

# Órbitas periódicas y bifurcación

Autor: Juan Carlos Llamas Núñez

Director: José María Arrieta Algarra

Universidad Complutense de Madrid

12 de julio de 2023

# Objetivos y estructura del trabajo

Estudio de la existencia, **estabilidad** y **bifurcación** de soluciones periódicas.

Contenidos:

- Sistemas periódicos
  - Lineales: Teoría de Floquet
  - No lineales: Estabilidad de soluciones periódicas
- Estabilidad de órbitas periódicas en sistemas autónomos
- Teorema de la bifurcación de Hopf

## Sistemas lineales periódicos

$$x' = A(t)x \quad \text{con} \quad A(t+T) = A(t) \quad \text{y} \quad T > 0$$

## Observaciones

- Si  $X(t)$  es una matriz fundamental, entonces  $X(t+T)$  es matriz fundamental.
- Existe  $C$  no singular tal que  $X(t+T) = X(t)C$  que se conoce como **matriz de monodromía**.

# Teorema de Floquet

## Teorema de Floquet

Dada una matriz fundamental  $X(t)$  del sistema lineal periódico

$$x' = A(t)x \quad \text{con} \quad A(t+T) = A(t) \quad \text{y} \quad T > 0$$

existe matriz no singular  $T$ -periódica  $P(t)$  y una matriz constante  $B$  tal que

$$X(t) = P(t)e^{tB}.$$

Ideas de la demostración:

- Relación  $X(t+T) = X(t)C$ .
- Existencia del logaritmo matricial  $C = e^{TB}$ .

# Teorema de Floquet

## Reducción de $x' = A(t)x$ a $y' = By$

El cambio de variables no singular y  $T$ -periódico  $x(t) = P(t)y(t)$  permite transformar el sistema lineal periódico

$$x' = A(t)x \quad \text{con} \quad A(t+T) = A(t) \quad \text{y} \quad T > 0$$

en el sistema lineal de coeficientes constantes  $y' = By$ .

## Inconveniente

No conocemos la expresión explícita del cambio de variables  $P(t)$  ya que depende de la existencia una matriz fundamental  $X(t)$ , en principio desconocida

## Intuición

La estabilidad del sistema  $x' = A(t)x$  es la misma que la de  $y' = By$

## Definición

- Los autovalores  $\mu$  de una matriz de monodromía son los **multiplicadores característicos**.
- Los valores  $\lambda$  tales que  $\mu = e^{\lambda T}$  son los **exponentes característicos**.

## Observación

Las matrices de monodromía son semejantes luego se puede hablar de los multiplicadores característicos del sistema.

## Corolario

Existe una solución  $T$ -periódica si y solo si 1 es multiplicador característico

## Teorema

Dado el sistema lineal  $x' = A(t)x$  con  $A(t+T) = A(t)$  y  $T > 0$ ,

- 1 El sistema es estable si, y solo si, todos los exponentes característicos del sistema tienen parte real menor o igual que 0 y, para aquellos con parte real 0, la multiplicidad algebraica de su multiplicador característico asociado coincide con la multiplicidad geométrica.
- 2 El sistema es asintóticamente estable si, y solo si, todos los exponentes característicos del sistema tienen parte real negativa.

Ideas de la demostración:

- Teorema de Floquet.
- Teorema de estabilidad de sistemas lineales de coeficientes constantes.
- Los autovalores de  $B$  son exponentes característicos de  $x' = A(t)x$

## Teorema

Dado el sistema  $x'(t) = f(t, x(t))$  donde  $f(t + T, \xi) = f(t, \xi)$  para  $T > 0$ , supongamos que tiene una solución  $T$ -periódica  $p(t)$ . Sea

$$\tilde{y}' = D_x f(t, p(t)) \tilde{y}$$

la linealización del sistema anterior. Entonces,

- 1 Si todos los exponentes característicos del sistema linealizado tienen parte real estrictamente menor que 0, entonces la solución periódica  $p(t)$  es asintóticamente estable.
- 2 Si existe un exponente característico del sistema linealizado con parte real estrictamente mayor que 0, entonces la solución periódica  $p(t)$  es inestable.



