

Punti di equilibrio e stabilità

TEOREMA DI LYAPUNOV I

Siano

- $\Omega \subset \mathbb{R}^d$ un sottoinsieme aperto di \mathbb{R}^d ;
- $F : \Omega \rightarrow \mathbb{R}^d$ una funzione di classe C^1 in Ω ;
- $X_0 \in \Omega$ un punto critico per F .

La funzione $H : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$, di classe C^1 , è detta una **funzione di Lyapunov**, se

- X_0 è l'unico minimo (assoluto) di H in Ω ;
- $\nabla H(X) \cdot F(X) \leq 0$ per ogni $X \in \Omega$.

Teorema 1 (Teorema di Lyapunov – versione 1). *Siano $\Omega \subset \mathbb{R}^d$ un aperto, $F : \Omega \rightarrow \mathbb{R}^d$ una funzione di classe C^1 e $X_0 \in \Omega$ un punto critico per F . Sia $H : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ una funzione di Lyapunov. Mostrare che X_0 è un **punto d'equilibrio stabile** (per l'equazione $X'(t) = F(X(t))$), ovvero*

*per ogni $\varepsilon > 0$ (abbastanza piccolo) esiste $\delta > 0$ tale che
per ogni dato iniziale $Y_0 \in B_\delta(X_0)$
la soluzione $Y(t)$ rimane in $B_\varepsilon(X_0)$ per ogni $t > 0$.*

Dimostrazione: Senza perdita di generalità, possiamo supporre che $H(X_0) = 0$.

- Sia $\varepsilon > 0$ abbastanza piccolo tale che

$$\overline{B_\varepsilon(X_0)} \subset \Omega.$$

Fissiamo

$$m = \min_{\partial B_\varepsilon(X_0)} H.$$

Siccome X_0 è un punto di minimo stretto, abbiamo che $m > 0$. Ora, la continuità di H implica che l'insieme

$$\Omega_m := \{x \in B_\varepsilon(X_0) : H(x) < m\}$$

è un sottoinsieme aperto di $B_\varepsilon(X_0)$. Inoltre,

$$X_0 \in \{x \in B_\varepsilon(X_0) : H(x) < m\}.$$

- **Scelta di δ .** Siccome Ω_m è un aperto, sappiamo che esiste $\delta > 0$ tale che

$$B_\delta(X_0) \subset \Omega_m = \{x \in B_\varepsilon(X_0) : H(x) < m\}.$$

- **Conclusione.** Per concludere, dimostrare che se $Y : [0, +\infty) \rightarrow \mathbb{R}$ è la soluzione di

$$Y'(t) = F(Y(t)), \quad Y(0) \in Y_0 \quad \text{dove} \quad Y_0 \in B_\delta(X_0),$$

allora

$$H(Y(t)) \leq H(Y_0) < m \quad \text{per ogni} \quad t \geq 0.$$

Di conseguenza,

$$Y(t) \in B_\delta(X_0) \quad \text{per ogni} \quad t \geq 0.$$

TEOREMA DI LYAPUNOV II

Siano

- $\Omega \subset \mathbb{R}^d$ un sottoinsieme aperto di \mathbb{R}^d ;
- $F : \Omega \rightarrow \mathbb{R}^d$ una funzione di classe C^1 in Ω ;
- $X_0 \in \Omega$ un punto critico per F .

La funzione $H : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$, di classe C^1 , è detta una **funzione di Lyapunov stretta**, se

- X_0 è l'unico minimo (assoluto) di H in Ω ;
- $\nabla H(X) \cdot F(X) < 0$ per ogni punto $X \in \Omega$ diverso da X_0 .

Teorema 2 (Teorema di Lyapunov – versione 2). *Siano $\Omega \subset \mathbb{R}^d$ un aperto, $F : \Omega \rightarrow \mathbb{R}^d$ una funzione di classe C^1 e $X_0 \in \Omega$ un punto critico per F . Sia $H : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ una **funzione di Lyapunov stretta**. Mostrare che X_0 è un **punto d'equilibrio asintoticamente stabile** (per l'equazione $X'(t) = F(X(t))$), ovvero*

esiste $\delta > 0$ tale che

per ogni dato iniziale $Y_0 \in B_\delta(X_0)$

la soluzione $Y(t)$ di $\begin{cases} Y'(t) = F(Y(t)) \\ Y(0) = Y_0 \end{cases}$ è tale che $\lim_{t \rightarrow \infty} Y(t) = X_0$.

