

$$(1) \quad \begin{aligned} x' &= Ax + f(t, y) & x \in \mathbb{R}^m & (\text{"centerlin"}) \\ y' &= By + g(t, y) & y \in \mathbb{R}^m & (\text{"stabilität"}) \end{aligned}$$

Präz. $x \cdot Ax \geq -\varepsilon |x|^2$ ($\Leftrightarrow \operatorname{Re} \sigma(A) \geq 0$)

$$\|e^{tB}\| \leq c e^{-t\beta}, t \geq 0 \quad (\Leftrightarrow \operatorname{Re} \sigma(B) < 0)$$

$$f, g = 0 \approx 10, 0$$

$$|f|, |g| \leq p, \operatorname{Lip} f, g \leq \sigma \approx \mathbb{R}^{m+m}$$

All: $\exists \phi \in \mathcal{X}$ stetig' ϵ (INV) (sow. "centerlin" variabel)

Def: $\mathcal{X} = \{\phi: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^m; \phi(0) = 0, |\phi| \leq \epsilon, \operatorname{Lip} \phi \leq \ell\}$

(INV)' $(x(t), y(t))$ nach (1), $y(0) = \phi(x(0)) \Rightarrow y(t) = \phi(x(t)) + t$

$\Leftrightarrow \operatorname{graf} \phi = \{(x, y); y = \phi(x)\}$ je invariantenkurve (1)

Z. 20.1 $\phi \in \mathcal{X}$ stetig (INV) $\Leftrightarrow \phi$ stetig (RED), Def

(RED) $p(t)$ nach (2) $p' = Ap + f(p, \phi(p))$ ("reduzierend ree")
 $\Rightarrow (x(t), y(t)) := (p(t), \phi(p(t)))$ nach (1)

DZ: " \Rightarrow " meist $p(t)$ nach (2); osz. $(\tilde{x}(t), \tilde{y}(t))$ nach (1)

$$\begin{aligned} \tilde{x}(0) &= p(0) \\ \tilde{y}(0) &= \phi(p(0)) \end{aligned}$$

(INV) $\rightarrow \tilde{y}(t) = \phi(\tilde{x}(t)) + t;$ $\tilde{x}' =$

$$\text{nach (1)}: \tilde{x}' = A\tilde{x} + f(\tilde{x}, \phi(\tilde{x})) ;$$

$$\text{nach (2)} \Rightarrow A\tilde{x} = p'(t) \Rightarrow \tilde{x}(0) = p(0)$$

jednozähligkeit $\rightarrow \tilde{x}(t) = p(t) + t$

$$\tilde{y}(t) = \phi(p(t)), \text{ n. h. l.}$$

$(p(t), \phi(p(t)))$ nach (1), q.e.d.

\Leftarrow "mechs" $(x(t), y(t))$ řešení (1), $y(0) = \phi(x(0))$

označ $\tilde{p}(t)$ řešení (2) \Rightarrow $x \cdot z \cdot \tilde{p}(0) = x(0)$

(RED) $\rightarrow (\tilde{p}(t), \phi(\tilde{p}(t)))$ řešení (1) \Rightarrow $x \cdot z \cdot (\tilde{p}(0), \phi(\tilde{p}(0)))$

jednoznačnost $\rightarrow \tilde{p}(t) = x(t)$ \Rightarrow $\phi(\tilde{p}(t)) = y(t) \quad \forall t$

a taky $y(t) = \phi(p(t)) \quad \forall t$, q.e.d.

L.20.2 B jako mře; $g(t)$ mož., omezené $(-\infty, 0]$

$\Rightarrow \exists!$ řešení $y' = By + g(t)$, omezené $(-\infty, 0]$,

$$\text{mimí: } y(0) = \int_0^0 e^{-sB} g(s) ds.$$

dle. obecné řešení (v.r.z.): $y(t) = e^{tB} y(0) + \int_0^t e^{(t-s)B} g(s) ds$

$$\Leftrightarrow e^{-tB} y(t) = y(0) + \int_0^{-sB} g(s) ds$$

1. mechs $|y(t)| \leq C$ me $(-\infty, 0]$; zde

$$|e^{-tB} y(t)| \leq \|e^{-tB}\| |y(t)| \leq C e^{\beta t} C \rightarrow 0, t \rightarrow -\infty$$

$$|e^{-sB} g(s)| \leq C e^{\beta s} K \in L^1(-\infty, 0)$$

\Rightarrow $L^1 \rightarrow 0$; integrál mimo konverguje pro $t \rightarrow -\infty$

$$y(0) = - \int_{-\infty}^0 e^{-sB} g(s) ds \Rightarrow \text{mimí řešení } y(0),$$

jednoznačnost

2. existence? polož $y(0) = \int_{-\infty}^0 e^{-sB} g(s) ds$; zde je v.r.z.

