# ТЕОРІЯ СТІЙКОСТІ

За лекціями Горбань Н.

Редактори: Терещенко Д.

Людомирський Ю.

# Зміст

1.	Лек	ція 1	3
	1.1.	Нормальні системи диференційних рівнянь	3
	1.2.	Основні поняття теорії стійкості	5
	1.3.	Прилади дослідження на стійкість за означенням	5

### 1. Лекція 1

#### 1.1. Нормальні системи диференційних рівнянь

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

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

#### Позначення 1.1.

$$\vec{x}(t)=\left(egin{array}{c} x_1(t) \ \dots \ x_n(t) \end{array}
ight)$$
— невідома вектор-функція,  $\vec{f}(t,\vec{x}(t))=\left(egin{array}{c} f_1 \ \dots \ f_n \end{array}
ight)$ , що

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

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

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

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

Задача Коші. Для заданих  $t_0, \overline{x}^0 \in D$  знайти такий розв'язок (1), що  $\overline{x}(t_0) = \overline{x}^0$ . Нехай  $(t_0, \overline{x}^0) \in D : \mathbf{\Pi} = \left\{ (t, \overline{x}) \middle| |t - t_0| \le a, \quad \left| \left| \overline{x} - \overline{x^0} \right| \right| \le b; \right\}$ . Розглядається задача Коші:  $\begin{cases} \overline{x}'(t) = \overline{f}(t, \overline{x}) \\ \overline{x}(t_0) = \overline{x}^0 \end{cases}$ 

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

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

⇒існують розв'язки задачі Коші, принаймі на інтервалі:

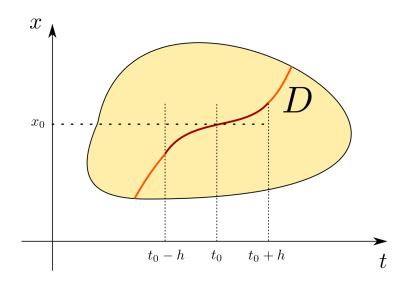
$$I = (t_0 - h, t_0 + h); \quad h = \min \left\{ a, \frac{b}{M} \right\}, \quad M = \max_{\Pi} \left| \left| \overline{f}(\overline{x}) \right| \right|$$

Теорема 1.2 (Теорема Пікара). Якщо виконуються умови:

- 1)  $f \in C(\mathbf{\Pi})$
- 2)  $\exists L>0 \quad \forall (t,\overline{x}^1), (t,\overline{x}^2)\in \mathbf{\Pi}: \left|\left|\overline{f}(t,\overline{x}^1)-\overline{f}(t,\overline{x}^2)\right|\right|\leq L\left|\left|\overline{x_1}-\overline{x_2}\right|\right|$  Тоді, існує та єдиний розвязок задачі Коші, принаймі на інтервалі:

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

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

## 1.2. Основні поняття теорії стійкості.

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

$$f \in \mathbb{C}(D)$$
  $D = [a, +\infty] \times G$   $G \in \mathbb{R}^n$   $\forall (t_0, \overline{x}^0) \in D \exists ! \text{ розв. 3.K.}$ 

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

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

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

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

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

#### 1.3. 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:  $0=0+C\implies C=0\implies \boxed{\varphi(t)=t}$  - 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:

$$\dot{x} = -x + 1 + t = |$$
 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.:

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

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

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

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

Отримали, що знайдений розв'язок є асимптотично стійким.

Перейдемо знов до систем диф. рівнянь:  $\overline{x}'=\overline{f}(t,\overline{x})$  (1).  $\overline{x}=\overline{\varphi}(t)$  - розв'язок, який ми маємо дослідити на стійкість. Заміна  $\overline{z}(t)=\overline{x}(t)-\overline{\varphi}(y)$ . Отримаємо систему:

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

$$\overline{f}'(t) = \overline{f}(t, \overline{\varphi}) \Longrightarrow \overline{z}' = \overline{\varphi}(t, \overline{z} + \overline{\varphi}(t)) - \overline{f}(t, \varphi(t))$$

Sample