

۱. (۸نمره) الف) مفاهیم زیر را به دقت تعریف کنید:
نقطه تعادل مجانبی پایدار، مجموعه ω -حدی مدار نقطه x_* ، انتگرال اول یک دستگاه معادلات دیفرانسیل در صفحه، تابع لیاپانوف قوی، یک مجموعه به طور مثبت پایا،
ب) صورت قضایای اصل پایایی لاسال، چتائف و هارتمن گرابمن را به دقت بیان کنید:
۲. (۱۰نمره) فرض کنید $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ تابعی از رده C^1 ، \bar{x} یک نقطه تعادل دستگاه $\dot{x} = f(x)$ و قسمت حقیقی همه مقادیر ماتریس ژاکوبی $Df(\bar{x})$ منفی باشد. نشان دهید نقطه تعادل \bar{x} مجانبی پایدار است (صورت قضایا و لم های مورد استفاده را به دقت بیان کنید).
۳. (۱۶نمره) معادله مرتبه دوم زیر را در نظر بگیرید:
$$\ddot{x} + a\dot{x} + x + x^5 = 0$$
الف) تمامی نقاط تعادل و نوع پایداری آن ها را تعیین کنید.
ب) نمای فاز این سیستم را به ازای $a = 0$ رسم کنید.
ج) دوره تناوب مدار تناوبی دستگاه فوق گذرا از نقاط $(a, 0)$ و $(b, 0)$ ($a < 0 < b$) را به صورت یک انتگرال معین بیان کنید.
د) با استفاده از اصل پایایی لاسال دامنه جذب مبدا را به ازای $a > 0$ تعیین کنید.
۴. (۶نمره) با استفاده از یک تابع درجه دوم نوع پایداری مبدا در سیستم زیر را تعیین کنید:
$$\dot{x}_1 = -x_1^3 + x_1 x_2^2, \quad \dot{x}_2 = -2x_1^2 x_2 - x_2^3$$
۵. (۸نمره) گزاره های زیر را ثابت کنید و یا با یک مثال نقض آن را رد کنید.
الف) هرگاه A و B دو ماتریس حقیقی 2×2 باشند آنگاه $e^{A+B} = e^A \cdot e^B$
ب) فرض کنید مبدا یک نقطه پایدار دستگاه $\dot{x} = f(x)$ ، $x \in \mathbb{R}^n$ باشد که مجانبی پایدار نیست. آنگاه این نقطه نمی تواند یک نقطه زینی معادله خطی شده حول مبدا باشد.
۶. (۱۲نمره) جریان سیستم گرادینانی زیر را به ازای $b > 1$ بررسی کرده نمای فاز آن را رسم کنید (با استدلال و جزئیات کامل):
$$\dot{x}_1 = -x_1^3 - b x_1 x_2^2 + x_1, \quad \dot{x}_2 = -x_2^3 - b x_1^2 x_2 + x_2$$

موفق باشید