

№1

$$\ddot{\varphi} + \Gamma \dot{\varphi} = K f(\varphi) \cdot \sum_{n=0}^{\infty} \delta(t - nT) \quad (*)$$

а) пусть  $x = \varphi$ ,  $y = \dot{\varphi} \Rightarrow$  ур-ние (\*) запишем:

$$\begin{cases} \dot{x} = y & (1) \\ \dot{y} + \Gamma y = K f(x) \cdot \sum_{n=0}^{\infty} \delta(t - nT) & (2) \end{cases}$$

Фунда функция для ур-ния (2):  $G(t) = \Theta(t) \exp[-\Gamma t] \Rightarrow$

$\Rightarrow$  решение:  ~~$x(t) = x_0$~~   $y(t) = y_0 \cdot e^{-\Gamma t} + \int_0^t ds \cdot \exp[-\Gamma(t-s)] \cdot (K f(x) \sum_{n=0}^{\infty} \delta(s - nT)) \Leftrightarrow$

$$\Leftrightarrow y(t) = y_0 e^{-\Gamma(t-t_0)} + \int_{t_0}^t ds \exp[-\Gamma(t-s)] \cdot K f(x) \sum_{n=0}^{\infty} \delta(s - nT)$$

рассмотрим это решение после  $n$ -го импульса, т.е. при  $t \in (nT - \delta, (n+1)T - \delta) \Rightarrow \delta \rightarrow 0^+$

$$\begin{aligned} \Rightarrow y(t) &= y_n e^{-\Gamma(t-nT)} + K \sum_{j=0}^{\infty} f(x_j) \cdot \int_{nT-\varepsilon}^t ds \cdot \exp[-\Gamma(t-s)] \delta(s - jT) = \\ &= y_n e^{-\Gamma(t-nT)} + K f(x_n) \exp[-\Gamma(t-nT)] = e^{-\Gamma(t-nT)} (y_n + K f(x_n)) \Rightarrow \end{aligned}$$

$$\Rightarrow x(t) = x_n + \frac{1}{\Gamma} (y_n + K f(x_n)) e^{-\Gamma(t-nT)} \Big|_{nT}^t = x_n + \frac{1}{\Gamma} [1 - e^{-\Gamma(t-nT)}] (y_n + K f(x_n))$$

отсюда найдем  $x_{n+1} = x((n+1)T) \Big| \Rightarrow$   
 $y_{n+1} = y((n+1)T) \Big| \Rightarrow$

$$\Rightarrow \begin{cases} x_{n+1} = x_n + \frac{1 - e^{-\Gamma T}}{\Gamma} (y_n + K f(x_n)) \\ y_{n+1} = e^{-\Gamma T} (y_n + K f(x_n)) \end{cases}$$

б) при  $\Gamma \rightarrow \infty$   $y_n = 0$ ,  $x_{n+1} = x_n + \frac{K}{\Gamma} f(x_n)$

пусть  $\frac{K}{\Gamma} = 1$ ,  ~~$f(x_n) = -x_n + r x_n(1-x_n)$~~   $\Rightarrow$

$$\Rightarrow x_{n+1} = x_n + f(x_n) = r x_n(1-x_n) \Rightarrow f(x_n) = -x_n + r x_n(1-x_n) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \boxed{x_{n+1} = r x_n(1-x_n)}$$

(здесь  $x_n \in [0, 1]$ , а не  $[0, 2\pi] \Rightarrow$   
 $\Rightarrow$  пусть  $\varphi$ :  $\varphi_{n+1} = \tilde{r} \varphi_n(2\pi - \varphi_n)$ )

$$\sqrt{2} \left\{ \begin{aligned} x_{n+1} &= x_n + \frac{1 - e^{-\Gamma T}}{\Gamma} (y_n + k f(x_n)) \\ y_{n+1} &= e^{-\Gamma T} (y_n + k f(x_n)) \end{aligned} \right. \quad - \text{обратские при } \Gamma \neq 0$$

рассмотрим упр-ние (2) из прошлой задачи при  $\Gamma = 0$ :

$$\dot{y} = k f(x) \sum_{n=0}^{\infty} \delta(t - nT) \Rightarrow \text{после } (n+1)\text{-ой точки решение имеет вид:}$$

$$\cancel{y_{n+1} = y_n + k f(x_n)} \quad \cancel{x_{n+1} = [y_n + k f(x_n)]^{1/k} x_n} \quad (t - T_n)$$

$$y(t) = y_n + k f(x_n) \Rightarrow x(t) = [y_n + k f(x_n)]^{1/k} x_n \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \text{при } T=1, f(x) = -\sin x: \quad \begin{cases} y_{n+1} = y_n - k \sin x_n \\ x_{n+1} = x_n + y_{n+1} \end{cases}$$

