

Een stelsel met expliciet te berekenen baankrommen

Bekijk het stelsel
$$\begin{cases} x' &= x(y + 1) \\ y' &= (x + 1)(y^2 - 1) \end{cases}$$

Gevraagd:

Een stelsel met expliciet te berekenen baankrommen

Bekijk het stelsel
$$\begin{cases} x' &= x(y + 1) \\ y' &= (x + 1)(y^2 - 1) \end{cases}$$

Gevraagd:

- Alle oplossingen van de vorm $x = \text{const}$ of $y = \text{const}$.
- De rustpunten;
- De aard van de rustpunten;
- Een vergelijking voor de baankrommen $F(x, y(x)) = k$ (welke hier eenvoudig te berekenen en expliciet te maken zijn).

Een stelsel met expliciet te berekenen baankrommen

$$\begin{cases} x' &= x(y + 1) \\ y' &= (x + 1)(y^2 - 1) \end{cases}$$

- Oplossingen van de vorm $x = \text{const}$ of $y = \text{const}$.

Een stelsel met expliciet te berekenen baankrommen

$$\begin{cases} x' &= x(y + 1) \\ y' &= (x + 1)(y^2 - 1) \end{cases}$$

- Oplossingen van de vorm $x = \text{const}$ of $y = \text{const}$.

Oplossingen $x = \text{const}$:

Een stelsel met expliciet te berekenen baankrommen

$$\begin{cases} x' &= x(y + 1) \\ y' &= (x + 1)(y^2 - 1) \end{cases}$$

- Oplossingen van de vorm $x = \text{const}$ of $y = \text{const}$.

Oplossingen $x = \text{const}$: $x = 0$;

Een stelsel met expliciet te berekenen baanvormen

$$\begin{cases} x' &= x(y + 1) \\ y' &= (x + 1)(y^2 - 1) \end{cases}$$

- Oplossingen van de vorm $x = \text{const}$ of $y = \text{const}$.

Oplossingen $x = \text{const}$: $x = 0$;

Oplossingen $y = \text{const}$:

Een stelsel met expliciet te berekenen baankrommen

$$\begin{cases} x' &= x(y + 1) \\ y' &= (x + 1)(y^2 - 1) \end{cases}$$

- Oplossingen van de vorm $x = \text{const}$ of $y = \text{const}$.

Oplossingen $x = \text{const}$: $x = 0$;

Oplossingen $y = \text{const}$: $y = 1$ of $y = -1$;

$$\begin{cases} x' &= x(y + 1) \\ y' &= (x + 1)(y^2 - 1) \end{cases}$$

- Oplossingen van de vorm $x = \text{const}$ of $y = \text{const}$.

Oplossingen $x = \text{const}$: $x = 0$;

Oplossingen $y = \text{const}$: $y = 1$ of $y = -1$;

maar tweede oplossing valt af, want dan ook $x' = 0$, dus zijn allemaal rustpunten.

- De rustpunten:

Een stelsel met expliciet te berekenen baankrommen

$$\begin{cases} x' &= x(y + 1) \\ y' &= (x + 1)(y^2 - 1) \end{cases}$$

- Oplossingen van de vorm $x = \text{const}$ of $y = \text{const}$.

Oplossingen $x = \text{const}$: $x = 0$;

Oplossingen $y = \text{const}$: $y = 1$ of $y = -1$;

maar tweede oplossing valt af, want dan ook $x' = 0$, dus zijn allemaal rustpunten.

- De rustpunten:

$$x(y + 1) = 0 \Leftrightarrow x = 0 \text{ of } y = -1;$$

Een stelsel met expliciet te berekenen baankrommen

$$\begin{cases} x' = x(y + 1) \\ y' = (x + 1)(y^2 - 1) \end{cases}$$

- Oplossingen van de vorm $x = \text{const}$ of $y = \text{const}$.

Oplossingen $x = \text{const}$: $x = 0$;

Oplossingen $y = \text{const}$: $y = 1$ of $y = -1$;

maar tweede oplossing valt af, want dan ook $x' = 0$, dus zijn allemaal rustpunten.

- De rustpunten:

$x(y + 1) = 0 \Leftrightarrow x = 0$ of $y = -1$; één voor één substitueren in tweede vgl:

Een stelsel met expliciet te berekenen baankrommen

$$\begin{cases} x' &= x(y + 1) \\ y' &= (x + 1)(y^2 - 1) \end{cases}$$

- Oplossingen van de vorm $x = \text{const}$ of $y = \text{const}$.

Oplossingen $x = \text{const}$: $x = 0$;

Oplossingen $y = \text{const}$: $y = 1$ of $y = -1$;

maar tweede oplossing valt af, want dan ook $x' = 0$, dus zijn allemaal rustpunten.

