

# Sistemas não lineares

Tuesday, May 26, 2020 12:15 PM

**Pontos Críticos ou de Equilíbrio:** Seja  $x' = f(x)$  um sistema de equações autônomo, isto é, independente do tempo, então se  $f(x_0) = 0$ ,  $x_0$  é ponto crítico.

**Estável:** O ponto crítico  $x_0$  é estável se  $\forall \epsilon > 0, \exists \delta > 0$ , tal que para toda solução  $x(t)$  do sistema,  $\|x(0) - x_0\| < \delta \Rightarrow \|x(t) - x_0\| < \epsilon$ . Ele é instável se não é estável.

**Assintoticamente Estável:** Se  $x_0$  é ponto crítico estável, ele é dito assintoticamente estável se existe  $\delta_0$  com  $0 < \delta_0 < \delta$  tal que  $\|x(0) - x_0\| < \delta_0 \Rightarrow \lim_{t \rightarrow \infty} x(t) = x_0$ .

Considere:

$$\begin{cases} \dot{x}(t) = F(x,y) \\ \dot{y}(t) = G(x,y) \end{cases}$$

Podemos tentar resolver  $\frac{dy}{dx} = \frac{G(x,y)}{F(x,y)}$

$$F(x,y) dy - G(x,y) dx = 0$$

Se têm derivada parciais contínuas, podemos usar  $G_x = F_y$  para mostrar que é exata!

Mas, e se não conseguirmos?

**Aproximação Linear próxima dos pontos críticos!**

Suponha que  $x' = Ax + g(x)$  e que  $x = 0$  é um ponto crítico isolado. (Se 0 não é ponto crítico, mas  $x_0 \neq 0$  é, tome  $u = x - x_0$ ).

Suponha  $\det A \neq 0$  para  $x=0$  ser ponto crítico isolado de  $x' = Ax$ .

Suponha  $g(x)$  com componentes com derivadas parciais contínuas e:

$$\|g(x)\|/\|x\| \rightarrow 0, \text{ quando } x \rightarrow 0.$$

Então o sistema é aproximadamente linear próximo a 0.

$$\begin{cases} x' = F(x,y) \\ y' = G(x,y) \end{cases}$$

Podemos mostrar que se  $F$  e  $G$  têm derivadas contínuas até a segunda ordem, o sistema é aproximadamente linear em torno do ponto crítico.

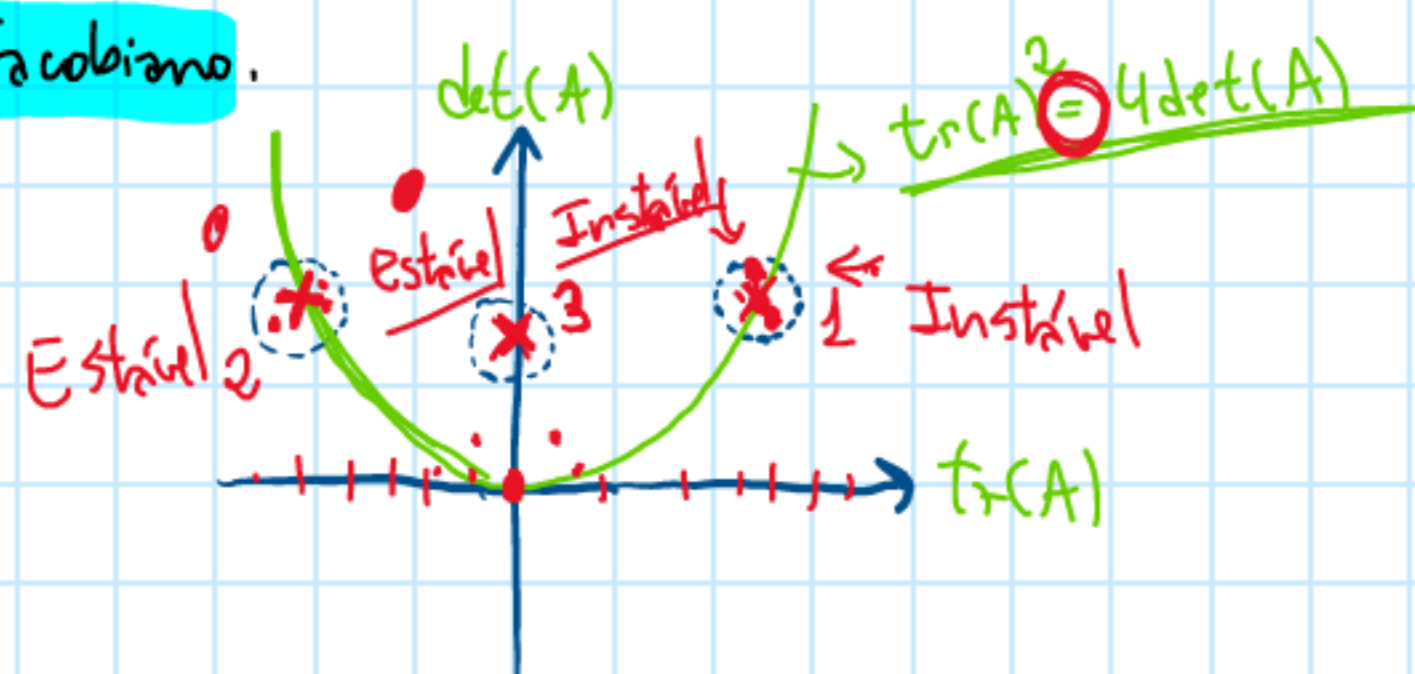
Usando o Teorema da Fórmula de Taylor infinitesimal (pg. 106, Elon)