- отображение Чирикова

а) фазовый объем  $\mathbb{R}^2: \iint dx dy \mapsto \iint dX dY,$

где  $\begin{cases} Y = y - k \sin x \\ X = x + y - k \sin x \end{cases}$ , при этом  $\iint dX dY = \iint J dx dy$ , где  $J = \det \left( \frac{\partial(X,Y)}{\partial(x,y)} \right) \Rightarrow$

$\Rightarrow$  фазовый объем сохр-ся при  $J=1$ , проверим, так ли это:

$$J = \begin{vmatrix} \frac{\partial X}{\partial x} & \frac{\partial Y}{\partial x} \\ \frac{\partial X}{\partial y} & \frac{\partial Y}{\partial y} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 - k \cos x & -k \cos x \\ 1 & 1 \end{vmatrix} = 1 - k \cos x + k \cos x = 1 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \iint dx dy = \iint dX dY$$

б) стационарные точки сф-ся из  $(x_{n+1}, y_{n+1}) = (x_n, y_n) \Rightarrow$

$$\Rightarrow \begin{cases} \sin x_n = 0 \\ y_n = 0 \end{cases} \Rightarrow \text{стат. точки } (0,0) \text{ и } (\pi,0) \quad (\text{при } x_n \in [0; 2\pi])$$

перепишем отображение в матричном виде (через приращения  $\delta x$  и  $\delta y$ ):

$$\begin{pmatrix} \delta x_{n+1} \\ \delta y_{n+1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 - k \cos x & 1 \\ -k \cos x & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \delta x_n \\ \delta y_n \end{pmatrix}$$

для исследования уст-ти стат. точек достаточно исследовать уст-ть линеаризованной в окр-ти стат. точек системы  $\Rightarrow$

$$\Rightarrow \text{при } (x,y) = (0,0): \begin{pmatrix} \delta x_{n+1} \\ \delta y_{n+1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 - k & 1 \\ -k & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \delta x_n \\ \delta y_n \end{pmatrix} \Rightarrow \chi_n(\lambda) = (1-\lambda)(1-k-\lambda) + k = \lambda^2 - \lambda(2-k) + 1 = 0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \lambda_{\pm} = \frac{2-k \pm \sqrt{k^2 - 4k}}{2} \quad (\Rightarrow)$$



$\Rightarrow$  при  $0 \leq k \leq 4$  ~~при~~  $|\operatorname{Re} \lambda| \leq 1 \Rightarrow$  точка  $(0; 0)$  устойчива при  $k \in [0, 4]$   
 при  $k \geq 4$   $|\lambda_-| \geq 1 \Rightarrow$  точка  $(0; 0)$  неустойчива при  $k \geq 4$

при  $(x, y) = (\pi; 0)$ : 
$$\begin{pmatrix} \delta x_{n+1} \\ \delta y_{n+1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1+k & 1 \\ k & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \delta x_n \\ \delta y_n \end{pmatrix} \Rightarrow \chi_{\pi}(\lambda) = (1-\lambda)(1+k-\lambda) - k =$$
  

$$= \lambda^2 - \lambda(2+k) + 1 = 0 \Rightarrow$$
  

$$\Rightarrow \lambda_{\pm} = \frac{2+k \pm \sqrt{k^2+4k}}{2} \Rightarrow$$

$\Rightarrow$  т.к.  $k \geq 0$ , то  $\lambda_+ \geq 1 \Rightarrow$  точка  $(\pi; 0)$  неустойчива при  $\forall k \Rightarrow$

$\Rightarrow$   $(\pi; 0)$  — ~~устойчива~~ неустойчива при  $k \geq 0$   
 $(0; 0)$  — устойчива при  $0 \leq k < 4$   
 \* и неустойчива при  $k \geq 4$

№ 3  

$$g(x) = -\alpha g(g(-\frac{x}{\alpha}))$$

предположим:  $g(x) = 1 + bx^2 + cx^4 \Rightarrow$

$$\Rightarrow 1 + bx^2 + cx^4 = -\alpha \left( 1 + b \left( 1 + b \frac{x^2}{\alpha^2} + c \frac{x^4}{\alpha^4} \right)^2 + c \left( 1 + b \frac{x^2}{\alpha^2} + c \frac{x^4}{\alpha^4} \right)^4 \right)$$

