

ТЕОРІЯ СТІЙКОСТІ

За лекціями Горбань Н.

Редактори: Терещенко Д.

Людомирський Ю.

Зміст

1. Лекція 1	3
1.1. Нормальні системи диференціальних рівнянь	3
1.2. Основні поняття теорії стійкості.	5
1.3. Приклади дослідження на стійкість за означенням.	6
1.4. Стійкість розв'язків лінійних систем	8
1.5. Стійкість ЛОС зі сталою матрицею.	10

1. Лекція 1

1.1. Нормальні системи диференціальних рівнянь

$$\begin{cases} x'_1(t) = f_1(t, x_1(t), \dots, x_n(t)) \\ x'_2(t) = f_2(t, x_1(t), \dots, x_n(t)) \\ \vdots \\ x'_n(t) = f_n(t, x_1(t), \dots, x_n(t)) \end{cases} \quad (1)$$

Системою диф. рівнянь n -го порядку в нормальній формі називається система вигляду (1), де $f_i : D \rightarrow \mathbb{R}$, $D \subset \mathbb{R}^{n+1}$, $i = \overline{1, n}$.

Позначення.

$$\bar{x}(t) = \begin{bmatrix} x_1(t) \\ \dots \\ x_n(t) \end{bmatrix} - \text{невідома вектор-функція,} \quad \bar{f}(t, \bar{x}(t)) = \begin{bmatrix} f_1 \\ \dots \\ f_n \end{bmatrix}, \text{ що}$$

$D \subset \mathbb{R}^{n+1}$, тоді (1) : $\bar{x}'(t) = \bar{f}(t, \bar{x}(t))$.

Означення. Розв'язком системи (1) на (α, β) називається така вектор-функція $\bar{x}(t) \in C^1(\alpha, \beta)$, що:

1) $(t, x_1(t), \dots, x_n(t)) \in D \quad \forall t \in (\alpha, \beta)$;

2) $\bar{x}(t)$ перетворює (1) на тотожність на інтервалі (α, β) .

Загальним розв'язком системи (1) називається n -параметрична сім'я розв'язків (1), що охоплює всі розв'язки системи.

Задача Коші. Для заданих $t_0, \bar{x}^0 \in D$ знайти такий розв'язок (1), що $\bar{x}(t_0) = \bar{x}^0$.

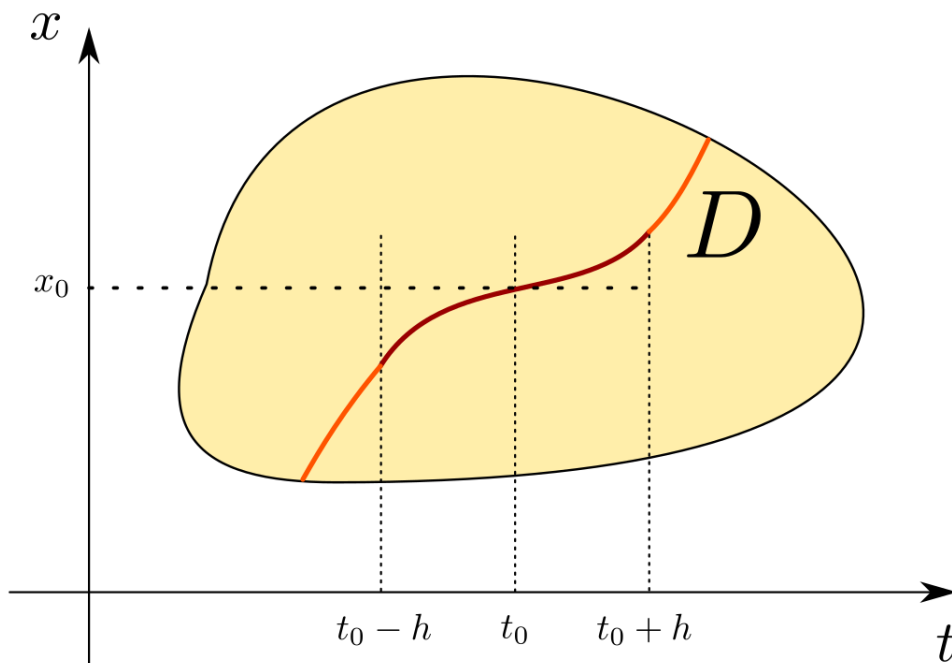
Нехай $\Pi = \{(t, \bar{x}) \in \mathbb{R} \mid |t - t_0| \leq a, \quad \|\bar{x} - \bar{x}_0\| \leq b\}$ та $\bar{f} \in C(\Pi)$.

