

EGZAMIN RR1R

Lokalne istnienie rozwiązań

• Twierdzenie (Picard-Lindelöf):

Jeżeli funkcja f spełnia: $|f(y_1, t) - f(y_2, t)| \leq L |y_1 - y_2|$ na otoczeniu y_0

• f jest ciągła ze względu na t w otoczeniu 0

to wtedy istnieje $T > 0$, że zagadnienie $\begin{cases} y' = f(y, t) \\ y_0 = y(0) \end{cases}$ ma jedyne rozwiązanie na $[0, T]$

Przykład:

$$\begin{cases} y' = y^2(1+t^2) \\ y(0) = y_0 \end{cases}$$

Istnieje jedyne rozwiązanie na $[0, T]$

• Twierdzenie:

Jeżeli $f(y, t)$ jest ciągła w otoczeniu (y_0, t_0) , to wtedy istnieje

$T > t_0$, że zagadnienie $\begin{cases} y' = f(y, t) \\ y(t_0) = y_0 \end{cases}$ ma rozwiązanie (niekoniecznie jedyne) na przedziale $[t_0, T]$

Przykład:

$$\begin{cases} y' = \sqrt{y}(1+t^2) \\ y(0) = 0 \end{cases}$$

Istnieje rozwiązanie na przedziale $[0, T]$

• Twierdzenie (kryterium Osgooda):

Jeżeli istnieje funkcja ciągła $\omega: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$, taka że:

$$- |f(y_1) - f(y_2)| \leq \omega(|y_1 - y_2|) \text{ dla } y_1, y_2 \text{ z otoczenia } y_0$$

$$- \int_0^\delta \frac{1}{\omega(s)} ds = \infty \text{ dla każdego } \delta > 0$$

Wtedy rozwiązanie zagadnienia $\begin{cases} y' = f(y, t) \\ y(0) = y_0 \end{cases}$ jest jedyne

• Twierdzenie: (globalność)

Jeżeli f spełnia: $|f(y_1) - f(y_2)| \leq L |y_1 - y_2|$ dla dowolnych $y_1, y_2 \in \mathbb{R}$ z L stałą nie zależącą od t

• f jest ciągła ze względu na t

to wtedy rozwiązanie zagadnienia $\begin{cases} y' = f(y, t) \\ y(0) = y_0 \end{cases}$ jest globalne, tzn. istnieje dla wszystkich $t \geq 0$

Przykład:

$$\begin{cases} y' = 1 + \sin(y) = f(y) \\ y(0) = y_0 \end{cases}$$

f - globalnie Lipschitzowska

$$|\sin y_1 - \sin y_2| \leq |y_1 - y_2|$$

Zatem istnieje globalne rozwiązanie

• Twierdzenie: (globalności)

Niech $f(y, t)$ spełnia: $- |f(y_1, t) - f(y_2, t)| \leq k |y_1 - y_2|$ na otoczeniu $(y_0, 0)$
 $- f$ ciągła ze względu na t

Niech rozwiązanie $y(t)$ zagadnienia $\begin{cases} y' = f(y, t) \\ y(0) = y_0 \end{cases}$ spełnia ograniczenie

$|y(t)| \leq g(t)$, $g: A \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ ciągła, to wtedy rozwiązanie jest globalne

Przykład:

$$y'' = f(x)$$

energia całkowita

$$E = \text{const} = T + U \quad \begin{matrix} \text{energia kinetyczna} \\ \text{energia potencjalna} \end{matrix}$$

$$T = \frac{(x')^2}{2} \quad U = - \int_{x_0}^x f(s) ds \geq 0$$

$$(x')^2 - F(x) + F(x_0) = c$$

$$\frac{(x')^2}{2} \leq \frac{(x')^2}{2} + U = c$$

$$x' \leq \sqrt{2c} \quad / \int_{t_0}^t$$

$$x(t) \leq \sqrt{2c} (t - t_0) + x(t_0)$$

$$x \leq at + b$$

f ciągła i Lipschitzowska ze względu na y
 z P-L istnieje jedyny rozw na $[0, T]$

z zasady zachowania energii mamy $x(t) \leq at + b$. Zatem z tw o globalności rozwiązanie jest globalne.

Układy równań

$$x = (x_1, \dots, x_n)$$

$$f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$$

$$f = (f_1, \dots, f_n)$$

$$\left. \begin{matrix} x' = f(x, t) \\ x(0) = x_0 \end{matrix} \right\}$$

$$x(0) = x_0$$

• Twierdzenie Picarda - Lindelöfa - analogiczne jak wcześniej

• Twierdzenie (2) - analogiczne

• Twierdzenia o globalności - analogiczne

• Twierdzenie Liouville'a:

$y' = Ay$, A - macierz, Φ - macierz fundamentalna - zbudowana z rozwiązań układu

$$\Phi(t) = \Phi(0) e^{-\int_0^t \text{tr} A(s) ds}$$

Rozwiązanie:

$$\begin{cases} x' = Ax \\ x(0) = x_0 \end{cases} \Rightarrow x(t) = e^{At} x(0), \quad e^{At} = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{A^k t^k}{k!}$$

$$A = P J P^{-1}$$

P - macierz zmiany bazy, J - matryca Jordana $\Rightarrow e^{At} = P e^{Jt} P^{-1}$

a) J - diagonalna

$$e^{Jt} = \begin{pmatrix} e^{\lambda_1 t} & & \\ & \ddots & \\ & & e^{\lambda_n t} \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} \text{b) } J &= \begin{pmatrix} \lambda_1 & 1 & 0 \\ & \ddots & \ddots \\ 0 & & \lambda_n \end{pmatrix} & e^{Jt} &= \begin{pmatrix} e^{\lambda_1 t} & t e^{\lambda_1 t} & \frac{t^2}{2} e^{\lambda_1 t} & \frac{t^3}{6} e^{\lambda_1 t} & \dots \\ & e^{\lambda_1 t} & t e^{\lambda_1 t} & \frac{t^2}{2} e^{\lambda_1 t} & \dots \\ & & \ddots & e^{\lambda_1 t} & t e^{\lambda_1 t} \\ & & & e^{\lambda_1 t} & \ddots \\ & & & & e^{\lambda_1 t} \end{pmatrix} = \\ &= e^{\lambda_1 t} \begin{pmatrix} 1 & t & \frac{t^2}{2} & \dots & \frac{t^{n-1}}{(n-1)!} \\ & 1 & t & \dots & \frac{t^{n-2}}{(n-2)!} \\ & & \ddots & \ddots & \vdots \\ & & & 1 & t \\ & & & & 1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

$$x' = Ax + f(t)$$

$$(x e^{-At})' = f(t) e^{-At}$$

$$x(t) = e^{At} x(0) + \int_0^t e^{(t-s)A} f(s) ds, \quad e^{(t-s)A} = P e^{(t-s)J} P^{-1}$$

rownania liniowe wyzszego rzadu $a_n x^{(n)} + a_{n-1} x^{(n-1)} + \dots + a_0 = f(x)$

\Downarrow
układ n -rownai liniowych

$$\begin{cases} x_1 = x' \\ \vdots \\ x_{n-1} = x^{(n-1)} \\ a_n x_1' + a_{n-1} x_2' + \dots + a_0 x_1 = f(x) \end{cases}$$

Stabilność

• Definicje:

- Rozwiązanie jest stabilne jeżeli $\forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0$, że dla dowolnego dodatniego

$$\|x(0) - \bar{x}(0)\| < \delta \Rightarrow \sup_{t \geq 0} \|x(t) - \bar{x}(t)\| \leq \varepsilon$$

- Rozwiązanie jest asymptotycznie stabilne, gdy $\exists \delta \|x(0) - \bar{x}(0)\| \leq \delta \Rightarrow \|x(t) - \bar{x}(t)\| \leq c e^{-\mu t}$ dla pewnego $c > 0$

- Rozwiązanie jest niestabilne jeśli nie jest stabilne.

• Twierdzenie (stabilności układu liniowego)

Mamy układ $\begin{cases} \dot{x} = Ax \\ x(0) = x_0 \end{cases}$:

- jeżeli istnieje wartość własna macierzy A spełniająca $\operatorname{Re} \lambda > 0$, to rozwiązanie jest niestabilne
- jeżeli wszystkie wartości własne spełniają $\operatorname{Re} \lambda < 0$, to rozwiązanie jest asymptotycznie stabilne
- jeżeli wszystkie wartości własne spełniają $\operatorname{Re} \lambda \leq 0$ oraz wielokrotne wartości własne dla których ilość wektorów własnych jest mniejsza niż ich krotność spełniają $\operatorname{Re} \lambda < 0$ to rozwiązanie jest stabilne.

• Twierdzenie (stabilności układu nieliniowego)

$x' = f(x)$. Niech A -macierz linearyzacji $A = f'(x_0)$

Rozwiązanie $x = x_0$ jest stabilne jeżeli wszystkie wartości własne macierzy A spełniają $\operatorname{Re} \lambda < 0$

Rozwiązanie $x = x_0$ jest niestabilne, gdy $\exists \lambda \operatorname{Re} \lambda > 0$

Uwaga: Twierdzenie nie rozstrzyga sytuacji, gdy wszystkie wartości własne spełniają $\operatorname{Re} \lambda \leq 0$

Metoda szeregu potęgowych

$$a_n(t) y^{(n)} + a_{n-1}(t) y^{(n-1)} + \dots + a_1(t) y^{(1)} + a_0(t) y = 0$$

$$y(0) = y_0$$

Szukamy rozwiązania w postaci $y(t) = \sum_{k=0}^{\infty} a_k t^k$

$$y^{(n)} = \sum_{k=n}^{\infty} a_k \frac{k!}{(k-n)!} t^{k-n}$$

Wstawiając y do wyjściowego równania otrzymujemy rekurencyjne równanie na współczynniki

Układy konserwatywne

$$y'' = f(y) \quad f - \text{klasa } C^1$$

• Twierdzenie:

W układzie $y'' = f(y)$ $E_{\text{całkowita}} = T + U$ jest stała

$$T = \frac{(y')^2}{2} \quad U = - \int_{y_0}^y R(s) ds$$

• Twierdzenie:

Rozwiązania są globalne i spełniają oszacowanie $|y(t)| \leq \sqrt{2E}(t-t_0) + y(t_0)$

Zagadnienia brzegowe

$$a_2 y'' + a_1 y' + a_0 y = f(x) \quad a_2, a_1, a_0 \in \mathbb{R}$$

dla $x \in [0, 1]$ z warunkami $y(0), y(1)$
 $y'(0), y'(1)$

Rozwiązanie zagadnienia brzegowego można otrzymać dzięki:

- metoda wmienników stałych
- metoda Fouriera - rozłożenie wyrażenia w postaci bazy ortogonalnej
- funkcja Greena