



REDES NEURONALES 2024

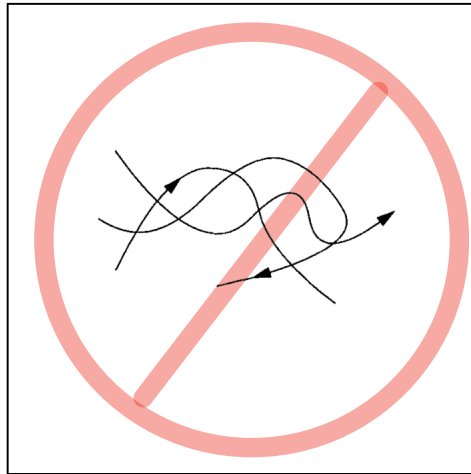
Clase 12 parte 1

Jueves 19 de septiembre 2024

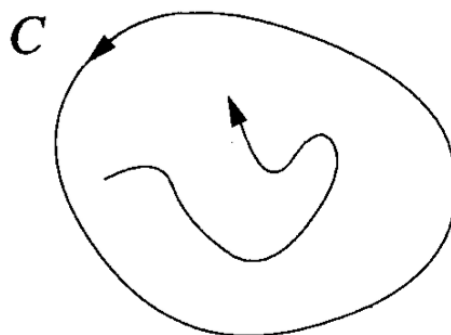
FAMAF, UNIVERSIDAD NACIONAL DE CÓRDOBA

INSTITUTO DE FÍSICA ENRIQUE GAVIOLA (UNC-CONICET)

Si recordamos el teorema de existencia y unicidad de solución para el problema de valor inicial, deducimos geoméricamente que dos soluciones diferentes (diferentes trayectorias) nunca se cruzan, aunque pueden converger asintóticamente a un punto fijo.



Si tenemos una órbita cerrada, nos delimita el interior del exterior



¿Qué pasa con un centro, o sea, un punto fijo cuyo jacobino tiene dos autovalores imaginarios conjugados?

Los centros se transforman al incluir la parte no lineal que despreciamos en el análisis lineal de la estabilidad

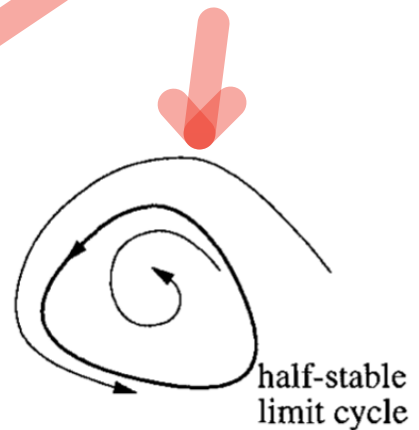
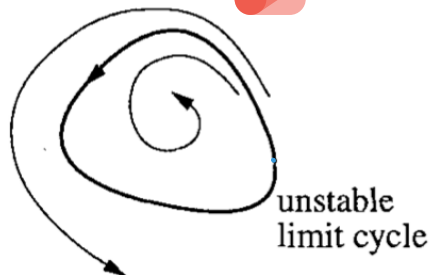
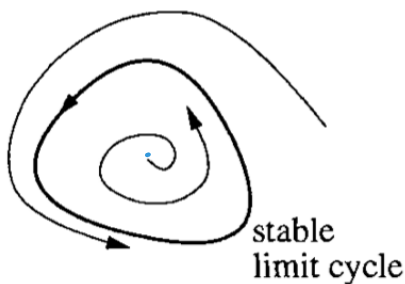
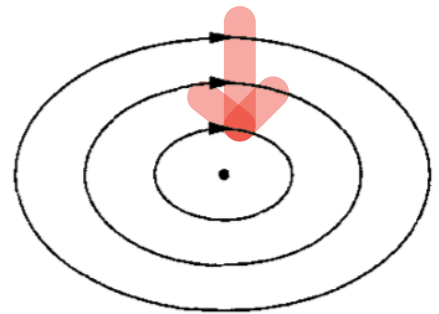
CASOS ROBUSTOS