Dimostrazione: Senza perdita di generalità, supponiamo che $H(X_0) = 0$.

- Sia $\varepsilon > 0$ tale che

$$\overline{B_\varepsilon(X_0)} \subset \Omega$$

e sia $0 < \delta \leq \varepsilon$ tale che tutte le soluzioni $Y(t)$ con dato iniziale

$$Y(0) \in B_\delta(X_0)$$

sono contenute in $B_\varepsilon(X_0)$:

$$Y(t) \in B_\varepsilon(X_0) \quad \text{per ogni } t \geq 0.$$

- Ora, supponiamo per assurdo che esiste una soluzione Y tale che

$$Y(0) \in B_\delta(X_0)$$

ed una successione crescente $T_n \rightarrow +\infty$ tale che

la successione $Y(T_n)$ non converge a X_0 .

- Siccome la successione $Y(T_n)$ è limitata, possiamo supporre che la successione $Y(T_n)$ converga ad un qualche

$$Y_\infty \in \overline{B_\delta(X_0)} \subset \Omega.$$

- Ora, dal fatto che la funzione

$$t \mapsto H(Y(t))$$

sia strettamente decrescente, possiamo dedurre che

$$H(Y_\infty) = \lim_{n \rightarrow \infty} H(Y(T_n)) = \inf_{t \geq 0} H(Y(t)).$$

- Sia Z la soluzione del problema

$$Z'(t) = F(Z(t)), \quad Z(0) = Y_\infty.$$

- Mostrare che, per ogni $S > 0$, abbiamo

$$\lim_{n \rightarrow \infty} Y(T_n + S) = Z(S).$$

- In conclusione, abbiamo che

$$H(Y_\infty) = H(Z(0)) > H(Z(S)) = \lim_{n \rightarrow \infty} H(Y(T_n + S)) \geq H(Y_\infty).$$

SISTEMI GRADIENTE E STABILITÀ

Proposizione 3. Sia $\mathcal{E} : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$ una funzione di classe C^2 . Per ogni $X_0 \in \mathbb{R}^d$ consideriamo il sistema

$$X' = -\nabla \mathcal{E}(X), \quad X(0) = X_0.$$

Supponiamo che

$$\nabla \mathcal{E}(X_0) = 0 \quad e \quad \nabla^2 \mathcal{E}(X_0) > 0,$$

dove $\nabla \mathcal{E}$ è il gradiente e $\nabla^2 \mathcal{E}$ la matrice hessiana.

Allora X_0 è un punto di equilibrio asintoticamente stabile.

Dimostrazione: Basta dimostrare che \mathcal{E} sia una funzione di Lyapunov stretta e poi applicare il secondo teorema di Lyapunov. Bisogna quindi mostrare che $\nabla \mathcal{E} \neq 0$ in un intorno di X_0 . Cominciamo col osservare che, siccome F è C^2 , abbiamo

$$\nabla^2 \mathcal{E}(Y) > 0 \quad \text{per ogni } Y \in B_r(X_0).$$

Ora, se per assurdo esistesse $Y_0 \in B_r(X_0)$, allora la funzione

$$e(t) = \mathcal{E}((1-t)X_0 + tY_0)$$

sarebbe tale che

$$e'(0) = e'(1) = 0.$$

Per il teorema di Rolle, esiste(rebbe) $s \in (0, 1)$ tale che

$$e''(s) = 0.$$

Calcoliamo

$$e''(s) = (Y_0 - X_0) \cdot \nabla^2 \mathcal{E} [Y_0 - X_0],$$

dove la matrice hessiana è calcolata nel punto $((1-s)X_0 + sY_0)$. Quindi abbiamo che

$$(Y_0 - X_0) \cdot \nabla^2 \mathcal{E} [Y_0 - X_0] = 0$$

in contraddizione con la stretta positività di $\nabla^2 \mathcal{E}$.