

Aalto-yliopisto, Matematiikan ja systeemianalyysin laitos Rasi-
la/Murtola
Mat-1.1230 peruskurssi S3 Syksy 2011
 3. välikoe Ma 12.12.2011 klo 13.00-16.00
 Kokeessa saa käyttää ylioppilaskirjoituksessa sallittua laskinta mutta ei taulukkokirjaa.

- (a) Mitä tarkoittaa yhtälöryhmän ratkaiseminen pienimmän neliösumman mitelessä? Mitä sovelluksia pienimmän neliösumman ratkaisulla on käytännön tilanteissa?
 (b) Etsi käsin laskemalla tai kirjoittamalla ratkaisun etsivä MATLAB-koodi yhtälön $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$ pienimmän neliösumman ratkaisu, kun

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 4 & 0 \\ 0 & 2 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} \text{ ja } \mathbf{b} = \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \\ 11 \end{bmatrix}$$

- (a) Etsi käsin laskemalla tai esittämällä MATLAB-koodi matriisin

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 0 & 2 \end{bmatrix}$$

singulaariarvojeotelma ja häiriöalttius $\text{cond}(\mathbf{A})$.

- (b) Mitä matriisin häiriöalttius tarkoittaa geometrisesti? Miten häiriöalttius liittyy singulaariarvoihin?

- Etsi differentiaaliyhtälösystemin $\dot{\mathbf{x}}(t) = \mathbf{Ax}(t)$ yleinen ratkaisu, kun

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} 2 & -3 \\ 3 & 2 \end{bmatrix}$$

- Hollantilainen sähköinsinööri Balthasar van der Pol esitti työskennellessään Philipsillä epälineaarisen yhtälön

$$x'' - (1 - x^2)x' + x = 0,$$

joka liittyy oskillaattorien mallintamiseen. Esitä Van der Pollin yhtälö ryhmänä ensimmäisen asteen yhtälöitä ja linearisoi se tasapainopisteen $(0, 0)$ ympäristössä.

Vihje: Viereisellä sivulla olevat kaavat voivat virkistää muistia.

Kaavoja:

Hyperboliset ja trigonometriset funktiot:

$$\cosh z = \frac{e^z + e^{-z}}{2}, \quad \sinh z = \frac{e^z - e^{-z}}{2},$$

$$\tanh z = \frac{\sinh z}{\cosh z}, \quad \coth z = \frac{\cosh z}{\sinh z},$$

$$\cos \theta = \frac{e^{i\theta} + e^{-i\theta}}{2}, \quad \sin \theta = \frac{e^{i\theta} - e^{-i\theta}}{2i},$$

$$\sin(x \pm y) = \sin(x) \cos(y) \pm \cos(x) \sin(y),$$

$$\cos(x \pm y) = \cos(x) \cos(y) \mp \sin(x) \sin(y)$$

Epähomogeeninen systeemi:

$$\mathbf{x}(t) = e^{(t-t_0)\mathbf{A}}\mathbf{u} + \int_{t_0}^t e^{(t-s)\mathbf{A}}\mathbf{b}(s) ds.$$

Matriisnormi:

$$\|\mathbf{A}\| = \max_{\|\mathbf{z}\|=1} \|\mathbf{Az}\|.$$

Häiriöalttius:

$$\text{cond}(\mathbf{A}) = \|\mathbf{A}^{-1}\| \|\mathbf{A}\|.$$

Normaaliyhtälöt:

$$\mathbf{A}^* \mathbf{Az} = \mathbf{A}^* \mathbf{c},$$

$$\mathbf{Rz} = \mathbf{Q}^* \mathbf{c}.$$

Gram-Schmidt:

$$\{\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \dots, \mathbf{a}_n\}$$

$$\mathbf{v}_1 = \frac{\mathbf{a}_1}{\|\mathbf{v}_1\|} \tag{1}$$

$$\mathbf{q}_1 = \frac{\mathbf{v}_1}{\|\mathbf{v}_1\|} \tag{2}$$

$$\mathbf{v}_{k+1} = \mathbf{a}_{k+1} - \langle \mathbf{a}_{k+1}, \mathbf{q}_1 \rangle \mathbf{q}_1 - \dots - \langle \mathbf{a}_{k+1}, \mathbf{q}_k \rangle \mathbf{q}_k \tag{3}$$

$$\mathbf{q}_{k+1} = \frac{\mathbf{v}_{k+1}}{\|\mathbf{v}_{k+1}\|} \tag{4}$$

$$\rightarrow \{\mathbf{q}_1, \mathbf{q}_2, \dots, \mathbf{q}_n\}.$$