = -t + \frac{1}{2}$ . Antag dernæst, at  $0 < \bar{t} < 1$ . For  $0 < t < \bar{t}$  er  $u = 0$ , og  $x = t^2 + 1$ ; specielt  $x(\bar{t}) = \bar{t}^2 + 1$ . Videre: For  $\bar{t} < t < 1$  er  $u = 1$ , og  $x = t^2 - t + \bar{t} + 1$ . Så er  $x(2) = 3 + \bar{t}$ , og (III) giver  $\bar{t} - 1 = -\frac{1}{2}(3 + \bar{t})$ , dvs  $\bar{t} = -\frac{1}{3}$ , og det er i modstrid med antagelsen. Tilsvarende giver antagelsen  $\bar{t} \geq 1$  en modstrid.

**73(c)** Fordi  $S(x) = -\frac{1}{4}x^2$  er konkav ( $S''(x) = -\frac{1}{2} < 0$ ) og  $H = x + (1-p)u + 2pt$  er lineær i  $x, u$ ) og dermed konkav i  $(x, u)$ .

**74(a)**  $x = t \sin t - \frac{1}{3} \cos 2t + C \cos t + D \sin t$ ,

**74(b)**  $x = t \sin t - \frac{1}{3} \cos 2t + \frac{1}{3} \cos t$ .

**75(a)**  $(1, -2)$  og  $(-3, 2)$ .

**75(d)**  $J = \begin{pmatrix} -1 & -1 \\ 2x & -2 \end{pmatrix}$ .  $(1, -2)$ : stabilt (spiralpunkt);  $(-3, 2)$ : ustabilt.

**76(a)**  $x_t = 1$ ,  $y_t = 0$ .

**76(b)** Stabilt.

**76(c)**  $\lim x_t = 1$ ,  $\lim y_t = 0$ .

**76(d)**  $x_t = 1 + C(\frac{1}{3})^t + D(\frac{2}{3})^t$ ,  $y_t = -\frac{4}{5}C(\frac{1}{3})^t - D(\frac{2}{3})^t$ .

**77(a)**  $2t\dot{x} + 2x = \frac{d}{dt}(2tx + 8\dot{x}) = 2t\dot{x} + 2x + 8\ddot{x}$ , altså  $\ddot{x} = 0$ . Transversalitet:  $x(0) = 1$  og  $(2tx + 8\dot{x})_{t=2} = 0$ , dvs  $x(2) + 2\dot{x}(2) = 0$ .

**77(b)**  $x = Ct + D$ .

**77(c)**  $x(0) = 1$  giver  $D = 1$ , og  $x(2) + 2\dot{x}(2) = 0$  giver så  $2C + 1 + 2C = 0$ , altså  $C = -\frac{1}{4}$ .

**77(d)**  $F(t, x, u) = 2txu + x^2 + 4u^2$  er konveks i  $(x, u)$ , da Hesse-matricen  $\begin{pmatrix} 2 & 2t \\ 2t & 8 \end{pmatrix}$  er positiv semidefinit:  $2 > 0$  og determinanten  $16 - 4t^2$  er  $\geq 0$ , da  $t \in [0, 2]$ .

**78(a)**  $H = x - e^t u + p(-x + u) = (p - e^t)u + x - px$ . (I)  $\dot{p} = -\partial H/\partial x$ , dvs  $\dot{p} = -1 + p$ . (II)  $u = 1$  hvis  $p > e^t$ ,  $u = 0$  hvis  $p < e^t$ . (III)  $p(\ln 3) = 2$ .

**78(b)** (I),(III) giver  $p = 1 + Ce^t$  og  $1 + C \cdot 3 = 2$ , altså  $p = 1 + \frac{1}{3}e^t$ . Punktet  $t^*$ , der skiller i (II), opfylder  $p(t^*) = e^{t^*}$ , altså  $1 + \frac{1}{3}e^{t^*} = e^{t^*}$ , hvoraf  $\frac{2}{3}e^{t^*} = 1$ , dvs  $t^* = \ln(\frac{3}{2})$ . Altså  $u = 1$  for  $t < t^*$  og  $u = 0$ , hvis  $t > t^*$ .

For  $t \leq t^*$  er  $u = 1$  og altså  $\dot{x} = -x + 1$  og  $x(0) = 0$ , hvoraf  $x = 1 - e^{-t}$ . Så er  $x(t^*) = 1 - e^{-t^*} = 1 - \frac{2}{3} = \frac{1}{3}$ . For  $t \geq t^*$  er  $u = 0$  og altså  $\dot{x} = -x$ , hvoraf  $x = x(t^*)e^{-(t-t^*)} = \frac{1}{3}\frac{3}{2}e^{-t} = \frac{1}{2}e^{-t}$ .

**78(c)**  $H$  som funktion af  $(x, u)$ , og skrotfunktionen  $S(x) = 2x$  som funktion af  $x$ , er lineære, og derfor konkave.

**79(a)**  $x = 0$  og  $x = -(C + \ln(2 + \sin t))^{-1}$ .

**79(b)**  $x = Ce^{3t} + Dte^{3t} + \frac{1}{9}$ .

**80(a)**  $(0, \pm 1)$ .

**80(d)**  $J = \begin{pmatrix} 2x & 2y \\ 2 & 2y \end{pmatrix}$ .  $(0, 1)$ : ustabilt (saddelpunkt);  $(0, -1)$ : stabilt (spiralpunkt).

**81(a)**  $x_t = C + D(-1)^t + t + \frac{1}{8}3^t$ .

**81(b)**  $C = -3/4$ ,  $D = 5/8$ .

**82(a)**  $-e^{\dot{x}-x} = \frac{d}{dt} e^{\dot{x}-x} = e^{\dot{x}-x}(\ddot{x} - \dot{x})$ , altså  $\ddot{x} - \dot{x} = -1$ .

**82(b)**  $\dot{x} = Ce^t + 1$ , altså  $x = Ce^t + t + D$ .

**82(c)**  $C = D = 0$ , dvs  $x = t$ .

**82(d)**  $F(t, x, u) = e^{u-x}$  er konveks i  $(x, u)$ , da Hesse-matricen  $\begin{pmatrix} F & -F \\ -F & F \end{pmatrix}$  er positiv semi-definit:  $F > 0$  og determinanten er  $= 0$ .

**83(a)**  $H = (2 - t)e^t u - x + pu^2$ . (I)  $\dot{p} = -\partial H/\partial x$ , dvs  $\dot{p} = 1$ . (II)  $u = 1$ , hvis  $p \geq -(2 - t)e^t/2$ , og  $u = -(2 - t)e^t/(2p)$  ellers. (III)  $p(2) = 0$ .

**83(b)** (I),(III) giver  $p = t - 2$ . Specielt er  $p < 0$  for  $0 \leq t < 2$ . Uligheden i (II),  $p \geq -(2 - t)e^t/2$ , giver  $t - 2 \geq (t - 2)e^t/2$ , altså  $1 \leq e^t/2$ , dvs  $t \geq \ln 2$ . For  $0 \leq t \leq \ln 2$ :  $u = e^t/2$ , og  $\dot{x} = u^2 = e^{2t}/4$  med  $x(0) = 0$ , dvs  $x = e^{2t}/8 - 1/8$  (og specielt  $x(\ln 2) = \frac{3}{8}$ ). Og for  $\ln 2 \leq t \leq 2$ :  $u = 1$ , og  $\dot{x} = u^2 = 1$  med  $x(\ln 2) = 3/8$  giver  $x = t - \ln 2 + \frac{3}{8}$ .

