

Halbgruppentheorie: Zusammenfassung

Andrii Mironchenko

Fakultät für Informatik und Mathematik
Universität Passau

Uni Passau
4 Februar 2016

- 1 Wiederholung: Funktionalanalysis
- 2 Generationssätze
- 3 Lineare Evolutionsgleichungen
- 4 Stabilität stark stetiger Halbgruppen
- 5 Nichtlineare Evolutionsgleichungen

Sei X ein Banachraum.

Definition

$\{T(t), t \geq 0\} \subset L(X)$ heißt eine Halbgruppe $:\Leftrightarrow$

- 1 $T(0) = I.$
- 2 $T(t + s) = T(t)T(s), \forall t, s \geq 0.$

Definition

Ein linearer Operator $L : x \mapsto \lim_{t \rightarrow +0} \frac{1}{t}(T(t)x - x)$, mit dem Definitionsbereich

$$D(L) = \{x \in X : \lim_{t \rightarrow +0} \frac{1}{t}(T(t)x - x) \text{ existiert}\}$$

heißt der **infinitesimale Erzeuger** der Halbgruppe T .

Definition

$\{T(t), t \in \mathbb{R}\} \subset L(X)$ heißt eine Gruppe $:\Leftrightarrow$

- 1 $T(0) = I.$
- 2 $T(t + s) = T(t)T(s), \forall t, s \in \mathbb{R}.$

Definition

Ein linearer Operator L (nicht unbedingt beschränkt), der durch

$$Lx = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} (T(t)x - x)$$

definiert ist, mit dem Definitionsbereich

$$D(L) = \{x \in X : \lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} (T(t)x - x) \text{ existiert}\}$$

heißt der **infinitesimale Erzeuger** der Gruppe T .

- 1 Wiederholung: Funktionalanalysis
- 2 Generationssätze
- 3 Lineare Evolutionsgleichungen
- 4 Stabilität stark stetiger Halbgruppen
- 5 Nichtlineare Evolutionsgleichungen

Theorem (Hahn-Banach Satz)

Sei X ein normierter linearer Raum und U ein linearer Unterraum in X . Sei $f : U \rightarrow \mathbb{R}$ ein stetiger linearer Funktional. Dann existiert ein $\tilde{f} \in X'$: $\|\tilde{f}\| = \|f\|$ und $f(x) = \tilde{f}(x)$ für alle $x \in U$.

Corollary

Sei X ein normierter linearer Raum und $x \in X \Rightarrow \exists f \in X'$: $f(x) = \|x\|_X$.

Corollary

Sei X ein normierter linearer Raum und U ein linearer Unterraum in X . Dann folgendes ist äquivalent:

- (i) U ist dicht in X*
- (ii) Aus $f \in X'$: $f(x) = 0$ für alle $x \in U$ folgt $f \equiv 0$ auf X .*

Theorem (Satz von Banach-Steinhaus)

Sei X ein Banachraum. Betrachte eine Familie der Operatoren $\{T_\alpha : \alpha \in S\} \subset L(X)$, wobei S ein beliebiger Indizenraum ist. Dann:

$$\sup_{\alpha \in S} \|T_\alpha x\|_X < \infty \text{ für alle } x \in X \quad \Rightarrow \quad \sup_{\alpha \in S} \|T_\alpha\| < \infty.$$

Corollary

Sei X ein Banachraum. Betrachte eine Familie der Operatoren $\{T_\alpha : \alpha \in S\} \subset L(X)$, wobei S ein Indizenraum ist.

$$\sup_{\alpha \in S} \|T_\alpha\| < \infty \quad \Rightarrow \quad \sup_{\alpha \in S} \|T_\alpha x\|_X = \infty \text{ für ein gewisses } x \in X.$$

Abgeschlossene Operatoren

Sei X, Y Banachräume und $(A, D(A)) : X \rightarrow Y$ ein linearer Operator.

Definition

- A ist **abgeschlossen** $\Leftrightarrow \forall \{x_n\}_1^\infty \subset D(A)$ so dass $x_n \rightarrow x \in X$ und **zugleich** $Ax_n \rightarrow y \in Y$, gilt $x \in D(A)$ und $Ax = y$.
- $G(A) := \{(x, Ax) : x \in D(A)\} \subset X \times Y$.

Proposition

A ist abgeschlossen $\Leftrightarrow \overline{G(A)}^{X \times Y} = G(A)$.

Proposition

$\exists A^{-1} \in L(Y, X) \Rightarrow A$ ist abgeschlossen.

Theorem (Satz vom abgeschlossenen Graphen)

Sei X, Y Banachräume und sei $A : X \rightarrow Y$ ein abgeschlossener linearer Operator. Wenn $D(A) = X$, dann $A \in L(X)$.

Definition

Sei $(A, D(A)) : X \rightarrow X$ ein abgeschlossener Operator.

