

Vorlesung (7), 17.06.2022

Wh.: $A \in \text{Mat}_n \mathbb{R}$; $p=0$ ist Gl.-lage
des linearen Systems

$$\dot{x} = Ax \quad \text{auf } \mathbb{R}^n$$

Wann ist $p=0$ (asymptotisch) stabil?

Schon gesehen: p +-stabil $\Rightarrow \text{Re}(\alpha) \leq 0$,
für alle $\alpha \in \text{Sp}(A) := \{\lambda \in \mathbb{C} : \lambda \text{ ist EW von } A\}$.

Argument: Wähle EV $z_0 \in \mathbb{C}^n$ von α ,
 $Az = \alpha z \Rightarrow$ Lsg. g von $\dot{z} = Az$ auf \mathbb{C}^n
zum AN z_0 ist

$$z(t) = e^{\alpha t} z_0$$

Ist

$$\alpha = \lambda + i\mu, \text{ mit } \lambda, \mu \in \mathbb{R},$$

so ist

$$\begin{aligned} \|z(t)\| &= \|e^{\alpha t} z_0\| = |e^{\alpha t}| \cdot \|z_0\| \\ &= |e^{(\lambda + i\mu)t}| \cdot \|z_0\| = \underbrace{|e^{\lambda t}|}_{> 0} \cdot \underbrace{|e^{i\mu t}|}_{= 1} \cdot \|z_0\| \\ &= e^{\lambda t} \cdot \|z_0\|. \end{aligned}$$

└

Kommentar. (a) Auch die Eigenschaft ein Attraktor zu sein, braucht man nur auf einer Basis zu prüfen: $p=0$ ist Attraktor, falls p stabil ist und

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \varphi^t(e_j) = 0, \quad j = 1, \dots, n,$$

auf einer Basis (e_1, \dots, e_n) von \mathbb{R}^n .

(b) Auch kann man daher wieder deshalb auch

$$\dot{z} = Az \quad \text{auf } \mathbb{C}^n$$

auf seine Attraktivität prüfen. Mit diesem Argument ist deshalb klar!

Satz. Sei $A \in \text{Mat}_n \mathbb{R}$ mit Eigenwerten $\alpha_1, \dots, \alpha_n \in \mathbb{C}$.
Ist $p = 0$ ein Attraktor von $\dot{x} = Ax$ auf \mathbb{R}^n , so
gilt für alle $j = 1, \dots, n$:

$$\text{Re}(\alpha_j) < 0.$$

Frage: Gilt auch die Umkehrung?

Erinnerung. (a) Lemma von Gronwall (vereinfachte Version). Sei $\tilde{u}: [0, T) \rightarrow [0, \infty)$ eine

differenzierbare Funktion. Seien $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$ mit $\alpha < \beta$, so dass für alle $t \in [0, \pi)$ gilt:

$$\alpha u(t) \leq \dot{u}(t) \leq \beta \cdot u(t).$$

Dann gilt für alle $t \in [0, \pi)$:

$$u(0) e^{\alpha t} \leq u(t) \leq u(0) e^{\beta t}$$

Beweis. Es ist

$$\frac{d}{dt} (e^{-\beta t} \cdot u)(t) = \underbrace{e^{-\beta t}}_{> 0} \underbrace{(-\beta u + \dot{u})}_{\leq 0}(t) \leq 0.$$

Also ist $t \mapsto e^{-\beta t} u(t)$ monoton fallend,
insbesondere

$$e^{-\beta t} u(t) \leq e^{-\beta \cdot 0} \cdot u(0) = u(0), \quad \forall t \in [0, \tau)$$

also

$$u(t) \leq u(0) e^{\beta t}.$$

Ähnlich:

$$u(t) \geq u(0) e^{\alpha t}, \quad \forall t \in [0, \tau).$$

□

(b) Führt man die komplexe Matrix-Exponentialfunktion

$$\exp : \text{Mat}_n \mathbb{C} \longrightarrow \text{GL}_n \mathbb{C}$$

durch

$$\exp(A) := \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} A^n$$

ein, so erhält man:

(i) mit Hilfe der Operatornorm

$$\|\cdot\| : \text{Mat}_n \mathbb{C} \longrightarrow [0, \infty),$$

$$\|A\| := \sup \{ \|Az\| \in [0, \infty) : \|z\| = 1 \} < \infty$$

(wie $S^{2n-1} \subseteq \mathbb{C}^n$ kompakt ist, und
 $\|\cdot\|: \mathbb{C}^n \rightarrow [0, \infty)$ die euklidische Norm
auf \mathbb{C}^n bezeichne):

- $\|Az\| \leq \|A\| \cdot \|z\|, \quad \forall z \in \mathbb{C}^n$
- $\|A \cdot B\| \leq \|A\| \cdot \|B\|, \quad \forall A, B \in \text{Mat}_n \mathbb{C}$
- wegen
$$\sum_{n=0}^{\infty} \left\| \frac{1}{n!} A^n \right\| \leq \sum_{n=0}^{\infty} \frac{1}{n!} \|A\|^n = e^{\|A\|} < \infty$$

konvergiert $\exp(A)$ für alle $t \in \text{Mat. } \mathbb{C}$
absolut (und auf Kompakta gleichmäßig).