versus

CASOS NO ROBUSTOS

$$\operatorname{Re}(\lambda) \neq 0$$

$$\operatorname{Re}(\lambda) = 0$$



Los centros se convierten (no siempre) en órbitas cerradas

El efecto de pequeños términos no lineales

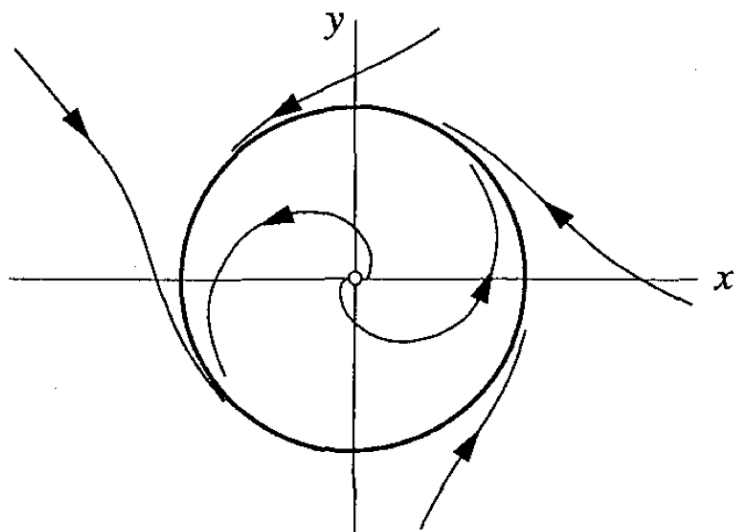
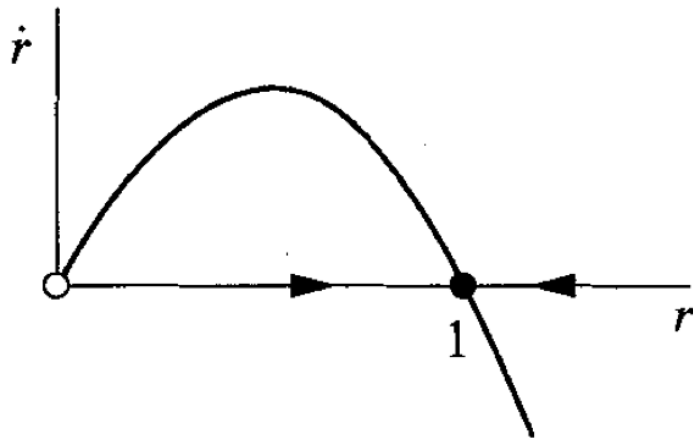
¿Es seguro despreciar los términos no lineales para el estudio de la estabilidad? En realidad sí, pero solo para casos robustos, o sea cuando la parte real de los autovalores es no nula. Si el análisis lineal predice puntos fijos atractores, repulsiones, puntos de ensilladura o espirales estables o inestables, si es seguro. Si la parte real de autovalores complejos conjugados es nula, entonces debemos ser mucho más cuidadosos.