# Sistemas periódicos no lineales

Idea de la demostración:

$$x'(t) = f(t, x(t)) \quad \text{donde} \quad f(t+T, \xi) = f(t, \xi) \quad \text{para} \quad T > 0$$

y existe una solución  $p(t)$   $T$ -periódica cuya estabilidad queremos analizar

$$\Updownarrow \quad x(t) = y(t) + p(t)$$

$$y'(t) = A(t)y(t) + h(t, y(t)), \quad A(t) = D_x f(t, p(t))$$

$$\Updownarrow \quad y(t) = P(t)z(t)$$

$$z' = Bz + g(t, z).$$

$$Re(sp(B)) < 0 \implies \text{Asintóticamente estable}$$

$$\exists \lambda \in sp(B), Re(\lambda) > 0 \implies \text{Inestable}$$

$$x' = f(x), \quad p(t) \text{ solución periódica}$$

1 es multiplicador característico de  $\tilde{y}' = Df(p(t))\tilde{y}$

## Advertencia

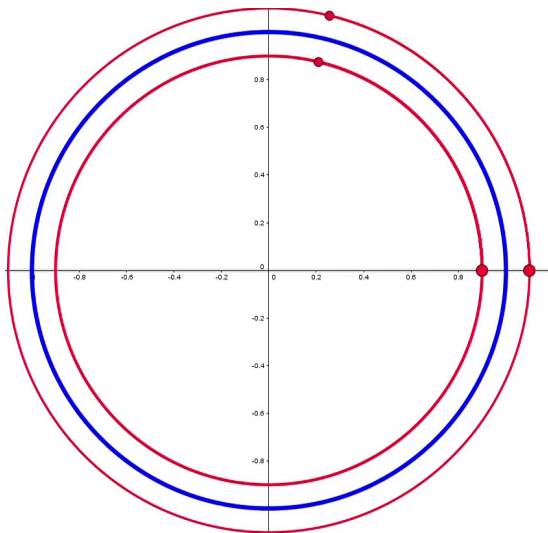
Una solución periódica de un sistema autónomo nunca puede ser asintóticamente estable porque  $p(t + \tau)$  no converge a  $p(t)$ .

## Alternativa

Nuevos conceptos de estabilidad basados en la órbita periódica.

