

# FM210 Meccanica Analitica

## Tutorato 2

Docente: Guido Gentile, Esercitatrice: Livia Corsi  
Tutori: Lorenzo de Leonardis, Laura Fagotto

08/03/2024

*"La matematica è l'arte di dare lo stesso nome a cose diverse."*

Henri Poincaré

**Esercizio 1.** Si consideri l'equazione del moto per un punto materiale di massa  $m = 1$  su  $\mathbb{R}$ :

$$\ddot{x} = x^2 - x.$$

1. Si determini una grandezza conservata del moto;
2. Si disegnino le curve di livello corrispondenti nel piano delle fasi;
3. Si identifichino i dati iniziali corrispondenti a moti periodici, a moti aperti e a moti limitati asintotici.

**Esercizio 2.** Sia  $V(x) = x + 2 \sin x$  un potenziale. Rispondere alle seguenti richieste:

1. Scrivere l'equazione del moto e verificare la conservazione dell'energia meccanica, cioè mostrare che  $E(x, \dot{x}) = \frac{\dot{x}^2}{2} + V(x)$  è una costante del moto;
2. Si disegni il grafico dell'energia potenziale;
3. Si determinino i punti di equilibrio del sistema dinamico associato;
4. Si disegnino le curve di livello corrispondenti nel piano delle fasi,
5. Si identifichino i dati iniziali corrispondenti a (qualora esistano) moti periodici, a moti aperti e a moti limitati asintotici.

**Esercizio 3.** Si consideri il sistema meccanico unidimensionale che descrive un punto materiale di massa  $m = 1$  sottoposto alla forza di energia potenziale

$$V(x) = \log(1 + x^2) - \log(1 + \alpha x + x^2).$$

Si consideri esplicitamente il caso  $\alpha = 1$ .

1. Si studi il grafico dell'energia potenziale  $V(x)$ ;
2. Si determinino i punti di equilibrio del sistema dinamico associato;
3. Si discuta la stabilità dei punti di equilibrio;
4. Si discuta qualitativamente il moto del sistema nel piano delle fasi  $(x, \dot{x})$ .

Si discuta come cambia lo scenario al variare di  $\alpha$  in  $\mathbb{R}$ .

**Esercizio 4.** Si consideri il sistema meccanico unidimensionale che descrive un punto materiale di massa  $m = 1$  sottoposto alla forza di energia potenziale

$$V(x) = e^{-x^2} x^2 (x^2 - \alpha)$$

Si consideri esplicitamente il caso  $\alpha = 1$

1. Si studi il grafico dell'energia potenziale  $V(x)$ ;
2. Si determinino i punti di equilibrio del sistema dinamico associato;
3. Si discuta la stabilità dei punti di equilibrio;
4. Si discuta qualitativamente il moto del sistema nel piano delle fasi  $(x, \dot{x})$ .

**Esercizio 5.** Si consideri il sistema meccanico unidimensionale che descrive un punto materiale di massa  $m \neq 0$  su  $\mathbb{R}$  sottoposto alla forza di energia potenziale

$$V(x) = \frac{x^4}{4} + \gamma \frac{x^2}{2} + e^x$$

1. Si determinino i punti di equilibrio al variare di  $\gamma \in \mathbb{R}$ ;
2. Si studi la stabilità dei punti di equilibrio, si disegnino le curve di livello corrispondenti sul piano delle fasi e si verifichi la coerenza di stabilità/instabilità con la rappresentazione grafica;
3. Si determini l'energia del sistema, si faccia un disegno grafico dell'energia rispetto alle variabili  $(x, \dot{x})$  e si verifichi che  $E(x, \dot{x})$  è una costante del moto.

**Esercizio 6.** (BONUS) Si consideri il seguente sistema dinamico planare:

$$\begin{cases} \dot{x} = g(x, y) \cdot \partial_y W(x, y) \\ \dot{y} = -g(x, y) \cdot \partial_x W(x, y) \end{cases} \quad \text{con } g \in \mathcal{C}(I, \mathbb{R}), W \in \mathcal{C}'(I, \mathbb{R}) \text{ e } (x, y) \in \mathbb{R}^2, I \subset \mathbb{R}^2$$

1. Si dimostri che  $W(x, y)$  è una costante del moto per il sistema;
2. Se  $g(x, y) \neq 0$  per ogni  $(x, y) \in I$ , si dimostri che i punti di equilibrio del sistema corrispondono ai punti stazionari della funzione  $W(x, y)$  e si trovi una possibile candidata come funzione di Ljapunov;
3. Si consideri il sistema di Lotka-Volterra

$$\begin{cases} \dot{x} = (A - By)x \\ \dot{y} = (Cx - D)y \end{cases} \quad \text{con } A, B, C, D \text{ costanti positive.}$$

Si verifichi che appartiene alla classe dei sistemi descritti nell'esercizio trovando la  $g(x, y)$ , si determinino i punti di equilibrio del sistema e se ne studi la stabilità trovandone una quantità conservata.

(Suggerimento: Verificare che la quantità conservata corrisponde alla funzione di Ljapunov, utile a dimostrare la stabilità di un certo punto di equilibrio)

**Esercizio 7.** (BONUS) [Sistemi gradiente e funzione di Ljapunov] Sia  $z = (x_1, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^n$  e  $U \in \mathcal{C}'(\mathbb{R}^n, \mathbb{R})$  un certo potenziale. Si consideri il seguente sistema:

$$\dot{z} = -\nabla_z U(z) := -(\partial_{x_1} U, \dots, \partial_{x_n} U)^t$$

1. Si trovi una naturale funzione di Ljapunov associata al sistema gradiente;
2. Si dimostri che ogni punto  $z_0$  di minimo locale forte per  $U(z)$  è un punto di equilibrio asintoticamente stabile per il sistema dinamico gradiente;

3. *Si dimostri che i sistemi gradienti con potenziali che ammettono minimi locali forti non possono ammettere costanti del moto;*
4. *Si consideri il sistema gradiente indotto dal potenziale  $U(x,y) = -\frac{2+x^2+y^2}{(1+x^2)(1+y^2)}$  e lo si studi completamente. Il punto di equilibrio trovato ha una stabilità coerente con il punto 2?*
5. *Si consideri il sistema gradiente indotto dal potenziale  $U(x,y) = xy \ln(x)$ . L'instabilità del punto di equilibrio viola il punto 2?*