- De rustpunten:

$x(y + 1) = 0 \Leftrightarrow x = 0$ of $y = -1$; één voor één substitueren in tweede vgl:

$$x = 0 \rightarrow (0 + 1)(y^2 - 1) = 0 \rightarrow y = \pm 1,$$

Een stelsel met expliciet te berekenen baankrommen

$$\begin{cases} x' = x(y + 1) \\ y' = (x + 1)(y^2 - 1) \end{cases}$$

- Oplossingen van de vorm $x = \text{const}$ of $y = \text{const}$.

Oplossingen $x = \text{const}$: $x = 0$;

Oplossingen $y = \text{const}$: $y = 1$ of $y = -1$;

maar tweede oplossing valt af, want dan ook $x' = 0$, dus zijn allemaal rustpunten.

- De rustpunten:

$x(y + 1) = 0 \Leftrightarrow x = 0$ of $y = -1$; één voor één substitueren in tweede vgl:

$x = 0 \rightarrow (0 + 1)(y^2 - 1) = 0 \rightarrow y = \pm 1$, geeft $(0, 1)$ en $(0, -1)$.

Een stelsel met expliciet te berekenen baankrommen

$$\begin{cases} x' = x(y + 1) \\ y' = (x + 1)(y^2 - 1) \end{cases}$$

- Oplossingen van de vorm $x = \text{const}$ of $y = \text{const}$.

Oplossingen $x = \text{const}$: $x = 0$;

Oplossingen $y = \text{const}$: $y = 1$ of $y = -1$;

maar tweede oplossing valt af, want dan ook $x' = 0$, dus zijn allemaal rustpunten.

- De rustpunten:

$x(y + 1) = 0 \Leftrightarrow x = 0$ of $y = -1$; één voor één substitueren in tweede vgl:

$x = 0 \rightarrow (0 + 1)(y^2 - 1) = 0 \rightarrow y = \pm 1$, geeft $(0, 1)$ en $(0, -1)$.

$y = -1 \rightarrow (x + 1) \cdot 0 = 0$, elke x voldoet;

Een stelsel met expliciet te berekenen baankrommen

$$\begin{cases} x' &= x(y + 1) \\ y' &= (x + 1)(y^2 - 1) \end{cases}$$

- Oplossingen van de vorm $x = \text{const}$ of $y = \text{const}$.

Oplossingen $x = \text{const}$: $x = 0$;

Oplossingen $y = \text{const}$: $y = 1$ of $y = -1$;

maar tweede oplossing valt af, want dan ook $x' = 0$, dus zijn allemaal rustpunten.

- De rustpunten:

$x(y + 1) = 0 \Leftrightarrow x = 0$ of $y = -1$; één voor één substitueren in tweede vgl:

$x = 0 \rightarrow (0 + 1)(y^2 - 1) = 0 \rightarrow y = \pm 1$, geeft $(0, 1)$ en $(0, -1)$.

$y = -1 \rightarrow (x + 1) \cdot 0 = 0$, elke x voldoet; lijn van rustpunten.

Een stelsel met expliciet te berekenen baanvormen

$$\begin{cases} x' &= x(y + 1) \\ y' &= (x + 1)(y^2 - 1) \end{cases}$$

- Aard van het (enige geïsoleerde) rustpunt $(0, 1)$:

Een stelsel met expliciet te berekenen baanvormen

$$\begin{cases} x' &= x(y + 1) \\ y' &= (x + 1)(y^2 - 1) \end{cases}$$

- Aard van het (enige geïsoleerde) rustpunt $(0, 1)$:

Matrix van de linearisering:

Een stelsel met expliciet te berekenen baankrommen

$$\begin{cases} x' &= x(y + 1) \\ y' &= (x + 1)(y^2 - 1) \end{cases}$$

- Aard van het (enige geïsoleerde) rustpunt $(0, 1)$:

Matrix van de linearisering:

$$A = \begin{bmatrix} \partial F_1 / \partial x & \partial F_1 / \partial y \\ \partial F_2 / \partial x & \partial F_2 / \partial y \end{bmatrix} =$$

Een stelsel met expliciet te berekenen baankrommen

$$\begin{cases} x' &= x(y + 1) \\ y' &= (x + 1)(y^2 - 1) \end{cases}$$

- Aard van het (enige geïsoleerde) rustpunt $(0, 1)$:

Matrix van de linearisering:

$$A = \begin{bmatrix} \partial F_1 / \partial x & \partial F_1 / \partial y \\ \partial F_2 / \partial x & \partial F_2 / \partial y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} y + 1 & x \\ y^2 - 1 & 2(x + 1)y \end{bmatrix}$$

