

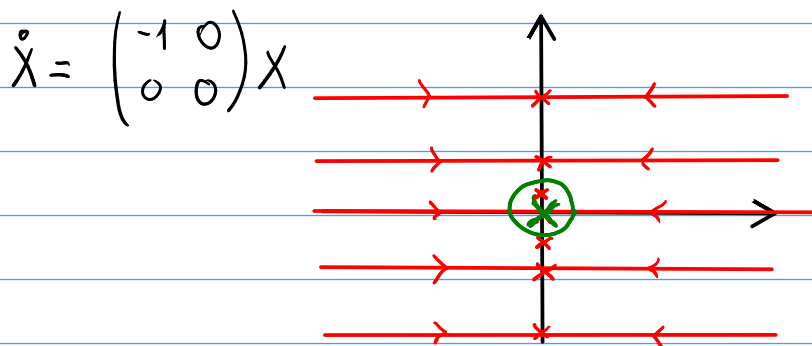
Def: $f: \Omega \subset \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$ y consideramos la ecuación diferencial $\dot{x} = f(x)$.
 Un punto $\bar{x} \in \Omega$ es de equilibrio si $f(\bar{x}) = 0$. Decimos que

• \bar{x} es estable si $\forall \varepsilon \exists \delta > 0$ tal que si $\|x_0 - \bar{x}\| < \delta \Rightarrow \|\varphi_{x_0}(t) - \bar{x}\| < \varepsilon \forall t > t_0$
 $[\varphi_{x_0}: I(x_0) \rightarrow \mathbb{R}, I(x_0) \supset [0, +\infty)]$

• \bar{x} es asintóticamente estable si es estable y además $\exists \delta > 0$ tal que
 si $\|x_0 - \bar{x}\| < \delta \Rightarrow \lim_{t \rightarrow +\infty} \varphi_{x_0}(t) = \bar{x}$.

• \bar{x} es inestable si no es estable

1b) Dar un ejemplo de una ecuación diferencial que presente un punto de equilibrio estable pero no asintótico y además que exista una trayectoria (distinta a la de equilibrio) que tienda en el futuro a dicho punto.



El origen No es asintóticamente estable pues en todo entorno del origen encuentro otros puntos de equilibrio, que claramente no se acercan al origen.

5. Determinar los valores de a y b tal que

$V(x,y) = ax^2 + by^2$ es de Lyapunov para

b) $\begin{cases} \dot{x} = -x^3 + xy^2 \\ \dot{y} = -2x^2y - y^3 \end{cases}$

Es decir, que cumpla en las hipótesis de alguno de los teoremas de Lyapunov.

- ¿Cuál es \bar{x} ? ¿ $f(x,y)=0$?

$$0 = -x^3 + xy^2 = x(-x^2 + y^2) \rightarrow x=0 \text{ o } x^2=y^2$$

$$0 = -2x^2y - y^3 = y(-2x^2 - y^2) \rightarrow y=0 \text{ o } 2x^2 = -y^2$$

$$f(x,y)=0 \Leftrightarrow (x,y)=(0,0).$$

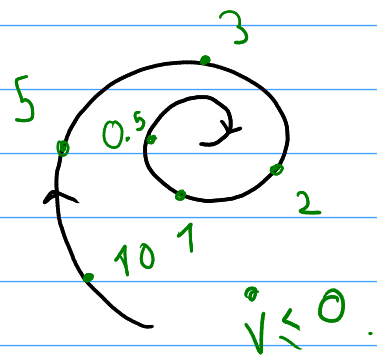
- Necesito $V: U \subset \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$, $(0,0) \in U$ y además

1) $(x,y)=(0,0)$ sea un mínimo estricto

2) $\dot{V}: U \rightarrow \mathbb{R}$, $\dot{V}(x) < 0 \forall x \in U - \{(0,0)\}$ (Lyap 2)
 $\dot{V}(x) \leq 0 \forall x \in U$ (Lyap 1).