- **Resolventenmenge:** $\rho(A) := \{\lambda \in \mathbb{C} : \lambda I - A \text{ ist bijektiv}\}$.
- **Resolvente:** $R_\lambda(A) := (\lambda I - A)^{-1}$, for $\lambda \in \rho(A)$.
- **Spektrum:** $\sigma(A) := \mathbb{C} \setminus \rho(A)$.

Proposition

Sei $(A, D(A)) : X \rightarrow X$ ein abgeschlossener Operator.

- $\forall \lambda \in \rho(A) \Rightarrow B(\lambda, \frac{1}{\|R(\lambda, A)\|}) \subset \rho(A)$
- $\sigma(A)$ ist abgeschlossen.

Definition

- (i) **Punktspektrum:** $\sigma_p(\mathbf{A}) = \{\lambda \in \mathbb{C} : \lambda I - \mathbf{A} \text{ ist nicht injektiv}\}.$
- (ii) **Approximatives Punktspektrum:**
 $\sigma_{ap}(\mathbf{A}) := \{\lambda \in \mathbb{C} : \lambda I - \mathbf{A} \text{ hat keine beschränkte Inverse}\}.$
- (iii) **Residualspektrum:**
 $\sigma_r(\mathbf{A}) := \{\lambda \in \mathbb{C} : \text{Im}(\lambda I - \mathbf{A}) \text{ ist nicht dicht in } X\}.$

Proposition

Folgendes gilt

- (i) $\sigma_p(\mathbf{A}) = \{\lambda \in \mathbb{C} : \exists x_\lambda \in D(\mathbf{A}) \setminus \{0\} : \mathbf{A}x_\lambda = \lambda x_\lambda\}.$
- (ii) $\sigma_{ap}(\mathbf{A}) = \{\lambda \in \mathbb{C} : \exists \{\lambda_n\}_1^\infty \subset \mathbb{C}, \exists \{x_n\}_1^\infty \subset D(\mathbf{A}) : \|x_n\|_X = 1 \forall n \in \mathbb{N} \text{ und } \|\lambda_n x_n - \mathbf{A}x_n\|_X \rightarrow 0, n \rightarrow \infty\}.$
- (iii) $\sigma_{ap}(\mathbf{A}) = \sigma_p(\mathbf{A}) \cup \{\lambda \in \mathbb{C} : \text{Im}(\lambda I - \mathbf{A}) \text{ ist nicht abgeschlossen in } X\}.$
- (iv) $\partial\sigma(\mathbf{A}) \subset \sigma_{ap}(\mathbf{A}).$

Spektrum selbstadjungierter Operatoren

Proposition

Sei X ein Hilbertraum und sei $(A, D(A)) : X \rightarrow X$ ein abgeschlossener dicht definierter Operator. Dann

- (i) $\sigma_r(A) = \overline{\sigma_p(A^*)}$.
- (ii) $\sigma(A) = \overline{\sigma(A^*)}$.
- (iii) $(R_\lambda(A))^* = R_{\bar{\lambda}}(A^*)$.

Theorem

Sei A ein symmetrischer, abgeschlossener und dicht definierter linearer Operator. Dann:

- Spektrum von A ist entweder $\sigma(A) \subset \mathbb{R}$ oder $\sigma(A) = \mathbb{C}$ oder $\sigma(A) = \{\lambda \in \mathbb{C} : \text{Im}\lambda \geq 0\}$ oder $\sigma(A) = \{\lambda \in \mathbb{C} : \text{Im}\lambda \leq 0\}$.
- Folgende Aussagen sind äquivalent:
 - (i) $A = A^*$
 - (ii) $\sigma(A) \subset \mathbb{R}$
 - (iii) $iI + A^*$ und $iI - A^*$ sind injektiv
 - (iv) $\text{Im}(iI + A)$ und $\text{Im}(iI - A)$ sind dicht.

- 1 Wiederholung: Funktionalanalysis
- 2 Generationssätze**
- 3 Lineare Evolutionsgleichungen
- 4 Stabilität stark stetiger Halbgruppen
- 5 Nichtlineare Evolutionsgleichungen

Definition

Eine Halbgruppe $\{T(t), t \geq 0\} \subset L(X)$ heißt:

- **Gleichmäßig stetig**, falls für alle $t \geq 0$
 $\lim_{h \rightarrow 0} \|T(t+h) - T(t)\| = 0$.
- **Stark stetig**, falls für alle $x \in X$ die Funktion $t \mapsto T(t)x$ zu $C([0, \infty), X)$ gehört.
- **Kontraktionshalbgruppe**, falls $\|T(t)\| \leq 1, \quad \forall t \geq 0$.

Definition

Eine C_0 -Gruppe $\{T(t), t \in \mathbb{R}\} \subset L(X)$ heißt:

- **Unitär**, falls für alle $t \in \mathbb{R}$ $\|T(t)x\|_X = \|x\|_X$.

Proposition

Für jedes $A \in L(X)$ die Menge $\{e^{At} : t \geq 0\}$ bildet eine gleichmäßig stetige Halbgruppe.

