

El proceso arriba simplifica considerablemente en tomando ventaja de una simetría discreta de RC3BP.

$f : (Q, P) \mapsto (\bar{Q}, -\bar{P})$

Tenemos :

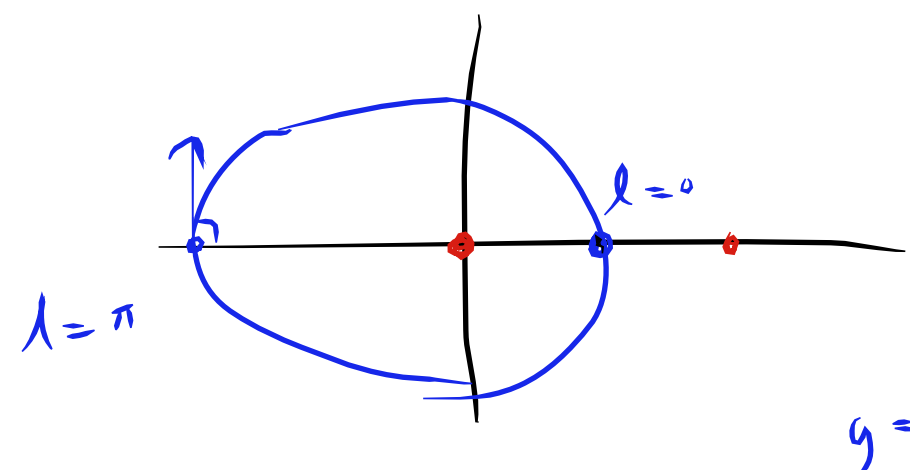
$H \circ f = H$
 $f^* \omega = -\omega$ (f reversa tiempo, es decir envía X_H a $-X_H$)

Entonces, si $\gamma(t)$ es una solución al RC3BP también es $f(\gamma(-t))$.

* en particular, si encontramos una solución $\gamma(t)$ con

$\gamma(0), \gamma\left(\frac{T}{2}\right) \in \text{fix}(f)$

entonces se conduce a una órbita periódica.



* en coordenadas de Delaunay, los puntos de $\text{fix}(f)$ son los con :

(L, G) arbitraria
 $(\ell, g) \equiv 0 \pmod{\pi}$

$H_0 = -\frac{1}{2} \frac{1}{L^3} - G$

Consideramos una órbita periódica cuando $\mu = 0$:

$(L, G) = (L_0, G_0) = \text{cst.}$

$(\ell, g) = \left(\frac{t}{L_0^3}, -t \right)$

es periódica cuando
 $\frac{1}{L_0^3} = \frac{m}{n}$ es racional.

$\ell(T_2) = \pi m$
 $g\left(\frac{T_2}{2}\right) = -\pi n$

* el periodo es $T = 2\pi n$ *

La condición inicial esta en $\text{fix}(f)$ ($\ell = g = 0$),
y por tiempo $\frac{T}{2}$, también estamos en $\text{fix}(f)$ ($\ell = \pi m, g = -\pi n$).

Manteniendo G_0 fijado, tenemos una aplicación P que envía

(L, t, μ)

al punto después tiempo t de la trayectoria con condición inicial
 $(L, G_0, 0, 0)$ de H_μ .

Sabemos $L = L_0, t = \frac{T}{2}, \mu = 0$ aterriza por $\text{fix}(f)$.

Si el diferencial de

$P(L, t, 0)$

por $L_0, \frac{T}{2}$ es invertible, entonces IFT implica que existe soluciones de

$P(L_\mu, \frac{T}{2}, \mu) \in \text{fix}(f)$
para $0 \leq \mu \ll 1$.

Calculamos que

$dP(L_0, \frac{T}{2}, 0) = \begin{pmatrix} -\frac{3T}{2L_0^3} & \frac{1}{L_0^3} \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$

que es invertible!

* K. Meyer - Periodic
Sols in N-body
probs *

* Meyer, Offin, Hall

- Ham. meth....

Aplicaciones de corrimiento

Sea

$\Sigma = \{ \dots, s_{-1}, s_0, s_1, s_2, \dots \text{ t.q. } s_j \in \{0, 1\} \text{ todas secuencias de } 0 \text{ y } 1 \}$

La aplicación de corrimiento (a la izquierda)

$\sigma : \Sigma \rightarrow \Sigma$

envía $\{s_j\}$ a $\{s_{j-1}\}$

La dinámica de σ es impredecible. Es decir, si grabamos las entradas al lado del .
en iterando σ , estas grabaciones no dicen nada de que va a pasar proxima.