раскроем скобки и сложим все члены выше 4-го порядка:

$$1 + bx^2 + cx^4 = -\alpha \left( 1 + b \left( 1 + 2b \frac{x^2}{\alpha^2} + \frac{b^2 x^4}{\alpha^4} + 2c \frac{x^4}{\alpha^4} + O(x^4) \right) + c \left( 1 + 4b \frac{x^2}{\alpha^2} + 6b^2 \frac{x^4}{\alpha^4} + \right. \right.$$
  

$$\left. \left. + 4c \frac{x^4}{\alpha^4} + O(x^4) \right) \right) \Rightarrow$$

$\Rightarrow$  т.к. равенство выполняется при  $\forall x$ , то получим следующую систему:

$$\begin{cases} 1 = -\alpha(1+b+c) & (\text{при } x^0) \\ b = -\alpha \left( 2 \frac{b^2}{\alpha^2} + 4 \frac{bc}{\alpha^2} \right) & (\text{при } x^2) \\ c = -\alpha \left( \frac{b^3}{\alpha^4} + 2 \frac{bc^2}{\alpha^4} + 6 \frac{b^2c}{\alpha^2} + 4 \frac{c^2}{\alpha^4} \right) & (\text{при } x^4) \end{cases}$$

$\Rightarrow$  эта система имеет 2 решения, при которых  $b \neq 0, c \neq 0, \alpha \in \mathbb{R}$ :

①  $b \approx -5,05, c \approx 2,38, \alpha \approx 0,60$   
 ②  $b \approx -1,40, c \approx 0,03, \alpha \approx 2,69$

$\Rightarrow$  ~~т.к.~~ мы знаем, что наше решение должно удовлетворять этим условиям для предположенной  $g(x) = 1 + bx^2$  (для нее  $b \approx -1,366, \alpha \approx 2,73$ ),

то берем решение ②  $\Rightarrow$  
$$g(x) = 1 - 1,3987 x^2 + 0,0269 x^4$$

$$\boxed{\alpha = 2,6898} \quad (\text{точность около } 8\%) \quad \approx \text{вторая константа Рейленбаума}$$

первая константа Фейнмана находится по формуле:

$$\boxed{\delta \approx \alpha^3 - \alpha \approx 4,545}$$

(см. Шустер стр. 60 (3.516) и комментарий к ней,  
т.к.  $g^{(4)}(0) \neq 0$ , то максимум 4 порядка  $\Rightarrow z = \frac{4}{2} = 2$ )

(точность чуть

меньше 3% - хуже

чем в случае  $g(x) = 1 + bx^2$ ,

видимо, стоит использовать другой  
способ приближения  $\delta$ )

## task4

16 февраля 2021 г.

```
[1]: import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
```

Рассматриваем  $r \in [3.5699, 4]$ , так как  $r_\infty \approx 3.5699$

```
[2]: length = 1000
r = np.linspace(3.5699, 4, 1000)
eps = 10**(-3)
```

Воспользуемся следующей формулой (см Шустер 3.101):

$$\lambda(r) = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{n} \sum_{i=0}^n \ln |f'[f^i(0)]|, \text{ где}$$

