

12. Floquetova teorie

probleém: (12.1) $x' = A(t)x + f(t)$, $t \in \mathbb{R}$
kde $A(t) \in \mathbb{R}^{m \times m}$, $f(t) \in \mathbb{R}^m$
je možné, T-periodické $\in \mathbb{R}$

otázkuy:

- existence T-periodických řešení
- stabilita (asymptotické)

Poznámky: 1) $t_0 \in \mathbb{R}$, $x_0 \in \mathbb{R}^m$... dané, li libovolné
 $\Rightarrow \exists!$ (maximální) řešení $x(t)$, $t \in \mathbb{R}$
s.ř. $x(t_0) = x_0$ (viz Věta 5.1)

2) $x(t)$ řešení $\Rightarrow y(t) := x(t+T)$ je též
řešení

$$\begin{aligned} \text{dě.} \quad y'(t) &= x'(t+T) = \\ &= \underbrace{A(t+T)} x(t+T) + \underbrace{f(t+T)} \\ &= A(t) y(t) + f(t). \end{aligned}$$

③ pozorování (důležité!)

řešení $x(t)$ je T-periodické $\Leftrightarrow x(T) = x(0)$

dě.: \Rightarrow je možné

\Leftarrow polož $y(t) := x(t+T)$

dle 2) je $y(t)$ též řešení

leč $y(0) = x(T) = x(0)$, tedy

$y(t) \equiv x(t)$ (jednoznačnost!)

Příklad. $x' = a(t)x$, $a(t): \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ - T -periodické

... obecné řešení: $x(t) = x_0 \exp\left(\int_0^t a(s) ds\right)$

T -periodické: $x(T) = x(0)$

$\Leftrightarrow x_0 = 0$ (triviale),
nebo $\int_0^T a(s) ds = 0$.

Lemema 12.1 Necht $A \in \mathbb{R}^{m \times m}$ je regulární.

Paž $\exists B$ (obecně v $\mathbb{C}^{m \times m}$, ne jediné) a.ř. $e^B = A$.

Důk.: viz cvičení.

Věta 12.1 [Floquetova.] Necht $\Phi(t)$ je f.m.

soustavy (12.1), necht navíc $\Phi(0) = I$. Paž \exists

$Q(t)$ - invertibilní, regulární, T -periodické matice

a B - konstantní matice a.ř. $\Phi(t) = Q(t)e^{tB}$.

Důk.: polož $C := \Phi(T)$ - regulární matice

L.12.1. $\Rightarrow \exists \tilde{B}$ a.ř. $C = e^{\tilde{B}}$... polož

$$\begin{aligned} B &:= \frac{1}{T} \tilde{B} \\ Q(t) &:= \Phi(t) e^{-tB} \end{aligned}$$

\Downarrow

$$\Phi(t) = Q(t) e^{tB}$$

zřejmě $Q(t)$ je invertibilní,

je T -periodické?

úvaha: • $\Psi(t) := \Phi(t+T)$ je sešř f.m., nelosť

řeš' $\Psi' = A(t)\Psi$, nřz

poznamře 2) nřře.

$\Psi(0) = \Phi(T) = C$, a tedy $\Psi(t) = \Phi(t)C$,
nelosť $\Phi(t+T) = \Phi(t)C$, pro $\forall t$

• dále řeš' : $e^{TB} = e^{\frac{T}{T} \cdot \tilde{B}} = C$.

odtud snadno: $Q(t+T) = \Phi(t+T) e^{-(t+T)B}$
 $= \Phi(t)C \underbrace{e^{-TB}}_{C^{-1}} e^{-tB} = Q(t)$.

Pozn.: 1) zřejmě jinde: sv. Floquetova teor. ř.

$y(t) := Q^{-1}(t)x(t)$ měř'dí $x' = A(t)x$

ne

$y' = By$

serórní (periodická)
dynamika

globální (celková)
dynamika

Přřkl. $x' = a(t)x$, $a(t): \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$... T -periodická'

-- $\Phi(t) = \exp\left(\int_0^t a(s) ds\right)$

$$C = \exp\left(\int_0^T a(s) ds\right)$$

$$B = \frac{1}{T} \int_0^T a(s) ds, \quad Q(t) = \exp\left(\int_0^t a(s) ds - \frac{t}{T} \int_0^T a(s) ds\right)$$

Def. $C := \Phi(T)$ se nazývá matice monodromie soustavy (12.1).

Pozn.: C ... reprezentuje "řeticí jít" se čas periody; obsahuje (v jistém smyslu) všechny informace o (12.1).

Věta 12.2. Necht' $A(t) \in \mathbb{R}^{n \times n}$ je maticí, T -periodická.

