

Wenn linearisiertes System ein globales a. s. Gleichgewicht besitzt, dann ist \bar{x} zumindest lokal a. s.

(wie lokal \rightarrow später)

dazu muß (s.o.) A (Jacobi-Matrix) Eigenwerte mit neg. Realteil haben

Wenn \bar{u} neutral stabil ist \rightarrow keine Aussage über \bar{x}

\bar{u} instabil \rightarrow keine Aussage

(weil x sich von \bar{x} entfernt und Approx. nicht mehr gültig)

\bar{x} hyperbolisches Gleichgew., wenn Eigenwerte des lin. Systems Realteil $\neq 0$ haben;

dann sind Orbits nahe \bar{x} qualitativ ähnlich denen des lin. Systems nahe Ursprung

(Hartman - Grobman - Theorem)

Wenn \bar{x} Sattelpunkt, dann gibt es Paar von Orbits die s. auf \bar{x} zu (von \bar{x} fort) bewegen und deren Tangente in \bar{x} ein Eigenvektor von A mit neg. (pos.) Eigenwert ist