Теорема 1.1 (Теорема Пеано). Нехай $\vec{f} \in C(\Pi)$. Тоді розв'язок задачі Коші:

$$\begin{cases} \bar{x}' = \bar{f}(t, \bar{x}) \\ \bar{x}(t_0) = \bar{x}_0 \end{cases}$$

існує принаймні на проміжку $I_h = (t_0 - h, t_0 + h)$, де $h = \min\{a, \frac{b}{M}\}$,
 $M = \max_{(t,x) \in \Pi} \|\bar{f}(t, \bar{x})\|$.

Теорема 1.2 (про продовження). Нехай для системи (1) виконується, що $\bar{f} \in C(D)$, $D \subset \mathbb{R}^{n+1}$ – обмежена область. Тоді $\forall t : (t_0, \bar{x}_0) \in D$ існують такі $t^-, t^+ : t^- < t_0 < t^+$, що розв'язок системи (1) ??? $\bar{x}(t_0) = \bar{x}_0$ існує на інтервалі (t^-, t^+) , причому $(t^-, x(t^-))$ та $(t^+, x(t^+))$ належать межі області D .



Теорема 1.3 (Теорема Пікара). Нехай

- 1) $\bar{f} \in C(\Pi)$;
- 2) $\exists L > 0 : \forall (t_1, \bar{x}_1), (t_2, \bar{x}_2) \in \Pi$ справедливо, що $\|f(t_1, \bar{x}_1) - f(t_2, \bar{x}_2)\| \leq L\|\bar{x}_1 - \bar{x}_2\|$ (умова Ліпшиця).

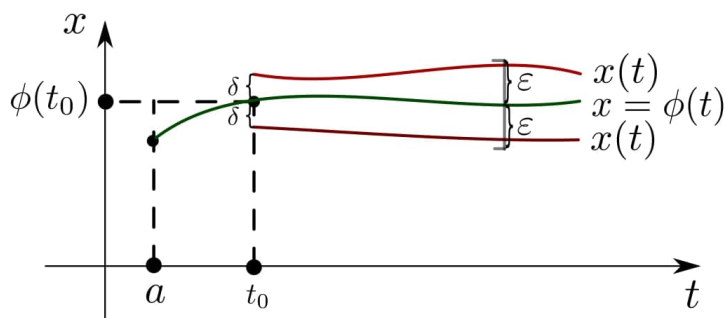
Тоді $\exists!$ розв'язок задачі Коші ?з п. ри? $\bar{x}(t_0) = \bar{x}_0(t)$, визначений принаймні на $I_h = (t_0 - h, t_0 + h)$, $h = \min\{a, \frac{b}{M}\}$, $M = \max_{\Pi} \|f(t, \bar{x})\|$.

1.2. Основні поняття теорії стійкості.

Розглянемо систему диференціальних рівнянь $\bar{x}' = \bar{f}(t, \bar{x})$ (1), де $f : D \rightarrow \mathbb{R}^n$ та $D = [a, +\infty] \times G$, $G \subset \mathbb{R}^n$. Нехай при цьому \bar{f} задовольняє умовам існування та єдиності розв'язку задачі Коші в будь-якій точці $(t_0, \bar{x}_0) \in D$

Означення. Розв'язок $\bar{x} = \bar{\varphi}(t)$ системи (1) називається **стійким** за Ляпуновим, якщо

- 1) $\bar{x} = \bar{\varphi}(t) \quad \exists$ на $[a, +\infty]$ (відсутність вертикальних асимптот)
- 2) $\forall \varepsilon > 0 \quad \forall t_0 \geq a \quad \exists \delta > 0 : \forall$ розв'язку $\bar{x}(t)$ системи (1) такого, що $\|\bar{x}(t_0) - \bar{\varphi}(t_0)\| < \delta$ виконується наступне, що $\bar{x}(t)$ існує на $[t_0, +\infty]$ та $\|\bar{x}(t) - \bar{\varphi}(t)\| < \varepsilon \quad \forall t \geq t_0$.



Означення. Розв'язок $\bar{x} = \bar{\varphi}(t)$ системи (1) називається **асимптотично стійким** за Ляпуновим, якщо

1) $\bar{x} = \bar{\varphi}(t)$ стійкий;

2) $\forall t_0 \geq a \quad \exists \delta > 0 : \forall$ розв'язку $\vec{x}(t)$ с-ми (1) такого, що $\|\vec{x}(t_0) - \vec{\varphi}(t_0)\| < \delta$ справедливо, що $\|\vec{x}(t) - \vec{\varphi}(t)\| \rightarrow 0$ при $t \rightarrow +\infty$.

Розв'язок називається **нестійким**, якщо він не є стійким.

1.3. Приклади дослідження на стійкість за означенням.