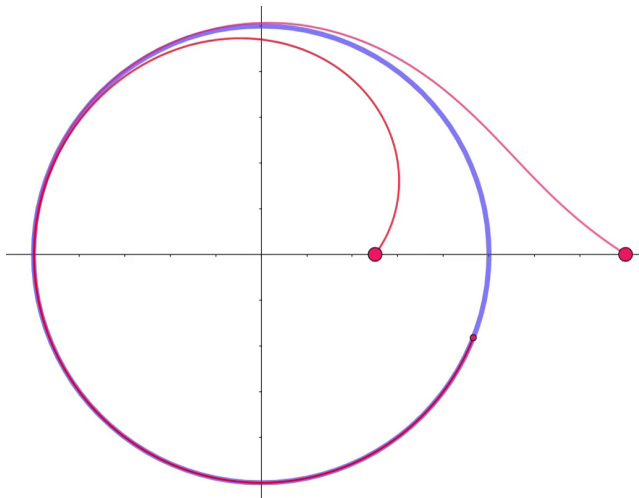
# Conceptos de estabilidad

## Órbita estable



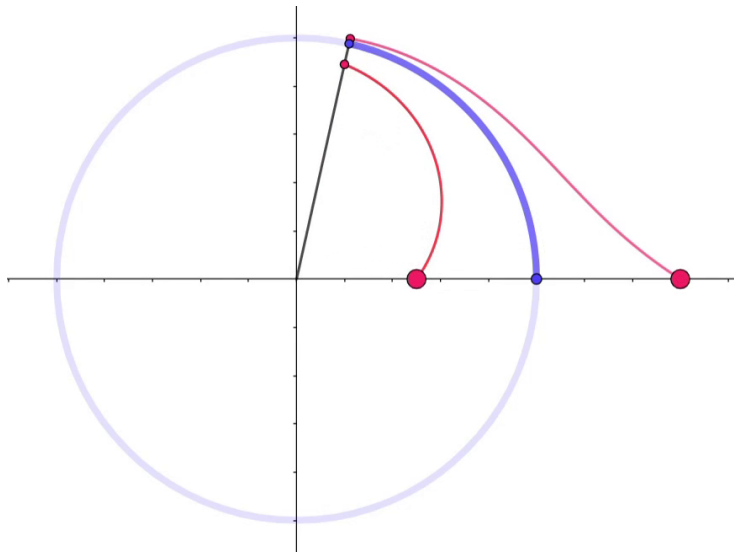
# Conceptos de estabilidad

## Órbita asintóticamente estable



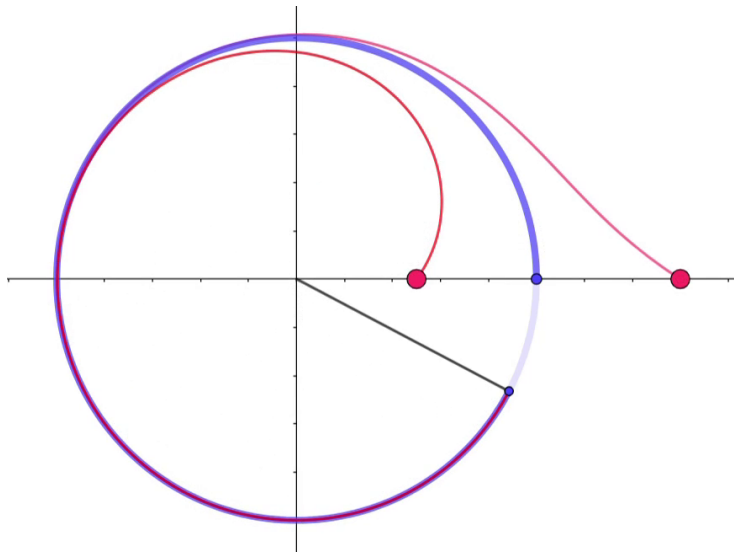
# Conceptos de estabilidad

Solución orbitalmente asintóticamente estable con fase asintótica



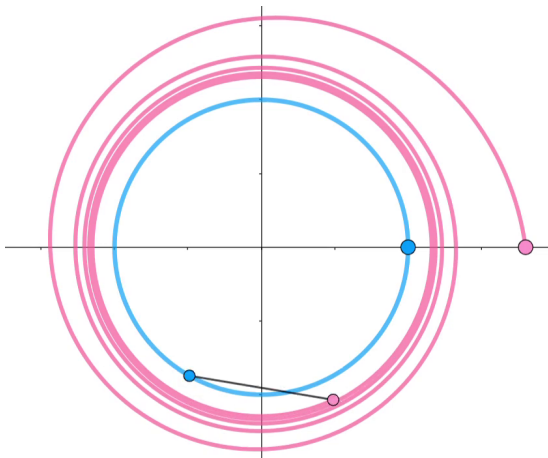
# Conceptos de estabilidad

Solución orbitalmente asintóticamente estable con fase asintótica



# Conceptos de estabilidad

Solución orbitalmente asintóticamente estable sin fase asintótica



## Teorema

Sea  $f \in \mathcal{C}^1(\mathbb{R}^3, \mathbb{R}^3)$  y  $u$  una solución no constante y  $T$ -periódica de la ecuación autónoma  $x' = f(x)$ . Si el multiplicador característico 1 del sistema linealizado