(ii) J.a. gilt zwar nicht

$$\exp(A+B) = \exp A \cdot \exp B,$$

wohl aber, wenn A und B kommutieren, d.h.

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

Deshalb sieht man aus

$$e^{(t+h)A} = e^{tA+hA} = e^{tA} \cdot e^{hA},$$

da

$$[tA, hA] = th[A, A] = 0$$

ist, schnell, dass

$$\frac{d}{dt} (e^{tA}) = A e^{tA} = e^{tA} \cdot A$$

ist, und daher das dynamische System (φ^t) zu

$$\dot{z} = Az \quad \text{auf } \mathbb{C}^n$$

gegeben ist durch

$$\varphi^t(z) = e^{tA} \cdot z \quad (e^A := \exp(A)),$$

da

offenbar ist $\varphi^0(z) = z$ sind

$$\frac{d}{dt} \varphi^t(z) = \frac{d}{dt} (e^{tA}) \cdot z = A e^{tA} \cdot z = A \cdot \varphi^t(z),$$

$\forall t \in \mathbb{R}$. (Der Fluss ist global.)

(iii) Entscheidung für die Stabilität bzw. asymptotische Stabilität ist daher die Beschränktheit bzw. die Konvergenz der glatten Funktion $u: [0, \infty) \rightarrow [0, \infty)$,

$$u(t) = \| \exp(tA) \|^2.$$

Lemma. Sei $A \in \text{Mat}_n \mathbb{C}$ und $\alpha, \beta \in \mathbb{R}$ derart, dass

$$\alpha \cdot \|z\|^2 \leq \text{Re}(\langle Az, z \rangle) \leq \beta \cdot \|z\|^2, \quad \forall z \in \mathbb{C}^n$$

gilt. Dann gilt für alle $t > 0$:

$$e^{xt} \leq \|e^{tA}\| \leq e^{\beta t}$$

Hierbei ist $\langle -, - \rangle : \mathbb{C}^n \times \mathbb{C}^n \rightarrow \mathbb{C}$ das kanonische Hermitesche Produkt auf \mathbb{C}^n ,

$$\langle z, w \rangle = \sum_{j=1}^n z_j \overline{w_j}.$$

Beweis. Es ist $z(t) = e^{tA} \cdot z$ Lösung von $\dot{z} = Az$ mit Anfang $z \in \mathbb{C}^n$. Für $u: [0, \infty) \rightarrow [0, \infty)$,

$$u(t) = \|z(t)\|^2 = \langle z, z \rangle(t)$$

rechnen wir:

$$\dot{u} = \langle \dot{z}, z \rangle + \langle z, \dot{z} \rangle = \langle \dot{z}, z \rangle + \overline{\langle \dot{z}, z \rangle}$$

$$= 2 \operatorname{Re} \langle \dot{z}, z \rangle = 2 \cdot \operatorname{Re} (\langle Az, z \rangle)$$

$$\leq 2\beta \cdot \|z\|^2 = 2\beta \cdot u.$$

Mit Gronwall folgt:

$$\begin{aligned} \|e^{tA} z\|^2 &= \|z(t)\|^2 \\ &\leq e^{2\beta \cdot t} \cdot \|z\|^2 \end{aligned}$$

(für $t > 0$ wähle zunächst $T > t$ und wende Gronwall auf z auf $[0, T)$ an). Also ist

$$\|e^{tA}\| = \sup \{ \|e^{tA} \cdot z\| : \|z\| = 1 \} \leq e^{\beta t}.$$

Ähnlich folgt:

$$\|e^{tA}\| \geq e^{\alpha t}.$$

□

Satz. Sei $A \in \text{Mat}_n \mathbb{R}$. Dann ist $p = 0$
genau dann ein Attraktor für das lineare
System $\dot{x} = Ax$ auf \mathbb{R}^n , wenn für alle Eigenwerte
 $\alpha \in \mathbb{C}$ von A gilt:
 $\text{Re}(\alpha) < 0$.

Beweis. " \Rightarrow " ist schon geklärt.
" \Leftarrow ": Wir zeigen:
 $\lim_{t \rightarrow \infty} \|e^{tA}\| = 0$.

