

Autonominen systeemi, 2015, koejakso 3, ratkaisut.

1. Merk.  $f(x,y) = (f_1(x,y), f_2(x,y)) = (-2xy, x-y)$ .  
Selväh  $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 \in C^1(\mathbb{R}^2)$ , siis  $f$  on  $C^1$ -funktio  $\mathbb{R}^2$ :ssä ja siten lokaalisti Lipschitzinä.

Taloustieteen avoimia koulua  $B(\bar{0}, r)$ ,  $r > 0$ , ja osoitetaan ne positiivisesti invariantit. Koulun reunaa  $S(\bar{0}, r) = \{z \in \mathbb{R}^2 \mid \|z\| = r\}$ , ympyrä, on selvästi säännöllinen käyrä (2-muoto), ja sen ulkonormalissa pisteessä  $z = (x,y) \in S(\bar{0}, r)$  toimii

$n(z) = z$ . Lisäksi pätee



$n(z) \cdot f(z) = (x,y) \cdot (-2xy, x-y) = -2x^2y + xy - y^2 = -x^2 - (x^2 - 2xy + y^2) = -x^2 - (x-y)^2 < 0$  kaikilla  $z \in S(\bar{0}, r)$ .

Koulua  $B(\bar{0}, r)$  voidaan siis soveltaa lauseen 1.1: sen rajoita se on positiivisesti invariantti systeemiä  $\dot{z} = f(z)$  suhteen.

Olkoon  $z \in \mathbb{R}^2$ . Valitaan sellainen  $r > 0$  että  $z \in B(\bar{0}, r)$ . Koulun pos. invarianttien rajoita

$\gamma^+(z) \subset B(\bar{0}, r)$ : rata eteenpäin on rajoitettu jatkos.

Lisäksi, koska  $\bar{B}(\bar{0}, r) = \{z \in \mathbb{R}^2 \mid \|z\| \leq r\} \subset D = \mathbb{R}^2$  ja on tunnustettua kompakti (rajitettu ja suljettu) joukko, voidaan soveltaa lauseen 1.1 tai yhtä hyvin Poincaré-lauseita:  $f^T(z) = a$  eli  $L_{0,0}(C \Delta z)$  krom. Poincaré-lauseen ratkaisu on annettu

$z(t) = c_1 e^{\lambda_1 t} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} + c_2 e^{\lambda_2 t} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}, c_1, c_2 \in \mathbb{R}; \lambda_{1,2} = \frac{-3 \pm \sqrt{5}}{2} < 0$ .

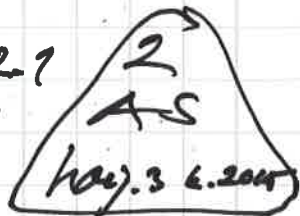
Siten  $z(t) \rightarrow \bar{0}$  kun  $t \rightarrow \infty$ . Radat faallosuhteissa eivät kiertä koulun ole rajoitettuja jatkos (paitsi  $\bar{0}$ ).

2. Väite.  $x_{\infty} = \lim_{t \rightarrow \infty} x(t) \in O$  on kiintopiste.

Tod. Koska funk.  $f: D \rightarrow \mathbb{R}^n$  on jatkuva,

$\exists x_{\infty} = \lim_{t \rightarrow \infty} x(t) = \lim_{t \rightarrow \infty} f(x(t)) = f(\lim_{t \rightarrow \infty} x(t)) = f(x_{\infty})$ .

Sovelletaan luvun OQI (lause 2.1)



$x(t)$  komponentit  $x_k(t)$ ,  $1 \leq k \leq n$ .

