

SISTEMI AUTONOMI in  $\mathbb{R}^n$

$$(*) \begin{cases} \dot{x} = f(x) \\ x(0) = x_0 \end{cases}$$

con  $f: U \subseteq \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ , lipsch. su  $U$ .

Dimostrare che  $\phi^t(x_0)$  il "flusso" associato al sistema (\*), ossia

$x(t) := \phi^t(x_0)$  è l'unica soluzione di (\*) in altre parole  $\phi^t(x_0)$  soddisfa

(i)  $\phi^0(x_0) = x_0$ , su  $U$

(ii)  $D_t \phi^t(x_0) = f(\phi^t(x_0))$ ,  $t \in (T_-(x_0), T_+(x_0))$   
 interv. max di  $f$ .

(iii)  $\phi^{t+s}(x) = \phi^t(\phi^s(x))$

$(\forall t+s \in I(x), t \in I(x), s \in I(\phi^t(x)))$



Dim. (iii):  $\tilde{x}(t) := \phi^{t+s}(x)$

$$\begin{cases} \tilde{x}(0) = \phi^s(x) = \underline{x_1} \\ \frac{d}{dt} \tilde{x} = \dot{\phi}^{t+s}(x) = f(\phi^{t+s}(x)) = f(\tilde{x}) \end{cases}$$

$\tilde{x}(t) = \phi^t(x_1)$  .  $\square$

Oss. Non può succedere che

cioè  $\phi^t(x) = \bar{x} \in U$ ,  $T_{\pm} \in \mathbb{R}$ .

$$I \rightarrow T_{\pm}$$

alternativi potremmo estendere la soluzione  
considerando il problema

$$\begin{cases} \dot{x} = f(x) \\ x(0) = \bar{x} \end{cases}$$

---

Proprietà qualitative di soluzioni di  
equazioni scalari del primo ordine.  
(in particolare equi a variabili separabili)

$$(1) \quad \dot{x} = h(t) g(x)$$

Lemma 1 Se  $h \neq 0$  allora  $x(t) \equiv x_0 \in \mathbb{R}$

è soluzione di (1)  $\Leftrightarrow g(x_0) = 0$ .

Dim " $\Leftarrow$ ":  $g(x_0) = 0$ ,  $x(t) \equiv x_0$  è soluzione di (1).

" $\Rightarrow$ ":  $x(t) \equiv x_0$  è sol.  $\Rightarrow 0 = h(t) g(x_0)$ ,  $\forall t$   
ma  $h \neq 0 \Rightarrow \exists t_0 \mid h(t_0) \neq 0 \Rightarrow g(x_0) = 0$ .  $\square$

Oss. un'ulteriore proprietà possibile di  $h$  e  $g$ .

$\rightarrow$  Assumiamo inoltre locale (ad esempio,  
 $g$  Lipsch.)

Corollario. Soluzioni di (1) non passano

"attraversare" zeri di  $g$ .

Oss Se  $x(t)$  è sol. di (1) e  $x(t_1) = x_0$ , o

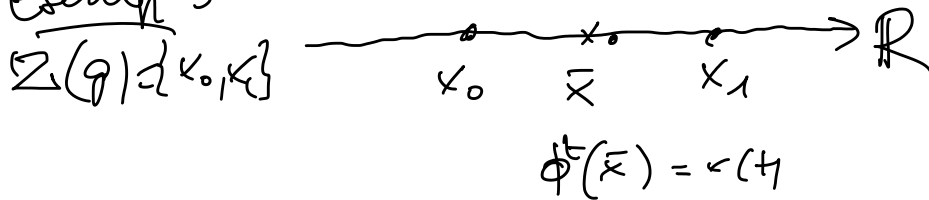
$g(x_0) = 0 \Rightarrow x(t) \equiv x_0$ .

Deriva immediatamente dall'unicità.  
 Consideriamo il caso  $h(t) \equiv 1$ . Ossia

$$(2) \begin{cases} \dot{x} = g(x) \\ x(0) = x_0 \end{cases}$$

Primo passo è trovare  $\Sigma(g) = \{x \mid g(x) = 0\}$ .  
 che sono, per il lemma 1, gli unici stazionari  
 o equilibri

Esempio



$$\dot{x}(0) = g(\bar{x}) \neq 0.$$

Es. ed esempio,  $g(\bar{x}) > 0 \Rightarrow \dot{x}(0) > 0$

lim  $x(t) = x_1$   
 $t \rightarrow +\infty$

In particolare non è più essere <sup>apert</sup> oscillatorio. Assumiamo  $g \in C^1(I)$ ,  $I$  int. di  $\mathbb{R}$ .  
 Lemma 2 le soluzioni di (2) non hanno  
 massimo o minimo stretti.