Een stelsel met expliciet te berekenen baankrommen

$$\begin{cases} x' &= x(y + 1) \\ y' &= (x + 1)(y^2 - 1) \end{cases}$$

- Aard van het (enige geïsoleerde) rustpunt $(0, 1)$:

Matrix van de linearisering:

$$A = \begin{bmatrix} \partial F_1 / \partial x & \partial F_1 / \partial y \\ \partial F_2 / \partial x & \partial F_2 / \partial y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} y + 1 & x \\ y^2 - 1 & 2(x + 1)y \end{bmatrix}$$

In het punt $(0, 1)$:

Een stelsel met expliciet te berekenen baankrommen

$$\begin{cases} x' = x(y + 1) \\ y' = (x + 1)(y^2 - 1) \end{cases}$$

- Aard van het (enige geïsoleerde) rustpunt $(0, 1)$:

Matrix van de linearisering:

$$A = \begin{bmatrix} \partial F_1 / \partial x & \partial F_1 / \partial y \\ \partial F_2 / \partial x & \partial F_2 / \partial y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} y + 1 & x \\ y^2 - 1 & 2(x + 1)y \end{bmatrix}$$

In het punt $(0, 1)$: $\begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}$

Een stelsel met expliciet te berekenen baankrommen

$$\begin{cases} x' = x(y + 1) \\ y' = (x + 1)(y^2 - 1) \end{cases}$$

- Aard van het (enige geïsoleerde) rustpunt $(0, 1)$:

Matrix van de linearisering:

$$A = \begin{bmatrix} \partial F_1 / \partial x & \partial F_1 / \partial y \\ \partial F_2 / \partial x & \partial F_2 / \partial y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} y + 1 & x \\ y^2 - 1 & 2(x + 1)y \end{bmatrix}$$

In het punt $(0, 1)$: $\begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}$

In het gelineariseerde stelsel: $(0, 1)$ is

Een stelsel met expliciet te berekenen baankrommen

$$\begin{cases} x' &= x(y + 1) \\ y' &= (x + 1)(y^2 - 1) \end{cases}$$

- Aard van het (enige geïsoleerde) rustpunt $(0, 1)$:

Matrix van de linearisering:

$$A = \begin{bmatrix} \partial F_1 / \partial x & \partial F_1 / \partial y \\ \partial F_2 / \partial x & \partial F_2 / \partial y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} y + 1 & x \\ y^2 - 1 & 2(x + 1)y \end{bmatrix}$$

In het punt $(0, 1)$: $\begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}$

In het gelineariseerde stelsel: $(0, 1)$ is een **instabiel sterpunt**.

$$\begin{cases} x' &= x(y + 1) \\ y' &= (x + 1)(y^2 - 1) \end{cases}$$

- Vergelijking voor baankrommen bepalen.

$$\begin{cases} x' &= x(y + 1) \\ y' &= (x + 1)(y^2 - 1) \end{cases}$$

- Vergelijking voor baanvormen bepalen.

$$x' = \frac{dx}{dt} = x(y + 1), \text{ en } y' = \frac{dy}{dt} = (x + 1)(y^2 - 1) \Rightarrow$$

$$\begin{cases} x' &= x(y + 1) \\ y' &= (x + 1)(y^2 - 1) \end{cases}$$

- Vergelijking voor baankrommen bepalen.

$$x' = \frac{dx}{dt} = x(y + 1), \text{ en } y' = \frac{dy}{dt} = (x + 1)(y^2 - 1) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \frac{dy/dt}{dx/dt} = \frac{dy}{dx} = \frac{(x + 1)(y^2 - 1)}{x(y + 1)},$$

Een stelsel met expliciet te berekenen baankrommen

$$\begin{cases} x' &= x(y + 1) \\ y' &= (x + 1)(y^2 - 1) \end{cases}$$

- Vergelijking voor baankrommen bepalen.

$$x' = \frac{dx}{dt} = x(y + 1), \text{ en } y' = \frac{dy}{dt} = (x + 1)(y^2 - 1) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \frac{dy/dt}{dx/dt} = \frac{dy}{dx} = \frac{(x + 1)(y^2 - 1)}{x(y + 1)}, \text{ een separabele DV.}$$

$$\frac{dy}{dx} = \frac{(x+1)(y^2-1)}{x(y+1)} \quad \Leftrightarrow \quad \frac{y+1}{y^2-1} dy = \frac{x+1}{x} dx \quad (\text{apart: } y = \pm 1)$$

Een stelsel met expliciet te berekenen baankrommen

$$\begin{cases} x' = x(y+1) \\ y' = (x+1)(y^2-1) \end{cases}$$

- Vergelijking voor baankrommen bepalen.

