

SISTEMI DINAMICI

21 aprile 2021

Sistemi dinamici lineari

$$\dot{x} = f(x) \rightarrow \dot{x} = Ax$$

(\vdash) |||

Dinamico \rightarrow problema algebrico
determinare le proprietà di A.

L'esponentiale di una matrice.

$$T: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$$

$$T: E \rightarrow E$$

$$e^T = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{T^k}{k!}$$

$\overbrace{\qquad\qquad\qquad}$
dove
converge

$$\|T\|$$

$$\hookrightarrow \|T\|^2$$

"valori singolari"

$$\sum_n \left\| \frac{T^k}{k!} \right\| \leq \sum_n \frac{\alpha^k}{k!}$$

$$\|T\| < \alpha > 0$$

$$T : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n \Rightarrow e^T$$

Alcune proprietà

$$1) \exp(P T P^{-1}) = \underbrace{\exp(T)}_{\text{usiamo}} P^{-1}$$

$$\text{usiamo } (P T P^{-1})^k = P T^k P^{-1}$$

$$(P T P^{-1})(P T P^{-1}) = \dots$$

$$P \left(\sum_{k=0}^n \frac{T^k}{k!} \right) P^{-1} = \sum_{k=0}^n \frac{(P T P^{-1})^k}{k!}$$

da proprietà segue da $n \rightarrow \infty$

$$2) \text{ Assumiamo che } AB = BA$$

$$[A, B] = 0 = AB - BA$$

$$\text{allora } e^{A+B} = e^A e^B$$

Terzo: visto che $AB = BA$ possiamo

scrivere (e scrivere dimostrare)

$$(A+B)^2 = (A+B)(A+B) = A^2 + BA + AB + B^2$$

$$= A^2 + \cancel{AB} + B^2$$

$$AB = BA$$

$$(A+B)^n = \sum_{k=0}^n \binom{n}{k} A^k B^{n-k}$$

Quindi :

$$e^{A+B} = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{1}{m!} (A+B)^m =$$

$$= \sum_{m=0}^{\infty} \frac{1}{m!} \sum_{k=0}^m \binom{m}{k} A^k B^{m-k}$$

$$= \sum_{m=0}^{\infty} \sum_{k=0}^m \frac{1}{k!(m-k)!} A^k B^{m-k}$$

$$= \sum_{0 \leq k \leq m < \infty} \frac{1}{k!(m-k)!} A^k B^{m-k}$$

$$l = m - k$$

$$k < m \rightarrow m - k = l > 0$$

$$= \sum_{k=0}^{\infty} \sum_{l=0}^{\infty} \frac{1}{k!} \frac{1}{l!} A^k B^l$$

$$= e^A e^B$$

$$\hookrightarrow \text{se } [A, B] = 0 \quad e^{A+B} = e^A e^B$$

$$3) \text{ queste implica } \rightarrow e^{-A} = (e^A)^{-1}$$

$$(e^{A-A} = e^A e^{-A})$$

↑ ↑

$$4) T v = \lambda v \Rightarrow e^T v = e^\lambda v$$

λ autovalore
reale

$$\begin{aligned} e^T v &= \lim_{n \rightarrow \infty} \left(\sum_{k=0}^n \frac{T^k}{k!} v \right) = \\ &= \lim_{n \rightarrow \infty} \left(\sum_{k=0}^n \frac{\lambda^k}{k!} v \right) = e^\lambda v \end{aligned}$$

$$\boxed{T^k v = T \underbrace{\dots T}_k v = \lambda^k v}$$

$$5) \text{ in modo simile } A = \text{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_n)$$

$$e^A = \text{diag}(e^{\lambda_1}, \dots, e^{\lambda_n})$$

$$\boxed{\lambda^k - \text{diag}(\lambda_1^k, \dots, \lambda_n^k)}$$

Commenço Non lo vediamo, ma se $[A, B] = AB - BA \neq 0$, \exists formula

di Baker - Campbell - Hausdorff

$$e^A \cdot e^B = e^{[A, B]}$$

dove

$$\begin{aligned} C &= A + B + \frac{1}{2} [A, B] + \frac{1}{12} [A, [A, B]] \\ &\quad - \frac{1}{12} [B, [A, B]] + \dots \end{aligned}$$

—

Tesimo Sia $A \in \text{Mat}(n \times n; \mathbb{R})$, allora
il problema ai dati iniziali

$$\begin{cases} \dot{x} = Ax \\ x(0) = x_0 \end{cases} \quad \text{ha la unica soluzione } x(t) = e^{ta} x_0$$

