

Stabilità

$$\begin{cases} \dot{x}(t) = f(x(t), u(t)) \\ \dot{y}(t) = g(x(t), u(t)) \end{cases} \quad x(t_0) = x_0$$

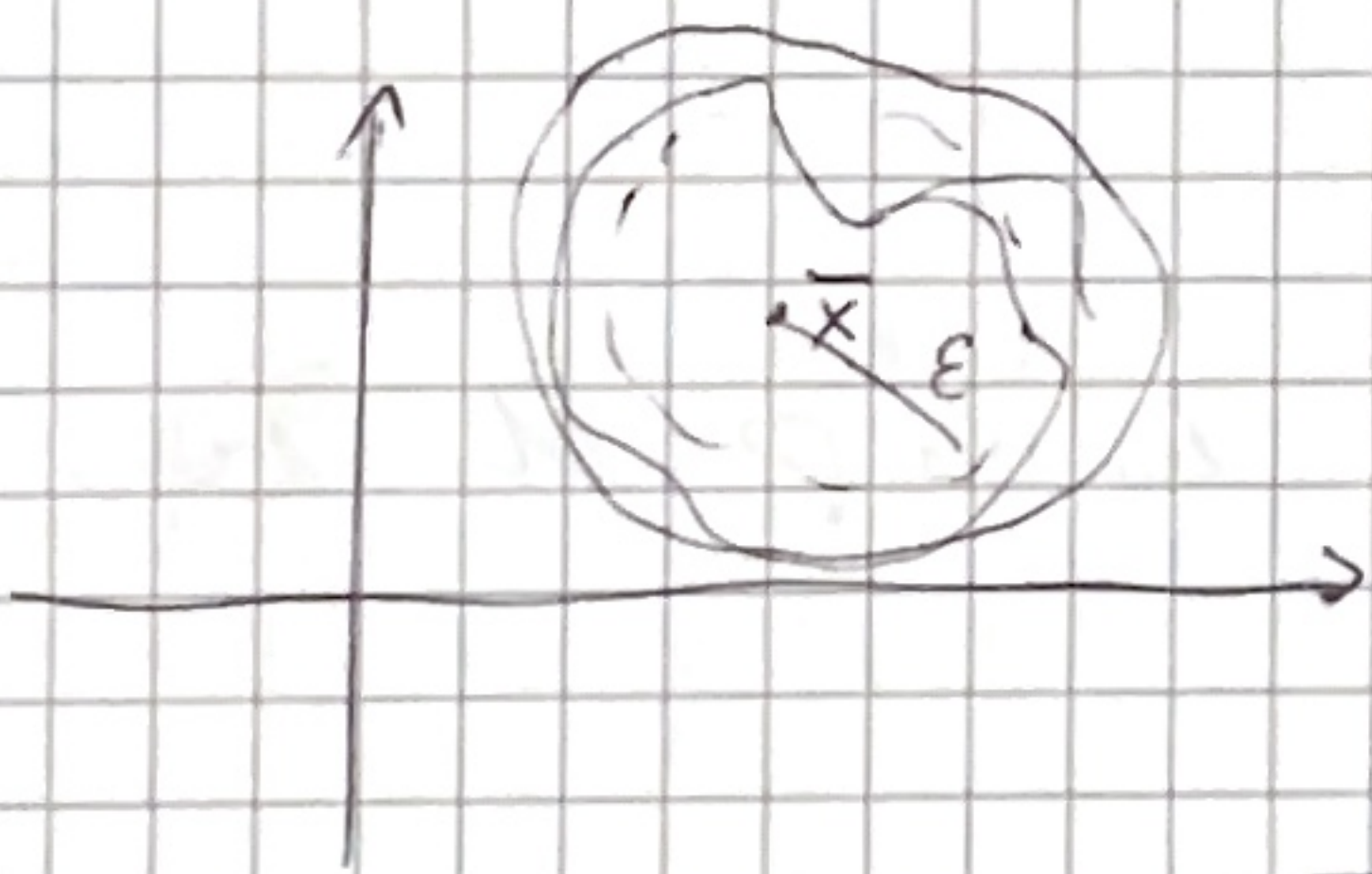
P. di eq: $(\bar{x}, \bar{u}) : f(\bar{x}, \bar{u}) = 0$