**83(c)**  $H$  som funktion af  $(x, u)$ , er sum af tre led:  $(2 - t)e^t u$  og  $-x$  er lineære og  $pu^2$  er konkav, da  $p \leq 0$ . Derfor . . . .

**84(a)**  $x(t) = e^{-t}(A \cos t + B \sin t)$ . Stabil.

**84(b)**  $x(t) = e^{-t}(1 + A \cos t + B \sin t)$ . (c)  $x(t) = e^{-t}(1 - \cos t)$ .

**85(a)** Linie samt graf af trediegradspolynomium; der er seks regioner. Ligevægtspunkterne er  $(2, -1)$ ,  $(0, 0)$ ,  $(-2, 1)$ .

**85(b)** Første og sidste er ustabile.

**85(c)** Kan f.eks. ligge i regionen over punktet.

**85(d)**  $\begin{pmatrix} 3x^2 - 9 & -10 \\ -1 & -2 \end{pmatrix}$ ,  $3x^2 - 11$  og  $-6x^2 + 8$ .

**85(e)**  $(0, 0)$  er lokalt asymptotisk stabilt; de to andre er sadelpunkter.

**86(a)**  $x_t = (\sqrt{2})^{-t} \left( C \cos\left(\frac{3\pi t}{4}\right) + D \sin\left(\frac{3\pi t}{4}\right) \right)$ .

**86(b)**  $x_t = (\sqrt{2})^{2-t} \sin\left(\frac{3\pi t}{4}\right)$ ,  $x_3 = \frac{1}{2}$ .

**86(c)** (HL) er stabil.

**87(a)**  $\ddot{x} = 0$ ,  $x(t) = At + 1$ . Det bemærkes, at funktionen  $F$  er konveks for  $t \in [0, 1]$ , da dens Hesse-matrix har  $2t \geq 0$  og  $2 (\geq 0)$  i diagonalen, og dens determinant er  $t(4 - t^3) \geq 0$ .

**87(b)**  $x(t) = t + 1$ . (c)  $x(t) = -\frac{1}{3}t + 1$ . (d)  $x(t) = 1$ .

**88(a)**  $H = -p(t)u^2 + (2tx + (4 + 2t)u)$ , som er konkav, netop når  $p(t) \geq 0$ .

**88(b)**  $p(t) = 4 - t^2$ .

**88(c)**  $u(t) = \frac{1}{2-t}$  for  $t < 1$  og  $u(t) = 1$  for  $t > 1$ .

**88(d)**  $x(t) = \frac{1}{t-2} + \frac{1}{2}$  for  $t \leq 1$  og  $x(t) = \frac{1}{2} - t$  for  $t \geq 1$ .

**88(e)**  $(x, u)$  opfylder (MPB), og  $H$  er konkav i  $x, u$  ifølge (a), da  $p(t) \geq 0$  for alle  $t$ .

**89(a)**  $x(t) = \pm\sqrt{\ln|t| + A}$ ,  $A \in \mathbb{R}$  og  $t < -e^{-A}$  eller  $t > e^{-A}$ .

**89(b)**  $x(t) = \sqrt{\ln t + 1}$  på  $(e^{-1}, \infty)$ , graf:  $x(e) = \sqrt{2}$ ,  $\dot{x}(e) = 0,13$ ,  $\dot{x}(1) = \frac{1}{2}$  samt  $x(t) \rightarrow 0$  og  $\dot{x}(t) \rightarrow \infty$  for  $t \rightarrow e^{-1}$ .

**89(c)**  $x(t) = -\sqrt{\ln(-t)}$  på  $(-\infty, -1)$ , graf:  $\dot{x}(-e) = 0,18$ ,  $x(t) \rightarrow 0$  og  $\dot{x}(t) \rightarrow \infty$  for  $t \rightarrow -1$ .

**90(a)** Cirkel med centrum i  $(0, 0)$  og radius 4 samt akserne; der er otte regioner;  $(4, 0)$ ,  $(0, 4)$ ,  $(-4, 0)$  og  $(0, -4)$  er ligevægtspunkterne.

**90(b)**  $(0, 4)$  er ustabilt, og det er  $(4, 0)$  og  $(-4, 0)$  også.

**90(c)** Banen skærer cirklen vandret.

**90(d)**  $\begin{pmatrix} y & x \\ 2x & 2y \end{pmatrix}$ ,  $3y$  og  $2y^2 - 2x^2$ .

**90(e)**  $(0, 4)$  ustabilt,  $(4, 0)$  og  $(-4, 0)$  sadelpunkter,  $(0, -4)$  lokalt asymptotisk stabilt.

**91(a)**  $x_t = A2^t + B(-1)^t$ .

**91(b)**  $x_t = \frac{1}{3}(2^t - (-1)^t)$ ,  $x_5 = 11$ .

**91(c)** Ikke stabil.

**92(a)**  $\ddot{x} - x = 0$ ,  $x(t) = A(e^t - e^{-t})$ .

**92(b)** Hessematrixen har  $4 (\geq 0)$  og  $2 (\geq 0)$  i diagonalen, og dens determinant er  $8 - 4t^2 (\geq 0$  for  $t \in [0, 1]$ ).  $x(t) = \frac{e^t - e^{-t}}{e - e^{-1}}$ .

**92(c)**  $x(t) = 0$ .

**92(d)**  $x(t)$  som i (b).

**93(a)**  $\dot{x} = u$ ,  $\dot{p} = 1$ ,  $p(t) \leq -2$ , hvis  $u(t) = 0$ ,  $p(t) \geq -1$ , hvis  $u(t) = 1$ , og  $p(t) = u(t) - 2$  ellers.

**93(b)**  $p(3) = 0$  og  $p(t) = t - 3$ .

**93(c)**  $u(t) = 0$  for  $t < 1$ ,  $u(t) = 1$  for  $t > 2$  og  $u(t) = t - 1$  for  $1 < t < 2$ .

**93(d)**  $x(t) = 0$  for  $t \leq 1$ ,  $x(t) = \frac{1}{2}(t-1)^2$  for  $1 \leq t \leq 2$  og  $x(t) = t - \frac{3}{2}$  for  $t \geq 2$ .

**93(e)**  $(x, u)$  opfylder (MPB) og Hamiltonfunktionen er konkav i  $x, u$ .

**98(a)** (1)  $u$  maksimerer  $H = tx - x^2 - u^2 + p(u+1)^2 = (p-1)u^2 + 2pu + \dots$  for  $1 \leq u \leq 2$ . (2)  $\dot{p} = -H'_x = -t + 2x$  og  $\dot{x} = (u+1)^2$ . (3)  $x(0) = 1$ ,  $p(2) = 0$ .

**98(b)** Strengt voksende, fordi:  $\dot{x} = (u+1)^2 \geq 2^2$ . Med  $x$  voksende og  $x(0) = 1$  fås  $x(t) \geq 1$ , og så er  $\dot{p} = -t + 2x > -2 + 2 = 0$  for  $t < 2$ .

**98(c)** Af (3) og (b) fås  $p = p(t) \leq 0$ . Så er  $H$  en parabel, der hænger nedad, med toppunkt hvor  $H'_u = 0$ , dvs for  $2(p-1)u + 2p =$  eller  $u = p/(1-p)$ . Da  $p \leq 0$  er  $p/(1-p) \leq 0$  og så er  $H(u)$  aftagende for  $1 \leq u \leq 2$ . Af (1) fås  $u = 1$ . Og så er  $\dot{x} = 4$  og  $x = 4t + 1$ .