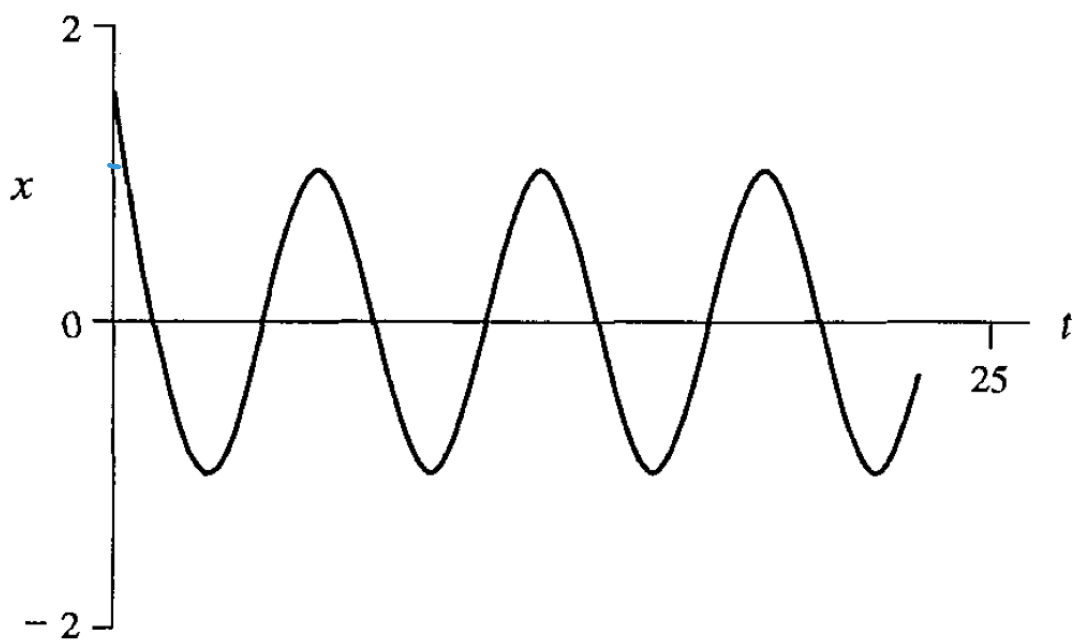
Si $\text{Re}(\lambda) \neq 0$ para ambos autovalores, el punto fijo se llama **hiperbólico**. Los puntos *no-hiperbólicos* son los frágiles frente a la no-linealidad.

Ejemplo

$$\dot{r} = r(1-r)$$

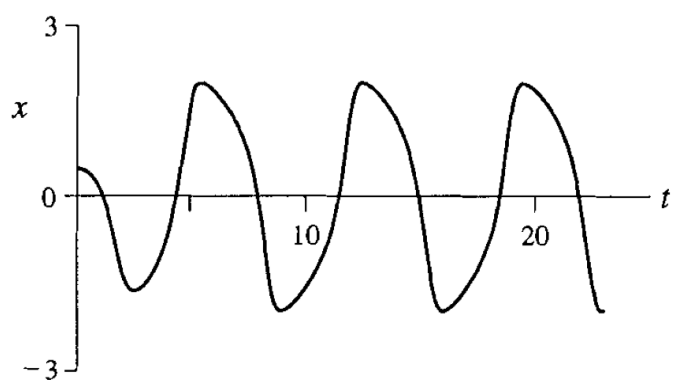
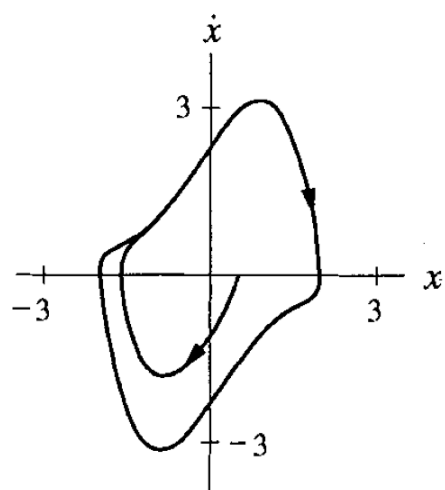
$$\dot{\theta} = 1$$





VAN DER POL OSCILLATOR

$$\ddot{x} + \mu(x^2 - 1)\dot{x} + x = 0$$



SISTEMAS CONSERVATIVOS

Consideremos la ecuación de Newton

$$m \ddot{x} = F(x) \quad (\text{no aparece ni } t \text{ ni } \dot{x})$$

y suponemos que la fuerza se obtiene como el gradiente de una función potencial

$$F(x) = - \frac{dV}{dx}$$

Con esta información reescribimos la ecuación de Newton en términos del potencial y no de la fuerza:

$$m \ddot{x} + \frac{dV}{dx} = 0$$

Hagamos unos simples cuentas:

$$\dot{x} \left[m \ddot{x} + \frac{dV}{dx} \right] = 0 \quad \dot{x} \neq 0$$

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{1}{2} m \dot{x}^2 \right) + \frac{dV}{dx} \dot{x} = 0$$
$$m \dot{x} \ddot{x} + \dot{x} \frac{dV}{dx} = 0$$

