

Proceeding Series of the Brazilian Society of Computational and Applied Mathematics

Caracterização de famílias de sistemas fortemente monótonos

Paola Geovanna Patzi Aquino¹

Departamento de Matemática Aplicada, IBILCE-UNESP, São José do Rio Preto, SP

Geraldo Nunes Silva²

Departamento de Matemática Aplicada, IBILCE-UNESP, São José do Rio Preto, SP

Considere o seguinte sistema dinâmico parametrizado

$$\dot{x}(t, \alpha) \in F(t, x(t, \alpha), \alpha) \quad \text{q.t.p. } t \in [S, T],$$

onde \mathcal{A} um espaço métrico compacto e cada $\alpha \in \mathcal{A}$.

A solução para uma família de multifunções $\{F(\cdot, \cdot, \alpha) : [S, T] \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n / \alpha \in \mathcal{A}\}$ é uma família de arcos $\{x(\cdot, \alpha) \in W^{1,1}([S, T]; \mathbb{R}^n) / \alpha \in \mathcal{A}\}$ tal que, para quase todo $t \in [S, T]$, tem-se,

$$\dot{x}(t, \alpha) \in F(t, x(t, \alpha), \alpha) \quad \text{q.t.p. } t \in [S, T].$$

A seguinte definição pode ser encontrada em [1].

Definição 0.1. *Seja $\varphi : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ função semicontínua inferiormente (s.c.i.).*

- *O sistema (φ, F) é fortemente decrescente se para qualquer trajetória $x(\cdot)$, tem-se $\varphi(x(t)) \leq \varphi(x(0))$ para todo $t \geq 0$. Isto equivale à função $t \mapsto \varphi(x(t))$ ser decrescente, sempre que $x(\cdot)$ seja uma trajetória.*
- *O sistema (φ, F) é fortemente crescente se para qualquer trajetória $x(\cdot)$ a função $t \mapsto \varphi(x(t))$ é crescente.*

Na teoria clássica de multifunções temos caracterizado quando um sistema (φ, F) é fortemente decrescente (crescente), por exemplo em [1] fornece uma caracterização hamiltoniana. A saber

- $\varphi : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ s.c.i. e F localmente Lipschitz, então (φ, F) é fortemente decrescente se e somente se $H_F(x, \partial^P \varphi(x)) \leq 0$, para todo $x \in \mathbb{R}^n$.

onde

$$H_F(x, v) = \max_{v \in F(x)} \langle \xi, v \rangle, \quad \forall \xi \in \partial^P \varphi(x).$$

e

$$h_F(x, v) = \min_{v \in F(x)} \langle \xi, v \rangle, \quad \forall \xi \in \partial^P \varphi(x).$$

¹paola-anahi_@hotmail.com

²gsilva@ibilce.unesp.br

Caracterizaremos este tipo de resultado quando a multifunção depende de um parâmetro que pertence a um conjunto compacto, sobre certas hipóteses sobre os dados. O seguinte resultado é para uma família de sistemas fortemente crescentes.

Teorema 0.1. *Seja \mathcal{A} um espaço métrico compacto finito. Seja $\{\phi(\cdot, \cdot, \alpha) / \alpha \in \mathcal{A}\}$ uma família de funções Lipschitz tal que $\alpha \mapsto \phi(t, z, \alpha)$ é contínua. Se $F(\cdot, \cdot, \alpha)$ é localmente Lipschitz, então $(\{F(\cdot, \cdot, \alpha)\}, \{\phi(\cdot, \cdot, \alpha)\})$ é fortemente crescente sobre $(S, T) \times C$ se e só se existe uma medida de probabilidade $\Lambda \in C^*(\mathcal{A})$ tal que para todo $(t, z) \in (S, T) \times C$ e para alguns $(\xi_\alpha, \eta_\alpha) \in \partial\phi(t, z, \alpha)$ tem-se*

$$\int_E (\xi_\alpha + \min_{v \in F(t, z, \alpha)} \eta_\alpha \cdot v) d\Lambda(\alpha) \geq 0, \quad \forall E \in \beta^{\mathcal{A}}.$$

O que generaliza a teoria de sistemas fortemente crescentes e decrescentes. Este tipo de resultados são de utilidade por exemplo na aplicação a problemas de controle ótimo minimax, além de proporcionar certos critérios para caracterizar a teoria de Lyapunov quando a dinâmica(multifunção) depende de parâmetros.

Agradecimentos

P.G.P. Aquino agradece a CAPES pelo auxílio financeiro e G.N. Silva agradece ao financiamento da Fundação de Amparo a Pesquisa do Estado de São Paulo - FAPESP através Centro de Ciências Matemáticas Aplicada a Indústria - CEMEAI-CEPID, processo 1307375-0.

Referências

- [1] F. H. Clarke, Yu. S. Ledyaev, R. J. Stern and P. R. Wolenski. *Nonsmooth analysis and control theory*. Springer, New York, 1998.
- [2] R. B. Vinter. *Optimal Control*. Birkhauser, Boston, 2000.