

PENGANTAR SISTEM DINAMIK

Semester Ganjil 2019-2020

Resmawan

Jurusan Matematika
Universitas Negeri Gorontalo

Agustus 2019

3 Analisis Kestabilan Sistem Tak Linear

3.1 Teknik Pelinearan Sistem

- Misal sistem tak linear pada persamaan (2) ditulis kembali dalam bentuk

$$\dot{x} = f(x, y) \quad (14)$$

$$\dot{y} = g(x, y)$$

- Pelinearan sistem pada persamaan (14) dilakukan dengan menggunakan Matriks Jacobian, mengacu pada persamaan (7) dan (8). Matriks Jacobian untuk persamaan (14) didefinisikan sebagai

$$J = \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x} & \frac{\partial f}{\partial y} \\ \frac{\partial g}{\partial x} & \frac{\partial g}{\partial y} \end{pmatrix} \quad (15)$$

- Selanjutnya Titik Tetap pada sistem (14) diperoleh pada kondisi $\dot{x} = \dot{y} = 0$.
- Sistem linear diperoleh dengan melakukan evaluasi titik tetap pada Matriks Jacobian (15).

3.2 Beberapa Contoh Soal

Example

Lakukan analisis kestabilan pada SPD Tak Linear berikut.

$$\dot{x} = x(3 - x - 2y)$$

$$\dot{y} = y(2 - x - y)$$

3.2 Beberapa Contoh Soal

Solution

- *Menentukan Titik Tetap. Untuk $\dot{x} = 0$ dan $\dot{y} = 0$, maka*

$$x(3 - x - 2y) = 0 \Rightarrow x = 0 \vee (3 - x - 2y) = 0$$

$$y(2 - x - y) = 0 \Rightarrow y = 0 \vee (2 - x - y) = 0$$

Sehingga diperoleh $T_1(0, 0)$, $T_2(0, 2)$, $T_3(3, 0)$, dan $T_4(1, 1)$

3.2 Beberapa Contoh Soal

Solution

- *Menentukan Titik Tetap. Untuk $\dot{x} = 0$ dan $\dot{y} = 0$, maka*

$$x(3 - x - 2y) = 0 \Rightarrow x = 0 \vee (3 - x - 2y) = 0$$

$$y(2 - x - y) = 0 \Rightarrow y = 0 \vee (2 - x - y) = 0$$

Sehingga diperoleh $T_1(0, 0)$, $T_2(0, 2)$, $T_3(3, 0)$, dan $T_4(1, 1)$

- *Pelinearan dengan Matriks Jacobian*

$$J = \begin{pmatrix} 3 - 2x - 2y & -2x \\ -y & 2 - x - 2y \end{pmatrix}$$

3.2 Beberapa Contoh Soal

Solution

- Untuk $T_1(0,0)$:

$$J_{(0,0)} = \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$$

Diperoleh nilai eigen $\lambda_1 = 3, \lambda_2 = 2$, artinya $T_1(0,0)$ simpul improper tidak stabil.

3.2 Beberapa Contoh Soal

Solution

- Untuk $T_1(0,0)$:

$$J_{(0,0)} = \begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 2 \end{pmatrix}$$

Diperoleh nilai eigen $\lambda_1 = 3, \lambda_2 = 2$, artinya $T_1(0,0)$ simpul improper tidak stabil.

- Untuk $T_2(0,2)$:

$$J_{(0,2)} = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ -2 & -2 \end{pmatrix}$$

Diperoleh nilai eigen $\lambda_1 = -1, \lambda_2 = -2$, artinya $T_2(0,2)$ simpul improper stabil asimtotik.

3.2 Beberapa Contoh Soal

Solution

- Untuk $T_3(3, 0)$:

$$J_{(3,0)} = \begin{pmatrix} -3 & -6 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$

Diperoleh nilai eigen $\lambda_1 = -1$, $\lambda_2 = -3$, artinya $T_3(3, 0)$ simpul improper stabil asimtotik.

3.2 Beberapa Contoh Soal

Solution

- Untuk $T_3(3, 0)$:

$$J_{(3,0)} = \begin{pmatrix} -3 & -6 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$

Diperoleh nilai eigen $\lambda_1 = -1$, $\lambda_2 = -3$, artinya $T_3(3, 0)$ simpul improper stabil asimtotik.

- Untuk $T_4(1, 1)$:

$$J_{(1,1)} = \begin{pmatrix} -1 & -2 \\ -1 & -1 \end{pmatrix}$$

Diperoleh nilai eigen $\lambda_{12} = -1 \pm \sqrt{2}$, artinya $T_4(1, 1)$ sadel tidak stabil.

3.2 Beberapa Contoh Soal

Solution

- Untuk $T_3(3, 0)$:

$$J_{(3,0)} = \begin{pmatrix} -3 & -6 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$$

Diperoleh nilai eigen $\lambda_1 = -1$, $\lambda_2 = -3$, artinya $T_3(3, 0)$ simpul improper stabil asimtotik.

- Untuk $T_4(1, 1)$:

$$J_{(1,1)} = \begin{pmatrix} -1 & -2 \\ -1 & -1 \end{pmatrix}$$

Diperoleh nilai eigen $\lambda_{12} = -1 \pm \sqrt{2}$, artinya $T_4(1, 1)$ sadel tidak stabil.

- Selanjutnya, tentukan solusi linear di sekitar titik tetap, gambar bidang fase dan interpretasinya.

3.2 Beberapa Contoh Soal

Examples

Analisis dan gambar bidang fase dari SPD

$$\begin{aligned} 1) \quad & \dot{x} = x(3 - x - y) \\ & \dot{y} = y(2 - x - y) \\ 2) \quad & \dot{x} = x(3 - 2x - 2y) \\ & \dot{y} = y(2 - x - y) \\ 3) \quad & \dot{x} = x(3 - 2x - y) \\ & \dot{y} = y(2 - x - y) \end{aligned}$$

3.3 Latihan 3

Problem

Lakukan analisis kestabilan dan Gambar Bidang Fase pada SPD Tak Linear berikut:

- 1)
$$\begin{aligned}\dot{x} &= x - xy \\ \dot{y} &= -y + xy\end{aligned}$$
- 2)
$$\begin{aligned}\dot{x} &= -2x + 3y + xy \\ \dot{y} &= -x + y - 2xy^2\end{aligned}$$
- 3)
$$\begin{aligned}\dot{x} &= x + y + 2xy \\ \dot{y} &= -2x + y + y^3\end{aligned}$$
- 4)
$$\begin{aligned}\dot{x} &= -y - x^3 \\ \dot{y} &= x - y^3\end{aligned}$$
- 5)
$$\begin{aligned}\dot{x} &= y \\ \dot{y} &= -\sin x - y\end{aligned}$$