Dimo

$$\frac{d}{dt} e^{ta} = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{e^{(t+h)a} - e^{ta}}{h}$$

$$\stackrel{?}{=} \lim_{h \rightarrow 0} \frac{e^{ta} e^{ha} - e^{ta}}{h}$$

$$= e^{\tau A} \lim_{h \rightarrow 0} \left(\frac{e^{hA} - I}{h} \right) =$$

$$= e^{\tau A} \cdot A$$

quindi $\frac{d}{dt} \left(e^{\tau A} x_0 \right) = A e^{\tau A} x_0$

$$= A x$$

$x = e^{\tau A} x_0$ è soluzione

Supponiamo $y(\tau)$ soluzione

$$\frac{d}{d\tau} \left(e^{-\tau A} y(\tau) \right) = -A e^{-\tau A} y(\tau) +$$

$$+ e^{-\tau A} A y(\tau) =$$

per ipotesi $\frac{d}{d\tau} y = A y$

$$= \left(-A e^{-\tau A} + e^{-\tau A} A \right) y(\tau) = 0$$

$$e^{-\tau A} A = A e^{-\tau A}$$

quindi $e^{-\tau A} y(\tau) = \text{costante} =: y_0$

$$\hookrightarrow y(\tau) = e^{\tau A} y_0$$

Impulsions condizioni iniziali

$$y(\Gamma_{\delta=0}) = x_0 = (e^{\Gamma A} y_0)_{|\Gamma=0} = y_0$$

$$\rightarrow y(\delta) = e^{\Gamma A} x_0 = x(\delta)$$



$$\begin{cases} \dot{x}_j = y_j & j=1,2 \\ \dot{y}_j = -\omega_j^2 x_j & \end{cases} \rightsquigarrow \begin{cases} \dot{x}_i = \omega_i y_i & i=1,2 \\ \dot{y}_i = -\omega_i x_i & \end{cases}$$

$$\begin{pmatrix} 0 & \omega_1 & 0 \\ -\omega_1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -\omega_2^2 \end{pmatrix}$$

$$T^{-1} A T$$

$$\begin{pmatrix} 0 & \omega_1 & 0 \\ -\omega_1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -\omega_2 \end{pmatrix}$$

autovalori
di questa
matrice

$$\begin{pmatrix} -\lambda & 1 \\ -\omega_1^2 & -\lambda \end{pmatrix} \rightarrow \lambda^2 = -\omega_1^2$$

$$\lambda_i = \pm i \omega_i$$

$$T = \begin{pmatrix} | & | & | \\ | & | & | \\ | & | & | \end{pmatrix}$$

ne faccio

$$\textcircled{\alpha} \pm i\beta \rightarrow \begin{pmatrix} \textcircled{\alpha} & \beta \\ -\beta & \textcircled{\alpha} \end{pmatrix}$$

Secondo parte

$$\begin{cases} \dot{x} = Ax \\ x(t=0) = x_0 \end{cases} \rightarrow x(t) = e^{\int A} x_0$$

abbiamo ancora bisogno di calcolare

$e^{\int A}$. Supponiamo A simmetrica (è reale)

di cui è una matrice composta da singoli numeri

$$P^{-1}AP = \underbrace{\begin{pmatrix} \lambda_1 & & & \\ & \ddots & & \\ & & \lambda_n & \\ & & & D_1 & \cdots & D_m \end{pmatrix}}_{e}$$

$$D = \begin{pmatrix} \alpha & \beta \\ -\beta & \alpha \end{pmatrix}$$

$$\underline{e^{\int A}} = P \begin{pmatrix} e^{\int \lambda_1} & & & \\ & \ddots & & \\ & & e^{\int \lambda_n} & \\ & & & e^{\int D_1} & \cdots & e^{\int D_m} \end{pmatrix} P^{-1}$$

$$\begin{pmatrix} \lambda_1 & & & \\ & \lambda_n & & \\ & & D_1 & \cdots & D_m \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda_1 & & & \\ & 0 & & \\ & & \ddots & \\ & & & 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 & & & \\ & \lambda_2 & & \\ & & \ddots & \\ & & & \lambda_m \end{pmatrix} =$$

$$= \begin{pmatrix} 0 & & & \\ & D_1 & & \\ & & \ddots & \\ & & & D_m \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} \lambda_1 & & & \\ & \lambda_n & & \\ & & 0 & \cdots & 0 \end{pmatrix}$$

$$\underline{e^{\int A}} = P e^{\int A} P^{-1}$$

$$e^{\tau A} = P \begin{pmatrix} e^{\tau \lambda_1} & \\ & e^{\tau \lambda_2} \end{pmatrix} P^{-1}$$

λ numeri $e^{\tau \lambda}$

$e^{\tau D}$?