Proposition

Set T eine gleichmäßig stetige Halbgruppe. Dann gilt folgendes:

- (i) $\exists! A \in L(X)$ so dass $T(t) = e^{At}$ für alle $t \geq 0$.
- (ii) Operator A aus (i) ist ein infinitesimaler Erzeuger von $T(\cdot)$.
- (iii) $T(t)$ ist differenzierbar für jedes $t > 0$ und

$$\dot{T}(t) = AT(t) = T(t)A.$$

Eigenschaften der C_0 -Halbgruppen

Sei $\{T(t) : t \geq 0\} \subset L(X)$ eine C_0 -Halbgruppe.

Definition

Die **Wachstumsschranke** von T ist definiert durch $\omega_0(T) := \inf_{t>0} \frac{\ln \|T(t)\|}{t}$.

Proposition

T hat folgende Eigenschaften:

① $\omega_0(T) = \lim_{t \rightarrow \infty} \frac{\ln \|T(t)\|}{t} < +\infty$ (möglicherweise $= -\infty$).

② $\forall \omega > \omega_0(T)$ existiert ein $M_\omega : \forall t \geq 0$ gilt

$$\|T(t)\| \leq M_\omega e^{\omega t}.$$

③ Für alle $x \in X \Rightarrow \frac{1}{t} \int_0^t T(s)x ds \rightarrow x$ wenn $t \rightarrow +\infty$.

Proposition

Sei T eine C_0 -Halbgruppe mit dem Erzeuger A . Dann:

- ① Für alle $x \in D(A)$ und $t \geq 0$ folgt $T(t)x \in D(A)$ und

$$\frac{d}{dt}(T(t)x) = AT(t)x = T(t)Ax.$$

- ② Für $x \in D(A^n) := \{x \in D(A^{n-1}) : A^{n-1}x \in D(A)\}$ und alle $t \geq 0$ gilt

$$\frac{d^n}{dt^n} T(t)x = A^n T(t)x = T(t)A^n x.$$

- ③ $x \in X \wedge t > 0 \Rightarrow \int_0^t T(s)x ds \in D(A)$ und

$$A \int_0^t T(s)x ds = (T(t) - I)x.$$

Proposition

Sei T eine C_0 -Halbgruppe mit dem Erzeuger A . Dann:

- 1 $D(A)$ ist dicht in X .
- 2 Für alle $x \in D(A)$ und alle $t > 0$ gilt

$$T(t)x - x = \int_0^t T(s)Ax ds.$$

- 3 A ist abgeschlossen.
- 4 Sei $T_1(\cdot)$ und $T_2(\cdot)$ die C_0 -Halbgruppen mit demselben infinitesimalen Erzeuger A . Dann $T_1 \equiv T_2$.

Theorem (Notwendigkeit für Hille-Yoshida Satz)

Sei T eine C_0 -Halbgruppe und sei $\omega > \omega_0(T)$, $M > 0$:

$$\|T(t)\| \leq Me^{\omega t}$$

Dann $\{p \in \mathbb{C} : \operatorname{Re} p > \omega\} \subset \rho(A)$ und für alle solche p und $\forall x \in X$

$$R_p(A)x = (pI - A)^{-1}x = \int_0^{\infty} e^{-pt} T(t)x dt,$$

$$\|(pI - A)^{-1}x\|_X \leq \frac{M}{\operatorname{Re} p - \omega} \|x\|_X.$$

Theorem (Hille, Yoshida, 1948)

Sei $A : D(A) \rightarrow X$ ein linearer Operator. A ist ein infinitesimaler Erzeuger einer Kontraktionshalbgruppe \Leftrightarrow

- (i) A abgeschlossen ist
- (ii) $\overline{D(A)} = X$.
- (iii) $(0, \infty) \subset \rho(A)$ und für alle $a > 0$ gilt

$$\|(aI - A)^{-1}\| \leq \frac{1}{a}.$$

Für und contra

- + Notwendige und hinreichende Bedingungen
- + Kann auf allgemeine Halbgruppen verallgemeinert werden
- Kenntnisse von Resolvente ist notwendig

Theorem (Feller, Miyadera, Phillips, 1952)

Sei $A : D(A) \rightarrow X$ ein linearer abgeschlossener Operator mit $\overline{D(A)} = X$. A erzeugt eine C_0 -Halbgruppe T , die die Abschätzung

$$\|T(t)\| \leq Me^{\omega t}$$

erfüllt dann und nur dann, wenn für alle $s \in \mathbb{C} : \operatorname{Re} s > \omega$ folgt $s \in \rho(A)$ und die Resolvente $R_s(A)$ die folgende Ungleichung erfüllt

$$\|(R_s(A))^n\| \leq \frac{M}{(\operatorname{Re} s - \omega)^n}, \quad \forall n \in \mathbb{N}.$$

Für und contra

- + Notwendige und hinreichende Bedingungen
- + Funktioniert in Banachräumen
- Kenntnisse von Resolvente ist notwendig

Dissipativität und Lumer-Phillips Satz

Sei X ein Hilbertraum.