Pero:

$$\frac{1}{2} \frac{d}{dt} (m \dot{x}^2) = \frac{1}{2} m 2 \dot{x} \ddot{x} = m \dot{x} \ddot{x}$$

$$\frac{dV(x)}{dt} = \frac{dV}{dx} \cdot \frac{dx}{dt} = \frac{dV}{dx} \dot{x}$$

De esta forma

$$\begin{aligned} m \ddot{x} + \dot{x} \frac{dV}{dx} &= \frac{1}{2} \frac{d}{dt} (m \dot{x}^2) + \frac{d}{dt} V(x) \\ &= \frac{d}{dt} \left[\underbrace{\frac{1}{2} m \dot{x}^2}_{E_c} + \underbrace{V(x)}_{E_p} \right] \\ &= 0 \end{aligned}$$

Esto nos dice que la cantidad

$$E = \frac{1}{2} m \dot{x}^2 + V(x)$$

no cambie en el tiempo (es conservada)

$$\frac{dE}{dt} = 0$$

Un sistema físico de este tipo se denomina

SISTEMA CONSERVATIVO

Generalizando:

Dado un sistema $\ddot{\bar{x}} = \bar{f}(\bar{x})$, una **CANTIDAD CONSERVADA** es una función real que es constante a lo largo de las trayectorias.

$$f(x) = -\nabla V(x)$$

Un sistema conservativo no admite puntos fijos atractivos

Ejemplo

$$\ddot{x} = x - x^3 \quad m=1$$

$$\dot{x} = y$$

$$\dot{y} = x - x^3 = F(x)$$

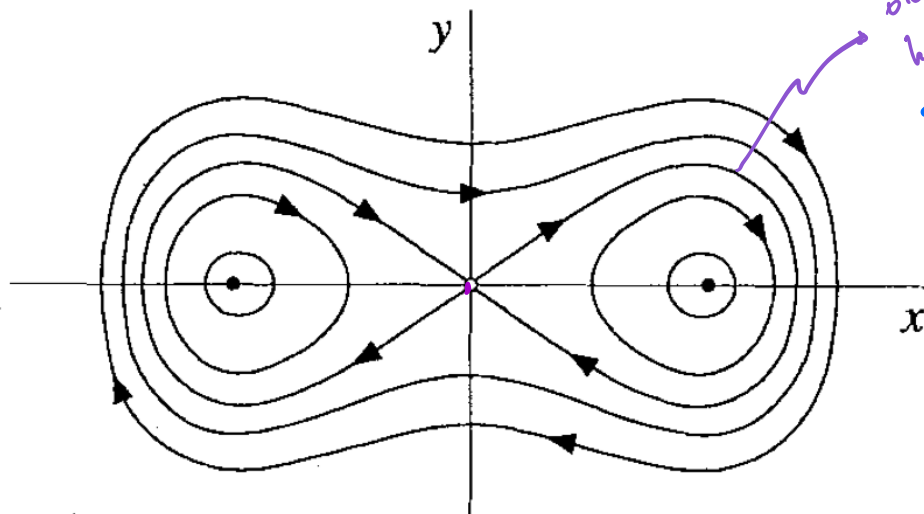
$$(0, 0) \quad (1, 0) \quad (-1, 0)$$

$$F(x) = - \frac{d}{dx} \left(- \frac{x^2}{2} + \frac{1}{4} x^4 \right) = - \frac{dV}{dx}$$