Aus der Definition von \exp sieht man
unmittelbar, dass für alle $S \in GL_n \mathbb{C}$ gilt:

$$\exp(SAS^{-1}) = S \exp(A) S^{-1}$$

(denn

$$\begin{aligned} \exp(SAS^{-1}) &= \sum \frac{1}{n!} \underbrace{(SAS^{-1})^n}_{= (\cancel{S}A\cancel{S}^{-1}) \cdot (\cancel{S}A\cancel{S}^{-1}) \cdots (\cancel{S}A\cancel{S}^{-1}) \text{ (n-mal)}} = S \left(\sum_n \frac{1}{n!} A^n \right) \cdot S^{-1} \\ &= S \exp(A) S^{-1} \end{aligned}$$

Wir dürfen daher A gleich in einer Normalform
(in $\text{Mat}_n \mathbb{C}$) annehmen (und könnten auch von vorne-

hierin $A \in \text{Mat}_n \mathbb{C}$ betrachten). Nun ist i.a. A zwar nicht diagonalisierbar, wohl aber über \mathbb{C} trigonalisierbar, z. B. in eine Jordansche Normalform. Wir nehmen also an, dass

$$A = \begin{pmatrix} \alpha_1 & & & 0 \\ k_1 & \alpha_1 & & \\ & \ddots & \ddots & \\ 0 & & k_{n-1} & \alpha_n \end{pmatrix}$$

ist, wobei $\alpha_j \in \mathbb{C}$ die Eigenwerte sind ($j = 1, \dots, n$)
und $k_j \in \{0, 1\}$ ($j = 1, \dots, n-1$).

Trick: Nun können wir aber beliebig nah an $\text{diag}(\alpha_1, \dots, \alpha_n)$ „herankonjugieren“, indem wir (bei $\varepsilon > 0$, welches wir später noch festlegen) mit

$$S = \text{diag}(1, \varepsilon, \varepsilon^2, \dots, \varepsilon^{n-1})$$

konjugieren. Dann erhalten wir nämlich

$$B := SAS^{-1} = \begin{pmatrix} \alpha_1 & & & \\ \varepsilon \cdot k_1 & \ddots & & \\ & \ddots & \ddots & \\ & & \varepsilon k_{n-1} & \alpha_n \end{pmatrix} = \text{diag}(\alpha_1, \dots, \alpha_n) + \varepsilon \cdot K$$

mit der nilpotenten Matrix

$$K = \begin{pmatrix} 0 & & & \\ k_1 & & & 0 \\ & \ddots & & \\ & & k_m & 0 \end{pmatrix}.$$

$$\operatorname{Re}(zw) \leq |z| \cdot |w|$$

Jetzt rechnen wir

$$\begin{aligned} \operatorname{Re}(\langle Bz, z \rangle) &= \operatorname{Re} \left\{ \sum_{j=1}^n \alpha_j z_j \bar{z}_j + \varepsilon \cdot \sum_{j=2}^n k_{j-1} \overbrace{z_{j-1} \bar{z}_j} \right\} \\ &\leq \sum_{j=1}^n \underbrace{\operatorname{Re}(\alpha_j)}_{\leq \max_{1 \leq j} \operatorname{Re}(\alpha_j)} \cdot |z_j|^2 + \varepsilon \sum_{j=2}^n k_{j-1} \underbrace{|z_{j-1}|}_{\leq \|z\|} \cdot \underbrace{|z_j|}_{\leq \|z\|} \leq \end{aligned}$$

$$\leq \max_{j=1}^n \operatorname{Re}(\alpha_j) \cdot \|z\|^2 + \varepsilon \cdot (n-1) \cdot \|z\|^2$$

$$= \beta \cdot \|z\|^2$$

mit

$$\beta := \max_{j=1}^n \operatorname{Re}(\alpha_j) + \varepsilon \cdot (n-1)$$

Nun wählt man $\varepsilon > 0$ so klein, dass auch noch $\beta < 0$ ist und es folgt dann mit dem Lemma:

$$\|e^{tA}\| \leq e^{\beta t} \frac{t}{t} \xrightarrow[t \rightarrow \infty]{} 0$$

□

Kommentare. (a) Für spätere Zwecke beachte, dass $\|e^{tA}\|$, und damit alle Lösungen $\|x(t)\|$ bei $\dot{x} = Ax$ bei $\operatorname{Re}(\alpha_j) < 0, \forall j$, sogar exponentiell gegen $p=0$ konvergieren.

(b) Im Fall von $\operatorname{Re}(\alpha_j) \leq 0, \forall j$, kann i.a. keine t -Stabilität erwarten. Betrachte dazu das einfachste Beispiel mit einem doppelten Eigenwert auf der imaginären Achse, bei dem algebraische und geometrische Vielfachheit verschieden sind:

$$A = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}.$$

In diesem Fall ist $A^2 = 0$ und daher

$$\exp(tA) = \mathbb{1} + tA = \begin{pmatrix} 1 & t \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Die Lös.-kurve von $\dot{x} = Ax$ auf \mathbb{R}^2 zum Auf.-wert $x_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$ wird damit zu

$$x(t) = \begin{pmatrix} 1 & t \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} t \\ 1 \end{pmatrix},$$

also unbeschränkt! $p = 0$ ist damit nicht $+ -$ stabil,
obwohl $\operatorname{Re}(\alpha_j) \leq 0$, $\forall j$, gilt.