Scriviamo $\begin{pmatrix} \alpha & \beta \\ -\beta & \alpha \end{pmatrix} = \alpha \text{id}_{2 \times 2} + \beta \Gamma$

dove $\Gamma = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} \quad \alpha \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} + \beta \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix}$

In particolare $[\text{id}, \Gamma] = 0 = \text{id} \Gamma - \Gamma \text{id}$

$$e^A = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{A^k}{k!} \rightarrow \text{id}^k, \quad \Gamma^k$$

$$\Gamma \cdot \Gamma = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} = -\text{id}$$

$$\Gamma \cdot \Gamma \cdot \Gamma = \Gamma \cdot (-\text{id}) < -\Gamma$$

$$\Gamma^k = \Gamma \cdot \Gamma \cdot \Gamma \cdot \Gamma = \Gamma \cdot (-\Gamma) = -(-\text{id}) = +\text{id}$$

$$e^{\tau \Gamma} = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(\tau \Gamma)^n}{n!} =$$

$$= \text{id} \sum_{j=0}^{\infty} \frac{(-1)^j \tau^{2j}}{(2j)!} + \Gamma \sum_{j=0}^{\infty} \frac{(-1)^j \tau^{2j+1}}{(2j+1)!}$$

$$= \begin{pmatrix} \cos t & \sin t \\ -\sin t & \cos t \end{pmatrix}$$

$$e^{tD} = e^{\tau \alpha \text{id}} e^{\tau \beta T} = e^{\tau \alpha \text{id}} \begin{pmatrix} \cos \tau & \sin \tau \\ -\sin \tau & \cos \tau \end{pmatrix}$$

Decompositione semi semplice - indecomponibile

$$T : E \rightarrow F \quad . \quad \text{Autovettori } \vec{v} \\ \mathbb{R}^n \quad \mathbb{R}^k \quad v \in \ker(T - \lambda \mathbb{1}) \\ (T - \lambda \mathbb{1})v = 0$$

Supponiamo che λ_k autovettore con
moltiplicità algebrica m_k -

Autospazio generalizzato

$$\tilde{E}_k = \ker((T - \lambda_k \mathbb{1})^{m_k})$$

Autospazio generalizzato è invariante
sotto l'azione di T

$$\underline{v \in \tilde{E}_j} \Rightarrow T v \in \tilde{E}_j$$

Inoltre

$$\begin{aligned} & \underbrace{(\overline{T} - \lambda_k \mathbb{1})^{m_k} T v}_{= 0} = 0 \\ & = (\overline{T} - \lambda_k \mathbb{1})^{m_k} T v - \underbrace{(\overline{T} - \lambda_n \mathbb{1})^{m_k} v}_{v \in E_j} \cdot \lambda_n \\ & = (\overline{T} - \lambda_n \mathbb{1})^{m_k} (T v - \lambda_n v) \\ & = (\overline{T} - \lambda_n \mathbb{1})^{m_k} (\overline{T} - \lambda_n \mathbb{1}) \cdot v \\ & = (\overline{T} - \lambda_n \mathbb{1}) \underbrace{(\overline{T} - \lambda_n \mathbb{1})^{m_k} v}_{v \in E_j \quad v \in \ker (\overline{T} - \lambda_n \mathbb{1})^m} = 0 \\ & \qquad \qquad \qquad T v \in E_j \end{aligned}$$

Tesserae (Decompositione primaria)

$T: E \rightarrow F$, autovalori $\lambda_1, \dots, \lambda_r$

allora $E = \overline{E}_1 \oplus \dots \oplus \overline{E}_r$ dove

$\dim \overline{E}_i =$ mult. plicata algebrica di λ_i

Dove [Hirsch - Smale]

Conseguente: autovalori generalizzati
formano base di E_j

$P = [v_1 \dots v_n]$ è una sottoset

e posiamo definire

$$S = P \Lambda P^{-1}$$

dove $\Lambda = \text{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_k)$

è un'endoplano

una matrice di queste tipo (diagonali
zdiale da una trasformazione di
similitudine) si dice semi-semplice

$$A \rightarrow \Lambda = \text{diag}(\lambda_1 - \lambda_k), S = P \Lambda P^{-1}$$

Teo Dato A , $S = P \Lambda P^{-1}$.

Definiamo $N = A - S$. Si dimostra
che $[N, S] = 0$, e N è tale che

$N^k = 0$ (dove k è il più il minore delle endoplano dei λ)

Teo Esiste un'unica decomposizione

$$A = S + N \quad S \text{ semi-semplice}, N^k = 0$$

Per cui

$$\begin{aligned}
 e^{\tau A} &= e^{\tau L} e^{\tau N} = \\
 &= P e^{\tau A} P^{-1} \left(\sum_{i=0}^k \frac{(tN)^i}{i!} \right)
 \end{aligned}$$

Stabilität