



تصحيح الإمتحان

التمرين 1: (8 نقاط)

لتكن المعادله التفاضليه غير الخطيه التاليه:

$$\frac{d^2y}{dt^2} + y + \epsilon\alpha y^2 + \epsilon^2\beta y^3 = 0; \quad y(0) = A, \quad \frac{dy(0)}{dt} = 0, \quad (1)$$

$$0 < \epsilon \ll 1, \quad \alpha, \beta \in \mathbb{R}^*.$$

* أوجد الحل التقريبي للانداست من الرتبه الأولى للمعادله (1).

لدينا

$$\left(\text{نقطه 1} \right) \frac{d^2y}{dt^2} + y = \epsilon(-\alpha y^2 - \epsilon\beta y^3) \Rightarrow F = -\alpha y^2 - \epsilon\beta y^3$$

الحل التقريبي للانداست من الرتبه الأولى هو

$$y(\theta, \epsilon) = y_0(\theta) + \epsilon y_1(\theta) \quad (2)$$

(نقطه 0.5+0.5)

$$\omega(\epsilon) = 1 + \epsilon\omega_1 + \dots \quad (3)$$

و المعادلات $y_0(\theta)$, $y_1(\theta)$ وهم

$$\ddot{y}_0 + y_0 = 0, \quad (\text{نقطه 0.5}) \quad (4)$$

$$\ddot{y}_1 + y_1 = -2\omega_1\dot{y}_0 - \dot{y}_0^2, \quad (\text{نقطه 0.5}) \quad (5)$$

حل المعادله (4) هو $y_0(\theta) = A \cos\theta$ (نقطه 1) نعوض النتيجة في المعادله (5), نجد

$y_1(\theta)$, تحت الشروط الابتدائيه $y_1(\theta) = \dot{y}_1(\theta) = 0$, إذن

$$y_1(\theta) = \frac{\alpha A^2}{6} (-3 + 2\cos\theta + \cos 2\theta), \quad \omega_1 = 0 \quad (\text{نقطه 1+1}) \quad (6)$$

أخيرا, التقريبه الأولى لحل المعادله (1)

$$y(\theta, \epsilon) = A \cos\theta + \epsilon \frac{\alpha A^2}{6} (-3 + 2\cos\theta + \cos 2\theta) + O(\epsilon^2), \quad (\text{نقطه 1})$$

حيث $\theta = \omega t$ و

$$\omega(\epsilon) = 1 + O(\epsilon^2), \quad (\text{نقطه 1}) \quad (7)$$

التمرين 2: (12 نقطة)
نعتبر النظام الديناميكي غير الخطي التالي:

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = \mu(1 - y^2)x - y, \\ \frac{dy}{dt} = x. \end{cases}, \mu \geq 0. \quad (8)$$

1. طبق نظريته تشعب هوفيف على الجملة (8). وما نوعه؟

2. من أجل $y = r \sin \theta, x = r \cos \theta$ أحسب $\frac{dr}{d\theta}$ وإستنتج الدورات الحدية

الإجابة 1. تطبيق نظريته تشعب هوفيف على الجملة (2):
نلاحظ أن المبدأ (0, 0) هو نقطة توازن للنظام. (نقطه 0.5)
المصفوفه يعقوبيه للنظام عند المبدأ هي:

$$J = \begin{pmatrix} \mu & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}. \text{ (نقطه 0.5)}$$

لدينا

$$P_J(\lambda) = \begin{vmatrix} \mu - \lambda & -1 \\ 1 & -\lambda \end{vmatrix} = \lambda^2 - \lambda\mu + 1 = 0, \mu \in [0, 2[) \text{ (نقطه 0.5+0.5)}$$

القيم الذاتية للمصفوفه J مركبه ومترافقه ومساويه لـ $\lambda_{1,2} = \frac{\mu}{2} \pm \frac{i}{2}\sqrt{4 - \mu^2}$ (نقطه 1)

$$\alpha(\mu_0) = 0 \implies \frac{1}{2}\mu = 0 \implies \mu_0 = 0, \quad (1 \text{ نقطه}) \quad 1.$$

$$\text{sgn}(w) = \text{sgn}\left(\frac{\partial g_\mu}{\partial x} \Big|_{\mu=0} (0, 0)\right) = 1, w = 1. \quad (1 \text{ نقطه}) \quad 2.$$

$$\frac{d\alpha(\mu)}{d\mu} \Big|_{\mu=0} = \frac{1}{2} = d > 0. \quad (1 \text{ نقطه}) \quad 3.$$

$$a = \frac{1}{16} [f_{xxx} + f_{xyy} + g_{xxy} + g_{yyy}] + \frac{1}{16} [(f_{xy}(f_{xx} + f_{yy}) - g_{xy}(g_{xx} + g_{yy})) - f_{xx}g_{xx} + f_{yy}g_{yy}] \quad 4.$$

$a = 0.$ (نقطه 1) نعوض في a فنجد:

• لأن $a = 0$ إذن التشعب هو متدهور (نقطه 1)

2. من أجل $y = r \sin \theta, x = r \cos \theta$ أحسب $\frac{dr}{d\theta}$.

$$r\dot{r} = x\dot{x} + y\dot{y} = x(\mu(1 - y^2)x - y) + y(x) = \mu(1 - y^2)x^2 \Rightarrow \dot{r} = \mu(1 - r^2 \sin^2 \theta) r \cos^2 \theta \quad (1 \text{ نقطه})$$

$$\dot{\theta} = \frac{1}{r^2} (x\dot{y} - y\dot{x}) = \frac{1}{r^2} (x^2 - y(\mu(1 - y^2)x - y)) = \cos^2 \theta - \cos \theta \sin \theta \mu(1 - r^2 \sin^2 \theta) - \sin^2 \theta \quad (1 \text{ نقطه})$$

$$\Rightarrow \frac{dr}{d\theta} = \frac{\mu(1 - r^2 \sin^2 \theta) r \cos^2 \theta}{1 - \cos \theta \sin \theta \mu(1 - r^2 \sin^2 \theta)} = \mu f(r)$$

حيث

$$f(r) = \frac{-1}{2\pi} \int_0^{2\pi} \mu(1 - r^2 \sin^2 \theta) r \cos^2 \theta d\theta = \frac{r}{8} (r^2 - 4) \Rightarrow r = 0, \text{ ou } r = 2. \quad (1 \text{ نقطه})$$

و لدينا أيضا

$$\left(f(2) \right)' = \frac{1}{4} \neq 0 \quad (1 \text{ نقطه})$$