**98(d)**  $\dot{p} = -t + 8t + 2$  giver  $p = \frac{7}{2}t^2 + 2t - 18$ .

**98(e)**  $H(x, u)$  er konkav, da  $p \leq 1$ .

**99(a)**  $x^{-2}dx = 2^t dt$  giver  $-x^{-1} = (\ln 2)^{-1}2^t + D$  eller  $x = (\ln 2)/(C - 2^t)$ .

**99(b)**  $C = 3$ ,  $t < (\ln 3)/(\ln 2)$ .

**99(c)**  $C = 1$ ,  $t > 0$ .

**99(d)**  $C = 0$ ,  $-\infty < t < \infty$ .

**103(a)**  $H = 2tx - x^2 - u^2 + pu \dots$  konkav.

**103(b)** (1)  $u$  maksimerer  $H(u)$  for  $u \leq 1$  giver  $u = p/2$  når  $p/2 \leq 1$  og  $u = 1$  for  $p/2 \geq 1$ .

(2)  $\dot{p} = -H'_x = -2t + 2x$  og  $\dot{x} = u$ . (3)  $x(0) = 0$ ,  $x(\ln 2) = 0$ .

**103(c)** Antag  $u(t) < 1$  for  $0 \leq t \leq \ln 2$ . Af (b) fås  $u = p/2$ . Af (2) fås  $\dot{x} = u = \frac{1}{2}p$  og  $\dot{p} = 2x - 2t$ , hvoraf  $\ddot{x} - x = -t$  eller  $x = Ae^t + Be^{-t} + t$ . (3) giver  $A + B = 0$  og  $2A + B/2 = -\ln 2$ , hvoraf  $A = -B = -\frac{2}{3}\ln 2$ , dvs  $x = -\frac{2}{3}(\ln 2)(e^t - e^{-t}) + t$ .

**103(d)** Videre er  $p = 2\dot{x} = -\frac{4}{3}(\ln 2)(e^t + e^{-t}) + 2$  og  $u = -\frac{2}{3}(\ln 2)(e^t + e^{-t}) + 1$ .

**103(e)** For de fundne funktioner er øjensynlig  $u < 1$ , og da maksimumprincippet, ..., af (a) følger ....

**117(a)** Euler-ligning  $\ddot{x} + \dot{x} = 0$ . Løsning med  $x(0) = 0$  er  $x = A(1 - e^{-t})$ .

**117(b)** Determinant af Hesse-matrix  $\det \mathbf{F}'' = 4(e^t - t^2)$  er  $\geq 4(e^0 - (\ln 2)^2) \geq 0$ . Med  $x(\ln 2) = 1$  fås  $x = 2(1 - e^{-t})$ .

**117(c)**  $x(t) = 0$ .

**117(d)**  $x = 2(1 - e^{-t})$ .

**119**  $\ln(x+1) = \frac{1}{3}t^3 + \sin t + C$ ,  $x(t) = 5e^{\frac{1}{3}t^3 + \sin t} - 1$ .

**120**  $z = x^{-4}$ ,  $-\frac{1}{4}\dot{z} = z - 5$ ,  $z = Ae^{-4t} + 5$ ,  $x(t) = \frac{1}{\sqrt[4]{11e^{-4t} + 5}}$ .

**121** Karakteristisk ligning:  $r^2 - 7r + 10 = (r - 2)(r - 5) = 0$ . Fuldstændig løsning til homogen:  $x(t) = Ae^{2t} + Be^{5t}$ . Partikulær løsning til inhomogen:  $x(t) = -\frac{1}{3}te^{2t}$ . Fuldstændig løsning til inhomogen:  $x(t) = Ae^{2t} + Be^{5t} - \frac{1}{3}te^{2t}$ .

**122(a)**  $r^4 - 4r^3 + 6r^2 - 4r + 1 = (r - 1)^4$ .

**122(b)**  $x(t) = Ae^t + Bte^t + Ct^2e^t + Dt^3e^t + t + 1$ .

**123**  $(1, 1)$  er (lokalt) sadelpunkt,  $(-1, -1)$  er (lokalt) stabil.

**124(a)** Karakteristisk ligning:  $m^2 - 2m - 1 = 0$ . Rødder:  $m_1 = 1 + \sqrt{2}$  og  $m_2 = 1 - \sqrt{2}$ . Løsning:  $x_t = \frac{(1+\sqrt{2})^t - (1-\sqrt{2})^t}{2\sqrt{2}}$ .

**124(b)**  $x_t \approx \frac{1}{2\sqrt{2}}(1 + \sqrt{2})^t$  og dermed  $x_{t+1}/x_t \rightarrow 1 + \sqrt{2}$ .

**125(a)** Euler-ligning:  $\ddot{x} - x = -t$ . Løsning:  $x(t) = Ae^t + Be^{-t} + t$ .

**125(b)**  $x(t) = e^t + e^{-t} + t$ .

**125(c)** Ja, jfr. sætning side 343, da  $F$  er (sum af 3 konvekse og dermed) konveks i  $(x, \dot{x})$ .

**126(a)**  $H = x \cdot \sin t + p \cdot u \cdot \sin t$ ,  $S(x_1) = -x_1$ ,  $p(\pi) = -1$ ,  $\dot{p}(t) = -\sin t$ ,  $p(t) = \cos t$ .

**126(b), (c)**

$$u(t) = \begin{cases} 1; & t < \pi/2, \\ 0; & t > \pi/2. \end{cases} \quad x(t) = \begin{cases} 1 - \cos t; & t < \pi/2, \\ 1; & t > \pi/2. \end{cases}$$

**126(d)** Ja, jfr. sætning side 392, da  $H$  er (lineær og dermed) konkav i  $(x, u)$ , da  $U = [0, 1]$  er konveks (et interval), og da  $S(x_1) = -x_1$  er (lineær og dermed) konkav.

**127(a)** Homogene:  $x(t) = Ce^t + De^{-t}$ . Partikulær:  $\frac{1}{2}te^t + \sin t$ . Generelle løsning:  $x(t) = \frac{1}{2}te^t + \sin t + Ce^t + De^{-t}$

**127(b)**  $C = -3/4$ ,  $D = 3/4$ .

**128(a)**  $(0, 1)$  og  $(-1, 0)$ .

**128(d)**  $x(t) \rightarrow \infty$  og  $y(t) \rightarrow 1$ .

**128(e)**  $J = \begin{pmatrix} y & x \\ 1-y & -1-x \end{pmatrix}$ . I  $(0, 1)$ :  $\lambda = \pm 1$ , ustabilt (saddelpunkt). I  $(-1, 0)$ :  $\Re \lambda = 0$ , ingen konklusion!

**129(a)**  $x_t = C\left(\frac{1}{2}\right)^t + Dt\left(\frac{1}{2}\right)^t + E\left(-\frac{1}{2}\right)^t + Ft\left(-\frac{1}{2}\right)^t$ .