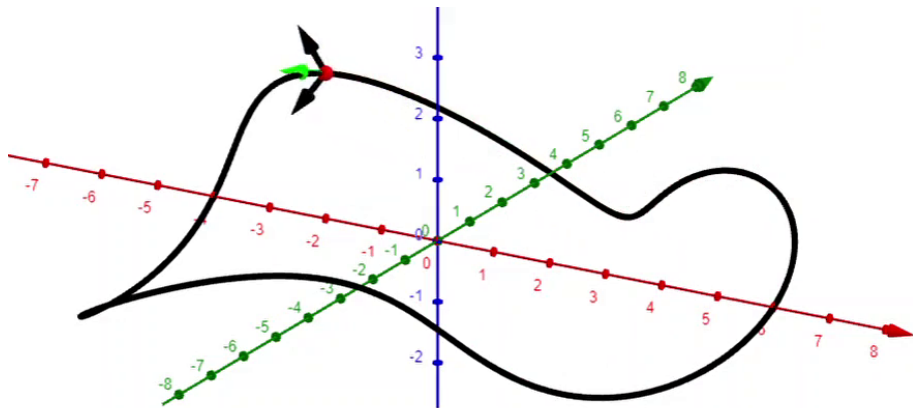
$$\frac{dy(\theta)}{d\theta} = Df(u(\theta))y(\theta)$$

es simple y los demás multiplicadores característicos tienen módulo menor que 1 (los exponentes característicos tienen parte real negativa), la solución periódica  $u$  de la ecuación  $x' = f(x)$  es orbitalmente asintóticamente estable con fase asintótica.



# Demostración

## Construcción de una referencia ortonormal móvil



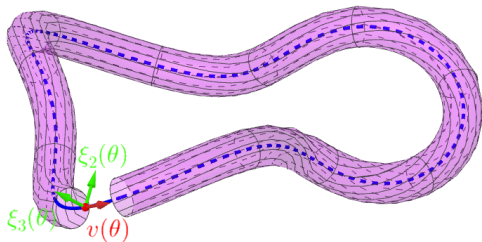
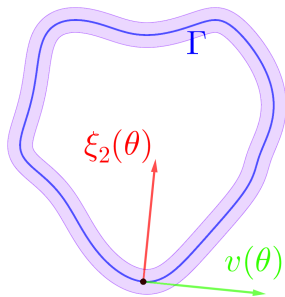
# Demostración

Cambio de variables y ecuaciones en las nuevas variables

$$x' = f(x)$$

$$\Updownarrow \quad x = u(\theta) + \rho_1 \xi_2(\theta) + \rho_2 \xi_3(\theta)$$

$$\theta' = 1 + g_1(\theta, \rho) \quad \text{y} \quad \rho' = A(\theta)\rho + g_2(\theta, \rho)$$



### Lema

Si el sistema lineal periódico

$$\frac{dy(\theta)}{d\theta} = Df(u(\theta))y(\theta)$$

tiene como multiplicadores característicos  $\mu_1$ ,  $\mu_2$  y 1, entonces el sistema lineal periódico

$$\frac{d\rho(\theta)}{d\theta} = A(\theta)\rho(\theta)$$

tiene como multiplicadores característicos  $\mu_1$  y  $\mu_2$ .

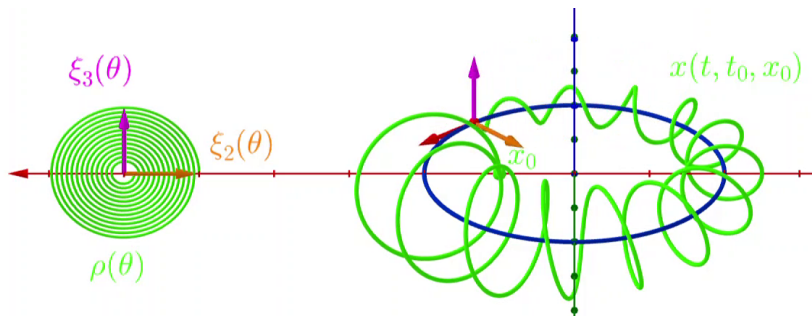
# Demostración

## Conclusión

$$x' = f(x)$$

$$\Updownarrow \quad x = u(\theta) + \rho_1 \xi_2(\theta) + \rho_2 \xi_3(\theta)$$