$$y(t) = e^{tB} \left\{ \int_{-\infty}^0 e^{-sB} g(s) ds \right\} + \int_0^t e^{(t-s)B} g(s) ds = \int_{-\infty}^t e^{(t-s)B} g(s) ds$$

$$\text{odhad } |y(t)| \leq \int_{-\infty}^t 1 ds \leq C_0 K \int_{-\infty}^{-\beta(t-s)} ds = \frac{C_0 K}{\beta}; \forall t \leq 0.$$

L.20.3. $\phi \in \mathcal{X}$ zhlv (INV) $\Leftrightarrow \phi$ zhlv (PB), kde C.V.3

$$(PB) \quad \phi(p_0) = \int_{-\infty}^{\circ} e^{-sB} g(p(s), \phi(p(s))) ds \quad \forall p_0 \in \mathbb{R}^m$$

kde $p(\cdot)$ vlnro je řešení (2) s. d.d. p_0 .

d2. Než ukaž (RED) \Leftrightarrow (PB) (L.20.1: (RED) \Leftrightarrow (INV))

" \Rightarrow " nechť $p_0 \in \mathbb{R}^m$ je libovolné, $p(t)$ - řešení (2), $p(0) = p_0$

(RED) $\rightarrow (p(t), \phi(p(t)))$ řeší (1); zároveň

$$(\phi(p))' = B\phi(p) + g(p, \phi(p));$$

nelze $y(t) = \phi(p(t))$ řešit $y' = By + g(t)$,

kde $g(t) = g(p(t), \phi(p(t)))$.

jsou $y(t)$, $g(t)$ možn. one. na $(-\infty, 0]$ (ϕ, g glob.)

$$L.20.2 \rightarrow y(0) = \int_{-\infty}^{\circ} e^{-sB} g(s) ds; \text{ nelze}$$

$$\phi(p(0)) = \int_{p_0}^{\circ} e^{-sB} g(p(s), \phi(p(s))) ds; \exists (PB).$$

" \Leftarrow " nechť $p(t)$ řeší (2) $\Rightarrow (p(t), \phi(p(t)))$ řeší (1)

Rozvojem: (PB) $\rightarrow \phi(p(t_1)) = \int_{-\infty}^{\circ} e^{-sB} g(p(t_1+s), \phi(p(t_1+s))) ds$

pro $\forall t_1 \in \mathbb{R}, \forall p(\cdot)$ řešení (2).

d3. Roz: $t_1 = 0$: jistě (PB)

dene osmer $p_1(\cdot) = p(\cdot + t_1)$; jsou $p_1(\cdot)$

řeší (2) (autonomní nel!); $p_1(0) = p(t_1)$

a oz. určí (PB) pro $t=0, p(\cdot) = p_1(\cdot)$.

označme $\tilde{y}(t)$ řešení $y' = By + g(t)$ až. 2. $y(0) = \phi(p(0))$
 kde $g(t) = g(p(t), \phi(p(t)))$.

$$(PB) \rightarrow \tilde{y}(0) = \int_{-\infty}^0 e^{-\rho B} g(s) ds, \text{ dle L.20.2 je } \tilde{y}(t) \text{ omez. na } (-\infty, 0].$$

$t_1 \in \mathbb{R}$ libovolné: $\tilde{y}_{t_1}(t) = \tilde{y}(t_1 + t)$ jež je omez. na $(-\infty, 0]$

sjeme $\tilde{y}_{t_1}(t)$ řešení $y' = By + g(t_1 + t)$, až dle L.20.2

$$\tilde{y}_{t_1}(0) = \int_{-\infty}^0 e^{-\rho B} g(t_1 + s) ds; \text{ myslím:}$$