**129(b)** Indsæt 1; ud kommer  $\frac{9}{16}$ . Indsæt  $t^2\left(\frac{1}{2}\right)^t$ ; ud kommer  $(t + 4)^2\left(\frac{1}{2}\right)^{t+4} - \frac{1}{2}(t + 2)^2\left(\frac{1}{2}\right)^{t+2} + \frac{1}{16}t^2\left(\frac{1}{2}\right)^t = \frac{1}{2}\left(\frac{1}{2}\right)^t$ . Partikulær løsning:  $16 + 2t^2\left(\frac{1}{2}\right)^t$ .

**129(c)**  $\left(\frac{1}{2}\right)^t \rightarrow 0$  og  $t\left(\frac{1}{2}\right)^t \rightarrow 0$  og  $t^2\left(\frac{1}{2}\right)^t \rightarrow 0$ , så  $x(t) \rightarrow 16$  for  $t \rightarrow \infty$ .

**130(a)** Eulerligning:  $3t\dot{x} + 4x = \frac{d}{dt}(3tx + \dot{x}) = 3t\dot{x} + 3x + \ddot{x}$ , hvoraf  $\ddot{x} - x = 0$ . Transversalitet:  $3 \cdot \frac{1}{3}x\left(\frac{1}{3}\right) + \dot{x}\left(\frac{1}{3}\right) = 0$ , dvs  $x\left(\frac{1}{3}\right) + \dot{x}\left(\frac{1}{3}\right) = 0$ .

**130(b)**  $x = Ce^t + De^{-t}$ .

**130(c)**  $x(0) = 1$  giver  $C + D = 1$ , og  $x\left(\frac{1}{3}\right) + \dot{x}\left(\frac{1}{3}\right) = 0$  giver  $2Ce^{\frac{1}{3}} = 0$ , dvs  $C = 0$  og  $D = 1$ , altså  $x(t) = e^{-t}$ .

**130(d)**  $F(t, x, u) = 3txu + 2x^2 + \frac{1}{2}u^2$  er konveks i  $(x, u)$ , da Hesse-matricen  $\begin{pmatrix} 4 & 3t \\ 3t & 1 \end{pmatrix}$  er positiv semidefinit: diagonalen er  $> 0$  og determinanten  $4 - (3t)^2$  er  $> 0$  i intervallet  $[0, \frac{1}{3}]$ , endda for  $t < \frac{2}{3}$ .

**131(a)**  $H = 8e^{-t}x + u + p(-x - u)$ .

(1)  $u$  maksimerer  $H = (1 - p)u + \dots$ , så  $u = 0$  hvis  $p > 1$ , og  $u = 1$  hvis  $p < 1$ .

(2)\*  $\dot{p} = -H'_x = -8e^{-t} + p$ , og  $\dot{x} = -x - u$ .

(3)(iv)\*  $x(0) = 1$ ; da  $S(x) = -x$  er  $S'(x) = -1$ , som giver  $p(\ln 4) = -1$ .

**131(b)**  $\dot{p} = -8e^{-t} + p$  giver  $p = Ce^t + 4e^{-t}$  og dermed  $p(\ln 4) = 4C + 1$ . Af  $p(\ln 4) = -1$  fås  $C = -\frac{1}{2}$ . Altså  $p = -\frac{1}{2}e^t + 4e^{-t}$ . For alle  $t$  er  $\dot{p} = -\frac{1}{2}e^t - 4e^{-t} < 0$ , så  $p(t)$  er stregt aftagende. Videre er  $p(0) = -\frac{1}{2} + 4 > 1$  og  $p(\ln 4) = -1 < 1$ , så  $p(t_0) = 1$  for præcis en værdi  $t_0$ . Da  $p(\ln 2) = -\frac{1}{2} \cdot 2 + 4 \cdot \frac{1}{2} = 1$ , er  $t_0 = \ln 2$ . Derfor er  $u(t) = 0$  for  $0 \leq t < \ln 2$  og  $u(t) = 1$  for  $\ln 2 < t \leq \ln 4$ .

For  $t < t_0$  er  $u = 0$  og altså  $\dot{x} = -x$ ;  $x(0) = 1$  giver  $x = e^{-t}$ . For  $t = t_0 = \ln 2$  fås  $x(\ln 2) = \frac{1}{2}$ . For  $t > t_0$  er  $u = 1$  og altså  $\dot{x} = -x - 1$  som giver  $x = De^{-t} - 1$ . Af  $x(\ln 2) = \frac{1}{2}$  fås  $D = 3$  og  $x(t) = 3e^{-t} - 1$ .

**131(c)**  $H$  er lineær i  $(x, u)$ , og derfor konkav.

**132(a)** Homogene:  $x(t) = C \sin t + D \cos t$ . Partikulær:  $\frac{1}{2}e^t + t \cos t$ . Generelle løsning:  $x(t) = \frac{1}{2}e^t + t \cos t + C \sin t + D \cos t$ .

**132(b)**  $C = -3/2, D = -1/2$ .

**133(a)**  $(0, 0)$  og  $(1, 1)$ .

**133(d)**  $J = \begin{pmatrix} y+1 & x-2y-1 \\ 0 & 2y-1 \end{pmatrix}$ . I  $(0, 0)$ : ustabilt (saddelpunkt). I  $(1, 1)$ : ustabilt.

**134(a)**  $x_t = 6, y_t = 6$ .

**134(b)** Stabilt, da matricen har egenværdier  $\lambda = \frac{1}{2}$  og  $\lambda = -\frac{1}{3}$  med  $|\lambda| < 1$ .

**134(c)**  $x_t \rightarrow 6$  og  $y_t \rightarrow 6$  for  $t \rightarrow \infty$ .

**134(d)**  $x_t = 6 + A(\frac{1}{2})^t + B(-\frac{1}{3})^t, y_t = 6 + \frac{1}{2}A(\frac{1}{2})^t - 2B(-\frac{1}{3})^t$ .

**135(a)** Med  $L(x) = \ddot{x} - 2t^2 - 2x$  er  $L(t^2) = 2 - 2t^{-2}t^2 = 0$  og  $L(t^{-1}) = 2t^{-3} - 3t^{-2}t^{-1} = 0$ . Heraf  $x = At^2 + Bt^{-1}$ .

**135(b)**  $x = t^2 + 16t^{-1}$ .

**135(c)** Ligningen i (a) er Eulerligningen (divideret med 2). . . . standardkonkav . . . .

**136(a)**  $H = -4x^2 - u^2 - 6txu + p(t + u)$ .

(1)  $u$  maksimerer  $H = -u^2 + u(p - 6tx) + \dots$  for  $0 \leq u \leq 1$ . Da  $H'_u = -2u + p - 6tx$ , er  $H'_u(u_0) = 0$  for  $2u_0 = p - 6tx$ . Specielt, hvis  $x \geq 0$  og  $p \leq 0$ , så er  $u_0 \leq 0$ , og så maksimeres  $H(u)$  af  $u = 0$ .

(2)  $\dot{p} = -H'_x = 8x + 6tu$ , og  $\dot{x} = t + u$ .

(3)  $x(0) = 0$  og  $p(1/3) = 0$ .

**136(b)**  $\dot{x}(t) \geq 0$  ifølge (2). Heraf, da  $x(0) = 0$ , fås  $x(t) \geq 0$ . Af (2) følger så  $\dot{p} \geq 0$ . Heraf, da  $p(1/3) = 0$ , fås  $p(t) \leq 0$ .

Nu følger af (1), at  $u(t) = 0$ . Og så er  $x(t) = \frac{1}{2}t^2$ . Og  $\dot{p} = 8x = 4t^2$  giver  $p = \frac{4}{3}(t^3 - 1/3^3)$ .

