

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:

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

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 Consistente \rightarrow più disegni e

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

P. di Eq. Asintoticamente Stabile

x è Stabile e consistente

Punto di Equilibrio Esponenti stime Stabili

$\exists f > 0 : \forall x_0 \in B_f(\bar{x})$

$\exists \alpha, t :$

$$\|x(t) - \bar{x}\| \leq \alpha \|x_0 - \bar{x}\| e^{-\alpha t}$$

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

Maggiorato da esp.

\bar{x} onde assint. stabile.

Come verifico la stabilità?

Sistema lineare

$$\dot{x}(t) = Ax(t) + \cancel{Bx(t)} \quad x(0) = x_0$$

$$y(t) = c x(t) + \cancel{dx(t)} \quad \text{Autonomo}$$

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

oltre capire di che tipo è

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

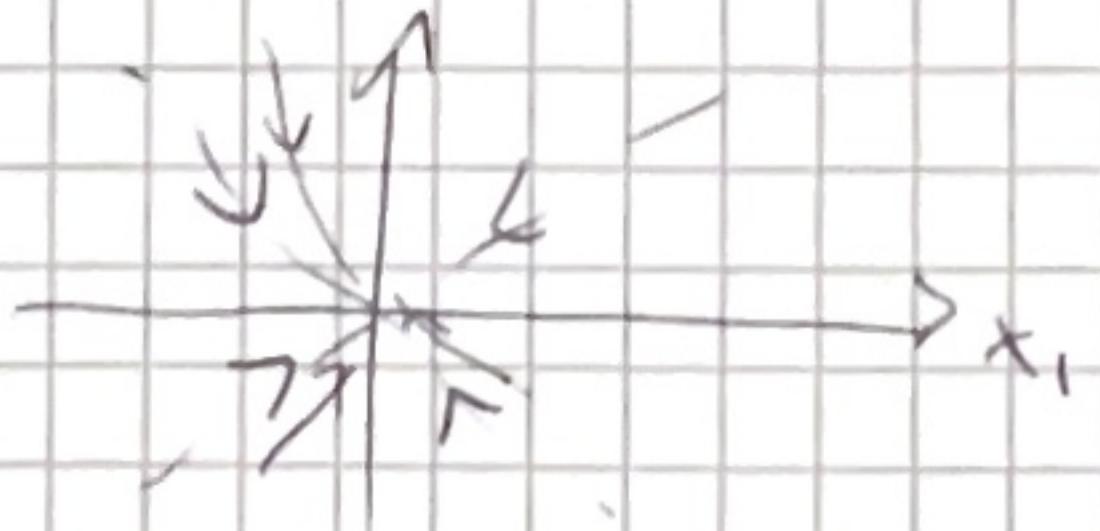
- Autovalori distinti $\lambda_1 \neq \lambda_2$

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

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

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

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

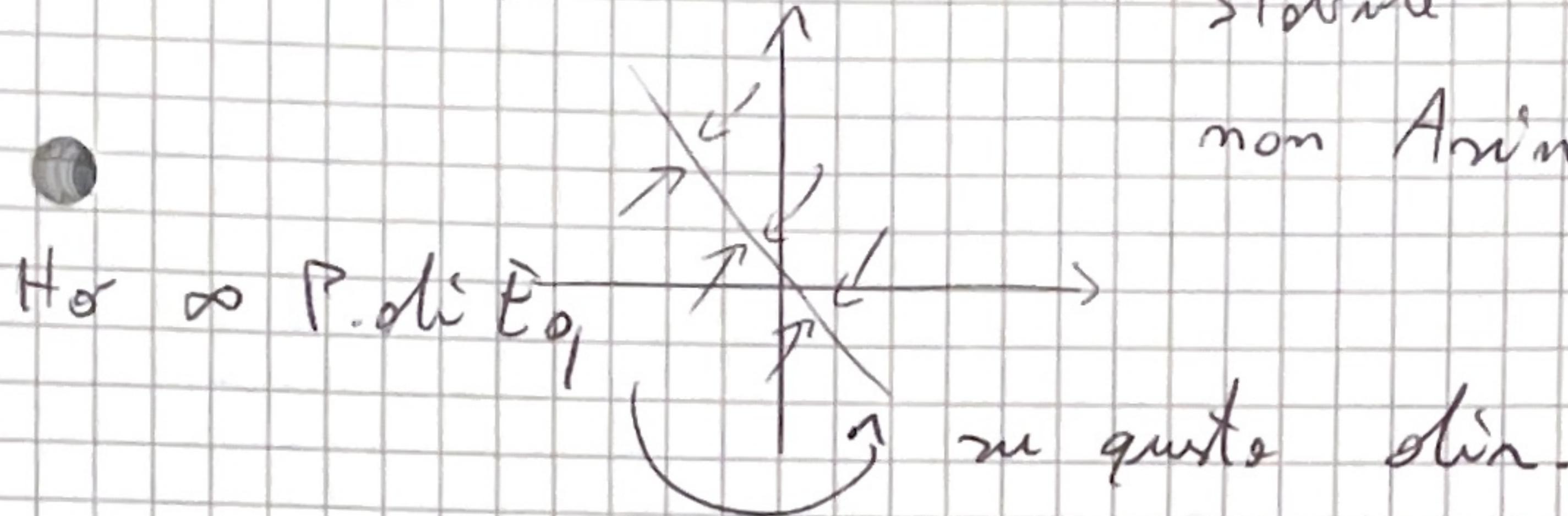


Molti periodici

Assint.