LS: $\tilde{y}_{t_1}(0) = \tilde{y}(t_1)$: Pozorovení

$$PS: \int_{-\infty}^0 e^{-\rho B} g(p(t_1 + s), \phi(p(t_1 + s))) ds \stackrel{\downarrow}{=} \phi(p(t_1)),$$

sezdy: $\tilde{y}(t_1) = \phi(p(t_1))$; $t_1 \in \mathbb{R}$ libovolné.

a nomic jde $(p(t), \phi(p(t)))$ řešení (1), q.e.d.
 $p(t), \tilde{y}(t)$ řešení:

Věta 20.1. Nekolik $\frac{c_0 p}{\beta} \leq b$, $\frac{c_0 \sigma(1+\ell)}{\beta - \varepsilon - \sigma(1+\ell)} \leq \ell$,

$$c_0 \left(\frac{1}{\beta} + \frac{1+\ell}{\beta - \varepsilon - \sigma(2+\ell)} \right) < 1. \quad \text{Pak } \exists! \phi \in \mathcal{X}, \text{ řešení (IV).}$$

Dokaz 1 $f, g \in C^2$ + dleží neomoci $\Rightarrow \phi \in C^2$

Dokaz 2 $dg(0,0)=0 \Rightarrow d\phi(0)=0$ (složení diferenciál).

Pozn. $\varepsilon, c_0, \beta > 0$ (možno $\varepsilon=0$) ... vlastnosti A, B
 $b, \ell > 0$... definice \mathcal{X}

$\Rightarrow \exists p, \sigma > 0$ maleč (odhad f, g) až. V.20.1. lze použít

dz. V. 20.1 : L. 20.1 + 20.3 : $\phi \in \mathcal{X}$ smr (INV) \Leftrightarrow c.v. 5

ϕ je zemžlovod operátor : $\phi \mapsto T\phi$, kde

$$T\phi(p_0) := \int_{-\infty}^{\infty} \tilde{e}^{-\beta s} g(p(s), \phi(p(s))) ds,$$

$$\text{kde pl.) rovn' (2) } p' = Ap + f(p, \phi(p))$$

Analógia dlejme: Borechové měřítko
o konstrukci

i) \mathcal{X} -měřítko meř. funk.: měř. funkce $C_b(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^m)$,

$$\text{norma } \|\phi\| = \sup_{p_0 \in \mathcal{X}} |\phi(p_0)|;$$

přizpomínáme $\mathcal{X} = \{\phi: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m; \phi(0) = 0, |\phi| \leq b, \text{Lip } \phi \leq l\}$

ii) $T\mathcal{X} \subset \mathcal{X}$? $p_0 = 0 \rightarrow$ rovn' (2) $p(t) = 0$, tedy

$$T\phi(0) = \int_{-\infty}^{\infty} \tilde{e}^{-\beta s} g(0, \phi(0)) ds = 0; \text{ kde jde o } p_0 \in \mathbb{R}^n$$

$$|T\phi(p_0)| \leq \int_{-\infty}^{\infty} |\tilde{e}^{-\beta s} g(p(s), \phi(p(s)))| ds \leq \int_{-\infty}^{\infty} C e^{\beta s} p ds = \boxed{\frac{C p}{\beta} \leq b}$$

○ Závěr: $\text{Lip}(T\phi) \leq l$; $\text{Lip } T < 1$; dle výše:

Pomocné odhady:

$$(P1) y' \geq -ay - c \quad \forall t \leq 0 \Rightarrow y(t) \leq e^{-at} \left(y(0) + \frac{c}{a} \right) \quad \forall t \leq 0$$

(kde $a, c > 0$)

dk. z f. e^{at} ; $\int_a^b dt, \dots$

$$(P2) |f(p, \phi(p)) - f(q, \phi(q))| \leq \sigma(1+\epsilon) |p-q|$$

$$(P3) |f(p, \phi(p)) - f(q, \phi(q))| \leq \sigma((1+\epsilon) |p-q| + \|\phi - \psi\|_{\mathcal{X}})$$

Dz.: $\pm f(p, \phi(p)) \quad \forall p, q \in \mathbb{R}^n, \phi, \psi \in \mathcal{X}$