**136(c)** ... Hesse ...

**137(a)**  $x(t) = \frac{1}{(1+t)^4}$ .

**137(b)**  $x(t) = 1$ .

**138(a)**  $(1, 0), (0, 1), (-1, 0), (0, -1)$ .

**138(b)** Enhedscirklen og linierne givet ved  $y = -x + 1$  og  $y = -x - 1$ .

**138(d)** Jacobi =  $\begin{pmatrix} 2x & 2y \\ 2(x+y) & 2(x+y) \end{pmatrix}$ .  $(-1, 0)$  stabilt, øvrige ustabile.

**139(a)**  $x_t = x^* = 1/6, y_t = y^* = 2/3$ .

**139(b)** Globalt asymptotisk stabilt.

**139(c)**  $x_t \rightarrow 1/6, y_t \rightarrow 2/3$ .

**139(d)**  $x_t = \frac{1}{6} + C(\frac{1}{3})^t + D(-\frac{1}{2})^t, y_t = \frac{2}{3} - \frac{4}{3}C(\frac{1}{3})^t - \frac{1}{2}D(-\frac{1}{2})^t$ .

**140(a)**  $\ddot{x} - x = -1$ .

**140(b)**  $x(t) = (e^t - e^{-t})/(e - e^{-1}) + 1$ .

**140(c)** Hesse-matricen (for fast  $t$ ) er  $\begin{pmatrix} 4 & 2t \\ 2t & 2 \end{pmatrix}$  med spor 6 og determinant  $8 - 4t^2 \geq 4, \dots$  positiv definit, ... konkav ... .

**141(a)**  $H = x \sin t + pu \sin t$ , (1)  $u(t)$  maksimerer  $(\sin t)pu + x \sin t$  for  $0 \leq u \leq 1$ , (2)  $\dot{p} = -\sin t$ , (3)  $p(\pi) = -3x(\pi)$ .

**141(b)** ...  $\dot{x} = u \sin t \geq 0 \dots x(t)$  (svagt) voksende;  $x(\pi) \geq 0$ . ...  $\dot{p} = -\sin t < 0 \dots p(t)$  ... (strenget) aftagende.

**141(c)**  $p(t) = \cos t - \cos t^*$ . For  $0 < t \leq t^*$  er  $u(t) = 1, x = 1 - \cos t$ . For  $t^* < t \leq \pi$  er  $u(t) = 0, x(t) = 1 - \cos t^*$ . Og  $t^* = \pi/3 (= 60^\circ)$ .

**141(d)** ... konkav ... fordi ... lineær.

**142(a)**  $Ae^{3t} \cos(4t) + Be^{3t} \sin(4t)$ .

**142(b)**  $e^{3t} + 2t^2 + t$ .

**142(c)**  $e^{3t} + 2t^2 + t - e^{3t} \cos(4t)$ .

**143(a)**  $(1,1)$  og  $(3,3)$

**143(b)** Nulkurverne bliver henholdsvis en stående og en liggende parabel. Begge med toppunkt i  $(1,1)$ .

**143(c)** Punktet  $(2,2)$  ligger i de 2 parablers fællesmængde, som er kompakt. I ethvert punkt på randen af denne mngde peger pilen i fasediagrammet ind i fællesmængden.

**143(d)** Punktet  $(1,1)$  er ikke lokalt assymptotisk stabilt, hvorimod  $(3,3)$  er det.

**144(a)** Da 1 er karakteristisk rod, er  $x_t = 1^t = 1$  løsning.

**144(b)**  $A + Bt + C(\frac{1}{2})^t$ .

**144(c)**  $8t(\frac{1}{2})^t$ .

**144(d)** Ikke asymptotisk stabil.

**145(a)**  $\ddot{x} + \dot{x} = 0$ .

**145(b)**  $x(t) = 1$ .

**145(c)** For et givet  $t$  bliver determinanten af Hessematrixen  $t(8e^t - t^3)$ . For  $t \in [1, 2]$  er  $8e^t > 8$  og  $t^3 < 8$  så determinanten er positiv.

**146(a)**  $u$  maksimerer  $H = -x + u + p(u^2 - 2u + x)$  for  $0 \leq u \leq 1$ .  $\dot{p} = -p + 1$ ,  $p(\ln 3) = 0$ .

**146(b)**  $p = 1 - 3e^{-t}$ , specielt  $p(t) < 0$  for  $t < \ln 3$ .

**146(c)**  $u(t) = 1$  (da  $p(t) \leq 0$ ),  $x = 1 - e^t$ .

**146(d)** ... konkav ... fordi  $p(t) \leq 0$  ....

**147(a)**  $Ae^{-t} \cos t + Be^{-t} \sin t$ .

**147(b)** Ja.

**147(c)**  $2t^2 - 2t$ .

**147(d)**  $2t^2 - 2t$ .

**148(a)**  $(-2, 8), (0, 0), (1, 2)$ .

**148(b)** Parablen  $y = 2x^2$  og de 2 linier  $x = 0$ ,  $y = -2x + 4$ .

**148(c)** Området, der indeholder  $(-1, 4)$ , og afgrænses af nulkurverne, er øjensynlig begrænset („Over parablen, til venstre for  $y$ -aksen, og under linien  $y = -2x + 4$ “). Det ses på skitsen, at på randen af området peger tangentvektorerne ind i området. Ingen løsningskurve kan derfor forlade området.

**148(d)**  $\begin{pmatrix} 4x & -1 \\ 4x+y-4 & x \end{pmatrix}$ ,  $(-2, 8)$  lokalt assymptotisk stabilt,  $(0, 0)$  lokalt saddelpunkt og ustabil,  $(1, 2)$  ustabil.

**149(a)**  $(a, b) = (4, 2)$ .

**149(b)**  $x_t = A(\frac{1}{2})^t + B(-\frac{1}{2})^t + 4$ ,  $y_t = A(\frac{1}{2})^t + 2B(-\frac{1}{2})^t + 2$ .

**149(c)**  $x_t \rightarrow 4$  og  $y_t \rightarrow 2$  for  $t \rightarrow \infty$ .

**150(a)**  $\ddot{x} - 9x = -9t$ .

**150(b)**  $x = e^{3t} - e^{-3t} + t$ .

**150(c)** Beregning af Hessematrixen og relevante henvisninger.

**151(a)** Relevante henvisninger til teksten, anvendt på denne situation.

**151(b)**  $p(t) = 2 - t^2$ ,

$$u(t) = \begin{cases} 2 & \text{hvis } 0 \leq t \leq 1 \\ 0 & \text{hvis } 1 < t \leq \sqrt{2} \end{cases}, \quad x(t) = \begin{cases} 4t - t^2 & \text{hvis } 0 \leq t \leq 1 \\ 3 & \text{hvis } 1 < t \leq \sqrt{2} \end{cases}.$$

**151(c)** Relevante henvisninger samt oplysning om at Hamiltonfunktionen er lineær i  $x$  og  $u$ .

**153(a)** Ligevægtspunkter:  $(4, 3), (-4, 3), (4, -3), (-4, -3)$ .

**153(c)** Lad  $M$  være punktmængden, hvor  $y \geq 0$ ,  $x \geq 6$ , og  $y^2 \leq x^2 - 7$ . Det er nok at vise, at  $(x(t), y(t)) \in M$  for  $t \geq 0$ . Der er ingen stationære punkter i  $M$ , og det fremgår af pilene, at hver hastighedsvektor på randen af  $M$  peger ind i  $M$ . De  $(x(0), y(0))$  ligger på randen af  $M$ , løber løsningen først ind i  $M$ , og så forbliver den i  $M$  for  $t \geq 0$ , da den ikke igen kan krydse randen af  $M$ .