$$f(x) = rx(1-x)$$

$$f'(x) = r - 2xr$$

```
[3]: ll = []
for el in r:
    x0 = np.zeros(length)
    x0[0] = eps
    for i in range(1, len(x0)):
        x0[i] = el*x0[i-1]*(1 - x0[i-1])
    x = el - 2*x0*el
    ll.append(np.sum(np.log(np.abs(x)))/length)
```

```
[4]: plt.figure(figsize=(15, 5))
plt.rc('axes', labelsz=16)

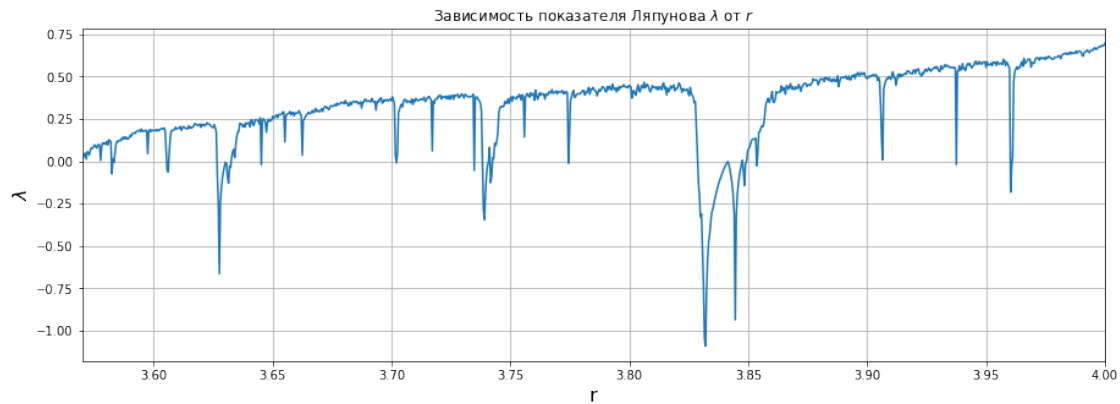
plt.plot(r, ll)
plt.xlim(3.5699, 4)

plt.grid()

plt.xlabel('r')
plt.ylabel('$\lambda$')

plt.title(r'Зависимость показателя Ляпунова $\lambda$ от $r$')
```

```
[4]: Text(0.5, 1.0, 'Зависимость показателя Ляпунова  $\lambda$  от  $r$ ')
```



Численно получена зависимость показателя Ляпунова от  $r$  для  $r > r_\infty$

5/

$$\begin{cases} \dot{x} = \sigma(y-x) \\ \dot{y} = x(r-z) - y \\ \dot{z} = xy - bz \end{cases}$$

стационарные точки:

$$\textcircled{1} \begin{cases} x=0 \\ y=0 \\ z=0 \end{cases} - \text{конвергенция стремится, только тенью возмозность}$$

$$\textcircled{2} \begin{cases} x_0 = \pm \sqrt{b(r-1)} \\ y_0 = \pm \sqrt{b(r-1)} \\ z_0 = r-1 \end{cases} - \text{конвергентная точка, существование цикла Бенара}$$

линеаризуем систему в окр-ти  $(x_0, y_0, z_0)$ :

$$\begin{cases} \dot{x} = -\sigma x + \sigma y \\ \dot{y} \approx rx - y - (x_0+x)(z_0+z) = (r-z_0)x - y - x_0z - \cancel{x_0z} \Rightarrow \\ \dot{z} \approx (x_0+x)(y_0+y) - bz = y_0x + x_0y - bz + \cancel{x_0y_0} \end{cases}$$

$$\Rightarrow \vec{a} = \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} : \vec{\dot{a}} = \underbrace{\begin{pmatrix} -\sigma & \sigma & 0 \\ r-z_0 & -1 & -x_0 \\ y_0 & x_0 & -b \end{pmatrix}}_{\hat{A}} \vec{a} \approx \begin{pmatrix} 0 \\ -x_0 z_0 \\ x_0 y_0 \end{pmatrix} \Rightarrow$$

$\Rightarrow$  устойчивая точка  $(x_0, y_0, z_0)$  при  $\text{Re } \lambda < 0 \Rightarrow$

$$\Rightarrow \chi_{\hat{A}}(\lambda) = -(\lambda + \sigma)(\lambda + 1)(\lambda + b) - \sigma x_0 y_0 + \sigma(r + b)(r - z_0) - x_0^2(\lambda + \sigma) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \text{при } \begin{matrix} x_0 = \pm \sqrt{b(r-1)} \\ y_0 = \pm \sqrt{b(r-1)} \\ z_0 = r-1 \end{matrix} : \chi_{\hat{A}}(\lambda) = -\lambda^3 - \lambda^2(1+b+\sigma) - \lambda b(r+\sigma) - 2b\sigma(r-1) \Rightarrow$$