C.V. 6

odher $L_2(J\phi) : p_0, q_0 \in \mathbb{R}^m$, $\phi \in \mathcal{X}$ da

$$J\phi(p_0) - J\phi(q_0) = \int_{-\infty}^0 e^{-sB} \{ g(p(s), \phi(p(s))) - g(q(s), \phi(q(s))) \} ds$$

base $p(t)$ near (2) $\approx 2 \cdot 2$. $p(0) = p_0$

$$q(1) = q_0$$

osled je $R(t) := p(t) - q(t)$: znač

$$z' = Az + f(p, \phi(p)) - f(q, \phi(q)) \quad / \cdot z$$

$$\|z - z'\| = \frac{1}{2} \frac{d}{dt} \|z_t\|^2 = z \cdot A z + z \cdot (f(p, \phi(p)) - f(q, \phi(q)))$$

$$\frac{1}{2} \frac{d}{dt} |z|^2 \geq -\varepsilon |z|^2 - \sigma(1+\ell) |z|^2$$

$$\text{dile (P2); i.e.: } \frac{d}{dt} |z|^2 \geq -\alpha |z|^2 ; \alpha = 2(\varepsilon + o(1+\varepsilon))$$

$$\text{Ney de (P1)} : |z(t)|^2 \leq e^{-2(\varepsilon + o(1+\varepsilon))t} |p_0 - q_0|^2, t \leq 0$$

$$\rightarrow |\mathcal{J}\phi(p) - \mathcal{J}\phi(q_0)| \leq \int_{-\infty}^0 \|e^{-sB}\| \cdot \underbrace{|g(p(s), \phi(p(s))) - g(q(s), \phi(q(s)))|}_{\text{distance}} ds$$

$$0 \leq \int_{-\infty}^{\sigma} C_0 e^{\beta s} \cdot \sigma(1+\epsilon) \cdot |r_2(s)| ds \leq \sigma(1+\epsilon) |r_2(\sigma)|, (P2)$$

$$\leq C_0 \sigma(1+\varepsilon) \int_{-\infty}^0 e^{(\beta - \varepsilon - \sigma(1+\varepsilon))s} ds$$

$$= \frac{c_0 \sigma (\gamma + \ell)}{\beta - \varepsilon - \sigma (\gamma + \ell)} \leq \ell$$

oben Lie T : $p_0 \in \mathbb{R}^m$, $\phi, \psi \in \mathcal{X}$ dann :

$$T\phi(p_0) - T\psi(p_0) = \int_{-\infty}^0 e^{-sB} \{ g(p(s), \phi(p(s))) - g(q(s), \psi(q(s))) \} ds$$

lasse $p(t)$ mit $p' = Ap + f(p, \phi(p))$, $p(0) = p_0$

$q(t)$ mit $q' = Aq + f(q, \psi(q))$, $q(0) = p_0$

oben zw $R(t) = p(t) - q(t)$: $R' = Ar + f(p, \phi(p)) - f(q, \psi(q))$

$$R(0) = 0$$

$$\frac{1}{2} \frac{d}{dt} |R|^2 = R \cdot R' = R \cdot Ar + R \cdot (f(p, \phi(p)) - f(q, \psi(q)))$$

○ $\geq -\varepsilon |R|^2 - |R| \cdot |(\dots)|$; lass $R(P_3)$:

$$|R| \cdot |(\dots)| \leq |R| \cdot \sigma((1+\varepsilon)|R| + \|\phi - \psi\|_\infty)$$

$$\leq \sigma(1+\varepsilon)|R|^2 + \underbrace{\sigma|R| \cdot \|\phi - \psi\|_\infty}_\varepsilon \quad (\text{Young})$$

$$\leq \sigma(|R|^2 + \|\phi - \psi\|_\infty^2) \cdot \frac{1}{2}$$

also: $\frac{d}{dt} |R|^2 \geq -2a|R|^2 - \sigma \|\phi - \psi\|_\infty^2$, $a = \varepsilon + \sigma(2+\varepsilon)$

○ lass (P1): $|R(t)|^2 \leq \underbrace{\frac{\sigma}{\varepsilon + \sigma(2+\varepsilon)}}_{\leq 1} \|\phi - \psi\|_\infty^2 \cdot e^{-2(\varepsilon + \sigma(2+\varepsilon))t}$ $\forall t \leq 0$.