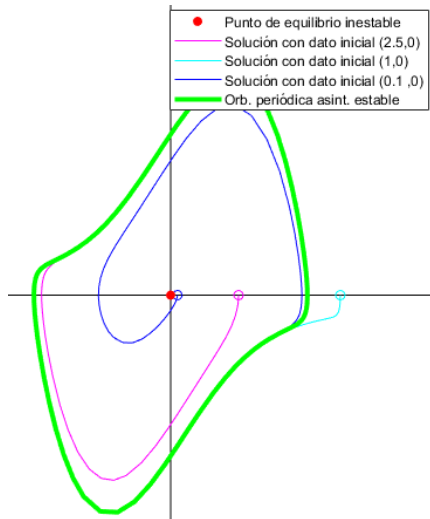
$$\theta' = 1 + g_1(\theta, \rho) \quad \text{y} \quad \rho' = A(\theta)\rho + g_2(\theta, \rho)$$



# Ejemplo: Ecuación de Van der Pol

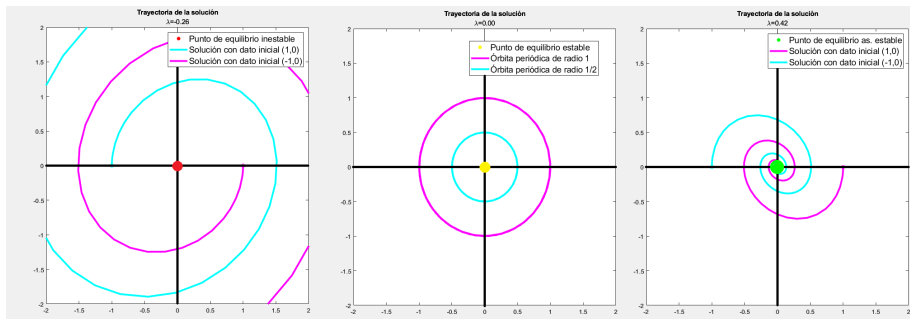
$$x'' - \lambda(1 - x^2)x' + x = 0, \quad \lambda > 0$$

- Existencia de una órbita periódica (Teorema Poincaré-Bendixson).
- Unicidad de órbitas periódicas (toda solución periódica es orbitalmente asintóticamente estable con fase asintótica).