$$\frac{d}{dt} \begin{pmatrix} x - x_0 \\ y - y_0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} F_x(x_0, y_0) & F_y(x_0, y_0) \\ G_x(x_0, y_0) & G_y(x_0, y_0) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x - x_0 \\ y - y_0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} g_1(x,y) \\ g_2(x,y) \end{pmatrix}$$

$$\approx \begin{pmatrix} F_x & F_y \\ G_x & G_y \end{pmatrix} (x_0, y_0) \begin{pmatrix} x - x_0 \\ y - y_0 \end{pmatrix}$$

**Problemas:** Sejam  $\lambda_1, \lambda_2$  os autovalores do Jacobiano.

- 1) Se  $\lambda_1 = \lambda_2 > 0$
- 2) Se  $\lambda_1 = \lambda_2 < 0$
- 3) Se  $\operatorname{Re}(\lambda_1) = \operatorname{Re}(\lambda_2) = 0$



$$p_\lambda = \lambda^2 - \operatorname{tr}(A)\lambda + \det(A)$$

$$\lambda = \frac{\operatorname{tr}(A) \pm \sqrt{\operatorname{tr}^2(A) - 4\det(A)}}{2}$$

**Exemplo 13 do Livro**

$$13. \begin{cases} \dot{x} = x - y^2 \\ \dot{y} = y - x^2 \end{cases}$$

a) **Pontos críticos:**  $\dot{x} = 0 \Rightarrow x = y^2 \Rightarrow x = (x^2)^2 \Rightarrow \begin{cases} x = 0 \Rightarrow y = 0 \\ x = 1 \Rightarrow y = 1 \end{cases}$

$(0,0), (1,1)$

b) **Sistema Linear:** Para  $x_0 = 0 \Rightarrow \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} F_x(0,0) & F_y(0,0) \\ G_x(0,0) & G_y(0,0) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$

Para  $x_0 = (1,1) \Rightarrow \begin{pmatrix} x' \\ y' \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} F_x(1,1) & F_y(1,1) \\ G_x(1,1) & G_y(1,1) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 & -2 \\ -2 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$

c) **Autovalores:** i) Para  $x_0 = 0 \Rightarrow \lambda_1 = \lambda_2 = 1$  (mas tem dois autovetores LI)  
ii) Para  $x_0 = (1,1) \Rightarrow p_\lambda = \lambda^2 - 2\lambda - 3 = 0 \Rightarrow \lambda_1 = -1$  e  $\lambda_2 = 3$ .

- i) Não instável (dois autovalores positivos)
- ii) Ponto de Sela

d) **Retrato de Fase:**