**153(d)** (4,3) ustabil (saddelpunkt), (-4,3) stabil, (4,-3) ustabil, (-4,-3) ustabil (saddelpunkt)

**157(a)(b)**  $(x, y) = (0, D)$  ( $D$  arbitrer): for  $t \in \mathbb{R}$ .

$$(x, y) = ((t + C)^{-1}, D(t + C)^2) \quad (C > 0, D \text{ arbitrer}): \text{for } -C < t < \infty.$$

$$(x, y) = ((t + C)^{-1}, D(t + C)^2) \quad (C < 0, D \text{ arbitrer}): \text{for } -\infty < t < -C.$$

**157(c)**  $(x, y) = ((t + 3)^{-1}, \frac{1}{9}(t + 3)^2)$ .

**158(a)**  $(x, y) = (0, 0)$ ,  $(x, y) = (-1, 1)$ ,  $(x, y) = (2, 4)$ .

**158(c)** Pilene på nulkurverne, der afgrænser  $D$ , peger ind i  $D$ . Derfor:  $\lim_{t \rightarrow \infty} (x(t), y(t))$  er  $= (0, 0)$ , hvis  $(x(0), y(0)) = (0, 0)$ , og ellers  $= (2, 4)$ .

**158(d)**  $J = \begin{pmatrix} -2x & 1 \\ 2x - y + 2 & -x \end{pmatrix}$ .  $(0, 0)$ : ustabil (saddelpunkt);  $(-1, 1)$ : ustabil;  $(2, 4)$ : asymp. stabil.

**159(a)** Koefficientmatrix  $A = \begin{pmatrix} 1/2 & k \\ k & 1/2 \end{pmatrix}$ . Karakteristisk polynomium  $z^2 - \text{tr}(A)z + \det(A) = z^2 - z + (\frac{1}{4} - k^2)$ . Stabil:  $1 < (\frac{1}{4} - k^2) + 1$  og  $\frac{1}{4} - k^2 < 1$ , giver  $k^2 < \frac{1}{4}$ , altså for  $-\frac{1}{2} < k < \frac{1}{2}$ .

**159(c)** Kar pol  $z^2 - z - \frac{3}{4}$  har rødder  $z = \frac{3}{2}$  og  $z = -\frac{1}{2}$ . Generelle løsning til homogene andenordens ligning for  $x_t$  er  $x_t = C(\frac{-1}{2})^t + D(\frac{3}{2})^t$ . Og så bestemmes  $y_t$  af første ligning  $y_t = -C(\frac{-1}{2})^t + D(\frac{3}{2})^t$ .

**159(d)** Iflg (b),(c):  $x_t = C(\frac{-1}{2})^t + D(\frac{3}{2})^t + (-1)^t$ ,  $y_t = -C(\frac{-1}{2})^t + D(\frac{3}{2})^t + (-1)^{t+1}$ .

**160(a)**  $F'_x = \frac{d}{dt} F'_x$  reduceres til  $24e^{rt}\ddot{x} + 24re^{rt}\dot{x} - 5re^{rt}x = 0$  eller:  $\ddot{x} + r\dot{x} - \frac{5r}{24}x = 0$ .

**160(b)** Kar pol  $z^2 + \frac{2}{3}z - \frac{5}{36}$  har rødder  $z = \frac{1}{6}$  og  $z = -\frac{5}{6}$ . Generelle løsning:  $x = Ce^{\frac{1}{6}t} + De^{-\frac{5}{6}t}$ . Randbettingelser giver  $x = e^{\frac{1}{6}t}$ .

**160(c)** Hessematrixen  $F'' \geq 0$ ? Har  $F''_{xx} = 4 > 0$  og ønsker  $\det F'' > 0$ . Har:  $\det F'' = 4 \cdot 24e^{\frac{2}{3}t} - (4t - 5e^{\frac{2}{3}t})^2$ .

Husk, at  $0 \leq t \leq 1$ . Derfor er  $4 \cdot 24e^{\frac{2}{3}t} \geq 4 \cdot 24 = 96$ . I differensen  $4t - 5e^{\frac{2}{3}t}$  er begge led  $\geq 0$ , og  $4t \leq 4$  og  $5e^{\frac{2}{3}t} \leq 5e^{\frac{2}{3}}$ . Derfor er  $|4t - 5e^{\frac{2}{3}t}| \leq 5e^{\frac{2}{3}}$ . Altså er  $\det F'' \geq 96 - (5e^{\frac{2}{3}})^2 = 96 - 25e^{\frac{4}{3}} \geq 1$ , sidste ulighed ifølge vinket. Konkav . . . .

**161(a)**  $H = (-u - 1)x^2 - pux^2 = -(1 + (p + 1)u)x^2$ , og

(i)  $u(t)$  maksimerer  $H$ , dvs  $u = 0$  hvis  $p + 1 > 0$ , og  $u = 1$  hvis  $p + 1 < 0$ .

(ii)  $\dot{p} = -H'_x = 2(1 + (p + 1)u)x$ ,  $\dot{x} = -ux^2$ .

(iii)  $x(0) = \frac{1}{3}$ ,  $p(3) = 0$  (da  $x(3)$  er fri).

**161(b)** For  $p + 1 > 0$  er  $\dot{p} = 2x$  og for  $p + 1 < 0$  er  $\dot{p} = 2x(p + 2)$ . Det må antages, at  $x > 0$  og  $p + 2 > 0$ , så det følger, at  $\dot{p} > 0$ . Altså er  $p(t)$  strengt voksende, og kan så højst antage værdien  $-1$  for én værdi  $t^*$ .

For  $t^* < t < 3$  er  $p(t) > -1$ , altså  $u(t) = 0$  ifølge (i). Så er  $\dot{p} = 2x$ ,  $\dot{x} = 0$ . Altså  $x = k$  konstant, med  $k > 0$ , og videre  $p = 2k(t - 3)$ , da  $p(3) = 0$ . Af  $p(t^*) = -1$  følger  $-1 = 2k(t^* - 3)$ , eller  $k = \frac{1}{2}/(3 - t^*)$ .

**161(c)** For  $0 < t < t^*$  er  $p(t) < -1$ , altså  $u(t) = 1$  ifølge (i). Så er  $\dot{x} = -x^2$ ,  $\dot{p} = 2x(p+2)$ . Altså er  $x = 1/(t + 3)$  (jfr opgave 1).

Af  $x(t^*) = k$  fås  $1/(t^* + 3) = k = \frac{1}{2}/(3 - t^*)$ , hvoraf  $t^* = 1$ . Videre er  $\dot{p} = 2x(p+2) = 2(t+3)^{-1}(p+2)$ , hvoraf  $p+2 = K(t+3)^2$ . For  $t = t^*$  fås  $1 = K \cdot 4^2$ , altså  $K = \frac{1}{16}$ .