Saadetaan  $\dot{x}_0 = 0$ . Sitten

$f(x_0) = \dot{x}_0 = 0$ , jäs  $x_0$  on systeemin kiintopiste.  $R$

3. Lokaalin OQ-lauseen ja Portamit-lauseen edot toteutuvat (alkuehto  $x=0$ )

Väite.  $\Delta(G) = R$  ja  $(t+\tau) \cdot x = t-x$  kaikkien  $t \in R$ . (1.12)

toe. Ollaan  $x(t) = t-x$ ; määritellään  $y: \Delta(G) - T \rightarrow R^n$ ,

$$y(t) = x(t+\tau) = (t+\tau) - x.$$

Täten  $y(t) = \dot{x}(t+\tau) = f(x(t+\tau)) = f(y(t))$ , jäs myös  $y(t)$

on (1.1)-n ratkaisu. Lätään  $y(0) = x(\tau) = x(0) (=x)$ ,

jäs senon  $t+\tau$ -n ratkaisuna kulle OQ-lauseen talon on ylläpitävyyden nojalla pätee

$$(t+\tau) \cdot x = y(t) = x(t) = t-x \text{ kaikilla } t \in R. (*)$$

Ollaan  $t \in \Delta(G)$ . Täten löytyy sellainen

$s \in [0, \tau]$  ja  $k \in N$  eksi  $t = s + k\tau$  (näkyy helposti)

Yleisesti  $x$  saadaan induktiolla

$$x(t) = x(s + k\tau) = x(s + (k-1)\tau) = \dots = x(s) \in x([0, \tau]).$$

Siten  $y(x) \subset x([0, \tau]) \subset D$ , jäs  $x([0, \tau])$

on kompaktin joukon  $[0, \tau]$  jatkuvana kuvaus kompakti (Topo I). Voidaan soveltaa Portamit-

lauseen: sen nojalla  $\Delta(G) = R$ . Siten eurytetin (\*) pätee kaikilla  $t \in R$ .  $\square$

Huom. Funktiot  $x$  ja  $y$  yhtyvät, eurytetin niiden (maksimaalit) määrittelyjoukot ovat samat:

$$\Delta(G) = \Delta(G) - T \quad \text{Täten on selvästi}$$

vaadonta vain kun  $\Delta(G) = R$ .



4. Väite,  $\omega(x) = \{x_0\}$ .

~~1.4~~ Koska  $x_0 = \lim_{t \rightarrow \infty} x(t) \in \mathbb{R}$ , niin  
ennemmän aikajonossa  $(t_k)$ , jossa  $t_k \rightarrow \infty$ ,  
pätee  $t_k \rightarrow \infty$  ja  $t_k \cdot x = x(t_k) \rightarrow x_0$ . Lauseen  
1.4 kohdan (a) nojalla  $x_0 \in \omega(x)$ .

3  
KS  
10.3.2014

Kääntäen, olkoon  $y \in \omega(x)$ . Samaan koodiin  
(a) nojalla löytyy sellainen aikajono  $(t_k)$  että  
 $t_k \rightarrow \infty$  ja  $t_k \cdot x \rightarrow y$ . Siis

$$y = \lim_{k \rightarrow \infty} x(t_k) = \lim_{t \rightarrow \infty} x(t) = x$$

Kääntäen  $\omega(x) = \{x_0\}$ .  $\square$

huom. Yllä annu vastoin päätellä määräämään  
rajaarvon  $\omega(x)$  määntelmäästä.

5. Käytännössä 1 osoitettiin että

$$\exists \lim_{t \rightarrow \infty} x(t) = \begin{cases} 1, & \text{kun } x = x(0) > 0, \\ 0, & \text{kun } x \leq 0. \end{cases}$$

(a) Edellisen tuloksen nojalla

$$\omega(x) = \begin{cases} \{1\}, & \text{kun } x > 0, \\ \{0\}, & \text{kun } x \leq 0. \end{cases}$$

(b) Edellisen kohdan ja käytännössä 1 nojalla

$$y(1) = \{1\} = \omega(1), \quad y(0) = \{0\} = \omega(0), \quad \text{ja} \\ y(x) \cap \omega(x) = \emptyset \quad \text{kun } x \notin \{0, 1\}$$