P. di Equilibrio Stabile:

$$\forall \varepsilon > 0 \quad \text{sia} \quad B_\varepsilon(\bar{x}) = \{x : \|x - \bar{x}\| < \varepsilon\}$$

Supponiamo che il sist. sia autonomo

$$\exists \delta > 0 : \forall x_0 \in B_\delta(\bar{x}) \quad \|x(t) - \bar{x}\| < \varepsilon \quad \forall t > 0$$



P. di Equilibrio Convergente \rightarrow più discreto e

$$\exists \delta > 0 : \forall x_0 \in B_\delta(\bar{x}) \quad \lim_{t \rightarrow +\infty} \|x(t) - \bar{x}\| = 0 \quad \text{ritorno!}$$

P. di Eq. Asintoticamente Stabile

è stabile e converge

Punto di Equilibrio Esponenzialmente Stabile

$$\exists \delta > 0 : \forall x_0 \in B_\delta(\bar{x})$$

$$\exists \epsilon, \lambda : \quad \|x(t) - \bar{x}\| \leq \underbrace{\epsilon}_{\text{Maggiore di } \epsilon_{\text{sp}}} \|x_0 - \bar{x}\| e^{-\lambda t}$$

con $\lambda > 0$ e $\epsilon > 1$

Maggiore di ϵ_{sp}

\bar{x} anche asint. Stabile.

Come verifico la Stabilità?

Sistemi lineari

$$\dot{x}(t) = A x(t) + B u(t) \quad x(0) = x_0$$

$$y(t) = C x(t) + D u(t) \quad \text{Autonomo}$$

Se A è invertibile $\rightarrow \bar{x} = 0$ unico p. di Eq.

altrimenti si che tipo è

$$x \in \mathbb{R}^2$$

- Autovalori distinti $\lambda_1 \neq \lambda_2$

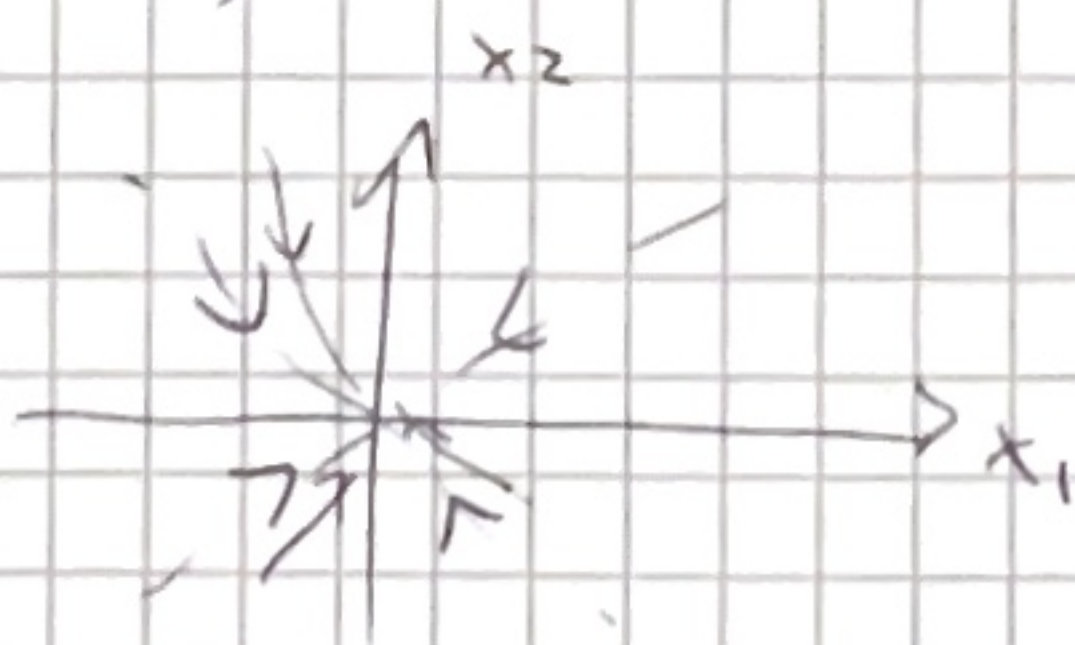
$$\exists T : \tilde{x}(t) = T x(t) \quad \dot{\tilde{x}}(t) = \Lambda \tilde{x}(t) \quad \Lambda = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 \\ 0 & \lambda_2 \end{bmatrix}$$