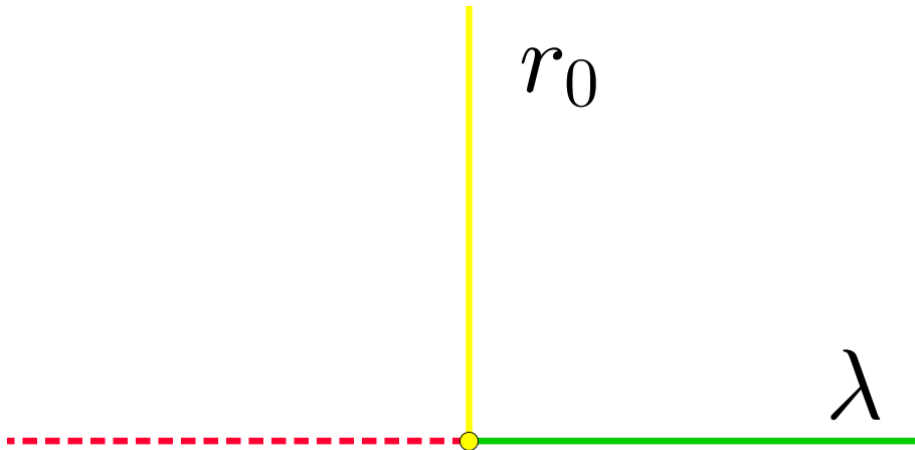
# Introducción a la bifurcación

$$x'' + \lambda x' + x = 0, \quad \lambda \in \mathbb{R}$$



# Introducción a la bifurcación

Diagrama de bifurcación del oscilador lineal con rozamiento



## Teorema de la bifurcación de Hopf

Sea el sistema plano de clase  $\mathcal{C}^k$  con  $k \geq 3$  dado por

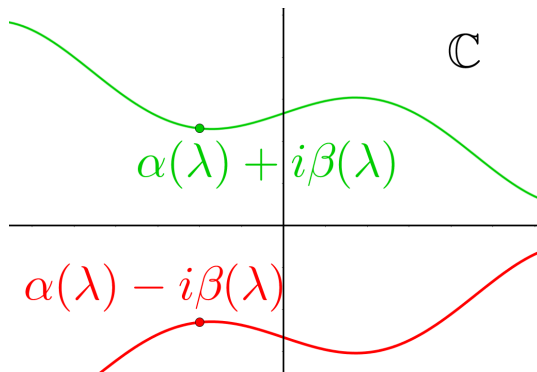
$$x' = A(\lambda)x + f(\lambda, x)$$

donde  $\lambda \in \mathbb{R}$  es un parámetro y la función  $f$  verifica que  $f(\lambda, 0) = 0$  y  $D_x f(\lambda, 0) = 0$  cuando  $|\lambda|$  es suficientemente pequeño. Además, sean  $\alpha(\lambda) \pm i\beta(\lambda)$  los autovalores de la matriz  $A(\lambda)$ . Supongamos que  $\alpha(0) = 0$ ,  $\beta(0) \neq 0$  y que  $\frac{d\alpha(0)}{d\lambda} \neq 0$ . Entonces, para todo entorno  $\mathcal{U}$  del origen y para todo  $\lambda_0 > 0$ , existe un  $\bar{\lambda}$  con  $|\bar{\lambda}| < \lambda_0$  y tal que el sistema  $x' = A(\bar{\lambda})x + f(\bar{\lambda}, x)$  tiene una órbita periódica no trivial en  $\mathcal{U}$ .



# Hipótesis del teorema de la Bifurcación de Hopf

$$x' = A(\lambda)x + f(\lambda, x)$$



- Utilizar las hipótesis sobre  $\alpha(\lambda)$  y  $\beta(\lambda)$  para reducir el sistema a uno donde

$$A(\lambda) = \begin{pmatrix} \lambda & 1 \\ -1 & \lambda \end{pmatrix}$$

- Realizar un cambio de variables a coordenadas polares donde las ecuaciones diferenciales que verifican  $\theta$  y  $r$  son

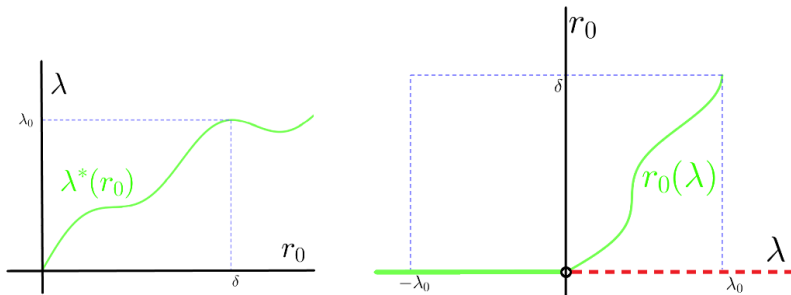
$$\begin{cases} r' = R(\lambda, r, \theta) \\ \theta' = 1 + \Theta(\lambda, r, \theta) \end{cases} ,$$

- Obtener, mediante el Teorema de la Función Implícita, una función  $\lambda^*(r_0)$  que para cada  $r_0$  da un valor de  $\lambda$  para el cual el sistema en el que se toma ese parámetro tiene una órbita periódica de “radio”  $r_0$ .

