

# Nemlineáris rendszerek vizsgálata

1. Határozzuk meg az egyensúlyi helyzeteket és azok stabilitását az alábbi rendszerek esetén.

$$(a) : \begin{aligned} x_{n+1} &= x_n \left( \frac{3}{2} - x_n - y_n \right), \\ y_{n+1} &= y_n \left( \frac{1}{3} + x_n \right); \end{aligned}$$

$$(b) : \begin{aligned} x_{n+1} &= x_n y_n^2, \\ y_{n+1} &= 2 \frac{y_n}{1 + x_n}. \end{aligned}$$

2.\* Keressük meg az alábbi rendszer *nemnegatív* egyensúlyi helyzetit és mutassuk meg, hogy ezek instabilak, ha  $\alpha > 0$ ,  $\beta > 0$  és  $\gamma > \delta > 0$ :

$$\begin{aligned} x_{n+1} &= \alpha x_n y_n^\beta, \\ y_{n+1} &= \gamma \frac{y_n}{\delta + x_n}. \end{aligned}$$

Megoldások:

2. (a)  $f(x, y) = 1, 5x - x^2 - xy, g(x, y) = y/3 + xy,$

$$J(x, y) = \begin{pmatrix} \frac{3}{2} - 2x - y & -x \\ y & \frac{1}{3} + x \end{pmatrix},$$

$(0, 0)$  instabil,  $(\frac{1}{2}, 0)$  stabil,  $(\frac{2}{3}, -\frac{1}{6})$  instabil.

(b)  $f(x, y) = xy^2, g(x, y) = 2\frac{y}{1+x},$

$$J(x, y) = \begin{pmatrix} y^2 & 2xy \\ \frac{-2y}{(1+x)^2} & \frac{2}{1+x} \end{pmatrix},$$

$(0, 0)$  instabil,  $(1, 1)$  instabil,  $(1, -1)$  instabil.

3.  $f(x, y) = \alpha xy^\beta, g(x, y) = \gamma\frac{y}{\delta+x},$  egyensúlyi helyzetek:  $(0, 0)$  és  $(\gamma - \delta, \alpha^{-\frac{1}{\beta}}) = (\gamma - \delta, (\frac{1}{\alpha})^{\frac{1}{\beta}});$

Jacobi mátrix:

$$J(x, y) = \begin{pmatrix} \alpha y^\beta & \alpha\beta xy^{\beta-1} \\ \frac{-\gamma y}{(\delta+x)^2} & \frac{\gamma}{\delta+x} \end{pmatrix},$$

$(0, 0)$  stabilitása:

$$J(0, 0) = \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & \frac{\gamma}{\delta} \end{pmatrix},$$

$\det(J) = 0, \text{Tr}(J) = \frac{\gamma}{\delta} > 1 \Rightarrow \text{Tr}(J) > 1 + \det(J) \Rightarrow (0, 0)$  instabil;

$(\gamma - \delta, \alpha^{-\frac{1}{\beta}})$  stabilitása:

$$J(\gamma - \delta, \alpha^{-\frac{1}{\beta}}) = \begin{pmatrix} 1 & \alpha^{\frac{1}{\beta}}\beta(\gamma - \delta) \\ -\frac{1}{\gamma}\alpha^{-\frac{1}{\beta}} & 1 \end{pmatrix},$$

$\det(J) = 1 + \frac{\beta(\gamma - \delta)}{\gamma} > 1 \Rightarrow$  instabil.