oben: $|T\phi(p_0) - T\psi(p_0)| \leq \int_{-\infty}^0 C_0 e^{\beta s} \underbrace{\sigma((1+\varepsilon)|R(s)| + \|\phi - \psi\|_\infty)}_{\leq \|\phi - \psi\|_\infty} ds$

$$\leq \|\phi - \psi\|_\infty \underbrace{e^{-(\varepsilon + \sigma(2+\varepsilon))s}}_{s \rightarrow \infty}$$

$$\leq \|\phi - \psi\|_\infty \cdot C_0 \sigma \cdot \int_{-\infty}^0 (1+\varepsilon) e^{(\beta - \varepsilon - \sigma(2+\varepsilon))s} ds + e^{\beta s} ds$$

$$\boxed{C_0 \sigma \left(\frac{1+\varepsilon}{\beta - \varepsilon - \sigma(2+\varepsilon)} + \frac{1}{\beta} \right) < 1}$$

Dodek 2

$$\text{cel: } \frac{g(x,y)}{|x|+|y|} \rightarrow 0, (x,y) \rightarrow (0,0) \Rightarrow \frac{\phi(p_0)}{|p_0|} \rightarrow 0, p_0 \rightarrow 0$$

Wme: $\phi(p_0) = \int_{-\infty}^0 e^{-\beta s} g(p(s), \phi(p(s))) ds$; $|p(t)| \approx (2)$
 $\approx 2 \cdot 2 \cdot p(0) = p_0$

dod: $|p(t)| \leq e^{-(\varepsilon + \sigma(1+\varepsilon))t} |p_0|; t \leq 0$; vgl. mit (5.6)

$$\frac{|\phi(p_0)|}{|p_0|} \leq \int_{-\infty}^0 \dots \left| \frac{ds}{|p_0|} \right| \leq \int_{-\infty}^0 C_0 e^{\beta s} \underbrace{\frac{|g(p(s), \phi(p(s)))|}{|p_0|}}_{\text{vgl. mit (5.6)}} ds$$

absch: $\rightarrow 0, |p_0| \rightarrow 0$, vgl. Leb. vgl. $h(p_0, \rho)$.

$$|h(p_0, \rho)| = C_0 e^{\beta \rho} \frac{|g(p(\rho), \phi(p(\rho)))|}{|p(\rho)| + |\phi(p(\rho))|} \cdot \frac{|p(\rho)| + |\phi(p(\rho))|}{|p_0|}$$

$$\leq C_0 e^{\beta \rho} \cdot \sigma \cdot e^{-(\varepsilon + \sigma(1+\varepsilon))\rho} \in L^1(-\infty, 0)$$

arzémt: $s < 0$ zent: ; $p_0 \rightarrow 0 \Rightarrow |p(s)| + |\phi(p(s))| \rightarrow 0$,

a sec: $\frac{|g(p(s), \phi(p(s)))|}{|p(s)| + |\phi(p(s))|} \rightarrow 0$ see dod.
 zwecklos

zg: $h(p_0, \rho) \rightarrow 0$

Def. $\mathcal{K} = \{X = (x, y) \in \mathbb{R}^{m+m}; |y| \leq \mu|x|\}$ „kružel“

$\mathcal{V} = \{X = (x, y) \in \mathbb{R}^{m+m}; |y| \geq \mu|x|\}$ a jeho „skum“

obecnější: $\mathcal{K}(x_0) = \{X; X - x_0 \in \mathcal{K}\}$

$\mathcal{V}(x_0) = \{X; X - x_0 \in \mathcal{V}\}$

L. 20.4. $\mu > 0$ dleho, $\sigma = \liminf_{t \rightarrow \infty} \text{dist}(x(t), \partial\mathcal{K}) \Rightarrow$

1. (pozitivní kružlovní invarience): $x_1, x_2 \in \mathcal{K}(x_2(0))$, $x_1(t) \in \mathcal{K}(x_2(t)) \quad \forall t \geq 0$

2. (exponentiální stabilita skumu): $x_1, x_2 \in \mathcal{V}(x_2(0))$, $x_1(t) \in \mathcal{V}(x_2(t))$

○ pro $\forall t \in \mathbb{I}$ (interval) $\Rightarrow |x_1(t) - x_2(t)| \leq C e^{-\beta(t-s)} |x_1(s) - x_2(s)|$
 pro $\forall t \geq s \in \mathbb{I}$.