$$x' = \frac{dx}{dt} = x(y+1), \text{ en } y' = \frac{dy}{dt} = (x+1)(y^2-1) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \frac{dy/dt}{dx/dt} = \frac{dy}{dx} = \frac{(x+1)(y^2-1)}{x(y+1)}, \text{ een separabele DV.}$$

$$\frac{dy}{dx} = \frac{(x+1)(y^2-1)}{x(y+1)} \Leftrightarrow \frac{y+1}{y^2-1} dy = \frac{x+1}{x} dx \quad (\text{apart: } y = \pm 1)$$

$$\Leftrightarrow \frac{1}{y-1} dy = \left(1 + \frac{1}{x}\right) dx$$

Een stelsel met expliciet te berekenen baankrommen

$$\begin{cases} x' = x(y+1) \\ y' = (x+1)(y^2-1) \end{cases}$$

- Vergelijking voor baankrommen bepalen.

$$x' = \frac{dx}{dt} = x(y+1), \text{ en } y' = \frac{dy}{dt} = (x+1)(y^2-1) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \frac{dy/dt}{dx/dt} = \frac{dy}{dx} = \frac{(x+1)(y^2-1)}{x(y+1)}, \text{ een separabele DV.}$$

$$\frac{dy}{dx} = \frac{(x+1)(y^2-1)}{x(y+1)} \Leftrightarrow \frac{y+1}{y^2-1} dy = \frac{x+1}{x} dx \quad (\text{apart: } y = \pm 1)$$

$$\Leftrightarrow \frac{1}{y-1} dy = \left(1 + \frac{1}{x}\right) dx \Leftrightarrow \int \frac{1}{y-1} dy = \int \left(1 + \frac{1}{x}\right) dx \Leftrightarrow$$

Een stelsel met expliciet te berekenen baankrommen

$$\begin{cases} x' = x(y+1) \\ y' = (x+1)(y^2-1) \end{cases}$$

- Vergelijking voor baankrommen bepalen.

$$x' = \frac{dx}{dt} = x(y+1), \text{ en } y' = \frac{dy}{dt} = (x+1)(y^2-1) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \frac{dy/dt}{dx/dt} = \frac{dy}{dx} = \frac{(x+1)(y^2-1)}{x(y+1)}, \text{ een separabele DV.}$$

$$\frac{dy}{dx} = \frac{(x+1)(y^2-1)}{x(y+1)} \Leftrightarrow \frac{y+1}{y^2-1} dy = \frac{x+1}{x} dx \quad (\text{apart: } y = \pm 1)$$

$$\Leftrightarrow \frac{1}{y-1} dy = \left(1 + \frac{1}{x}\right) dx \Leftrightarrow \int \frac{1}{y-1} dy = \int \left(1 + \frac{1}{x}\right) dx \Leftrightarrow$$

$$\ln|y-1| = x + \ln|x| + k$$

Een stelsel met expliciet te berekenen baankrommen

$$\begin{cases} x' &= x(y + 1) \\ y' &= (x + 1)(y^2 - 1) \end{cases}$$

- Vergelijking voor baankrommen bepalen.

$$x' = \frac{dx}{dt} = x(y + 1), \text{ en } y' = \frac{dy}{dt} = (x + 1)(y^2 - 1) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \frac{dy/dt}{dx/dt} = \frac{dy}{dx} = \frac{(x + 1)(y^2 - 1)}{x(y + 1)}, \text{ een separabele DV.}$$

$$\frac{dy}{dx} = \frac{(x+1)(y^2-1)}{x(y+1)} \Leftrightarrow \frac{y+1}{y^2-1} dy = \frac{x+1}{x} dx \quad (\text{apart: } y = \pm 1)$$

$$\Leftrightarrow \frac{1}{y-1} dy = \left(1 + \frac{1}{x}\right) dx \Leftrightarrow \int \frac{1}{y-1} dy = \int \left(1 + \frac{1}{x}\right) dx \Leftrightarrow$$

$$\ln |y - 1| = x + \ln |x| + k \Leftrightarrow |y - 1| = e^{x + \ln |x| + k} = C|x|e^x$$

Een stelsel met expliciet te berekenen baankrommen

$$\begin{cases} x' &= x(y+1) \\ y' &= (x+1)(y^2-1) \end{cases}$$

- Vergelijking voor baankrommen bepalen.

