

## Stabilita řešení

Definice : Řekneme, že **řešení**  $x(t)$  Cauchyovy úlohy  $\dot{x} = f(x, t)$ ,  $x(t_0) = x_0$  je **stabilní**, platí-li:

$$\forall \varepsilon > 0 \quad \exists \delta = \delta(\varepsilon) > 0 : |x_0 - y_0| < \delta \Rightarrow |x(t) - y(t)| < \varepsilon \quad \forall t \geq t_0$$

kde  $y(t)$  vyhovuje vztahu  $\dot{y} = f(y, t)$ ,  $y(t_0) = y_0$ .

Platí-li navíc, že  $\lim_{t \rightarrow \infty} |x(t) - y(t)| = 0$  řekneme, že **řešení**  $x(t)$  je **asymptoticky stabilní**.

1.(a)  $\dot{x} = x + t, x(0) = 1$ . Vyšetřete stabilitu řešení počáteční úlohy (z definice).

i) Homogenní řešení

$$\begin{aligned}\dot{x} - x &= 0 \\ \ln|x| &= t + C \\ x_H(t) &= K e^t\end{aligned}$$

ii) Partikulární řešení

$$\begin{aligned}x_P(t) &= K(t) e^t \\ \dot{x}_P &= \dot{K} e^t + K e^t \\ K &= -e^{-t}(t + 1) \\ x_P(t) &= -(t + 1)\end{aligned}$$

iii) Obecné řešení + počáteční podmínky

$$\underline{\underline{x(t) = x_H(t) + x_P(t) = K e^t - (t + 1)}}$$

Zk:

$$\begin{aligned}\dot{x} &= K e^t - 1 \\ K e^t - 1 &= K e^t - (t + 1) + t \quad \checkmark\end{aligned}$$

Poč. pod.:

$$\begin{aligned}x(0) &= K e^0 - (0 + 1) = 1 \\ K &= 2\end{aligned}$$

$x(t) = 2e^t - (t + 1)$

iv) Ověření stability

Zvolme  $\dot{y}(t) = y + t$ , potom  $y(t) = y_0 e^t - (t + 1)$  a dle definice stability

$$|1 - y_0| < \delta \Rightarrow |K - y_0| e^t < \varepsilon \quad \forall t \geq t_0 = 0$$

odtud vidíme, že **řešení**  $x(t)$  **je nestabilní**, neboť funkci  $e^t$  nelze omezit na  $[0, \infty)$ .

---

1.(b)  $\dot{x} = -x + t^2, x(1) = 1$ . Vyšetřete stabilitu řešení počáteční úlohy (z definice).

i) Homogenní řešení

$$\begin{aligned}\dot{x} + x &= 0 \\ \ln|x| &= -t + C \\ x_H(t) &= K e^{-t}\end{aligned}$$

ii) Partikulární řešení

$$\begin{aligned}x_P(t) &= K(t)e^{-t} \\ \dot{x}_P &= \dot{K}e^{-t} - Ke^{-t} \\ K &= e^t(t^2 - 2t + 2) \\ x_P(t) &= t^2 - 2t + 2\end{aligned}$$

iii) Obecné řešení + počáteční podmínky

$$\underline{\underline{x(t) = x_H(t) + x_P(t) = \underline{\underline{Ke^{-t} + t^2 - 2t + 2}}}}$$

Zk:

$$\begin{aligned}\dot{x} &= -Ke^{-t} + 2t - 2 \\ -Ke^{-t} + 2t - 2 &= -Ke^{-t} - t^2 + 2t - 2 + t^2 \quad \checkmark\end{aligned}$$

Poč. pod.:

$$\begin{aligned}x(1) &= Ke^{-1} + 1 - 2 + 2 = 1 \\ K &= 0\end{aligned}$$

$$\boxed{x(t) = t^2 - 2t + 2}$$

iv) Ověření stability

Zvolme  $\dot{y}(t) = -y + t^2$ , potom  $y(t) = y_0e^{-t} + t^2 - 2t + 2$  a dle definice stability

$$|1 - y_0| < \delta \Rightarrow |K - y_0|e^{-t} < \varepsilon \quad \forall t \geq t_0 = 1$$

odtud vidíme, že **řešení  $x(t)$  je stabilní a dokonce i asymptoticky stabilní.**

2.  $\begin{aligned}\dot{x} &= -x - 3y \\ \dot{y} &= x - y\end{aligned}$       Vyetřete stabilitu počátku pro soustavu (z definice).

A) První způsob výpočtu - převedení na diferenciální rovnici vyššího řádu

Upravme si první rovnici  $y = -\frac{1}{3}(\dot{x} + x)$

$$\ddot{x} = -\dot{x} - 3\dot{y} = -\dot{x} - 3(x - y) = -\dot{x} - 3x - \dot{x} - x$$

$$\ddot{x} + 2\dot{x} + 4x = 0, \quad x(t) = e^{\lambda t}$$

$$\lambda^2 + 2\lambda + 4 = 0 \Rightarrow \lambda_{1,2} = -1 \pm i\sqrt{3}$$

$$x(t) = C_1e^{\lambda_1 t} + C_2e^{\lambda_2 t}$$

odtud

$$\underline{\underline{x(t) = C_1e^{-t} \cos \sqrt{3}t + C_2e^{-t} \sin \sqrt{3}t}}$$

Dosazením tohoto do námi upravené první rovnice, dostaneme

$$\underline{\underline{y(t) = -\frac{\sqrt{3}}{3} \left( C_2e^{-t} \cos \sqrt{3}t - C_1e^{-t} \sin \sqrt{3}t \right)}}$$

B) Druhý způsob výpočtu - počítat to maticově, ale to nebudu dělat neb je to pracný

Soustava je **globálně asymptoticky stabilní v počátku, neboť bod  $(0, 0)$  je řešením naší soustavy**, podle Věty 3 z přednášek. Označíme-li  $z(t) = [x(t), y(t)]^T$ . Ukážeme např. pro  $x(t)$ , že platí  $\lim_{t \rightarrow \infty} x(t) = 0$ , tedy (analogicky i pro  $y(t)$ )

$$\lim_{t \rightarrow \infty} x(t) = \lim_{t \rightarrow \infty} \left( C_1e^{-t} \cos \sqrt{3}t + C_2e^{-t} \sin \sqrt{3}t \right) = C_1 \lim_{t \rightarrow \infty} \frac{\cos \sqrt{3}t}{e^t} + C_2 \lim_{t \rightarrow \infty} \frac{\sin \sqrt{3}t}{e^t} = 0$$