Necht' C je matice monodromie. Pak je ekvivalentní:

- (i) ve (12.1) má pro každé T -periodické $b(t)$ právě jedno T -periodické řešení
- (ii) ve (12.2) $x' = A(t)x$ má pouze triviální T -periodické řešení
- (iii) $1 \notin \sigma(C)$.

Důk.: (i) \Rightarrow (ii) ... žádné

(ii) \Leftrightarrow (iii) ... $x(t) = \Phi(t)x_0$... obecné řešení (12.2),

víme: $x(t)$ je T -periodické $\Leftrightarrow x(T) = x(0)$

$$\underbrace{\Phi(T)x_0 = x_0}_{\substack{\\ \text{"} \\ C}}$$

3. $\boxed{(C-I)x_0 = 0}$ $\exists x_0 \neq 0$ právě když $(C-I)$ regulární

(iii) \Rightarrow (i) : májí variaci konstant (Věta 5.3)

$$(12.1) \Leftrightarrow x(t) = \Phi(t) \left(x_0 + \int_0^t \Phi^{-1}(s) b(s) ds \right); x(0) = x_0$$

obecné řešení; je T -periodické?

$$x(T) = x(0); \text{ tj.}$$

$$\underbrace{\Phi(T)}_C \left(x_0 + \int_0^T \Phi^{-1}(s) b(s) ds \right) = x_0$$

$$(C - I)x_0 = -C \int_0^T \Phi^{-1}(s) b(s) ds$$

$\Rightarrow x_0 \in \mathbb{R}^m$ určeno jednoznačně
(neloží $1 \notin \sigma(C)$).

Věta 12.3 [o stabilitě peri. soust.] Je dána soustava

$$(12.2) x' = A(t)x, \text{ kde } A(t) \text{ je spojitá, } T\text{-periodická.}$$

Necht C je matice monodromie. Pak nulové řešení je:

(i) stabilní $\Leftrightarrow |\lambda| \leq 1$ pro $\forall \lambda \in \sigma(C)$, a navíc
 $|\lambda| = 1$ jen pro polojednoduché
vlastní čísla

(ii) asymptoticky stabilní \Leftrightarrow

$$\Leftrightarrow |\lambda| < 1 \text{ pro } \forall \lambda \in \sigma(C)$$

Důk.: bud' $\Phi(t)$ f.m.; dle Věty 7.1:

stabilita $\Leftrightarrow \|\Phi(t)\|$ omezené, $t \rightarrow +\infty$

asympt. st. $\Leftrightarrow \|\Phi(t)\| \rightarrow 0$, " —

Věta 12.1: $\Phi(t) = Q(t) e^{tB}$, $Q(t)$ — per.
 $e^{TB} = C$

TRIK: pišme $t = nT + \tau$, $n \geq 0$ celé
 $\tau \in [0, T)$

$$\Phi(t) = \underbrace{Q(nT + \tau)}_{Q(\tau)} \underbrace{e^{nTB}}_{C^n} e^{\tau B}$$

zájme: $\|Q(\tau)\|, \|Q(\tau)^{-1}\|$

$\|e^{\tau B}\|, \|e^{-\tau B}\|$ — omezené

\Rightarrow klíčový odhad: $C_1 \|C^n\| \leq \|\Phi(t)\| \leq C_2 \|C^n\|$

kde $C_1, C_2 > 0$ nezávislí
na $t \geq 0$.

odhad: stabilita $\Leftrightarrow \|C^n\|$ omezené, $n \rightarrow \infty$

asympt. st. $\Leftrightarrow \|C^n\| \rightarrow 0$, " —

BUNO: Nečíslová Jordanova bunčina
(podobně jako ve větě 7.2)

$$J = \lambda I + L; \quad L = \begin{pmatrix} 0 & 1 & & \\ & \ddots & \ddots & \\ & & 0 & 1 \\ & & & \ddots & \ddots \\ & & & & 0 \end{pmatrix}, \quad \boxed{m \times m}$$

$$J^m = \sum_{k=0}^m \binom{m}{k} L^k \lambda^{m-k} = \sum_{k=0}^{m-1} \binom{m}{k} L^k \lambda^{m-k}$$

BUNO $m \geq m$,
bez úpravy lineárních
věst, neboť I, L komutují

$$J^m = \lambda^m I + m \lambda^{m-1} L + \frac{m(m-1)}{2} \lambda^{m-2} L^2 + \dots + \binom{m}{m-1} \lambda L^{m-1}$$

$$= \begin{pmatrix} \lambda^m & m\lambda^{m-1} & & \\ & \lambda^m & \ddots & \\ & & \ddots & \\ & & & \lambda^m \end{pmatrix}$$

řejmě sedí: $J^m \rightarrow 0 \Leftrightarrow |\lambda| < 1$

J^m ones. $\Leftrightarrow |\lambda| < 1$ nebo

$|\lambda| = 1, m = 1.$