I alt:  $t^* = 1$  (og  $k = \frac{1}{4}$ ). For  $0 \leq t \leq 1$  er  $x = 1/(t + 3)$ ,  $u = 1$ ,  $p = \frac{1}{16}(t + 3)^2 - 2$ ,

**161(d)** Arrows funktion  $\hat{H}(x)$ , fast  $t$  og  $p = p(t)$ .  $H(x, u) = -(1 + (p+1)u)x^2$ . Hvis  $p+1 \geq 0$ , er  $\hat{H} = -x^2$  klart konkav; hvis  $p+1 \leq 0$ , er  $\hat{H} = -(p+2)x^2$  konkav, da  $p+2 > 0$ . Derfor, . . .

**162(a)** Kar. pol.  $z^2 - \frac{1}{6}z - \frac{1}{6}$ , rødder  $\frac{1}{2}, -\frac{1}{3}$ . Generelle løsning:  $x = Ce^{\frac{1}{2}t} + De^{-\frac{1}{3}t} + \frac{3}{2}e^t$ .

**162(b)** Ikke asymptotisk stabil, da roden  $\frac{1}{2}$  ikke har negativ realdel.

**162(c)** Pol. som (a). Generelle løsning:  $x_t = C(\frac{1}{2})^t + C(-\frac{1}{3})^t + (e^2 - \frac{1}{6}e - \frac{1}{6})^{-1}e^t$ .

**162(d)** Asymptotisk stabil, da begge rødder  $z$  har numerisk værdi  $|z| < 1$ .

**163(a)** Punkterne  $(2, 4)$ ,  $(-2, 4)$ , og  $(-1, 1)$ .

**163(c)** For  $(x_0, y_0) = (-1, 1)$ : konstant løsning. Ellers: Løsningen bliver i  $D$  (da ingen retningspil på nulkurverne peger ud af  $D$ ), og  $(x(t), y(t))$  konvergerer mod  $(2, 4)$  for  $t \rightarrow \infty$ . Specielt for  $(x_0, y_0)$  på linien, hvor  $y = 4$ : „vandret“ løsning, og for  $(x_0, y_0) = (2, 4)$ : konstant løsning.

**163(d)**  $(2, 4)$ : lokalt asymptotisk stabil ligevægt;  $(-1, 1)$  og  $(-2, 4)$ : ustabile.

**164(a)** Koefficientmatrix  $A = \begin{pmatrix} -1/2 & k \\ k & -1/2 \end{pmatrix}$ . Karakteristisk polynomium  $z^2 - \text{tr}(A)z + \det(A) = z^2 + z + (\frac{1}{4} - k^2)$ . Stabil:  $\text{tr}(A) = -1 < 0$  OK, og  $\det(A) = \frac{1}{4} - k^2 > 0$  giver i alt  $-\frac{1}{2} < k < \frac{1}{2}$ .

**164(b)** For  $x = e^{-kt}$  og  $y = -e^{-kt}$  er  $y = -x$ . I første ligning er VS=  $\dot{x} = -kx$  og HS=  $-\frac{1}{2}x - kx + \frac{1}{2}x = -kx$ , dvs VS=HS. I anden ligning er VS=  $\dot{y} = kx$  og HS=  $kx + \frac{1}{2}x - \frac{1}{2}x = kx$ , altså VS=HS.

**164(c)** For  $k = 1$ : kar. pol.  $z^2 + z - \frac{3}{4}$ , rødder  $\frac{1}{2}, -\frac{3}{2}$ . Generelle løsning  $x = Ce^{\frac{1}{2}t} + De^{-\frac{3}{2}t}$ , hvoraf fra første (homogene) ligning  $y = \dot{x} + \frac{1}{2}x$ , altså  $y = Ce^{\frac{1}{2}t} - De^{-\frac{3}{2}t}$ .

**164(d)** En partikulær løsning  $(x, y) = (e^{-t}, -e^{-t})$  bestemt i (b), så generelle løsning:  $x = Ce^{\frac{1}{2}t} + De^{-\frac{3}{2}t} + e^{-t}$ ,  $y = Ce^{\frac{1}{2}t} - De^{-\frac{3}{2}t} - e^{-t}$ .

**165(a)**  $F'_x = e^{a\dot{x}+bx}b$ ,  $F'_{\dot{x}} = e^{a\dot{x}+bx}a$ ,  $\frac{d}{dt}F'_{\dot{x}} = e^{a\dot{x}+bx}a(a\ddot{x} + b\dot{x})$ . Eulerligning  $F'_x = \frac{d}{dt}F'_{\dot{x}}$  giver  $e^{a\dot{x}+bx}b = e^{a\dot{x}+bx}a(a\ddot{x} + b\dot{x})$  eller  $\ddot{x} + \frac{b}{a}\dot{x} = b/a^2$ .

**165(b)** Med  $F(x, u) = e^{au+bx}$  er Hesse  $F'' = \begin{pmatrix} b^2F & abF \\ abF & a^2F \end{pmatrix}$ . Her er  $F''_{xx} = b^2F > 0$  og  $\det F'' = 0$ , så positiv semidefinit. Altså er  $F$  konveks, og . . .

**165(c)** For  $a = b = 1$  fås  $\ddot{x} + \dot{x} = 1$ . Homogene løsninger er  $x = 1$  og  $x = e^{-t}$ , generelle løsning  $C + De^{-t} + t$ . Randbetingelser giver  $C + D = 0$  og  $C + De^{-1} + 1 = 0$ , hvorfaf  $x = -e/(e-a) + (e/(e-1))e^{-t} + t$ .

**166(a)** Hamilton:  $H = ue^{(r+k)t} - kxe^{kt} + pue^{rt} = e^{rt}(p + e^{kt})u - kxe^{kt}$ .

(i)  $u(t)$  maksimerer  $H$  (lineær), så  $u = 0$  hvis  $p + e^{kt} < 0$ , og  $u = 1$  hvis  $p + e^{kt} > 0$ .

(ii)  $\dot{p} = -H'_x = ke^{kt}$ ,  $\dot{x} = ue^{rt}$ .

(iii)  $x(0) = 1$ ,  $p(2) = 0$  (da  $x(2)$  er fri).

**166(b)** (ii)+(iii) giver  $p = e^{kt} - e^{2k}$ . Første ulighed i (i) er  $2e^{kt} - e^{2k} < 0$ , opfyldt når  $t < t^*$  bestemt ved  $2e^{kt^*} = e^{2k}$ , eller  $\ln 2 + kt^* = 2k$ .

**166(c)** For  $k = \ln 2$  er  $\ln 2(1+t^*) = 2\ln 2$ , hvoraf  $t^* = 1$ . For  $t < 1$  er  $u = 0$ ; derfor er  $\dot{x} = 0$  og  $x(0) = 1$ , hvoraf  $x = 1$ . For  $t > 1$  er  $u = 1$ ; derfor er  $\dot{x} = e^{rt}$  og  $x(1) = 1$  har vi lige vist, hvoraf  $x = \frac{1}{r}(e^{rt} - e^r) + 1$ .

**166(d)** Hamilton er lineær i  $(x, u)$ , specielt konkav, derfor . . .

**167(a)** Trivielt: Indsæt  $x = \cos t$  på venstresiden.

**167(b)**  $a < 1$ .

**167(c)**  $x = Ce^{-\frac{1}{2}t} + De^{2at}$  for  $a \neq -\frac{1}{4}$ , og  $x = Ce^{-\frac{1}{2}t} + Dte^{-\frac{1}{2}t}$  når  $a = -\frac{1}{4}$ .

