

2. välikoe 10.11. 2003

Muistathan kirjoittaa nimesi ja muut vaadittavat jokaiseen vastauspaperiin!

Sallittu: funktiolaskin

- ✗ Olkoon annettu \mathbb{R}^4 :n vektorit $v_1 = [3, -1, 2, -1]^T$ ja $v_2 = [-5, 9, -9, 3]^T$.
- 6 (A) Muodosta niiden viritämälle alavaruudelle ortogonaalinen kanta $\{u_1, u_2\}$.

✗ Esitä vektori $v = 2v_1 + v_2$ kannan $\{u_1, u_2\}$ avulla. Käytä hyväksesi ortogonaalisuutta. (Jos lasket "vanhanaikaisesti", yhtälösystemin ratkaisun, joudut tekemään enemmän työtä ja kärsit yhden pisteen "metodivähennyksen".)

- ✗ Määritä Laplace-muunnos funktioille
- (a) $f(t) = \cosh(at) \sin(bt)$, $f(t) = \begin{cases} t, & \text{kun } 0 \leq t \leq 1 \\ 1, & \text{kun } t > 1. \end{cases}$

✗ Ratkaise Laplace-muunnosta käyttäen alkuarvoehtava

$$y'' + 3y' + 2y = \begin{cases} 1, & \text{kun } 0 \leq t < 1 \\ 0, & \text{kun } t \geq 1 \end{cases}, \quad y(0) = 0, y'(0) = 0.$$

- 4. Tarkastelun kohteena olkoon systeemi $y' = Ay$, missä $A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ d & 0 \end{bmatrix}$

4.1 Olkoon (a) $d > 0$ (voit ottaa $d = 4$) ja (b) $d < 0$ (voit ottaa $d = -4$).
 Mm odosta kummassakin tapauksessa yleinen ratkaisu, hahmottele faasitasokuva suuntanuoliineen ja ilmoita O :n tyyppi ja stabiilisuus.
 Huomaa, että erityisesti (b)-kohdassa voit käyttää suuntanuolikkvymyksen ratkaisuun itseänsä differentiaaliyhtälösystemiä.

Kaava- ja ohjekokoelma

Tarkotus ei ole, että kaikkia kaavoja pitäisi käyttää tässä koeksessa. Olkoon tämä "pikkumaailma".

Vektorinormeja:

$$\|x\|_1 = \sum_{k=1}^n |x_k| \quad (\text{"taksikuskinnormi"})$$

$$\|x\|_2 = \sqrt{\langle x, x \rangle} = \left(\sum_{k=1}^n |x_k|^2 \right)^{1/2} \quad (\text{"euklidinen normi"})$$

$$\|x\|_\infty = \max_{1 \leq k \leq n} |x_k|$$

Matriisnormi: $\|A\| = \max_{\|x\|=1} \|Ax\|$ Jos vektorinormina on $\|\cdot\|_1$ tai $\|\cdot\|_\infty$, saadaan helpot lausekkeet:

$$\|A\|_1 = \max_{1 \leq j \leq n} \sum_{i=1}^n |a_{ij}|, \quad \|A\|_\infty = \max_{1 \leq i \leq m} \sum_{j=1}^n |a_{ij}|$$

Laplace-muunnokset

Määritelmä: Annettu $f(t)$, $\mathcal{L}f = F$, $F(s) = \int_0^\infty f(t)e^{-st} dt$ Merk. $u(t) = H(t)$ = yksikköaskelfunktio.
 $(\mathcal{L}f')(s) = sF(s) - f(0)$, $(\mathcal{L}f'')(s) = s^2F(s) - sf(0) - f'(0)$, $\mathcal{L}\left\{\int_0^t f(\tau)d\tau\right\} = \frac{1}{s}F(s)$, $\mathcal{L}(f * g) = (\mathcal{L}f)(\mathcal{L}g)$, $(f * g)(t) = \int_0^t f(t-\tau)g(\tau)d\tau = (g * f)(t)$
 $\mathcal{L}\{e^{at}f(t)\} = F(s-a)$, $\mathcal{L}\{u(t-a)f(t-a)\} = e^{-as}F(s)$, $\mathcal{L}\{\delta(t-a)\} = e^{-as}$

Laplace-taulukko

$f(t)$	t^k	e^{at}	$\cosh at$	$\sinh at$	$\cos \omega t$	$\sin \omega t$
$F(s)$	$\frac{k!}{s^{k+1}}$	$\frac{1}{s-a}$	$\frac{s}{s^2-a^2}$	$\frac{a}{s^2-a^2}$	$\frac{s}{s^2+\omega^2}$	$\frac{\omega}{s^2+\omega^2}$

Osamurtokehitelmat

$$\int_a^b \frac{1}{x} dx = \ln x \Big|_a^b = \ln b - \ln a$$

Olk. $F(s) = \frac{P(s)}{Q(s)}$, missä $\deg(P) < \deg(Q)$

- 1) Jos $Q(s)$:llä on yksinkertainen tekijä $s-a$, otetaan kehittelmään termi $\frac{A}{s-a}$.
- 2) Jos $Q(s)$:llä on yksinkertainen tekijä $s^2 + bs + c$, tulee kehittelmään termi $\frac{Bs+C}{s^2+bs+c}$, jos halutaan operoia reaalisilla kertoimilla.

KÄÄNNÄ

3) Jos en. muotoa olevat termit esiintyvät korkeammassa potenssissa, sano-
kaamme r , otetaan termit $\frac{A_1}{s-a} + \frac{A_2}{(s-a)^2} + \dots + \frac{A_r}{(s-a)^r}$ ja vastaavasti toisessa
tapauksessa termit $\frac{B_1 s + C_1}{s^2 + b s + c} + \dots + \frac{B_r s + C_r}{(s^2 + b s + c)^r}$

Sekalaisia kaavoja

$$\cosh t = \frac{1}{2}(e^t + e^{-t}), \quad \sinh t = \frac{1}{2}(e^t - e^{-t}).$$

$$\sin(\alpha \pm \beta) = \sin \alpha \cos \beta \pm \cos \alpha \sin \beta.$$

$$\cos(\alpha \pm \beta) = \cos \alpha \cos \beta \mp \sin \alpha \sin \beta.$$

$y' = Ay$, kompleksiset ominaisarvot

Yleinen (reaalinen) ratkaisu on muotoa

$$y(t) = [\mathbf{u} | \mathbf{v}] e^{\alpha t} \begin{bmatrix} \cos(\beta t) & \sin(\beta t) \\ -\sin(\beta t) & \cos(\beta t) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A \\ B \end{bmatrix}, \quad \text{missä } \mathbf{u} \text{ ja } \mathbf{v} \text{ liittyvät luon-}$$

nollisella tavalla ominaisvektoreihin ja α ja β yhtä luonnollisella tavalla omi-
naisarvoihin.