- (i)  $g(x_0) = 0 \Rightarrow x(t) \equiv x_0$  è un equilibrio
- (ii)  $g(x_0) > 0$  allora  $x(t)$  è strettamente crescente su  $I(x_0)$   
 (su  $I(x_0)$ ).
- (iii)  $g(x_0) < 0$  " " " è decrescente su  $I(x_0)$

Dim. se  $x(t)$  ha un max (min) stretto

in  $t_0$   $\dot{x}(t_0) = 0 = g(x_0) \Rightarrow x(t) \equiv x_0$ ,  
contradict., per il lemma 1.

(i) segue dal lemma 1.

(ii)  $g(x_0) > 0 \Leftrightarrow \dot{x}(0) > 0 \Leftrightarrow x$  local-  
ly strutt. crescente. Sia  $I_x = \{t > 0 \mid \dot{x}(s) > 0$   
 $\forall 0 \leq s \leq t\}$ .  $\tau = \sup I_x$  e  $\tau < +\infty$   
abbiamo finito. Se  $\tau < +\infty$   
lim  $\dot{x}(t) = 0 \Rightarrow \dot{x}(\tau) = 0 \Rightarrow x(\tau)$  è

un equilibrio  $\Rightarrow$  Contradict. 2.  
Analogy - per (iii). ~~Q~~

Lemma 3 Se  $x(t)$  è soluz di (2)

e  $\lim_{t \rightarrow +\infty} x(t) = \bar{x}_+ \in \mathbb{R} \Rightarrow \bar{x}_+$  è un zero di  $g$ .

Dim Se  $\lim_{t \rightarrow +\infty} x(t) = \bar{x}_+ \in \mathbb{R}$

$$\dot{x}(t) = g(x(t)) \xrightarrow{t \rightarrow +\infty} g(\bar{x}_+)$$

$\exists$  il lim  $\dot{x}(t) = g(\bar{x}_+) \in \mathbb{R}$

Se  $x(t) \equiv \bar{x}_+$  la tesi è banalmente vera.

Se  $x(t) \neq \text{cost.}$  per il lemma 2  $x(t)$

è strutt. monotona, se  $x(t) \uparrow$

allora  $\bar{x}_+ = \sup x(t)$ .

Se  $x(t) \downarrow$ , allora  $\bar{x}_t = \inf x(t)$ .  
 Supponiamo, ad esempio, che  $x(t) \uparrow \bar{x}_t$ .

Def. Se  $y(t)$  è una funzione definita su  $\mathbb{R}$ , differenziabile, crescente, limitata ed  $\exists \lim_{t \rightarrow +\infty} y(t) \in \mathbb{R}$ .  
 Allora  $\lim_{t \rightarrow +\infty} y'(t) = 0$ .

(Dim.  $y \geq 0$  può assumere  $\Rightarrow M := \lim_{t \rightarrow +\infty} y(t) \geq 0$ )

Assumiamo, per assurdo, che  $M > 0$

$$\lim_{t \rightarrow +\infty} (y(t+\epsilon) - y(t)) = \lim_{t \rightarrow +\infty} y'(t+\epsilon) = M$$

$\uparrow$   $\epsilon > 0$  costante  
 "  $0 < \epsilon < 1$  (costante)  
 0

N.b. L'ipotesi che  $\exists \lim_{t \rightarrow +\infty} y$  è essenziale.

Esempio di funzione  $y(t) \in C^\infty$ , crescente, limitata (quindi  $\exists \lim_{t \rightarrow +\infty} y(t) \in \mathbb{R}$ ) ma con  $\lim_{t \rightarrow +\infty} y' \neq 0$ .

$\forall n$ , sia  $\psi_n \in C^\infty([0, 1])$  t.c.