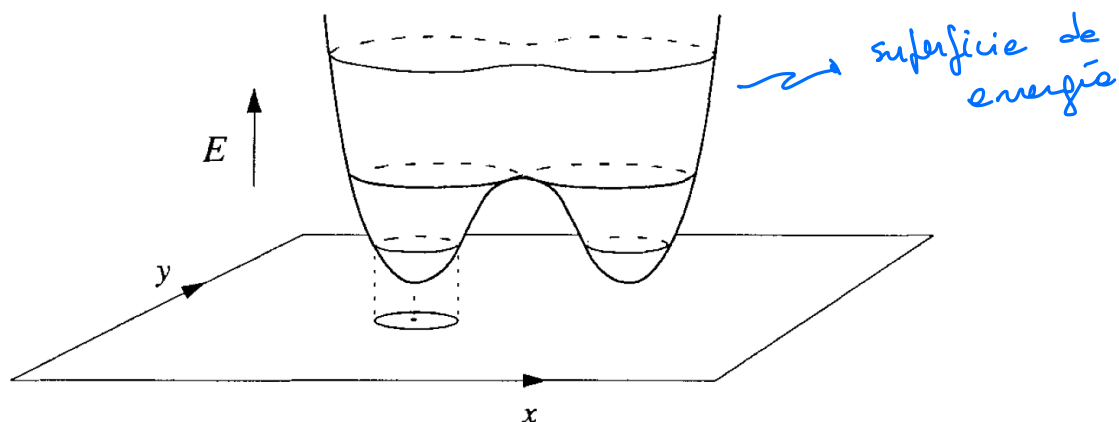
$$V(x) = - \frac{x^2}{2} + \frac{1}{4} x^4$$



oscilații
cu amplitudă



orbită
homoclinică
demonstră
infinit timp



Teorema: Consideremos un sistema

$$\ddot{\bar{x}} = \bar{f}(\bar{x}) \quad \text{con} \quad \bar{x} = (x, y) \in \mathbb{R}^2.$$

Si \bar{f} es continuo y diferenciable
y existe una cantidad conservada

$E(x)$, y existe un punto fijo \bar{x}^*
aislado, y es mínimo de $E(x)$,
entonces alrededor de \bar{x}^* hay
trayectorias cerradas.

Centros no lineales

Ya entendimos porque las trayectorias espaciales, tanto estables como inestables, son robustas, y porque los centros son FRÁGILES. Cuando linealizamos, evaluamos en el punto fijo y sacamos los autovalores, si hay oscilaciones, los autovalores son complejos conjugados

$$\lambda_{1,2} = \frac{\xi}{2} \pm \frac{1}{2} \sqrt{\xi^2 - 4\Delta}$$

Para que tengamos un centro ξ debe ser nulo

$$\text{centro: } \frac{\xi}{2} = 0 \quad \lambda_{1,2} = \pm \frac{i}{2} \sqrt{4\Delta} = \pm i \sqrt{\Delta}$$

Pero $\xi = \lambda_1 + \lambda_2 = a + d$ (recuerda que la traza no cambia cuando cambias de sistema de coordenadas), y a y d se determinan fenomenológicamente, por lo tanto **HAY ERROR**.

Y en esos no saca del caso lineal y nos tenemos que preguntar: ¿qué pasa con estos órbitas tan frágiles cuando el análisis lineal deja de valer? Por suerte la matemática nos auxilia

Teorema

CENTROS NO LINEALES PARA SISTEMAS CONSERVATIVOS

Consideremos un sistema

$$\dot{\vec{x}} = \vec{f}(\vec{x}) = \begin{pmatrix} f_1(\vec{x}) \\ f_2(\vec{x}) \end{pmatrix}$$

Donde $\vec{x} = (x_1, x_2)$ pertenece a \mathbb{R}^2 y

f_1 y f_2 son continuamente diferenciables.

Suponga que existe una cantidad $E(\vec{x})$ y supongamos que \vec{x}^* es un punto fijo

AISLADO.

Entonces, si \vec{x}^* es un mínimo local de E , entonces todas las trayectorias suficientemente cerca de \vec{x}^* serán

CERRADAS.

NOTA: lo mismo vale si \vec{x}^* es máximo de E