D2. $X_1 = (x_1, y_1)$, $X_2 = (x_2, y_2) \dots \tilde{x} = x_1 - x_2$
 $\tilde{y} = y_1 - y_2$

$$(1) \Rightarrow \tilde{x}' = A\tilde{x} + f(x_1, y_1) - f(x_2, y_2)$$

$$\tilde{y}' = B\tilde{y} + g(x_1, y_1) - g(x_2, y_2)$$

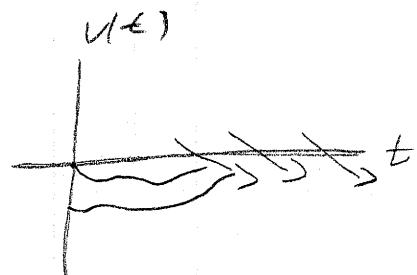
Indemně určit odhad: $|f(x_1, y_1) - f(x_2, y_2)| \leq \sigma(|\tilde{x}| + |\tilde{y}|)$

(g) (g)

ad 1. označ $V(t) = |\tilde{y}(t)|^2 - \mu^2 |\tilde{x}(t)|^2$

cíl: $V(0) \leq 0 \Rightarrow V(t) \leq 0 \quad \forall t \geq 0$;

není nábožství: $V'(t) = 0 \Rightarrow V'(t) < 0$



$$\text{mimořád: } V'(t) = (|\tilde{y}|^2 - \mu^2 |\tilde{x}|^2)' = 2\tilde{y} \cdot \tilde{y}' - 2\mu^2 \tilde{x} \cdot \tilde{x}'$$

$$= 2\tilde{y} \cdot (B\tilde{y} + g(\dots) - g(\dots)) - 2\mu^2 \tilde{x} \cdot (A\tilde{x} + f(\dots) - f(\dots))$$

$$\leq -2\beta |\tilde{y}|^2 + 2\sigma |\tilde{y}| (|\tilde{x}| + |\tilde{y}|) + 2\mu^2 \varepsilon |\tilde{x}|^2 + 2\mu^2 \delta |\tilde{x}| (|\tilde{x}| + |\tilde{y}|)$$

je-li $V(t) = 0$, pak $|\tilde{y}| = \mu |\tilde{x}|$; z: dle

$$= 2|\tilde{x}|^2 [(-\beta + \varepsilon)\mu^2 + \sigma(1 + 2\mu + \mu^2)] = -c |\tilde{x}|^2$$

$C > 0 \quad (\leftarrow \beta - \varepsilon > 0, \mu > 0, \sigma \text{ mole'})$

$\Rightarrow V'(t) < 0 \quad (\text{tedáže } |\tilde{x}(t)| = 0; \text{ lečže } V(t) = 0 \Rightarrow |\tilde{y}(t)| = 0)$
 $\exists: X_1 \equiv X_2 \dots \text{není co řešit}$

ad2. nechť $|\tilde{y}| \geq \mu(\tilde{x})$, $t \in I$; pak ještě

$$\frac{d}{dt} |\tilde{y}|^2 = 2\tilde{y} \cdot \tilde{y}' = 2\tilde{y} \cdot B\tilde{y} + 2\tilde{y} \cdot (g(\dots) - g(\dots))$$

$$\begin{aligned} &\leq -2\beta |\tilde{y}|^2 + 2\sigma |\tilde{x}|(|\tilde{x}| + |\tilde{y}|); \text{ lečže } |\tilde{x}| \leq \bar{\mu}(\tilde{y}) \\ &\leq -2|\tilde{y}|^2 [\beta - \sigma(1 + \bar{\mu}^{-1})] \leq -2\gamma |\tilde{y}|^2 \end{aligned}$$

$\gamma > 0 \quad (\text{ozn. }\sigma \text{ mole'})$

integraci: $|\tilde{y}(t)|^2 \leq e^{-2\gamma(t-s)} |\tilde{y}(s)|^2 \quad \forall t > s \in I$

$$(1 + \bar{\mu}^{-1})^{-1} (|\tilde{y}| + \bar{\mu}^{-1} |\tilde{y}|) \leq |X_1(s) - X_2(s)|$$

$$|\tilde{y}| + |\tilde{x}| = |X_1 - X_2|.$$

Věta 20.2. (Asymptotické náhony c.v.) Nechť $\mu > 0$,

$\sigma = \text{konst. f.g. mole'}$ (L.20.4). Pak pro $\forall X(t)$ řešení (1) $\exists P(t)$ řešení (2) s.t. $|X(t) - P(t)| \leq C e^{-\gamma t} |X(0) - P(0)|$; $t \geq 0$, kde $P(t) = (p(t), \phi(p(t)))$. Nech: $X(0)$ mole' $\Rightarrow P(0)$ (konst.) mole'.