$$x' = \frac{dx}{dt} = x(y+1), \text{ en } y' = \frac{dy}{dt} = (x+1)(y^2-1) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \frac{dy/dt}{dx/dt} = \frac{dy}{dx} = \frac{(x+1)(y^2-1)}{x(y+1)}, \text{ een separabele DV.}$$

$$\frac{dy}{dx} = \frac{(x+1)(y^2-1)}{x(y+1)} \Leftrightarrow \frac{y+1}{y^2-1} dy = \frac{x+1}{x} dx \quad (\text{apart: } y = \pm 1)$$

$$\Leftrightarrow \frac{1}{y-1} dy = \left(1 + \frac{1}{x}\right) dx \Leftrightarrow \int \frac{1}{y-1} dy = \int \left(1 + \frac{1}{x}\right) dx \Leftrightarrow$$

$$\ln|y-1| = x + \ln|x| + k \Leftrightarrow |y-1| = e^{x+\ln|x|+k} = C|x|e^x$$

$$\Leftrightarrow y = 1 + Cxe^x, \quad C \in \mathbb{R}$$

Het stelsel:
$$\begin{cases} x' &= x(-1 + 2.5x - 0.3y - x^2) \\ y' &= y \cdot (-1.5 + x) \end{cases}$$

Het stelsel:
$$\begin{cases} x' &= x(-1 + 2.5x - 0.3y - x^2) \\ y' &= y \cdot (-1.5 + x) \end{cases}$$

Rustpunten via de tweede vgl: $y = 0$ of $x = 1.5$.

Laatste voorbeeld: 9.4.4

Het stelsel:
$$\begin{cases} x' &= x(-1 + 2.5x - 0.3y - x^2) \\ y' &= y \cdot (-1.5 + x) \end{cases}$$

Rustpunten via de tweede vgl: $y = 0$ of $x = 1.5$.

Substitutie in 1ste vgl:

$$x = 1.5 = \frac{3}{2} \rightarrow$$

Laatste voorbeeld: 9.4.4

Het stelsel:
$$\begin{cases} x' &= x(-1 + 2.5x - 0.3y - x^2) \\ y' &= y \cdot (-1.5 + x) \end{cases}$$

Rustpunten via de tweede vgl: $y = 0$ of $x = 1.5$.

Substitutie in 1ste vgl:

$$x = 1.5 = \frac{3}{2} \rightarrow -1 + \frac{5}{2} \cdot \frac{3}{2} - \frac{3}{10}y - \frac{9}{4} = 0 \rightarrow$$

Het stelsel:
$$\begin{cases} x' &= x(-1 + 2.5x - 0.3y - x^2) \\ y' &= y \cdot (-1.5 + x) \end{cases}$$

Rustpunten via de tweede vgl: $y = 0$ of $x = 1.5$.

Substitutie in 1ste vgl:

$$x = 1.5 = \frac{3}{2} \rightarrow -1 + \frac{5}{2} \cdot \frac{3}{2} - \frac{3}{10}y - \frac{9}{4} = 0 \rightarrow$$

$$y = \frac{10}{3} \left(1 - \frac{15}{4} + \frac{9}{4}\right)$$

Het stelsel:
$$\begin{cases} x' &= x(-1 + 2.5x - 0.3y - x^2) \\ y' &= y \cdot (-1.5 + x) \end{cases}$$

Rustpunten via de tweede vgl: $y = 0$ of $x = 1.5$.

Substitutie in 1ste vgl:

$$x = 1.5 = \frac{3}{2} \rightarrow -1 + \frac{5}{2} \cdot \frac{3}{2} - \frac{3}{10}y - \frac{9}{4} = 0 \rightarrow$$

$$y = \frac{10}{3} \left(1 - \frac{15}{4} + \frac{9}{4}\right) = \dots = \frac{5}{3}.$$

$$y = 0 \rightarrow$$

Laatste voorbeeld: 9.4.4

Het stelsel:
$$\begin{cases} x' &= x(-1 + 2.5x - 0.3y - x^2) \\ y' &= y \cdot (-1.5 + x) \end{cases}$$

Rustpunten via de tweede vgl: $y = 0$ of $x = 1.5$.

Substitutie in 1ste vgl:

$$x = 1.5 = \frac{3}{2} \rightarrow -1 + \frac{5}{2} \cdot \frac{3}{2} - \frac{3}{10}y - \frac{9}{4} = 0 \rightarrow$$

$$y = \frac{10}{3} \left(1 - \frac{15}{4} + \frac{9}{4}\right) = \dots = \frac{5}{3}.$$

$$y = 0 \rightarrow x = 0 \quad \text{of} \quad -1 + 2.5x - x^2 = 0$$

Het stelsel:
$$\begin{cases} x' &= x(-1 + 2.5x - 0.3y - x^2) \\ y' &= y \cdot (-1.5 + x) \end{cases}$$

Rustpunten via de tweede vgl: $y = 0$ of $x = 1.5$.

