Corso di laurea in Matematica - Anno Accademico 2005/2006

FM1 - Equazioni differenziali e meccanica

PROVA SCRITTA (09-01-2007)

ESERCIZIO 1. [5] Data la matrice

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & -1 \end{pmatrix},$$

si calcoli A^k per ogni $k \in \mathbb{N}$ e si utilizzi il risultato per calcolare exp A.

ESERCIZIO 2. [8] Dato il problema di Cauchy in \mathbb{R}

$$\begin{cases} \dot{x} = \frac{5}{4} x^{1/5}, \\ x(0) = 0, \end{cases}$$

si risponda alle seguenti domande.

- (2.1) Si dimostri che esiste più di una soluzione.
- (2.2) Si spieghi perché il risultato non è in contraddizione con il teorema di unicità.
- (2.3) Quante soluzioni esistono?
- (2.4) Cosa succede se si cambia il dato iniziale ponendo x(0) = 1? In particolare quante soluzioni esistono?

ESERCIZIO 3. [5] Si consideri il sistema di equazioni differenziali in \mathbb{R}^n

$$\dot{x} = Ax + f(x),$$

dove A è una matrice $n \times n$ e f è una funzione C^{∞} tale che $f(x) = O(|x|^2)$. Si dimostri che se Re $\lambda < 0$ per ogni autovalore λ di A, allora x = 0 è un punto d'equilibrio asintoticamente stabile per il sistema.

ESERCIZIO 4. [12] Si consideri il sistema dinamico planare

$$\begin{cases} \dot{x} = 2y \left(x^2 + 2y^2 - 1 - R^2 \right), \\ \dot{y} = -2x \left(y^2 - 1 \right), \end{cases}$$

con $R \geq 0$.

(4.1) Si dimostri che la funzione

$$H(x,y) = (x^2 + y^2 - R^2)(y^2 - 1)$$

è una costante del moto per il sistema.

- (4.2) Si determinino i punti d'equilibrio al variare di $R \in \mathbb{R}_+$.
- (4.3) Se ne discuta la stabilità per R > 1.
- (4.4) Si studi qualitativamente il moto nel piano (x, y) per R > 1.
- (4.5) Si discuta la stabilità dei punti d'equilibrio per R=1.
- (4.6) Si studi qualitativamente il moto nel piano (x, y) per R = 1.
- (4.7) Come cambia lo scenario per R < 1?

ESERCIZIO 5. [6] Si consideri un sistema che si muova di moto rotatorio rispetto a un sistema di riferimento fisso. Sia B(t) l'operatore lineare che descrive la rotazione del sistema.

- (5.1) Si dia la definizione di operatore velocità angolare in termini di B(t).
- (5.2) Se ne discutano e dimostri le proprietà principali.
- (5.3) Cos'è il vettore velocità angolare e come è legato all'operatore velocità angolare?

ESERCIZIO 6. [6] Si enuncino le tre leggi di Keplero se ne dimostri una a piacere.