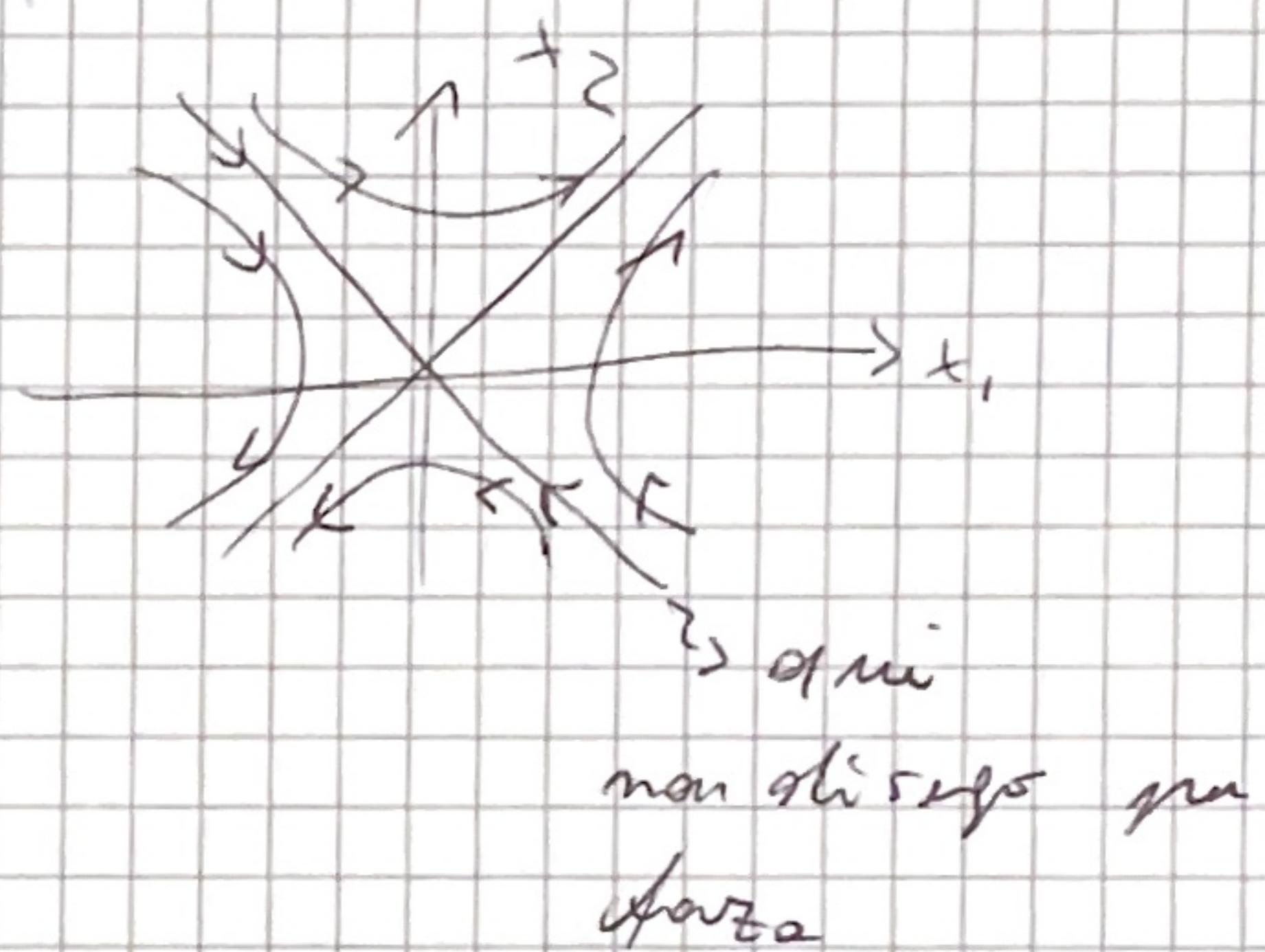
Stabile

$$-\delta_1 < \delta_2 = 0$$



$$-\delta_1 > 0 \quad \delta_2 < 0 \quad \text{Instabile}$$

$$\text{M.B.} \rightarrow \delta_1 > 0 \quad \delta_2 < 0$$



Sistemi non Lineare

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

$$A = \begin{bmatrix} \delta \\ \vdots \end{bmatrix} = \frac{\delta x}{\delta \bar{x}} \Big|_{x=\bar{x}} \quad \text{linearizzata}$$

Se per tutti i λ è $\Re\{\lambda\} < 0 \quad \forall \lambda$

\bar{x} loc. Asint. Stabile

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

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