

Korišćenje softverskog paketa Wolfram Mathematica

1: Operacije sa matricama:

- matrica A zadaje se sa

$$A = \{\{a_{11}, a_{12}, \dots, a_{1n}\}, \{a_{21}, a_{22}, \dots, a_{2n}\}, \dots, \{a_{n1}, a_{n2}, \dots, a_{nn}\}\}$$

- naredbom `MatrixForm[A]` matrica A prikazuje se u obliku

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & \dots & a_{2n} \\ & & \vdots & \\ a_{n1} & a_{n2} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix}$$

- jedinična matrica dimenzije n je određena naredbom `IdentityMatrix[n]`.
- transponovana matrica matrice A određuje se naredbom `Transpose[A]`.
- inverzna matrica matrice A određuje se naredbom `Inverse[A]`.
- determinanta matrice A određuje se naredbom `Det[A]`.
- trag matrice A određuje se naredbom `Tr[A]`.
- rang matrice A određuje se naredbom `MatrixRank[A]`.
- jezgro matrice A određuje se naredbom `NullSpace[A]`.
- stepen matrice A^k dobija se naredbom `MatrixPower[A, k]`.
- rešenje matricne jednačine $Ax = b$ dobija se naredbom `LinearSolve[A, b]`.

2: Sopstvene vrednosti i sopstveni vektori matrice određuje se naredbom `Eigensystem[A]`.
Sopstvene vrednosti matrice određuje se naredbom `Eigenvalues[A]`.
Sopstveni vektori matrice određuje se naredbom `Eigenvectors[A]`.
Karateristični polinom matrice određuje se naredbom `CharacteristicPolynomial[A, λ]`.

```
In[1]:=A={{5,-1},{0,3}};  
esa=Eigensystem[A]  
Out[2]={{5,3},{1,0},{1,2}}
```

3: Eksponent matrice e^A možemo odrediti naredbom `MatrixExp[A]`, odnosno matricnu eksponencijalnu funkciju e^{At} možemo odrediti naredbom `expa[t_] = MatrixExp[A t]`.

4: Jakobijeva matrica $J(x, y) = \frac{D(f, g)}{D(x, y)}$ određuje se na sledeći način:

```
J[x_, y_] = D[{f(x, y), g(x, y)}, {{x, y}}]; MatrixForm[J[x, y]]
```

5: Jordanova normalna forma matrice određuje se naredbom `JordanDecomposition[A]`.

```
In[1]:=A={{5,-1},{0,3}};
JDA=JordanDecomposition[A]
Out[2]={{ {1,1}, {2,0} }, { {3,0}, {0,5} }}
T=JDA[[1]]; MatrixForm[T]
Out[3]= $\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 0 \end{pmatrix}$ 
J=JDA[[2]]; MatrixForm[J]
Out[4]= $\begin{pmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 5 \end{pmatrix}$ 
```

6: REŠAVANJE LINEARNOG SISTEMA DJ SA KONSTANTNIM KOEFICIJENTIMA:

$$X'(t) = AX(t)$$

$$X(t) = (x(t), y(t))^T, \quad X'(t) = (x'(t), y'(t))^T, \quad A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix}$$

Naredbom `DSolve` određuje se opšte rešenje sistema:

```
DSolve[{{x'[t]}, {y'[t]}} == A.{x[t]}, {y[t]}}, {x[t], y[t]}, t]
```

ili Košijevu rešenje

```
DSolve[{{x'[t]}, {y'[t]}} == A.{x[t]}, {y[t]}}, x[0] == 1, y[0] == -1], {x[t], y[t]}, t]
```

Primer grafičkog predstavljanja Košijevog rešenja:

```
In[1] := kosres = DSolve[{{x'[t]}, {y'[t]}} == A.{x[t]}, {y[t]}}, x[0] == 1, y[0] == 2], {x[t], y[t]}, t]
Out[1] := {{x[t] -> e^-t, y[t] -> e^-2t (1 + e^t)}}
Plot[{kosres[[1, 1, 2]], kosres[[1, 2, 2]]}, {t, 0, 6}, PlotRange -> {0, 5},
PlotStyle -> {Green, Blue}, PlotLabel -> {"zeleno - x(t)", "plavo - y(t)"}]
```

7: Polje pravaca DS određuje se naredbom `VectorPlot`.

Za linearno vektorsko polje matrice A :

```
VectorPlot[{A.{x, y}}, {x, -1, 1}, {y, -1, 1}]
```

Za 2D nelinearno vektorsko polje $F(x, y) = (f(x, y), g(x, y))$:

```
VectorPlot[{f[x, y], g[x, y]}, {x, -1, 1}, {y, -1, 1}]
```

8: Fazni portret DS određuje se naredbom `StreamPlot`.

Za 2D linearni DS $X' = AX$:

```
StreamPlot[{A.{x, y}}, {x, -2, 2}, {y, -2, 2}]
```

Za 2D nelinearni DS

$$\begin{aligned} x' &= f(x, y) \\ y' &= g(x, y) \end{aligned}$$

```
StreamPlot[{f[x, y], g[x, y]}, {x, -2, 2}, {y, -2, 2}]
```