

# ТЕОРІЯ СТІЙКОСТІ

За лекціями Горбань Н.

Редактори: Терещенко Д.  
Людомирський Ю.

2021

# Зміст

<b>1. Лекція 1</b>	<b>3</b>
1.1. Основні поняття теорії стійкості. . . . .	5
1.2. Прилади дослідження на стійкість за означенням. . . . .	5

# 1. Лекція 1

Нормальні системи диф. рівнянь.

$$\begin{cases} x_1'(t) = f_1(t, x_1(t), \dots, x_n(t)) \\ x_2'(t) = f_2(t, x_1(t), \dots, x_n(t)) \\ \vdots \\ x_n'(t) = f_n(t, x_1(t), \dots, x_n(t)) \end{cases} \quad (1)$$

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

Позначення:

$$\vec{x}(t) = \begin{bmatrix} x_1(t) \\ \vdots \\ x_n(t) \end{bmatrix} \text{ — невідома вектор-функція}$$
$$\vec{f}(t, \vec{x}(t)) = \begin{bmatrix} f_1 \\ \vdots \\ f_n \end{bmatrix} \quad D \rightarrow \mathbb{R}^n, D \subset \mathbb{R}^{n+1}$$

Тоді (1):  $\boxed{\vec{x}'(t) = \vec{f}(t, \vec{x}(t))}$

**Означення. Розв'язком системи** (1) на  $(\alpha, \beta)$  називається така вектор функція  $\vec{x}(t) \in C(\alpha, \beta)$ , що:

1.  $(t, x_1(t), \dots, x_n(t)) \in D \quad \forall t \in (\alpha, \beta)$ .
2.  $\vec{x}(t)$  перетворює (1) на тотожність на  $(\alpha, \beta)$ .

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

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

Нехай  $(t_0, \vec{x}^0) \in D : \Pi = \left\{ (t, \vec{x}) \left| |t - t_0| \leq a, \quad \left\| \vec{x} - \vec{x}^0 \right\| \leq b; \right. \right\}$ .

Розглядається задача Коші: 
$$\begin{cases} \vec{x}'(t) = \vec{f}(t, \vec{x}) \\ \vec{x}(t_0) = \vec{x}^0 \end{cases}$$

**Теорема 1.1** (Теорема Пеано).  $\vec{f} \in \mathbb{C}(\Pi) \implies$

$\implies$  існують розв'язки задачі Коші, принаймні на інтервалі:

$$I = (t_0 - h, t_0 + h); \quad h = \min \left\{ a, \frac{b}{M} \right\}, \quad M = \max_{\Pi} \left\| \vec{f}(\vec{x}) \right\|$$

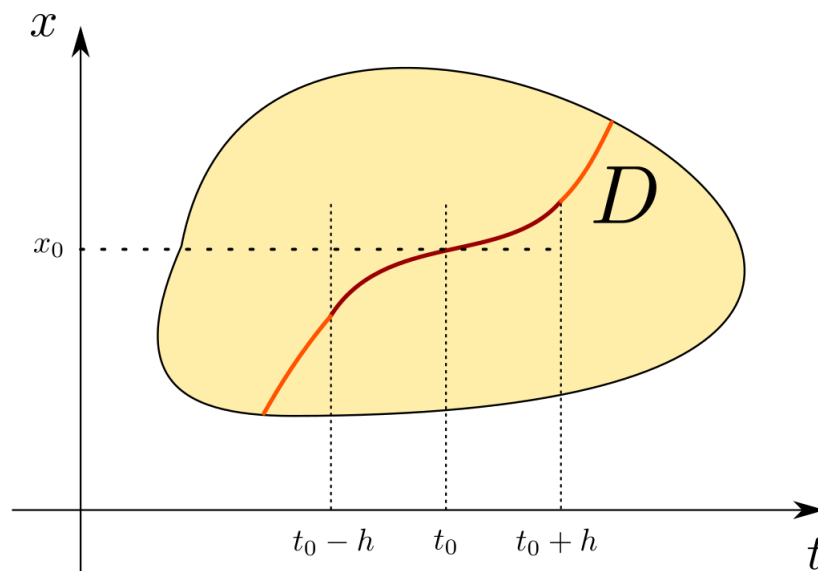
**Теорема 1.2** (Теорема Пікара). Якщо виконуються умови:

1)  $f \in C(\Pi)$

2)  $\exists L > 0 \quad \forall (t, \vec{x}^1), (t, \vec{x}^2) \in \Pi : \left\| \vec{f}(t, \vec{x}^1) - \vec{f}(t, \vec{x}^2) \right\| \leq L \left\| \vec{x}^1 - \vec{x}^2 \right\|$  Тоді, існує та єдиний розв'язок задачі Коші, принаймні на інтервалі:

$$I = (t_0 - h, t_0 + h); \quad h = \min \left\{ a, \frac{b}{M} \right\}, \quad M = \max_{\Pi} \left\| \vec{f}(\vec{x}) \right\|$$

**Теорема 1.3** (про продовження). Нехай  $\vec{f} \in \mathbb{C}(D)$ ,  $D \subset \mathbb{R}^{n+1}$  - деяка обмежена область. Нехай  $(t_0, \vec{x}^0) \in D$  - задана точка.



Тоді  $\exists t^-$  та  $t^+ : t^- < t < t^+$  такі, що розв'язок задачі Коші з початковою

умовою існує на проміжку  $(t^-, t^+)$ , причому точки  $(t^-, \vec{x}(t^-)), (t^+, \vec{x}(t^+))$  належать межі області  $D$ .

## 1.1. Основні поняття теорії стійкості.

Розглянемо систему диф. рівнянь  $\vec{x}'(t) = \vec{f}(t, \vec{x})$ :

$$f \in \mathbb{C}(D) \quad D = [a, +\infty] \times G \quad G \in \mathbb{R}^n \quad \forall (t_0, \vec{x}^0) \in D \exists! \text{ розв. З.К.}$$

**Означення.** Розв'язок системи (1) називається стійким за Ляпуновим, якщо:

- 1)  $\vec{x} = \vec{\varphi}(t) \quad \exists$  на  $[a, +\infty]$ .
- 2)  $\forall \varepsilon > 0 \quad \forall t_0 \geq a \quad \exists \delta > 0$ , таке, що  $\|\vec{x}(t_0) - \vec{\varphi}(t_0)\| < \delta$  справедливо, що  $\|\vec{x}(t) - \vec{\varphi}(t)\| < \varepsilon \quad \forall t \geq t_0$ .

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

2.  $\forall t_0 \geq a \quad \exists \delta > 0 \quad \forall \vec{x}(t)$  такого, що  $\|\vec{x}(t_0) - \vec{\varphi}(t_0)\| < \delta$  справедливо, що:  $\|\vec{x}(t) - \vec{\varphi}(t)\| \rightarrow 0$  при  $t \rightarrow +\infty$

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

## 1.2. Прилади 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:  $\vec{x}' = \vec{f}(t, \vec{x}) \quad (1)$ .

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

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

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

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

Sample