

Si consideri il sistema

$$\dot{x}_1 = x_1(x_1^2 - x_2^2 - 1)$$

$$\dot{x}_2 = x_2(x_2^2 + 3x_1^2 - 1)$$

a) Si dimostri, per mezzo di una funzione di Lyapunov, che l'origine dello spazio di stato è un equilibrio asintoticamente stabile.

b) Si determini una sotto-regione del suo bacino di attrazione.

c) Infine, utilizzando la stessa funzione di Lyapunov, o altre argomentazioni, si mostri che l'origine non è globalmente stabile.

$$\begin{matrix} x_1=0 \\ x_2=0 \end{matrix} \rightarrow \begin{matrix} \dot{x}_1=0 \\ \dot{x}_2=0 \end{matrix} \rightarrow \text{l'origine è equilibrio}$$

(\*) le linee di livello di  $V$  sono ordinate

(1)  $V$  è definita positiva in  $\bar{x} = (0,0)$   $\rightarrow$  linee di livello chiuse e limitate

(2)  $V$  è continua con le derivate

$$\begin{aligned} \dot{V} &= \frac{\partial V}{\partial x_1} \dot{x}_1 + \frac{\partial V}{\partial x_2} \dot{x}_2 = \frac{1}{2} 2x_1^2 (x_1^2 - x_2^2 - 1) + \frac{1}{2} 2x_2^2 (x_2^2 + 3x_1^2 - 1) = \\ &= x_1^4 - x_1^2 x_2^2 - x_1^2 + x_2^4 + 3x_1^2 x_2^2 - x_2^2 = \\ &= x_1^4 + 2x_1^2 x_2^2 + x_2^4 - (x_1^2 + x_2^2) = \\ &= (x_1^2 + x_2^2)^2 - (x_1^2 + x_2^2) = (x_1^2 + x_2^2)(x_1^2 + x_2^2 - 1) \end{aligned}$$

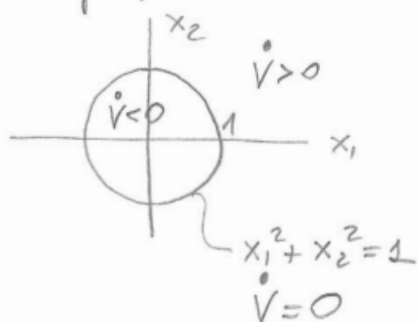
(3)  $\dot{V}$  è definita negativa in  $I_{\bar{x}}$  ( $(x_1, x_2)$  piccoli  $\Rightarrow x_1^2 + x_2^2 - 1 < 0$ )

Metodo di Lyapunov: (1)-(3)  $\Rightarrow \bar{x}$  è localmente asint. stabile

Le condizioni (1)-(3) sono valide nella regione chiusa e limitata  $\Omega_{1-\varepsilon} = \{(x_1, x_2) / x_1^2 + x_2^2 = 1 - \varepsilon, \varepsilon > 0\}$

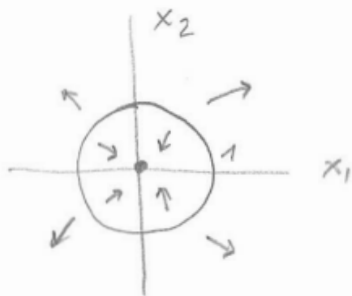
$\Rightarrow$  per la Salle  $\Omega_{1-\varepsilon} \subset B_{\bar{x}}$   
 $\downarrow$   
 vale anche la (\*)

Verifichiamo ora che  $\bar{x}$  non è globalmente stabile utilizzando la  $V$  proposta



$\Rightarrow$  Il luogo dei punti  $x_1^2 + x_2^2 = 1$  è una particolare linea di livello di  $V$  ( $V=k$  con  $k=\frac{1}{2}$ ) sulla quale  $\dot{V}=0 \Rightarrow V$  resta costante e pari a  $\frac{1}{2}$

Tale linea è pertanto traiettoria per il sistema. Non potendo essere attraversata si ha



$\Rightarrow \bar{x}$  non è globalmente stabile