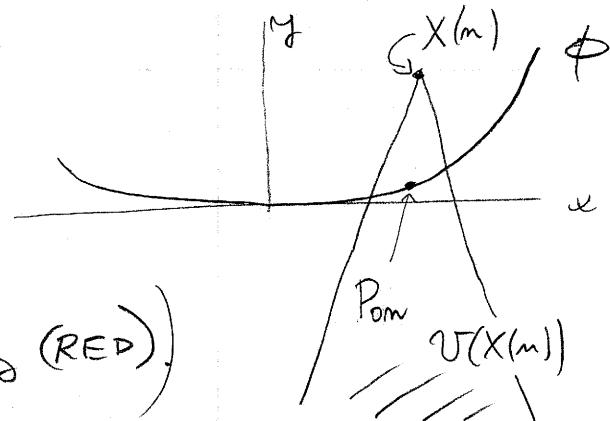
Dl.: pro m=1,2,... volme $P_m \in \text{graf } \phi \cap \text{int } U(X(m))$

$\exists P_m = (p_m, \phi(p_m));$ dle oznac.

$P_m(t) \dots$ řešení (2) s.t. $p(m) = p_m$

$\Rightarrow P_m(t) = (p_m(t), \phi(p_m(t))) \dots$ řešení

(1) s podmínkou $P_m(m) = P_m$ (dil. R^D)



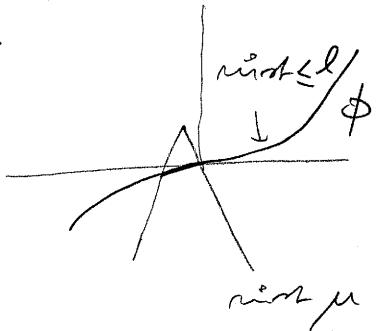
bliží se pozorování: $P_m(t) \in \text{int } V(X(t)) \quad \forall t \in (-\infty, m]$

... něco (L. 20.4): $X(t)$ je pozitivě invariantní
 $\Leftrightarrow X(t) = \text{int } V(X(t))$ je negativě invariantní.

dle „pozorují“: $M = V(X(0)) \cap \text{graf } \phi$ je omezený

↓

--- dlež $\mu > l$



\exists pospol. (mocné řešení) $P_m(0) \rightarrow P_0$,

a modus in nosmyšlém: $P_m(t) \xrightarrow{\text{loc}} p(t)$, kde

oz̄et $p(t)$ řeš (2); $P(t) = (p(t), \phi(p(t)))$ řeš (1) a řeš
 2. d. $p(0) = p_0$ $P(t) \in V(X(t))$ pro $\forall t \in \mathbb{R}$.

L. 20.4: $|X(t) - P(t)| \leq c e^{-\mu t} |X(0) - P(0)|$; $t \geq 0$

není: $X(0) \rightarrow 0 \Rightarrow M$ se „sehuje“ k $(0,0)$, kdež $P_0 \rightarrow 0$
 oz̄et 2. názorně: $\mu > l$.

Disk. (Reduced Stability). $(0,0)$ je (as.) stab. pro (1) $\Leftrightarrow 0$ (as.) stab. pro (2)

O dř.: někdyžimplikuje, ... $(0,0)$ stab. (1) $\Rightarrow 0$ stab. (2)

0 neslab. (2) $\Rightarrow (0,0)$ nestab. (1)

jsem! ... --- dlež (RED) (řešení (2) je sec. řešení (1)).

ubzívame: 0 (as.) stab. (2) $\Rightarrow (0,0)$ (as.) stab. (1)

někdyž $X = (x, y)$ řeš (1), $X(0)$ blízko $(0,0)$... dle V. 20.2.

$\exists P(0) \in \text{graf } \phi$, blízko $(0,0)$; t.ž

$|X(t) - P(t)| \leq c e^{-\mu t} |X(0) - P(0)|$.

(2) (as.) stab. $\Rightarrow P(t)$ je blízko 0 ($\rightarrow 0$) pro $t \rightarrow \infty$

\Rightarrow řešení pro $P(t) = (p(t), \phi(p(t)))$

\Rightarrow " " $X(t)$ dleží v z. ohledu na řešení