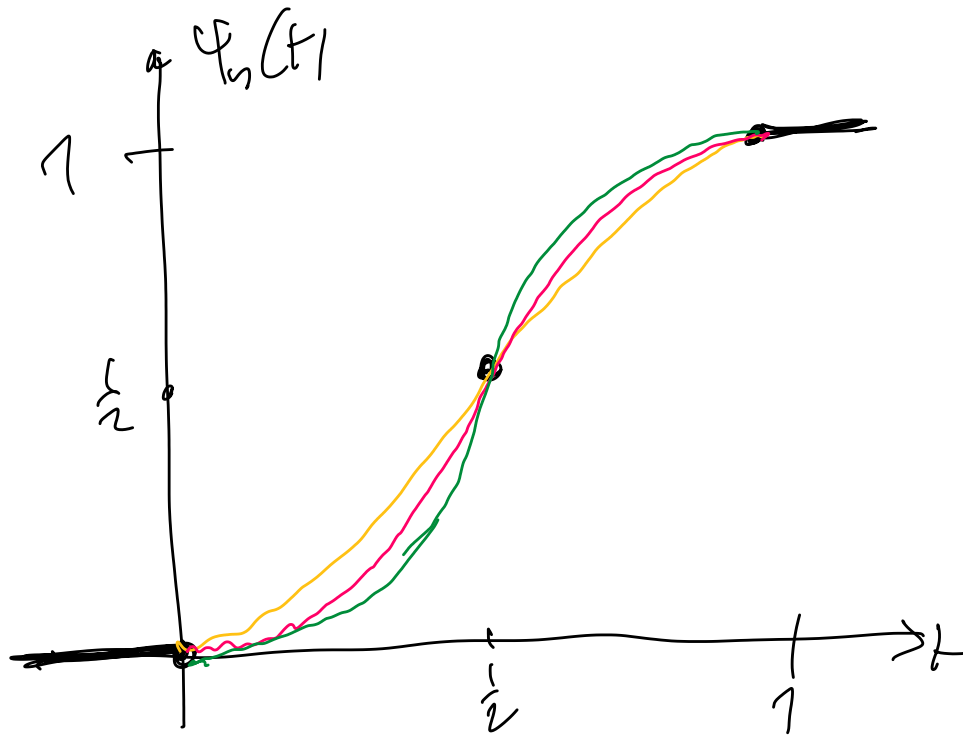
(i)  $\psi_n(0) = 0$ ,  $\psi_n(\frac{1}{2}) = \frac{1}{2}$ ,  $\psi_n(1) = 1$

(ii)  $\psi_n' \geq 0$

(iii)  $\psi_n^{(k)}(0) = \psi_n^{(k)}(1) = 0$ ,  $\forall k \geq 1$

(iv)  $\psi_n'(\frac{1}{2}) = 4^n$ .

ES. Costruire tali funzioni.



Definiamo  $y(t)$  come segue

$$y(t) \equiv 0 \quad \text{se } t < 1.$$

Ma  $a \leq t < n+1$  ( $n \in \mathbb{N}$ )

$$y(t) := \left(1 - \frac{1}{2^n}\right) + \frac{1}{2^{n+1}} \psi_n(t-a)$$

$$y(n) = 1 - \frac{1}{2^n}$$

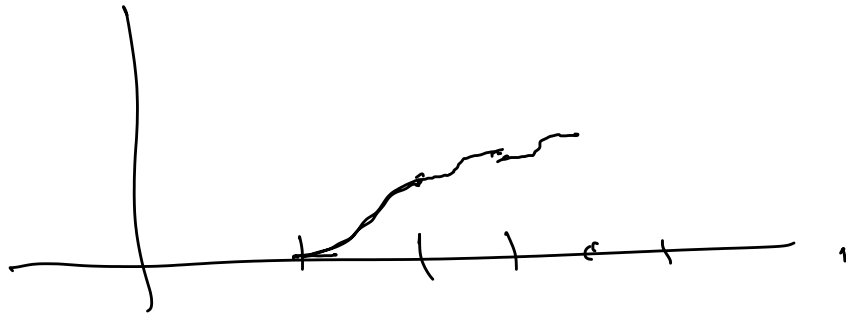
$$\begin{aligned} y(n+1) &= 1 - \frac{1}{2^n} + \frac{1}{2^{n+1}} = 1 - \frac{1}{2^{n+1}} \\ &= y(n+1) \end{aligned}$$