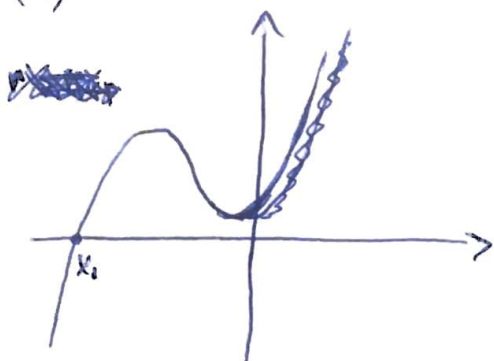
$\Rightarrow$  переход от устойчивости к неустойчивости происходит при  $\text{Re } \lambda = 0 \Rightarrow$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \text{ пусть } \lambda = i\omega : i\omega^3 + \omega^2(1+b+\sigma) - i\omega b(r+\sigma) - 2b\sigma(r-1) &= 0 \Rightarrow \\ \Rightarrow \begin{cases} \omega^3 - \omega b(r+\sigma) = 0 \\ \omega^2(1+b+\sigma) - 2b\sigma(r-1) = 0 \end{cases} \Rightarrow \omega = \sqrt{b(r+\sigma)} \Rightarrow \boxed{\omega_{\text{кр}} = \frac{(3+b+\sigma)b}{b-1-b}} \end{aligned}$$



откуда Берёмова (\*) :

~~$$f(x) = 4x^3 + x^2(1+b+5) + x b(r+5) + 2b5(r-1)$$~~



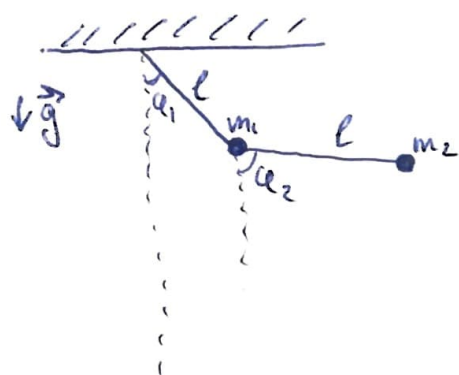
один из корней ( $x_1$ )  
всегда действительный и  
отрицательный;  
два других  $x_2 = \bar{x}_3$  - комплексные  $\Rightarrow$

$\Rightarrow$  для устойчивости  
 $\text{Re } x_2 = \text{Re } x_3 < 0 \Rightarrow$

$\Rightarrow$  переход к неустойчивости  
при  $\text{Re } x_2 = \text{Re } x_3 = 0$

для  $b=10, \delta = \frac{8}{3}$ :  $r_{cr} \approx 24,74$

~6|



лагранжевы двойного маятника:

$$L = \underbrace{\frac{m_1+m_2}{2} l^2 \dot{\varphi}_1^2 + \frac{m_2}{2} l^2 \dot{\varphi}_2^2 + m_2 l^2 \dot{\varphi}_1 \dot{\varphi}_2 \cos(\varphi_1 - \varphi_2)}_T + \underbrace{(m_1+m_2)gl \cos \varphi_1 + m_2 gl \cos \varphi_2}_{-U}$$

а)  $m_2 \ll m_1 \Rightarrow L \approx \frac{1}{2} m_1 l^2 \dot{\varphi}_1^2 + \frac{1}{2} m_2 l^2 \dot{\varphi}_2^2 + m_2 l^2 \dot{\varphi}_1 \dot{\varphi}_2 \cos(\varphi_1 - \varphi_2) + m_1 gl \cos \varphi_1 + m_2 gl \cos \varphi_2$

при  $\dot{\varphi}_2 \ll \frac{m_1}{m_2}$   $L \approx \frac{1}{2} m_1 l^2 \dot{\varphi}_1^2 + m_1 gl \cos \varphi_1$

при  $\dot{\varphi}_2 \gg \frac{m_1}{m_2}$  представим движение точки  $m_2$  в поле ~~внешней~~  $U = -m_2 gl \cos \varphi_1$  и

под действием "быстрой" силы  $f$ :

$$m_1 \ddot{\varphi}_1 = -\frac{\partial U}{\partial \varphi_1} + f \Rightarrow$$

$\Rightarrow$  усредняем по периоду  $T_f$  ( $\ddot{\varphi}_1 \approx \text{const}$ ,  $U \approx \text{const}$  при  $\delta t = T_f$ )  $\Rightarrow$

получим:  $m_1 \ddot{\varphi}_1 = -\frac{\partial U}{\partial \varphi_1} + 0$ , т.к.  $f$  - центробежная сила,

действующая из-за  
суживания  $m_2$   
вокруг  $m_1 \Rightarrow$

$\Rightarrow m_1 \ddot{\varphi}_1 = -m_1 gl \sin \varphi_1$



б) в случае малых колебаний Lagrange'ан можно разложить до 2-го порядка:

$$L \approx \frac{m_1+m_2}{2} l^2 \dot{\varphi}_1^2 + m_2 l^2 \dot{\varphi}_1 \dot{\varphi}_2 + \frac{m_2}{2} l^2 \dot{\varphi}_2^2 - \frac{m_1+m_2}{2} g l \varphi_1^2 - \frac{m_2}{2} g l \varphi_2^2,$$