Definition

Ein linearer Operator $(A, D(A)) : X \rightarrow X$ heißt **dissipativ**, wenn:

$$\operatorname{Re} \langle Ax, x \rangle \leq 0, \quad \forall x \in D(A).$$

Theorem (Lumer-Phillips, 1961)

Sei X ein Hilbertraum. A erzeugt eine Kontraktionshalbgruppe \Leftrightarrow

- 1 *A ist dissipativ.*
- 2 *$I - A$ ist surjektiv, d.h. $\operatorname{Im}(I - A) = X$.*

Für und contra

- + Notwendige und hinreichende Bedingungen
- + Kann auch auf Banachräume verallgemeinert werden
- + Keine Kenntnisse von Resolvente ist notwendig

Definition

Sei $A : X \rightarrow Y$ ein dicht definierter linearer Operator. Definiere

$$D(A^*) := \{y \in Y : \exists y^* \in X : \forall x \in D(A) \Rightarrow \langle Ax, y \rangle_Y = \langle x, y^* \rangle_X\}.$$

Der Operator $A^* : Y \rightarrow X$, definiert durch $A^*y = y^*$, heißt der **adjungierte Operator** zu A .

Theorem

Sei:

- X ein Hilbertraum
- $(A, D(A)) : X \rightarrow X$ ein linearer abgeschlossener Operator
- $\overline{D(A)} = X$

\Rightarrow

A erzeugt eine Kontraktionshalbgruppe $\Leftrightarrow A$ und A^* dissipativ sind.

Definition

Eine C_0 -Gruppe T heißt **unitär** wenn $\|T(t)x\|_X = \|x\|_X$ für alle $t \in \mathbb{R}$.

Theorem (Stone, 1930)

Sei $(A, D(A)) : X \rightarrow X$ ein linearer Operator. Folgende Aussagen sind äquivalent:

- *A erzeugt eine unitäre Gruppe*
- *A und $-A$ erzeugen Kontraktionshalbgruppen*
- *$A = -A^*$*

- 1 Wiederholung: Funktionalanalysis
- 2 Generationssätze
- 3 Lineare Evolutionsgleichungen**
- 4 Stabilität stark stetiger Halbgruppen
- 5 Nichtlineare Evolutionsgleichungen

$$\begin{aligned}\dot{x} &= Ax \\ x(0) &= x_0\end{aligned}\tag{1}$$

Definition

$x : \mathbb{R}_+ \rightarrow X$ heißt eine **klassische Lösung** des AWP (1) wenn $x \in C^1(\mathbb{R}_+, X)$, $x(t) \in D(A)$ für alle $t > 0$ und x erfüllt (1).

Definition

Das AWP (1) heißt **korrekt gestellt**, wenn:

- (i) $D(A)$ ist dicht in X .
- (ii) $\forall x_0 \in D(A)$ existiert eindeutige klassische Lösung $\phi(\cdot, x_0)$ von (1).
- (iii) $\forall \varepsilon > 0 \forall \tau > 0 \forall x_0 \in X \exists \delta > 0: \forall x_1 \in X: \|x_0 - x_1\|_X \leq \delta \Rightarrow$

$$\sup_{t \in [0, \tau]} \|\phi(t, x_0) - \phi(t, x_1)\|_X \leq \varepsilon$$

$$\begin{aligned}\dot{x} &= Ax \\ x(0) &= x_0\end{aligned}\tag{1}$$

Definition

$x : \mathbb{R}_+ \rightarrow X$ heißt eine **klassische Lösung** des AWP's (1) wenn $x \in C^1(\mathbb{R}_+, X)$, $x(t) \in D(A)$ für alle $t > 0$ und x erfüllt (1).

Satz

Sei A abgeschlossen.

(1) ist korrekt gestellt $\Leftrightarrow A$ eine C_0 -Halbgruppe erzeugt.

In diesem Fall für jedes $x_0 \in D(A)$ ist die eindeutige klassische Lösung von (1) durch $x(t) = T(t)x_0$ gegeben.

$$\begin{cases} \dot{x} = Ax + f(t), \\ x(0) = x_0, \end{cases} \quad (2)$$

Definition

$x : [0, \tau] \rightarrow X$ heißt eine **klassische Lösung von (2)** auf $[0, \tau]$, falls $x(t) \in D(A)$ für $t \in [0, \tau]$, $x \in C^1([0, \tau], X)$ und x erfüllt (2) für $t \in [0, \tau]$.

Lemma

Sei $f \in C([0, \tau], X)$ und sei $x \in C^1([0, \tau], X)$ eine klassische Lösung von (2) auf $[0, \tau]$. Dann $Ax(\cdot) \in C([0, \tau], X)$ und x hat die Form

$$x(t) = T(t)x_0 + \int_0^t T(t-s)f(s)ds. \quad (3)$$

$$\begin{cases} \dot{x} = Ax + f(t), \\ x(0) = x_0, \end{cases} \quad (2)$$

Satz

Sei $x_0 \in D(A)$ und $f \in C^1([0, \tau], X)$. Dann die eindeutige klassische Lösung von (2) auf dem Zeitintervall $[0, \tau]$ ist durch (3) gegeben.