$s_0, \sigma(s)_0, \sigma^2(s)_0, \dots$

"cut-off"

Existen per. orb

$d(s, s') = \frac{1}{2^n}$

$N = \max_{j \leq m} s_j = s'_j \quad |j| < m$

Herradura de Smale

Consideramos un rectángulo, R , y una aplicación $f : R \rightarrow R$

* el dominio y rango de esta aplicación no son todo de R *

Existe puntos de R que quedan en R bajo todas iteraciones de f

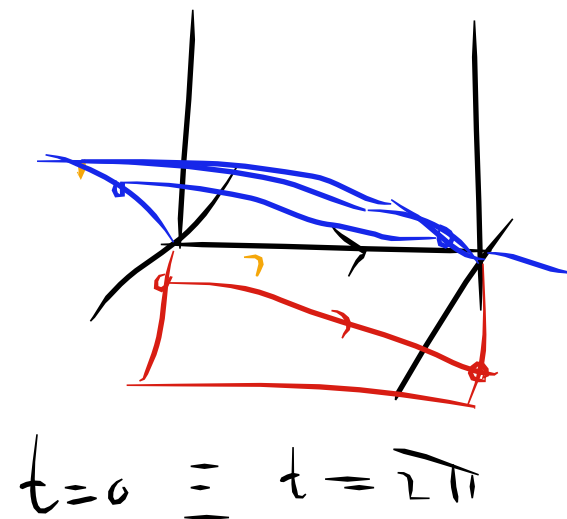
Tales puntos, x , uno puede codificar por escribiendo una secuencia de ceros y unos
determinada por $(j > 0)$:

$s_j = 0$, si $f^j(x)$ en lado izquierda
 $s_j = 1$, si $f^j(x)$ en lado derecha

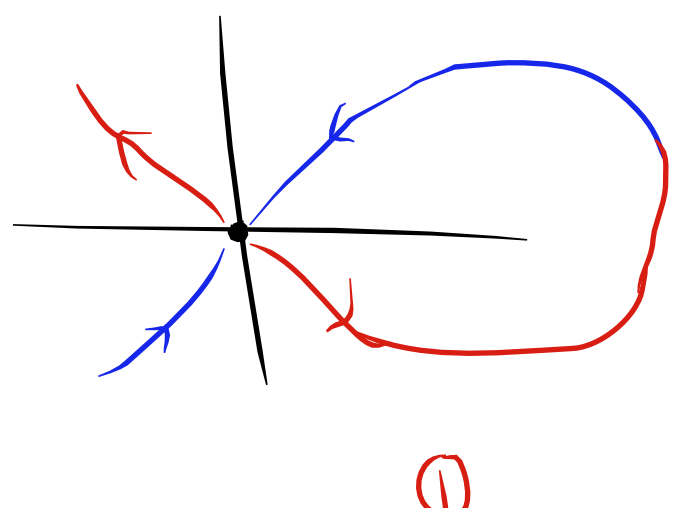
Con esta identificación,
la dinámica de puntos bajo f es el mismo como la de la aplicación del turno.

Intersecciones homoclínicas

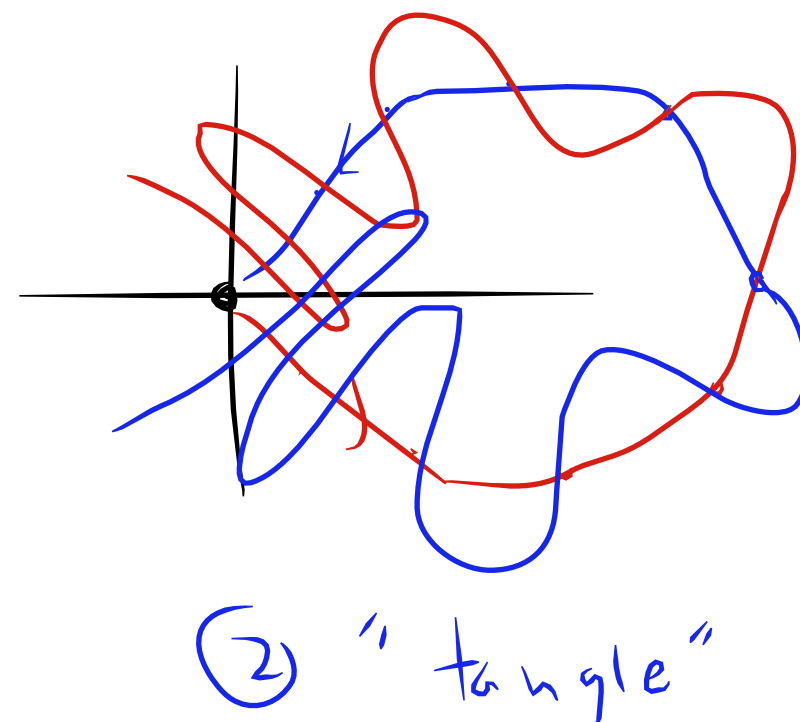
Considera una órbita periódica inestable, en un sistema con dos grados de libertad.