где  $T = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} \dot{\varphi}_1 \\ \dot{\varphi}_2 \end{pmatrix}^T \begin{pmatrix} (m_1+m_2)l^2 & m_2 l^2 \\ m_2 l^2 & m_2 l^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \dot{\varphi}_1 \\ \dot{\varphi}_2 \end{pmatrix}$ ,  $V = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} \varphi_1 \\ \varphi_2 \end{pmatrix}^T \begin{pmatrix} (m_1+m_2)gl & 0 \\ 0 & m_2 gl \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \varphi_1 \\ \varphi_2 \end{pmatrix}$

тогда ~~можно~~ <sup>нужно</sup> определить собственные частоты, решив  $\det(\omega^2 \hat{M} - \hat{K}) = 0$

$$\Rightarrow l^2 m_2 [m_1 \omega^4 - (m_1+m_2) \omega^2 \frac{2g}{l} + (m_1+m_2) \frac{g^2}{l^2}] = 0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \omega_{1,2}^2 = \frac{(m_1+m_2) \cdot 2gl}{2m_1 l^2} \left( 1 \pm \sqrt{1 - \frac{4m_1 l^2}{(m_1+m_2) 4l^2}} \right) = \frac{(m_1+m_2) g}{m_1 l} \left( 1 \pm \sqrt{1 - \frac{m_1}{m_1+m_2}} \right) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \text{при } m_1 \sim m_2 \sim m: \omega_{1,2}^2 \approx 2 \frac{g}{l} \left( 1 \pm \sqrt{1 - \frac{1}{2}} \right) = 2 \frac{g}{l} \left( 1 \pm \sqrt{\frac{1}{2}} \right)$$

~~при этом ур-ния движения:~~

$$\begin{cases} \ddot{\varphi}_1 + \frac{1}{2} \ddot{\varphi}_2 + \frac{g}{l} \varphi_1 = 0 \\ \ddot{\varphi}_2 + \ddot{\varphi}_1 + \frac{g}{l} \varphi_2 = 0 \end{cases} \quad \text{(после всех упрощений)}$$

$$\Rightarrow \frac{1}{2} \ddot{\varphi}_1 + \frac{g}{l} (\varphi_1 - \varphi_2) + \frac{1}{2} \frac{g}{l} \varphi_2 = 0$$

при этом ур-ния движения (после всех упрощений и упрощений):

$$\begin{cases} \ddot{\varphi}_1 + \frac{1}{2} \ddot{\varphi}_2 + \frac{g}{l} \varphi_1 = 0 \\ \ddot{\varphi}_2 + \ddot{\varphi}_1 + \frac{g}{l} \varphi_2 = 0 \end{cases} \quad (*)$$

ур-ния на собственные моды:  $\omega_1$ :  $m_2 l^2 \omega_1^2 x + m_2 l^2 (\omega_1^2 - \frac{g}{l}) y = 0 \Rightarrow$

$$\Rightarrow \vec{a}_1 \approx \begin{pmatrix} 1 - \frac{g}{l \omega_1^2} \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 - \frac{1}{2 + \sqrt{2}} \\ 1 \end{pmatrix} \Rightarrow$$

$$\omega_2: \vec{a}_2 \approx \begin{pmatrix} 1 - \frac{g}{l \omega_2^2} \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 - \frac{1}{2 - \sqrt{2}} \\ 1 \end{pmatrix}$$

$\Rightarrow$  используя эти моды:  $a_1 = \left( \varphi_1 \frac{1 + 1/\sqrt{2}}{2 + 1/\sqrt{2}} + \varphi_2 \right) \cdot \alpha$  (нормированные координаты)

$$\begin{cases} a_2 = \left( \varphi_1 \frac{1 - 1/\sqrt{2}}{2 + 1/\sqrt{2}} + \varphi_2 \right) \cdot \beta \end{cases}$$

ур-ния (\*) распадутся в

$$\begin{cases} \ddot{a}_1 + \omega_1^2 a_1 = 0 \\ \ddot{a}_2 + \omega_2^2 a_2 = 0 \end{cases} \Rightarrow$$

$\Rightarrow$  ~~колебания~~ <sup>колебания</sup> действительно движутся к гармоническим (в квадратичном приближении)