$$\dot{V}(x) := \frac{dV(\varphi(t))}{dt} = \nabla V(x) \cdot f(x)$$

donde $\varphi(t)$ es la solución a $\begin{cases} \dot{\varphi} = f(\varphi) \\ \varphi(0) = x \end{cases}$



$$\begin{cases} \dot{x} = -x^3 + xy^2 \\ \dot{y} = -2x^2y - y^3 \end{cases}$$

$$V(x,y) = ax^2 + by^2 \rightarrow a, b > 0 \text{ (Mínimo estricto)}$$

$$\dot{V}(x,y) = 2ax\dot{x} + 2by\dot{y} = \overbrace{2ax}^{\frac{\partial V}{\partial x}} \overbrace{(-x^3 + xy^2)}^{f_1} + \overbrace{2by}^{\frac{\partial V}{\partial y}} \overbrace{(-2x^2y - y^3)}^{f_2}$$

$$= -2ax^4 + \underbrace{2ax^2y^2 - 4by^2x^2}_{0 \text{ si } 2a=4b} - 2by^4 = -2ax^4 - 2by^4 < 0$$

$$0 \text{ si } 2a=4b$$

si $(x,y) \neq (0,0)$

Por ejemplo $V(x,y) = 2x^2 + y^2$

Por Lyapunov 2 el origen es asintóticamente estable.

Otra:

$$\dot{V} = -2ax^4 + 2ax^2y^2 - 4by^2x^2 - 2by^4 < -2ax^4 + 4bx^2y^2 - 4bx^2y^2 - 2by^4$$

$$\text{Si } \underline{2a < 4b} \quad = -2ax^4 - 2by^4 < 0$$

} Si $(x,y) \neq (0,0)$.

c) $\dot{x} = -\frac{x^3}{2} + 2xy^2$, $V(x,y) = ax^2 + by^2$, $a, b > 0$.

$\dot{y} = -y^3$ El punto de equilibrio es el $(0,0)$.

$$\dot{V}(x,y) = 2ax \left(-\frac{x^3}{2} + 2xy^2\right) + 2by(-y^3)$$

$$= -ax^4 + 4ax^2y^2 - 2by^4 = \underbrace{-a}_X X^2 + \underbrace{4aXY}_{-2bY^2}$$

$X = x^2$ Tengo en forma cuadrática y quiero que sea
 $Y = y^2$ definida negativa. \Leftrightarrow

$$A = \begin{pmatrix} -a & 2a \\ 2a & -2b \end{pmatrix} \text{ tiene valores propios negativos.}$$

$\text{Tr}(A) = -a - 2b < 0 \Rightarrow$ Hay un valor propio negativo

Quiero que $\det(A) > 0$ así los dos valores propios tienen igual signo.

$$\det(A) = 2ab - 4a^2 > 0 \Leftrightarrow b > 2a.$$

Entonces si $b > 2a \Rightarrow V$ es de Lyapunov (2).
 $a, b > 0$

\Rightarrow El origen es asintóticamente estable.

A modo.

$$V(x, y) = 2ax \left(-\frac{x^3}{2} + 2xy^2\right) + 2by(-y^3)$$

$$= -ax^4 + 4ax^2y^2 - 2by^4 < -ax^4 + 4ax^2y^2 - 4ay^4$$

$$= -a(x^4 - 4x^2y^2 + 4y^4)$$

$$b > 2a$$

$$\underbrace{\qquad\qquad\qquad}_{2b > 4a}$$

$$= -a(x^2 - 2y^2)^2 \leq 0$$

$$\forall \delta > 0 \exists \tau \delta > 0, \quad d(x(\tau \delta), x_0) < \delta$$

$$\forall \delta > 0 \exists \tau \delta > 0, \quad d(x(t), x_0) < \delta \quad \forall t > \tau \delta.$$

$$\forall \varepsilon > 0, \exists \delta > 0 \text{ tal que si } d(\tilde{x}_0, x_0) < \delta \Rightarrow d(\tilde{x}(t), x_0) < \varepsilon$$

$$\text{Si } d(x(\tau \delta), x_0) < \delta \Rightarrow d(x(t), x_0) < \varepsilon \quad \forall t > \tau \delta$$

$\forall t > 0$