Poinc. Rct.

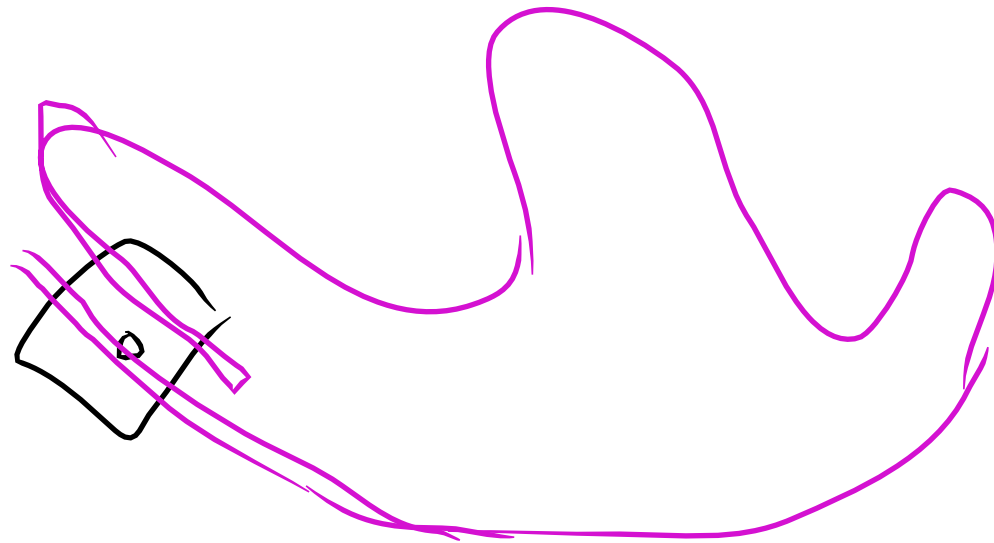
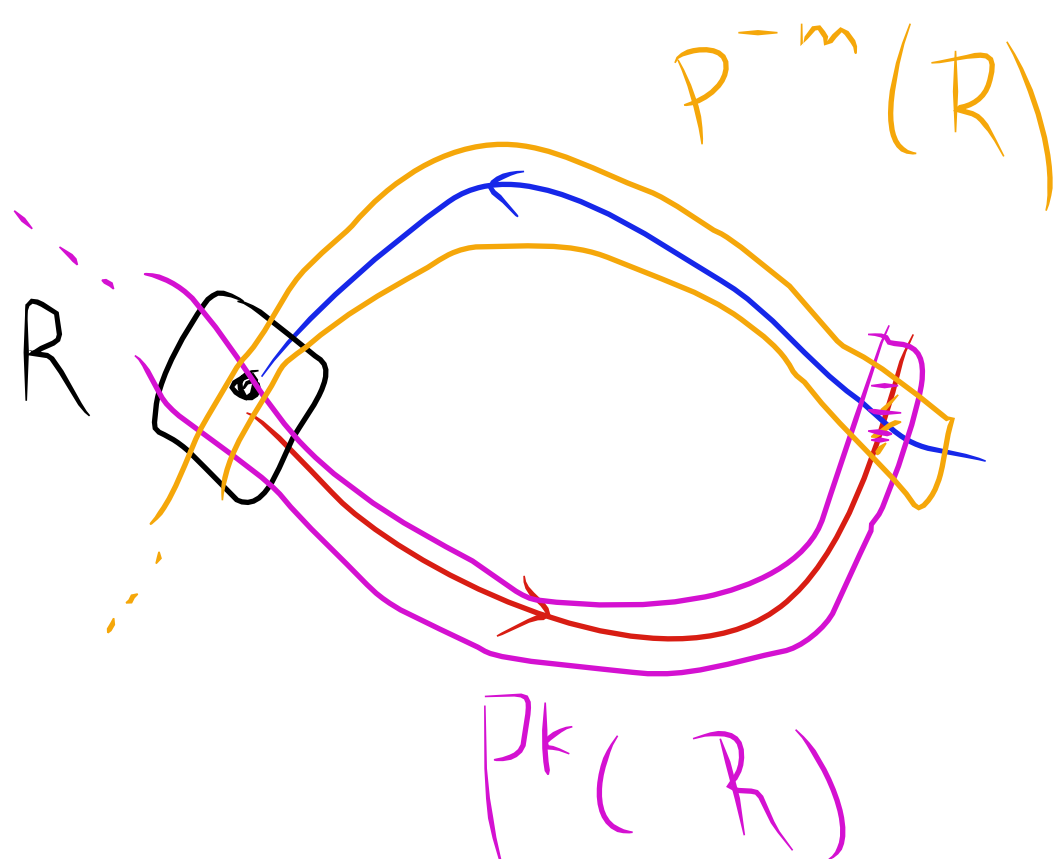