Definition

Sei $f \in L_1([0, \tau], X)$. Die Funktion x , gegeben durch (3), heißt eine **milde Lösung von (2)**.

Theorem

Sei $x_0 \in X$ und $f \in L_1([0, \tau], X)$. Dann ist die milde Lösung (3) von (2) stetig auf $[0, \tau]$.

Sei Y ein Banachraum.

Definition

Die Abbildung $(A, D(A)) : Y \rightarrow Y$ heißt antilinear, wenn
 $A(a_1y_1 + a_2y_2) = \overline{a_1}Ay_1 + \overline{a_2}Ay_2, \forall a_1, a_2 \in \mathbb{C}$ und $\forall y_1, y_2 \in D(A)$.

Definition

Die Abbildung $a : Y \times Y \rightarrow \mathbb{C}$ heißt **Sesquilinearform**, wenn:

- $x \mapsto a(x, y)$ ist linear $\forall y \in Y$
- $y \mapsto a(x, y)$ ist antilinear $\forall y \in Y$

Theorem (Lax-Milgram)

Sei Y ein Hilbertraum und sei $a : Y \times Y \rightarrow \mathbb{C}$ eine Sesquilinearform, so dass:

- a ist **beschränkt**: $\exists c > 0 : \forall x, y \in Y$

$$|a(x, y)| \leq c \|x\|_Y \|y\|_Y,$$

- a ist **stark akkretiv**: $\exists d > 0 : \forall x \in Y$ gilt

$$\operatorname{Re} a(x, x) \geq d \|x\|_X^2.$$

Dann: $\forall \psi \in Y^* \exists ! z \in Y : \forall y \in Y$ gilt

$$\psi(y) = a(y, z).$$

Weiterhin, die Abbildung $\psi \mapsto z$ ist antilinear und beschränkt.

- $U \subset \mathbb{R}^n$ eine offene nichtleere Menge.
- $X := L_2(U)$.
- $Y := H_0^1(U)$.

Betrachten wir $a : Y \times Y \rightarrow \mathbb{C}$, definiert $\forall u, v \in Y$ durch

$$a(x, y) := \int_U \nabla x(z) \cdot \overline{\nabla y(z)} dz.$$

$$D(\Delta_D) := \{x \in Y : \exists f \in X : \forall y \in Y a(x, y) = \langle f, y \rangle_X\}.$$

Definiere $\Delta_D : X \rightarrow X$ durch $\Delta_D x := -f$, wobei f kommt aus $D(\Delta_D)$.

Proposition

- Δ_D erzeugt eine Kontraktionshalbgruppe
- Δ_D ist selbstadjungiert
- $i\Delta_D$ (Schrödingeroperator) ist schiefadjungiert
- $i\Delta_D$ erzeugt unitäre Gruppe

Nun sei $X := H_0^1(U) \times L_2(U)$. Betrachten wir den Operator

$$A = \begin{pmatrix} 0 & I \\ \Delta_D & 0 \end{pmatrix}$$

mit dem Definitionsbereich

$$D(A) := D(\Delta_D) \times H_0^1(U).$$

Proposition

Es gilt:

- *A ist schiefadjungiert.*
- *A erzeugt eine unitäre Gruppe.*

- 1 Wiederholung: Funktionalanalysis
- 2 Generationssätze
- 3 Lineare Evolutionsgleichungen
- 4 Stabilität stark stetiger Halbgruppen**
- 5 Nichtlineare Evolutionsgleichungen

Definition

A strongly continuous semigroup T is called

- 1 **Lyapunov stable** $:= \exists M > 0: \|T(t)\| \leq M \forall t \geq 0.$
- 2 **Exponentially stable** $:= \exists M \geq 1$ and $\exists \omega < 0: \|T(t)\| \leq Me^{\omega t}$ for all $t \geq 0.$
- 3 **Exponentially stable in $D(A)$** $:= \exists M \geq 1$ and $\exists \omega < 0: \|T(t)x\|_X \leq Me^{\omega t}\|x\|_{D(A)}$ for all $t \geq 0.$
- 4 **Uniformly stable** $:= \lim_{t \rightarrow \infty} \|T(t)\| = 0.$
- 5 **Strongly stable** $:= \lim_{t \rightarrow \infty} \|T(t)x\|_X = 0 \quad \forall x \in X.$
- 6 **Weakly stable** $:= \lim_{t \rightarrow \infty} F(T(t)x) = 0 \quad \forall x \in X, \forall F \in X'.$

Theorem

Let $A \in \mathbb{C}^{n \times n}$. Then the following statements are equivalent:

- 1 $\{e^{At} : t \geq 0\}$ is exponentially stable
- 2 $\{e^{At} : t \geq 0\}$ is exponentially stable on $D(A)$
- 3 $\{e^{At} : t \geq 0\}$ is uniformly stable
- 4 $\{e^{At} : t \geq 0\}$ is strongly stable
- 5 $\sigma(A) \subset \mathbb{C}_- = \{z \in \mathbb{C} : \operatorname{Re} z < 0\}$.
- 6 For any $x \in \mathbb{C}^n$ it follows that

$$\int_0^{\infty} |e^{At} x|^2 dt < \infty.$$

- 7 There exist $P, Q > 0$ (i.e. P, Q are positive definite) so that the Lyapunov equation holds:

$$A^* P + PA = -Q.$$

Zusammenhänge zw. Stabilitätseigenschaften

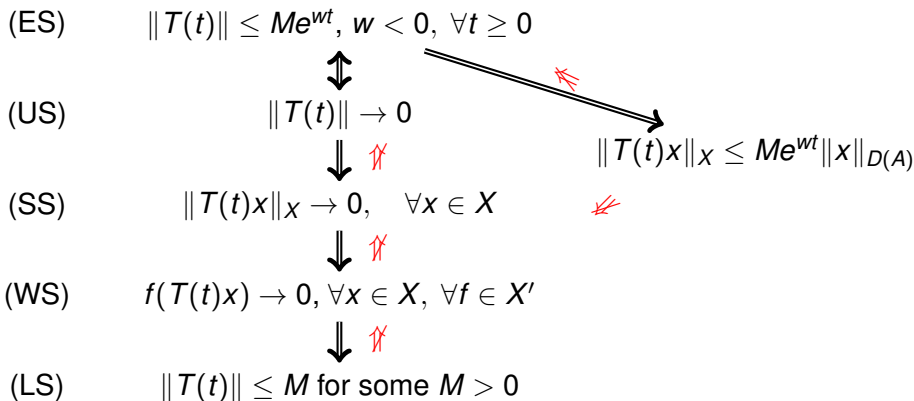


Figure : Relations between stability notions for C_0 -semigroups

Criteria of exponential stability

- 1 On the level of semigroups
- 2 On the level of generators
- 3 On the level of resolvent

Niveau der Halbgruppen: Datko's Satz

Let T be a strongly continuous semigroup over Banach space X .

Theorem

The following statements are equivalent:

- (i) *T is exponentially stable*
- (ii) *T is uniformly stable*
- (iii) *There exists $t > 0$: $\|T(t)\| < 1$.*
- (iv) *$\omega_0(T) < 0$*
- (v) *(Datko) for any $x \in X$ holds*

$$\int_0^{\infty} \|T(t)x\|^2 dt < \infty.$$

Remark

Importance of Datko: trajectory-wise estimates (non-uniform property) implies exp. stability (uniform property).

Theorem

Suppose that A is the infinitesimal generator of a C_0 -semigroup $T(t)$ on a Hilbert space X . The following statements are equivalent:

- (i) T is exponentially stable
- (ii) There exists a positive operator $P \in L(X)$, such that

$$\langle Ax, Px \rangle + \langle Px, Ax \rangle = -\|x\|_X^2, \quad \forall x \in D(A).$$

- (iii) There exists a positive operator $P \in L(X)$, such that

$$\langle Ax, Px \rangle + \langle Px, Ax \rangle \leq -\|x\|_X^2, \quad \forall x \in D(A).$$

Theorem

Let

- X be a Hilbert space
- T be a strongly continuous semigroup over X with an infinitesimal generator A

\Rightarrow

T is exponentially stable $\Leftrightarrow \sup_{z \in \mathbb{C}_+} \|R_z(A)\| < \infty$.

Remark

Gearhart's theorem is not true in Banach spaces.

Gearhart's theorem is not true in Banach spaces

Reason: Plancherel's theorem does not hold in Banach spaces

Definition

For $f \in L_2(\mathbb{R}, X)$ define the Fourier transform of a function f as

$$(\mathcal{F}f)(\tau) := \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{\mathbb{R}} e^{-i\tau t} f(t) dt.$$

Theorem (Plancherel)

Let X be a Hilbert space. Then the Fourier transform is an isometry, i.e. for any $f \in L_2(\mathbb{R}_+, X)$ it holds that

$$\|\mathcal{F}f\|_{L_2(\mathbb{R}, X)} = \|f\|_{L_2(\mathbb{R}, X)}$$

Definition

Let T a C_0 -semigroup generated by A .

- 1 **spectral bound of A** : $s(A) = \sup_{\lambda \in \sigma(A)} \operatorname{Re}(\lambda)$.
- 2 **growth bound of T on $D(A)$** : $\omega_1(T) := \inf\{\omega \in \mathbb{R} : \exists M > 0 : \|T(t)x\|_X \leq Me^{\omega t} \|x\|_{D(A)} \forall x \in D(A)\}$.
- 3 **growth bound of T** :
 $\omega_0(T) := \inf\{\omega \in \mathbb{R} : \exists M > 0 : \|T(t)x\|_X \leq Me^{\omega t} \|x\|_X \forall x \in X\}$.

Theorem

For any strongly continuous semigroup T with an infinitesimal generator A it holds that

$$s(A) \leq \omega_1(T) \leq \omega_0(T).$$

Both inequalities in the above formula may be strict.