Substitutie in 1ste vgl:

$$x = 1.5 = \frac{3}{2} \rightarrow -1 + \frac{5}{2} \cdot \frac{3}{2} - \frac{3}{10}y - \frac{9}{4} = 0 \rightarrow$$

$$y = \frac{10}{3} \left(1 - \frac{15}{4} + \frac{9}{4}\right) = \dots = \frac{5}{3}.$$

$$y = 0 \rightarrow x = 0 \text{ of } -1 + 2.5x - x^2 = 0 \rightarrow x \in \{0, \frac{1}{2}, 2\}.$$

Laatste voorbeeld: 9.4.4

Het stelsel:
$$\begin{cases} x' &= x(-1 + 2.5x - 0.3y - x^2) \\ y' &= y \cdot (-1.5 + x) \end{cases}$$

Rustpunten via de tweede vgl: $y = 0$ of $x = 1.5$.

Substitutie in 1ste vgl:

$$x = 1.5 = \frac{3}{2} \rightarrow -1 + \frac{5}{2} \cdot \frac{3}{2} - \frac{3}{10}y - \frac{9}{4} = 0 \rightarrow$$

$$y = \frac{10}{3} \left(1 - \frac{15}{4} + \frac{9}{4}\right) = \dots = \frac{5}{3}.$$

$$y = 0 \rightarrow x = 0 \text{ of } -1 + 2.5x - x^2 = 0 \rightarrow x \in \{0, \frac{1}{2}, 2\}.$$

De rustpunten: $(\frac{3}{2}, \frac{5}{3})$, $(0,0)$, $(\frac{1}{2}, 0)$, en $(2,0)$.

Het stelsel:
$$\begin{cases} x' &= x(-1 + 2.5x - 0.3y - x^2) \\ y' &= y \cdot (-1.5 + x) \end{cases}$$

De rustpunten: $(\frac{3}{2}, \frac{5}{3})$, $(0,0)$, $(\frac{1}{2}, 0)$, en $(2,0)$.

De lineariseringen

$$A = \begin{bmatrix} \partial F_1 / \partial x & \partial F_1 / \partial y \\ \partial F_2 / \partial x & \partial F_2 / \partial y \end{bmatrix} =$$

Het stelsel:
$$\begin{cases} x' &= x(-1 + 2.5x - 0.3y - x^2) \\ y' &= y \cdot (-1.5 + x) \end{cases}$$

De rustpunten: $(\frac{3}{2}, \frac{5}{3})$, $(0,0)$, $(\frac{1}{2}, 0)$, en $(2,0)$.

De lineariseringen

$$A = \begin{bmatrix} \partial F_1 / \partial x & \partial F_1 / \partial y \\ \partial F_2 / \partial x & \partial F_2 / \partial y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 + 5x - 0.3y - 3x^2 & -0.3x \\ y & -1.5 + x \end{bmatrix}$$

Het stelsel:
$$\begin{cases} x' &= x(-1 + 2.5x - 0.3y - x^2) \\ y' &= y \cdot (-1.5 + x) \end{cases}$$

De rustpunten: $(\frac{3}{2}, \frac{5}{3})$, $(0,0)$, $(\frac{1}{2}, 0)$, en $(2,0)$.

De lineariseringen

$$A = \begin{bmatrix} \partial F_1 / \partial x & \partial F_1 / \partial y \\ \partial F_2 / \partial x & \partial F_2 / \partial y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 + 5x - 0.3y - 3x^2 & -0.3x \\ & y \\ & & -1.5 + x \end{bmatrix}$$

In het punt $(0,0)$:
$$A = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1.5 \end{bmatrix},$$

Het stelsel:
$$\begin{cases} x' &= x(-1 + 2.5x - 0.3y - x^2) \\ y' &= y \cdot (-1.5 + x) \end{cases}$$

De rustpunten: $(\frac{3}{2}, \frac{5}{3})$, $(0,0)$, $(\frac{1}{2}, 0)$, en $(2,0)$.

De lineariseringen

$$A = \begin{bmatrix} \partial F_1 / \partial x & \partial F_1 / \partial y \\ \partial F_2 / \partial x & \partial F_2 / \partial y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 + 5x - 0.3y - 3x^2 & -0.3x \\ & y \\ & & -1.5 + x \end{bmatrix}$$

In het punt $(0,0)$:
$$A = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1.5 \end{bmatrix},$$

eigenwaarden:

Het stelsel:
$$\begin{cases} x' &= x(-1 + 2.5x - 0.3y - x^2) \\ y' &= y \cdot (-1.5 + x) \end{cases}$$

De rustpunten: $(\frac{3}{2}, \frac{5}{3})$, $(0,0)$, $(\frac{1}{2}, 0)$, en $(2,0)$.