OR



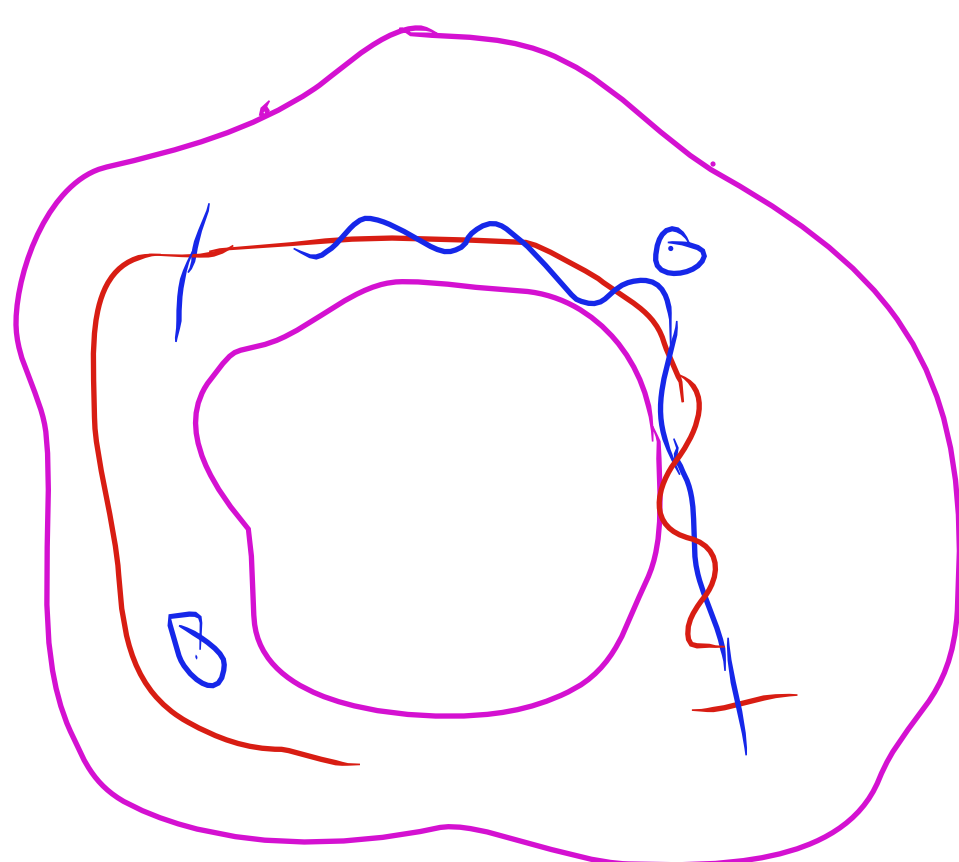
Si las variedades estable e inestable de una órbita periódica intersectan transversalmente, conduce a un enredo homoclínica.

Además, implica que la mapa de Poincaré tiene un subconjunto en que comparte como el pato de caballo — es decir impredecible!



$P^{k+m}(R)$

"gen." picture
pert. int. syst"



$H(I) + \varepsilon H_1(I, \theta)$