**167(d)**  $x = \cos t - e^{-\frac{1}{2}t}$  (også når  $a = -\frac{1}{4}$ ).

**168(a)**  $(-1, 0), (0, -2)$ , samt  $a := (0, 0), b := (1, 0), c := (0, 2)$ .

**168(c)** På nul-kurverne, der afgrænsjer  $D$ , to ciklebuer og to intervaler på akserne, peger pilene ind i  $D$  (eller langs randen på intervallerne). Med  $z(t) = (x(t), y(t))$  og  $z(0) \in D$  gælder:  $z(0) = b$  giver  $z(t) = b$ ;  $z(0) = c$  giver  $z(t) = c$ ;  $z(0) = (v, 0)$  giver  $z(t) \rightarrow b$ ; alle andre tilfælde:  $z(t) \rightarrow c$  for  $t \rightarrow \infty$ .

**168(d)**  $a$  er ustabilt;  $b$  er ustabilt (saddelpunkt);  $c$  asymptotisk stabilt.

**169(a)**  $2atx + t^2\dot{x} + 8t = \frac{d}{dt}(t^2x + 2t\dot{x}) = 2tx + t^2\dot{x} + 2\dot{x} + 2t\ddot{x}$  eller  $t\ddot{x} + \dot{x} + (1-a)tx = 4t$ .

**169(b)**  $F(t, x, u)$  er konveks: Hessematrixen  $A = F''$  har  $a_{11} = 2at$  og  $\det F'' = 4at^2 - t^4 = t^2(4a - t^2)$ ; for  $a \geq 1$  er begge  $\geq 0$  på intervallet  $1 \leq t \leq 2$ , altså positiv semidefinit.

**169(c)**  $\frac{d}{dt}(t\dot{x}) = 4t$  giver  $t\dot{x} = 2t^2 + C$  eller  $\dot{x} = 2t + C/t$ , hvoraf  $x = t^2 + C \ln t + D$ .

**169(d)**  $x = t^2 + C \ln t + D$ , med  $D = -1$  og  $C = -7/(\ln 2 + \frac{1}{2})$ .

**170(a)**  $(x_1, y_1) = (\frac{1}{2}, -\frac{9}{2}), (x_2, y_2) = (-\frac{5}{4}, 4)$ .

**170(b)** Karakteristisk polynomium  $z^2 + \frac{1}{2}z + \frac{1}{4}$ , altså asymptotisk stabil.

**170(c)** Med ligevægtspunkt  $(x^*, y^*)$  er  $\lim_{t \rightarrow \infty} x_t = x^*$  og  $\lim_{t \rightarrow \infty} y_t = y^*$ .

**170(d)**  $x^* = 2, y^* = 1$  (Løs ligningerne med  $x_{t+1} = x_t = x^*$  og  $y_{t+1} = y_t = y^*$ .)

**171(a)** Hamilton:  $H = 2 \sin t x - \frac{1}{2}u^2 + pu$ . (1)  $u = 1$  for  $p \geq 1$ ,  $u = p$  for  $0 \leq p \leq 1$ ,  $u = 0$  for  $p \leq 0$ . (2)  $\dot{p} = -H'_x = -2 \sin t$ . (3)  $p(\pi/2) = 0$ .

**171(b)**  $p = 2 \cos t$  ifølge (2) og (3). (aftagende for  $0 \leq t \leq \frac{\pi}{2}$ , og  $\cos \frac{\pi}{2} = \frac{1}{2}$ ).

**171(c)**  $u = 1$  for  $t \leq \frac{\pi}{3}$  og  $u = 2 \cos t$  for  $t \geq \frac{\pi}{3}$ . Heraf:  $x = t - \frac{\pi}{3}$  for  $t \leq \frac{\pi}{3}$ , specielt  $x(\frac{\pi}{3}) = 0$ , og  $x = 2 \sin t - \sqrt{3}$  for  $t \geq \frac{\pi}{3}$ .

**171(d)**  $H$  er konkav i  $(x, u)$ , nemlig lig  $-u^2$  plus lineært.

**172(a)**  $k < 0$ .

**172(b)**  $(x, y) = (Ce^{kt} + Dte^{kt}, De^{kt})$ .

**172(c)**  $(x, y) = (-1/k + Ce^{kt} + Dte^{kt}, De^{kt})$ .

**172(d)**  $(x, y) = (C + (D+1)t, D)$ .

**173(a)**  $(x, y) = (-4, 0), (0, 0), (0, 6), (4, 0)$ .

**173(c)** Med  $z(t) := (x(t), y(t))$ : For  $z(0) = (0, 0)$  (stationært) er  $\lim z(t) = (0, 0)$ . Ellers, på  $x$ -aksen, er  $\lim z(t) = (4, 0)$ . For alle andre muligheder for  $z(0)$  er  $\lim z(t) = (0, 6)$ .

**174(a)** Eulerligning:  $t^2\ddot{x} + bt\dot{x} + cx = 0$ . Trans.bet.:  $\dot{x}(2) = 0$ .

**174(b)** Når  $c \leq 0$  er  $F$  sum af sur parabel i  $x$  og sur parabel i  $u$ , og derfor konkav i  $x, u$ .

**174(c)**  $x = t^3$  og  $x = t^{-1}$  indsat giver 0, så fuldstændige løsning:  $x = At^3 + Bt^{-1}$ .

**174(d)** Løsning  $1 = x(1) = A + B$ ,  $0 = \dot{x}(2) = 12A - B/4$ , hvoraf  $A = 1/49$ ,  $B = 48/49$ .

**175(a)** Trivielt: Indsættelse af  $x_t = 2^t$  i venstresiden giver 0.

**175(b)** Asymptotisk stabil når  $|2a - \frac{1}{2}| < 1 - a$  og  $-a < 1$ , altså når  $-\frac{1}{2} < a < \frac{1}{2}$ .

**175(c)**  $x_t = C(-\frac{1}{2})^t + D(2a)^t$  for  $a \neq -\frac{1}{4}$  og  $x_t = C(-\frac{1}{2})^t + Dt(-\frac{1}{2})^t$  for  $a = -\frac{1}{4}$ .

**175(d)**  $x_t = 2^t + 2(-\frac{1}{2})^t$  (også for  $a = -\frac{1}{4}$ ).

**176(a)** Hamilton:  $H = (-2tx - u^2) + 2pu$ .

(i)  $u(t)$  maksimerer  $H$ , dvs  $u = 1$  hvis  $p \geq 1$ ,  $u = p$  hvis  $-1 \leq p \leq 1$  og  $u = -1$  for  $p \leq -1$ . (ii)  $\dot{p} = -H'_x = 2t$ ,  $\dot{x} = 2u$ . (iii)  $x(0) = 1$ ,  $p(2) = 1$ .

**176(b)** (ii)+(iii) giver  $p = t^2 - 3$ .

**176(c)**  $p(\sqrt{2}) = -1$ . Heraf: for  $0 \leq t \leq \sqrt{2}$  er  $u = -1$  og  $x = -2t + 1$ ; specielt  $x(\sqrt{2}) = -2\sqrt{2} + 1$ . For  $\sqrt{2} \leq t \leq 2$  er  $u = t^2 - 3$  og  $x = \frac{2}{3}t^3 - 6t + A$  hvor  $A = \frac{8}{3}\sqrt{2} + 1$ .

**176(d)** ... konkave ... ( $H$  er sum af lineær i  $x, u$  og sur parabel i  $u$ , og  $S(x) = x$ ).