De lineariseringen

$$A = \begin{bmatrix} \partial F_1 / \partial x & \partial F_1 / \partial y \\ \partial F_2 / \partial x & \partial F_2 / \partial y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 + 5x - 0.3y - 3x^2 & -0.3x \\ & y \\ & & -1.5 + x \end{bmatrix}$$

In het punt $(0,0)$: $A = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1.5 \end{bmatrix}$,

eigenwaarden: -1 , -1.5 . Aard:

Het stelsel:
$$\begin{cases} x' &= x(-1 + 2.5x - 0.3y - x^2) \\ y' &= y \cdot (-1.5 + x) \end{cases}$$

De rustpunten: $(\frac{3}{2}, \frac{5}{3})$, $(0,0)$, $(\frac{1}{2}, 0)$, en $(2,0)$.

De lineariseringen

$$A = \begin{bmatrix} \partial F_1 / \partial x & \partial F_1 / \partial y \\ \partial F_2 / \partial x & \partial F_2 / \partial y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 + 5x - 0.3y - 3x^2 & -0.3x \\ & y \\ & & -1.5 + x \end{bmatrix}$$

In het punt $(0,0)$: $A = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1.5 \end{bmatrix}$,

eigenwaarden: -1 , -1.5 . Aard: **stabiele knoop**.

In het punt $(2,0)$: $A = \begin{bmatrix} -3 & -0.6 \\ 0 & 0.5 \end{bmatrix}$,

eigenwaarden:

Het stelsel:
$$\begin{cases} x' &= x(-1 + 2.5x - 0.3y - x^2) \\ y' &= y \cdot (-1.5 + x) \end{cases}$$

De rustpunten: $(\frac{3}{2}, \frac{5}{3})$, $(0,0)$, $(\frac{1}{2}, 0)$, en $(2,0)$.

De lineariseringen

$$A = \begin{bmatrix} \partial F_1 / \partial x & \partial F_1 / \partial y \\ \partial F_2 / \partial x & \partial F_2 / \partial y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 + 5x - 0.3y - 3x^2 & -0.3x \\ & y \\ & & -1.5 + x \end{bmatrix}$$

In het punt $(0,0)$: $A = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1.5 \end{bmatrix}$,

eigenwaarden: -1 , -1.5 . Aard: **stabiele knoop**.

In het punt $(2,0)$: $A = \begin{bmatrix} -3 & -0.6 \\ 0 & 0.5 \end{bmatrix}$,

eigenwaarden: -3 , 0.5 . Aard:

Het stelsel:
$$\begin{cases} x' &= x(-1 + 2.5x - 0.3y - x^2) \\ y' &= y \cdot (-1.5 + x) \end{cases}$$

De rustpunten: $(\frac{3}{2}, \frac{5}{3})$, $(0,0)$, $(\frac{1}{2}, 0)$, en $(2,0)$.

De lineariseringen

$$A = \begin{bmatrix} \partial F_1 / \partial x & \partial F_1 / \partial y \\ \partial F_2 / \partial x & \partial F_2 / \partial y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 + 5x - 0.3y - 3x^2 & -0.3x \\ y & -1.5 + x \end{bmatrix}$$

In het punt $(0,0)$: $A = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1.5 \end{bmatrix}$,

eigenwaarden: -1 , -1.5 . Aard: **stabiele knoop**.

In het punt $(2,0)$: $A = \begin{bmatrix} -3 & -0.6 \\ 0 & 0.5 \end{bmatrix}$,

eigenwaarden: -3 , 0.5 . Aard: **zadelpunt**.

Het stelsel:
$$\begin{cases} x' &= x(-1 + 2.5x - 0.3y - x^2) \\ y' &= y \cdot (-1.5 + x) \end{cases}$$

De rustpunten: $(\frac{3}{2}, \frac{5}{3})$, $(0,0)$, $(\frac{1}{2}, 0)$, en $(2,0)$.

De lineariseringen

$$A = \begin{bmatrix} \partial F_1 / \partial x & \partial F_1 / \partial y \\ \partial F_2 / \partial x & \partial F_2 / \partial y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 + 5x - 0.3y - 3x^2 & -0.3x \\ y & -1.5 + x \end{bmatrix}$$

Opgave 9.4.4

Het stelsel:
$$\begin{cases} x' &= x(-1 + 2.5x - 0.3y - x^2) \\ y' &= y \cdot (-1.5 + x) \end{cases}$$

De rustpunten: $(\frac{3}{2}, \frac{5}{3})$, $(0,0)$, $(\frac{1}{2}, 0)$, en $(2,0)$.

