

H20T2A1

- a) Bestimmen Sie alle kritischen Punkte und deren Art für die Funktion
 $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}; (x, y) \rightarrow x^2 + (\sin y)^2$
- b) Bestimmen Sie alle stationären Lösungen des Differentialgleichungssystems
 $x' = \sin(y) \cos(y)$
 $y' = -x$
 und untersuchen Sie, welche stationären Lösungen stabil bzw. instabil sind.

Zu a)

Kritische Punkte von f sind die Nullstellen von $f'(x, y) = (\text{grad}f)(x, y) = \begin{pmatrix} 2x \\ 2 \sin(y) \cos(y) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix}$,
 d.h. $x=0$ und $y \in \pi\mathbb{Z}$ (dh $\sin(y)=0$) oder $y \in \pi\mathbb{Z} + \pi/2$ (dh $\cos(y)=0$). Somit sind die kritischen Punkte
 von f gegeben durch $(0, k\pi)$ und $(0, k\pi + \pi/2)$ für $k \in \mathbb{Z}$.

$$(\text{Hess}f) \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2(\cos y)^2 - 2(\sin y)^2 \end{pmatrix}.$$

$(\text{Hess}f) \begin{pmatrix} 0 \\ k\pi \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$ hat den doppelten Eigenwert 2, ist also positiv definit, daher sind die
 kritischen Punkte $(0, k\pi)$, $k \in \mathbb{Z}$ isolierte lokale Minima.

$(\text{Hess}f) \begin{pmatrix} 0 \\ k\pi + \pi/2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 & 0 \\ 0 & -2 \end{pmatrix}$ hat die Eigenwerte -2 und 2, ist also indefinit, daher sind die
 kritischen Punkte $(0, k\pi + \pi/2)$, $k \in \mathbb{Z}$ Sattelpunkte.

Zu b)

Die stationären Lösungen der DGL sind die Nullstellen von $g: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2; \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} \sin(y) \cos(y) \\ -x \end{pmatrix}$, also
 wieder $(0, k\pi)$ und $(0, k\pi + \pi/2)$ für $k \in \mathbb{Z}$.

Die Jacobimatrix ist $(Jg) \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & (\cos y)^2 - (\sin y)^2 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$.

$(Jg) \begin{pmatrix} 0 \\ k\pi + \pi/2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$, hat also das charakteristische Polynom $x^2 - 1 = (x+1)(x-1)$, hat also einen
 Eigenwert mit $\text{RE}(1) = 1 > 0$; somit sind die stationären Lösungen $(0, k\pi + \pi/2)$, $k \in \mathbb{Z}$ instabil.

$(Jg) \begin{pmatrix} 0 \\ k\pi \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$, hat also das charakteristische Polynom $x^2 + 1 = (x+i)(x-i)$, hat also Eigenwerte
 $\pm i$ mit $\text{RE}(\pm i) = 0$ und durch Linearisierung erhält man für die stationären Lösungen $(0, k\pi)$, $k \in \mathbb{Z}$
 keine Stabilitätsaussage.

Wegen $\langle (\text{grad}f) \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}, g \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \rangle = \langle \begin{pmatrix} 2x \\ 2 \sin(y) \cos(y) \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} \sin(y) \cos(y) \\ -x \end{pmatrix} \rangle = 0$, ist f eine Erhaltungsgröße für
 $\begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = g(x, y)$. Da nach (a) jedes $(0, k\pi)$ ein isoliertes lokales Minimum der Erhaltungsgröße f ist
 mit $f(0, k\pi) = 0$, gibt es eine Umgebung U_k von $(0, k\pi)$ mit $f(x, y) > f(0, k\pi)$ für alle $(x, y) \in$
 $U_k \setminus \{(0, k\pi)\}$. Die Lösungen $(0, k\pi)$, $k \in \mathbb{Z}$ sind somit stabil.