$$\Rightarrow y \in C^\infty(\mathbb{R}).$$

$$\text{Ma } y(t) = 1.$$

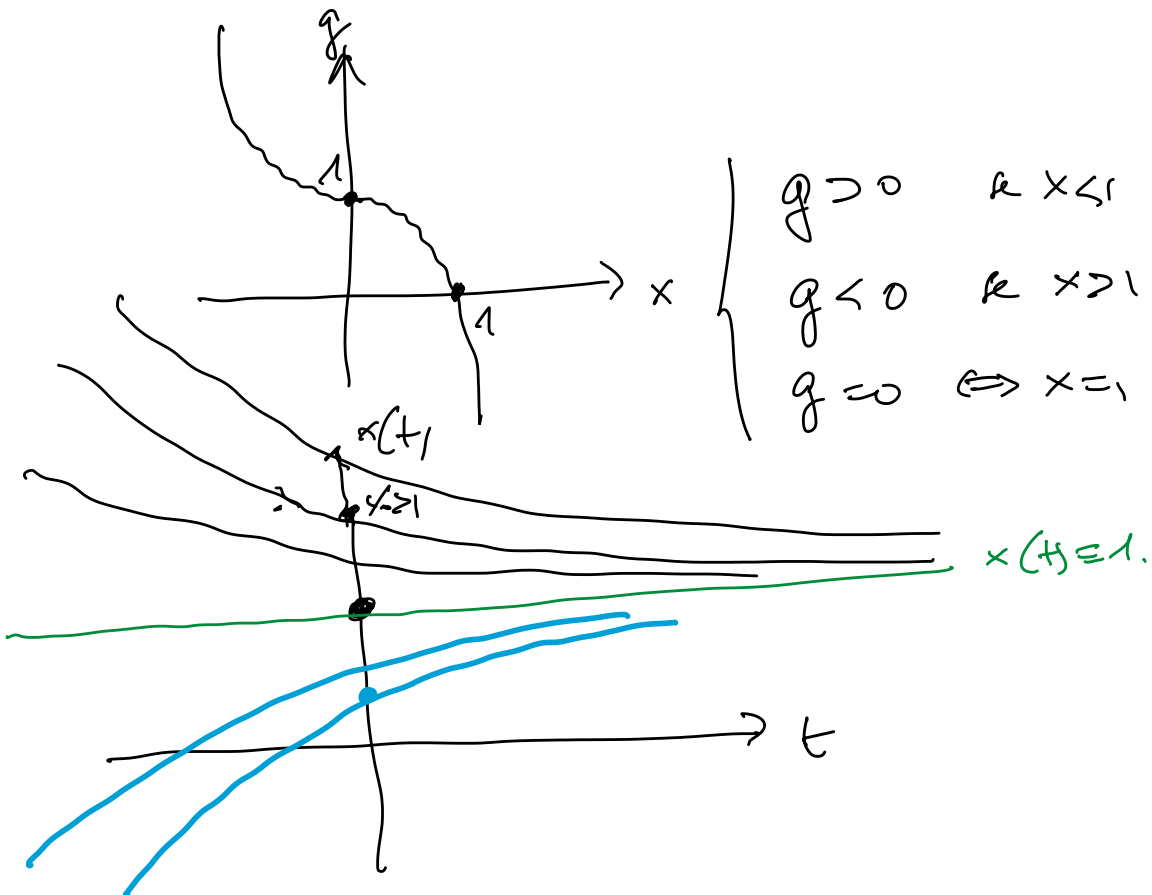
$t \rightarrow +\infty$

$$y\left(n + \frac{1}{2}\right) = \frac{1}{2^{n+1}} \psi_4\left(\frac{1}{2}\right) = \frac{4^n}{2^{n+1}} \nearrow +\infty$$



Es.  $\dot{x} = 1 - x^3 = g(x)$

$$\Sigma(g) = \{1\}$$



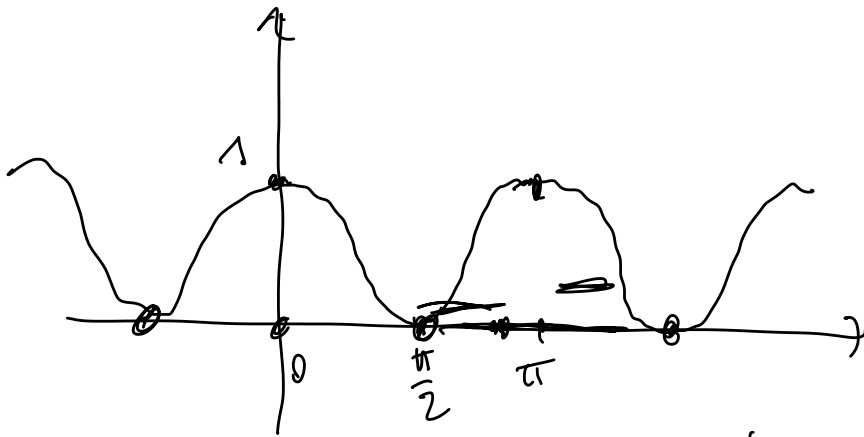
Es  $\mathcal{P}$  (§ 3.5 [AA])

Mostro che le soluzioni di  $\dot{x} = \cos^2 x$

sono derivabili o r.

Segue dal Corollario les. del 9/10.

Facciamo molto di più:



$$\mathbb{Z}(\cos^2 x) = \left\{ \frac{\pi}{2} + k\pi \mid k \in \mathbb{Z} \right\}$$

$$x_0 \in \left( \frac{\pi}{2} + k\pi, \frac{\pi}{2} + (k+1)\pi \right) \leftarrow \cos^2 < > 0.$$

$$\text{e } \lim_{t \rightarrow +\infty} \phi^t(x_0) = \frac{\pi}{2} + (k+1)\pi$$

$$\text{e } \lim_{t \rightarrow -\infty} \phi^t(x_0) = \frac{\pi}{2} + k\pi.$$