Definition

For any strongly continuous semigroup T with an infinitesimal generator A .

- 1 **spectral bound of A** : $s(A) = \sup_{\lambda \in \sigma(A)} \operatorname{Re}(\lambda)$.
- 2 **growth bound of T on $D(A)$** : $\omega_1(T) := \inf\{\omega \in \mathbb{R} : \exists M > 0 : \|T(t)x\|_X \leq Me^{\omega t} \|x\|_{D(A)} \forall x \in D(A)\}$.
- 3 **growth bound of T** :
 $\omega_0(T) := \inf\{\omega \in \mathbb{R} : \exists M > 0 : \|T(t)x\|_X \leq Me^{\omega t} \|x\|_X \forall x \in X\}$.

Counterexamples

- 1 Greiner-Voigt-Wolff: $-1 = s(A) = \omega_1(T) < \omega_0(T) = 0$.
- 2 Zabczyk: $-1 = s(A) < \omega_1(T) = \omega_0(T) = 0$.
- 3 Combination of both: $s(A) < \omega_1(T) < \omega_0(T)$.

Clearly, there is a lot of other counterexamples.

Proposition

Let for the C_0 -Semigroup $T(\cdot)$ with an infinitesimal generator A the spectral mapping theorem hold, i.e.

$$\sigma(T(t)) = e^{\sigma(A)t} \quad \forall t > 0.$$

Then $\omega_0(T) = s(A)$.

$$\Sigma : \quad \dot{x}(t) = Ax(t) + f(x(t), u(t)), \quad x(t) \in X, u(t) \in U,$$

- $x(t) \in X$ (Banach space).
- $u(t) \in U$ (linear normed space).
- $u \in C_b(\mathbb{R}_+, U)$.
- A generates a strongly stable semigroup over X .
- $f : X \times U \rightarrow X$ Lipschitz continuous on bounded subsets of X , uniformly w.r.t. the second argument, i.e.:
if $\forall C > 0 \exists L(C) > 0$, such that $\forall x, y : \|x\|_X \leq C, \|y\|_X \leq C,$
 $\forall v \in U$

$$\|f(y, v) - f(x, v)\|_X \leq L(C)\|y - x\|_X.$$

$$\Sigma : \quad \dot{x}(t) = Ax(t) + f(x(t), u(t)), \quad x(t) \in X, u(t) \in U,$$

Theorem

Let f be Lipschitz on bounded subsets of X , uniformly w.r.t. the second argument and $f(x, \cdot)$ be continuous for all $x \in X$. Let also

$$U_C = C(\mathbb{R}_+, U).$$

Then for any $C > 0$, $x_0 \in X$ and $u \in U_C$: $\|x_0\|_X \leq C$ and $\|u(0)\|_U \leq C$ there exists a unique weak solution of Σ with initial condition x_0 and input u on $[0, t^]$ for some $t^* = t^*(C) > 0$.*

Stetige Abhängigkeit der Lösung von AW und Eingängen

$$\Sigma : \quad \dot{x}(t) = Ax(t) + f(x(t), u(t)), \quad x(t) \in X, u(t) \in U,$$

Definition

We say that Σ depends continuously on inputs and on initial states, if $\forall x \in X, \forall u \in U_c, \forall \tau > 0$ and $\forall \varepsilon > 0$ there exist $\delta = \delta(x, u, \tau, \varepsilon) > 0$, such that $\forall x' \in X : \|x - x'\|_X < \delta$ and $\forall u' \in U_c : \|u - u'\|_{U_c} < \delta$ it holds

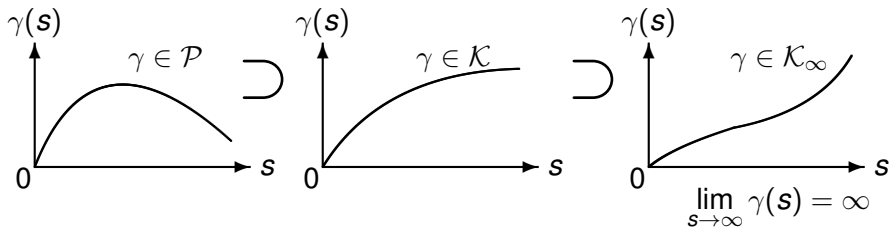
$$\|\phi(t, x, u) - \phi(t, x', u')\|_X < \varepsilon, \quad \forall t \in [0, \tau].$$

Theorem

Let $f : X \times U \rightarrow X$ satisfy the following condition: there exist $q \in \mathcal{K}_\infty$: $\forall C > 0 \exists L(C) > 0$, such that $\forall x_1, x_2 : \|x_1\|_X \leq C, \|x_2\|_X \leq C$, $\forall u_1, u_2 \in U : \|u_1\|_U \leq C, \|u_2\|_U \leq C$ it holds that

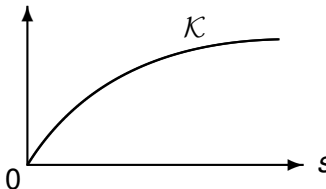
$$\|f(x_1, u_1) - f(x_2, u_2)\|_X \leq L(C)(\|x_1 - x_2\|_X + q(\|u_1 - u_2\|_U)). \quad (3)$$