$$\tilde{x}(t) = e^{\Lambda t} \tilde{x}_0$$

$$x(t) = T^{-1} \begin{bmatrix} e^{\lambda_1 t} & 0 \\ 0 & e^{\lambda_2 t} \end{bmatrix} T x_0 = K_1 e^{\lambda_1 t} + K_2 e^{\lambda_2 t}$$

$$- \lambda_1, \lambda_2 < 0$$

Modi esponenziali

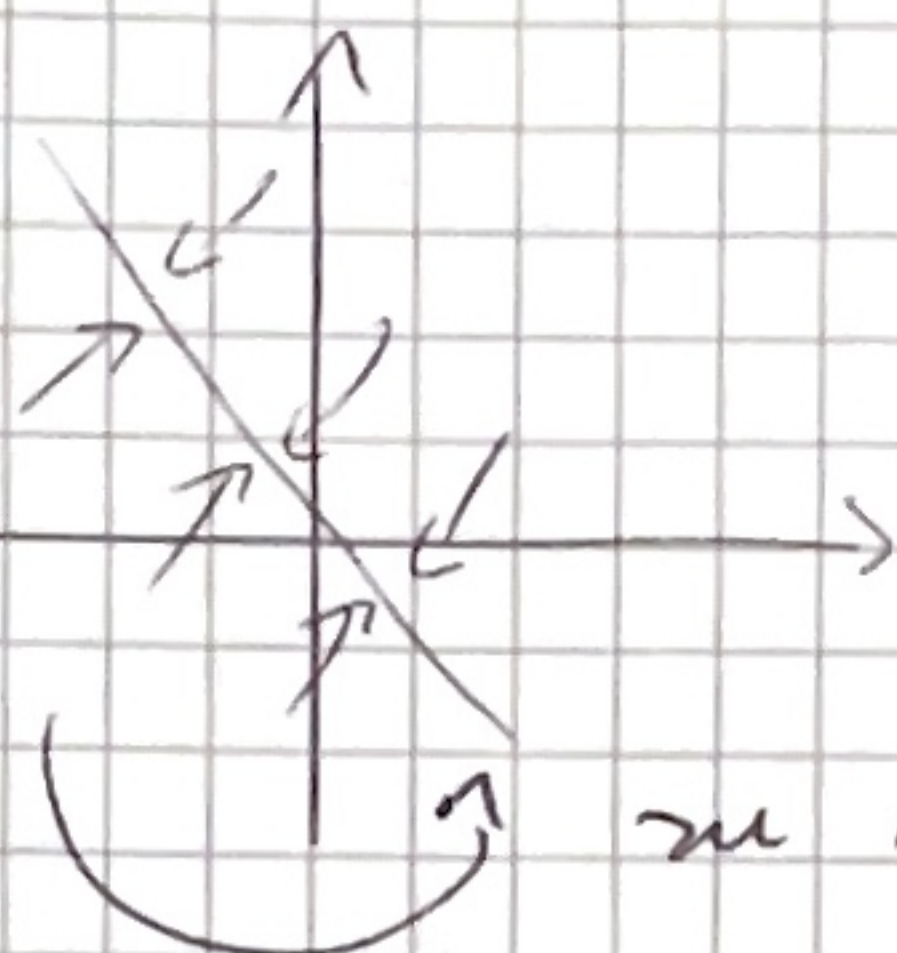


Asint.
Stabile

$$- \lambda_1 < \lambda_2 = 0$$

Stabile
non Asintoticamente

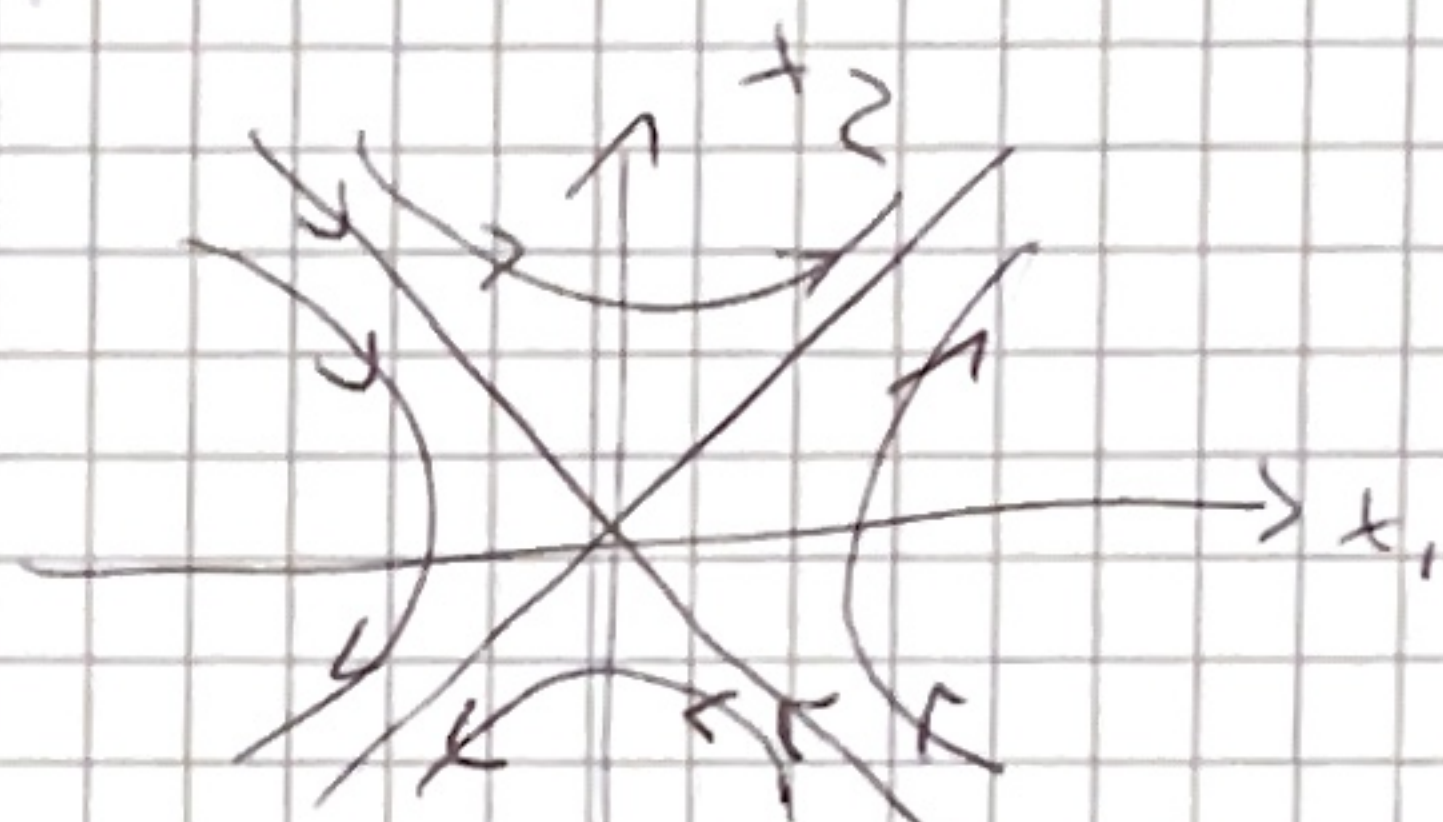
Hor ∞ P. di E_0



in questo dir.

$$- \lambda_1 \text{ e/o } \lambda_2 > 0 \quad \text{Instabile}$$

$$M.B. \quad \lambda_1 > 0 \quad \text{e} \quad \lambda_2 < 0$$



non si regge per
forza

Sistema non lineare

$$\dot{x}(t) = f(x(t)) \quad \bar{x} \text{ p. di eq.}$$

$$A = \left[\frac{\partial f}{\partial x} \right]_{x=\bar{x}} = \frac{\partial f}{\partial x} \bigg|_{x=\bar{x}} \quad \text{linearizzata}$$

Se ha tutti λ con $\text{Re}(\lambda) < 0 \quad \forall \lambda$

\bar{x} loc. Asint. Stabile

A ha almeno 1 λ : $\text{Re}(\lambda) > 0$ Instabile

Negli altri casi ha $\lambda = 0$ e non posso
dire nulla