Приклад. Дослідити на стійкість розв'язок З.К.:

$$\begin{cases} x = 1 \\ x(0) = 0 \end{cases}$$

1. Знайдемо розв'язок заданої З.К.: $x = 1 \Rightarrow x = t + C$ - заг. розв.

Підставимо: $0 = 0 + C \Rightarrow C = 0 \Rightarrow \boxed{\varphi(t) = t}$ - будемо досліджувати.

Зазначений розв'язок не має вертикальних асимптот та існує на всьому \mathbb{R} .

2. Знайдемо розв'язок довільної З.К. $x(t_0) = x_0$.

$$x_0 = t_0 + C \Rightarrow C = x_0 - t_0 \Rightarrow x(t) = t + x_0 - t_0$$

3. Нехай $|x(t_0) - \varphi(t_0)| = |x_0 - t_0| < \delta$;

Тоді $|x(t) - \varphi(t)| = |x_0 - t_0| < \varepsilon = \delta$.

Таким чином, розв'язок є стійким, але не є асимптотично стійким.

Приклад. Дослідити на стійкість розв'язок З.К.:

$$\begin{cases} \dot{x} = 1 + t - x \\ x(0) = 0 \end{cases}$$

1. Знайдемо розв'язок даної задачі Коші:

$$\dot{x} = -x + 1 + t = | \text{методом Бернуллі} | = t + Ae^{-t}$$

Знайшли загальний розв'язок. Підставимо умову із з. К.: $A = 0 \Rightarrow \boxed{\varphi(t) = t}$

2. Знайдемо розв'язок довільної З.К.:

$$x(t_0) = x_0 \quad x_0 = t_0 + Ae^{-t_0} \quad A = (x_0 - t_0)e^{t_0}$$

$$x(t) = t + (x_0 - t_0)e^{t_0-t} - \text{загальний розв'язок з. К.}$$

3. Нехай $|x(t_0) - \varphi(t_0)| = |x_0 - t_0| < \delta$. Розглядаємо: $\forall t \geq t_0$:

$$|x(t) - \varphi(t)| = |t + (x_0 - t_0) \cdot e^{t_0-t} - t| = |x_0 - t_0| < \delta \rightarrow 0 \quad (t \rightarrow +\infty)$$

Отримали, що знайдений розв'язок є асимптотично стійким.

Перейдемо знов до систем диф. рівнянь: $\bar{x}' = \bar{f}(t, \bar{x}) \quad (1)$.

$\bar{x} = \bar{\varphi}(t)$ - розв'язок, який ми маємо дослідити на стійкість.

Заміна $\bar{z}(t) = \bar{x}(t) - \bar{\varphi}(y)$. Отримаємо систему:

$$\bar{z}' + \bar{\varphi}' = \bar{f}(t, \bar{z} + \bar{\varphi})(t)$$

$$\bar{f}'(t) = \bar{f}(t, \bar{\varphi}) \implies \boxed{\bar{z}' = \bar{\varphi}(t, \bar{z} + \bar{\varphi}(t)) - \bar{f}(t, \varphi(t))}$$

1.4. Стійкість розв'язків лінійних систем

Лінійна неоднорідна система рівнянь має вигляд (далі ЛНС):

$$\bar{x}' = A(t)\bar{x} + \bar{f}(t), \text{ де} \quad (2)$$

$A(t) \in \mathbb{R}^{n \times n}$, $A(t) \in C[a, +\infty]$, $\bar{f} \in C[a, +\infty]$ Застосуємо заміну: $\bar{z}(t) = \bar{x} - \bar{\varphi}(t)$, де

$\bar{z}(t)$ - нова невідома вектор-функція, а $\bar{\varphi}(t)$ - розв'язок, який ми маємо дослідити на стійкість.

Отримали лінійну однорідну систему першого порядку (далі ЛОС):

$$\begin{aligned} \bar{z}' + \bar{\varphi} &= A(t)\bar{z} + A(t)\bar{\varphi} + \bar{f}(t) \\ \bar{z}' &= A(t)\bar{z} \end{aligned} \quad (3)$$

Заміною ми звели дослідження довільного розв'язку лінійної неоднорідної системи до дослідження нульового розв'язку відповідної ЛОС. Таким чином, приходимо до висновку, що усі розв'язки є одночасно стійкими або не стійкими, або асимптотично стійкими. А отже, розглядаючи будь-яку лінійну систему, можемо говорити про стійкість не окремого розв'язку, а системи в цілому.

Розв'яжемо ЛОС (3) (перейдемо для зручності до змінної x): $\bar{x}' = A(t)\bar{x}$ - ЛОС (3).