Comparison functions

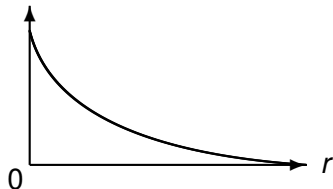


$\beta \in \mathcal{KL}$

$\beta(s, \cdot)$



$\beta(\cdot, r)$



Definition (Systems without inputs)

0-LS $:\Leftrightarrow \forall \varepsilon > 0 \exists \delta > 0: \|\phi_0\|_X < \delta \Rightarrow \|\phi(t, \phi_0, \mathbf{0})\|_X < \varepsilon.$

0-GS $:\Leftrightarrow \exists \sigma \in \mathcal{K}_\infty : \forall t \geq 0, \forall x \in X$

$$\|\phi(t, x, \mathbf{0})\|_X \leq \sigma(\|x\|_X)$$

0-GATT $:\Leftrightarrow \forall x \in X \Rightarrow \lim_{t \rightarrow \infty} \|\phi(t, x, \mathbf{0})\|_X = 0.$

0-LIM $:\Leftrightarrow \forall x \in X \Rightarrow \inf_{t \rightarrow \infty} \|\phi(t, x, \mathbf{0})\|_X = 0.$

0-UGATT $:\Leftrightarrow \forall \varepsilon, \delta > 0 \exists T = T(\varepsilon, \delta) :$

$$\forall t \geq T, \forall x \in X : \|x\|_X \leq \delta \Rightarrow \|\phi(t, x, \mathbf{0})\|_X \leq \varepsilon.$$

0-GAS $:\Leftrightarrow \mathbf{0-LS} + \mathbf{0-GATT}.$

0-UGASSs $:\Leftrightarrow \exists \beta \in \mathcal{KL} : \forall t \geq 0, \forall x \in X$

$$\|\phi(t, x, \mathbf{0})\|_X \leq \beta(\|x\|_X, t).$$

Proposition

$$\dot{x} = Ax.$$

Let A generate a C_0 -semigroup T .

It holds that:

- Σ is 0-GATT $\Leftrightarrow T$ is strongly stable
- Σ is 0-UGAS $\Leftrightarrow T$ is exponentially stable
- Σ is 0-LS $\Leftrightarrow \Sigma$ is 0-GS $\Leftrightarrow T$ is Lyapunov stable
- Σ is 0-GATT $\Rightarrow \Sigma$ is 0-LS (Banach-Steinhaus!).
- Σ is 0-GATT $\Leftrightarrow \Sigma$ is 0-GAS.
- Σ is 0-GAS $\not\Leftrightarrow \Sigma$ is 0-UGAS.

What is new for nonlinear systems

- Σ is 0-GATT $\not\Rightarrow$ Σ is 0-LS
- Σ is 0-GAS $\not\Rightarrow$ Σ is 0-GS.

Definition

A continuous function $V : X \rightarrow \mathbb{R}_+$ is called a (*0-UGAS*) *Lyapunov function* for Σ , if there exist $\psi_1, \psi_2 \in \mathcal{K}_\infty$, $\alpha \in \mathcal{P}$ such that

$$\psi_1(\|x\|_X) \leq V(x) \leq \psi_2(\|x\|_X), \quad \forall x \in X$$

and Lie derivative of V along the trajectories of the system Σ satisfies

$$\dot{V}(x) \leq -\alpha(\|x\|_X)$$

for all $x \in X$, where the Lie derivative of V is defined by

$$\dot{V}(x) = \overline{\lim}_{t \rightarrow +0} \frac{1}{t} (V(\phi(t, x, 0)) - V(x)).$$

Theorem

Σ is *0-UGAS* $\Leftrightarrow \exists$ *Lyapunov function* for Σ .

$$\begin{array}{ccc}
 0\text{-UGATT} & \longleftrightarrow & 0\text{-UGASs} & \longleftrightarrow & \exists \text{ of } 0\text{-UGASs-LF} \\
 (1) \cap & & & & (1)(2) \cap \\
 0\text{-GAS} + 0\text{-GS} & \not\subseteq & & \not\supseteq & 0\text{-UAS} + 0\text{-GATT} \\
 (1)(2) \cap & & & & (1) \cap \\
 0\text{-LIM} + 0\text{-LS} & \longleftrightarrow & 0\text{-GAS} & \longleftrightarrow & 0\text{-GATT} + 0\text{-LS}
 \end{array}$$

Figure : Characterizations of 0-UGASs. Inclusions become equivalences for (1): ODE systems and (2): linear systems

Achievements

- Generation theorem of Hille-Yoshida
- Generation theorem of Lumer-Phillips
- Characterizations of exponential stability of C_0 -semigroups
- Spectral and growth bounds of C_0 -semigroups
- Characterizations of 0-UGAS of nonlinear systems.

Thank you for attention!