De lineariseringen

$$A = \begin{bmatrix} \partial F_1/\partial x & \partial F_1/\partial y \\ \partial F_2/\partial x & \partial F_2/\partial y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 + 5x - 0.3y - 3x^2 & -0.3x \\ y & -1.5 + x \end{bmatrix}$$

In het punt $(\frac{3}{2}, \frac{5}{3})$: $A = \begin{bmatrix} -0.75 & -\frac{9}{20} \\ \frac{5}{3} & 0 \end{bmatrix}$. Heel gedoe.

Het stelsel:
$$\begin{cases} x' &= x(-1 + 2.5x - 0.3y - x^2) \\ y' &= y \cdot (-1.5 + x) \end{cases}$$

De rustpunten: $(\frac{3}{2}, \frac{5}{3})$, $(0,0)$, $(\frac{1}{2}, 0)$, en $(2,0)$.

De lineariseringen

$$A = \begin{bmatrix} \partial F_1/\partial x & \partial F_1/\partial y \\ \partial F_2/\partial x & \partial F_2/\partial y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 + 5x - 0.3y - 3x^2 & -0.3x \\ y & -1.5 + x \end{bmatrix}$$

In het punt $(\frac{3}{2}, \frac{5}{3})$: $A = \begin{bmatrix} -0.75 & -\frac{9}{20} \\ \frac{5}{3} & 0 \end{bmatrix}$. Heel gedoe.

Karakteristieke vergelijking: $(-\frac{3}{4} - \lambda) \cdot (-\lambda) + \frac{9}{20} \cdot \frac{5}{3} = \lambda^2 + \frac{3}{4}\lambda + \frac{3}{4}$.

$$\lambda_{1,2} = \frac{-\frac{3}{4} \pm \sqrt{\frac{9}{16} - 3}}{2} \Rightarrow$$

Opgave 9.4.4

Het stelsel:
$$\begin{cases} x' &= x(-1 + 2.5x - 0.3y - x^2) \\ y' &= y \cdot (-1.5 + x) \end{cases}$$

De rustpunten: $(\frac{3}{2}, \frac{5}{3})$, $(0,0)$, $(\frac{1}{2}, 0)$, en $(2,0)$.

De lineariseringen

$$A = \begin{bmatrix} \partial F_1/\partial x & \partial F_1/\partial y \\ \partial F_2/\partial x & \partial F_2/\partial y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 + 5x - 0.3y - 3x^2 & -0.3x \\ y & -1.5 + x \end{bmatrix}$$

In het punt $(\frac{3}{2}, \frac{5}{3})$: $A = \begin{bmatrix} -0.75 & -\frac{9}{20} \\ \frac{5}{3} & 0 \end{bmatrix}$. Heel gedoe.

Karakterstieke vergelijking: $(-\frac{3}{4} - \lambda) \cdot (-\lambda) + \frac{9}{20} \cdot \frac{5}{3} = \lambda^2 + \frac{3}{4}\lambda + \frac{3}{4}$.

$$\lambda_{1,2} = \frac{-\frac{3}{4} \pm \sqrt{\frac{9}{16} - 3}}{2} \Rightarrow \text{stabiel spiraalpunt.}$$

Opgave 9.4.4

Het stelsel:
$$\begin{cases} x' &= x(-1 + 2.5x - 0.3y - x^2) \\ y' &= y \cdot (-1.5 + x) \end{cases}$$

Heeft

in $(\frac{3}{2}, \frac{5}{3})$ een stabiel spiraalpunt,

in $(0,0)$ een stabiele knoop,

in $(2,0)$ een zadelpunt,

in $(\frac{1}{2}, 0)$, een ...

Opgave 9.4.4

Het stelsel:
$$\begin{cases} x' &= x(-1 + 2.5x - 0.3y - x^2) \\ y' &= y \cdot (-1.5 + x) \end{cases}$$

Heeft

in $(\frac{3}{2}, \frac{5}{3})$ een stabiel spiraalpunt,

in $(0,0)$ een stabiele knoop,

in $(2,0)$ een zadelpunt,

in $(\frac{1}{2}, 0)$, een ... zadelpunt.

Opgave 9.4.4

Het stelsel:
$$\begin{cases} x' &= x(-1 + 2.5x - 0.3y - x^2) \\ y' &= y \cdot (-1.5 + x) \end{cases}$$

Heeft

in $(\frac{3}{2}, \frac{5}{3})$ een stabiel spiraalpunt,

in $(0,0)$ een stabiele knoop,

in $(2,0)$ een zadelpunt,

in $(\frac{1}{2}, 0)$, een ... zadelpunt.

Maak zelf een schets van baankrommen in het fasevlak, en check desgewenst met Maple.