$X(t)$ - її фундаментальна матриця (далі ФМ). Тоді з.р: $\bar{x}(t) = X(t) \cdot \bar{C}$, де

$\overline{C} \in \mathbb{R}^n$. Розв'язок з. К. з початковими умовами $\overline{x}(t_0) = \overline{x}_0$:

$$\overline{x}_0 = X(t_0) \cdot C \Rightarrow \overline{C} = X^{-1}(t_0) \cdot \overline{x}_0 \Rightarrow \boxed{x(t) = X(t)X^{-1}(t_0)\overline{x}_0}$$

Теорема 1.4 (Про стійкість ЛОС).

а) (3) - ст. $\iff \exists K > 0 : \sup_{t \geq a} \|X(t)\| \leq K$.

б) (3) - ас. ст. $\iff \|X(t)\| \rightarrow 0$, при $t \rightarrow +\infty$.

в) (3) - нест. $\iff \exists \{t_n\}_{n=1}^{\infty} : \|X(t_n)\| \rightarrow +\infty$, при $n \rightarrow \infty$

Доведення. а) $\boxed{\Leftarrow}$ Нехай $\exists K > 0 : \sup_{t \geq a} \|X(t)\| \leq K$.

Доведемо стійкість розв'язку $\overline{x}(t) = \vec{0}$.

За означенням, візьмемо розв'язок довільної задачі Коші з початковими умовами $\overline{x}(t_0) = \overline{x}_0$.

Нехай $\|\overline{x}_0\| < \delta$ і розглянемо $\|\overline{x}(t)\| = \|X(t) \cdot X^{-1}(t_0) \cdot \overline{x}_0\| \leq \|X(t)\| \cdot \|X^{-1}(t_0)\| \cdot \|\overline{x}_0\| \leq K \cdot \|X^{-1}(t_0)\| \cdot \|\overline{x}_0\| < K \|X^{-1}(t_0)\| \delta < \varepsilon$ при $\delta = \frac{\varepsilon}{K \|X^{-1}(t_0)\| + 1}$.

Отже, $\forall t_0 \geq a \quad \forall \varepsilon > 0 \quad \exists \delta > 0 \quad \left(\delta = \frac{\varepsilon}{K \|X^{-1}(t_0)\| + 1} \right)$ для довільного розв'язку з $\|\overline{x}_0\| < \delta$ справедливо $\|\overline{x}(t)\| < \varepsilon \implies$ стійкість розв'язку (системи).

$\boxed{\Rightarrow}$ Нехай (3) - стійка. Припустимо від супротивного, що $\exists \{t_n\}_{n=1}^{\infty} : \|X(t_n)\| \rightarrow +\infty$ при $n \rightarrow \infty$.

Тоді $\exists j = \overline{1, n} : \|\overline{x}^j(t_n)\| \rightarrow \infty$, де \overline{x}^j - це j -тий стовпчик ФМ.

Покладемо $\forall \delta > 0$:

$$\bar{x}_0^\delta = \frac{\delta X(t_0) \bar{e}_j}{2 \|X(t_0)\|}, \text{ де } \bar{e}_j = \begin{bmatrix} 0 \\ \vdots \\ 1 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix} - j$$

$$\text{Тоді } \|\bar{x}_0^\delta\| = \frac{1}{2 \|X(t_0)\|} \cdot \delta \|X(t_0) \cdot \bar{e}_j\| < \delta.$$

Розглядаємо розв'язок з.К. з початковими умовами $\bar{x}(t_0) = \bar{x}_0^\delta$. Маємо:

$$\bar{x}(t) = X(t) \cdot X^{-1}(t_0) \cdot \bar{x}_0^\delta = X(t) X^{-1}(t_0) \cdot \frac{\delta X(t_0) \bar{e}_j}{2 \|X(t_0)\|} = \frac{\delta}{2} \cdot \frac{X(t) \bar{e}_j}{\|X(t_0)\|} = \frac{\delta}{2 \|X(t_0)\|} \cdot \bar{x}^j(t)$$

$$\implies \forall \varepsilon > 0 \quad \exists n_0 \in \mathbb{N} \quad : \forall n \geq n_0$$

$$\|\bar{x}(t_n)\| = \frac{\delta}{2 \|X(t_0)\|} \cdot \|\bar{x}^j(t_n)\| \rightarrow \infty > \varepsilon -$$

З попереднього випливає нестійкість \Rightarrow суперечність початковій побудові \Rightarrow а).

Пункт б) доводиться аналогічно а).

Пункт в) випливає із пункта а). ■

1.5. Стійкість ЛОС зі сталою матрицею.

$$\bar{x}'(t) = A \bar{x}(t), \text{ де } A - \text{ стала матриця } n \times n \quad (4)$$

Теорема 1.5.