# Estabilidad de las órbitas generadas

## Estabilidad de las órbitas generadas

Cuando  $r_0$  es suficientemente pequeño, si  $(\lambda^*)'(r_0) > 0$  la órbita periódica es asintóticamente estable y si  $(\lambda^*)'(r_0) < 0$ , la órbita periódica es inestable.



# Ejemplo de bifurcación de Hopf

$$z'' - (\lambda - z^2)z' + z = 0 \quad \Longleftrightarrow \quad \begin{cases} x' = y \\ y' = -x + (\lambda - x^2)y \end{cases}$$

Autovalores  $\sigma_1(\lambda)$  y  $\sigma_2(\lambda)$  de la linealización del sistema en el plano complejo

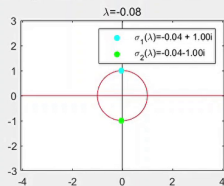


Diagrama de bifurcación

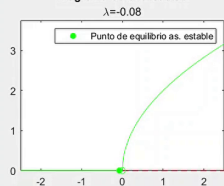
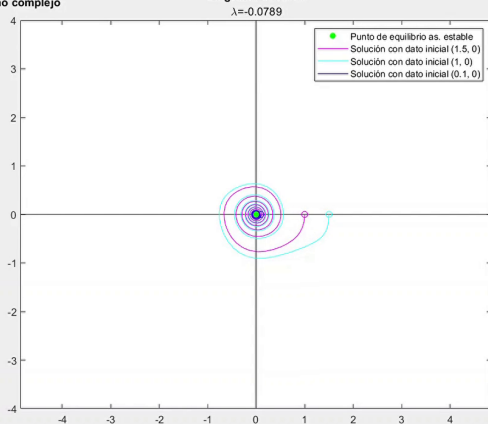


Diagrama de fases



# Ejemplo de bifurcación de Hopf

$$z'' - (\lambda - z^2)z' + z = 0 \quad \Longleftrightarrow \quad \begin{cases} x' = y \\ y' = -x + (\lambda - x^2)y \end{cases}$$

Autovalores  $\sigma_1(\lambda)$  y  $\sigma_2(\lambda)$  de la linealización del sistema en el plano complejo

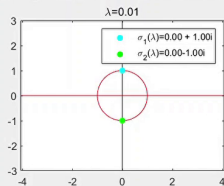


Diagrama de bifurcación

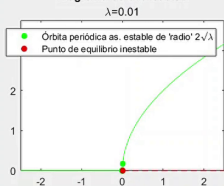
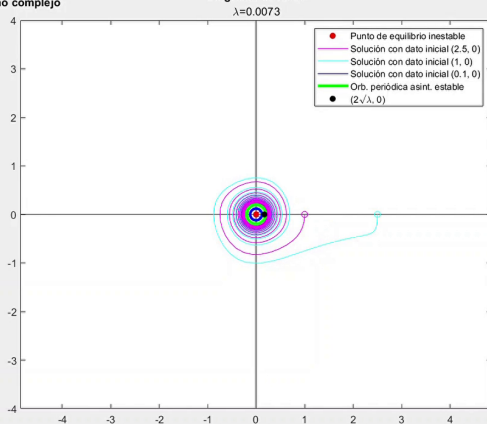


Diagrama de fases



# Ejemplo de bifurcación de Hopf

$$z'' - (\lambda - z^2)z' + z = 0 \quad \Longleftrightarrow \quad \begin{cases} x' = y \\ y' = -x + (\lambda - x^2)y \end{cases}$$

Autovalores  $\sigma_1(\lambda)$  y  $\sigma_2(\lambda)$  de la linealización del sistema en el plano complejo

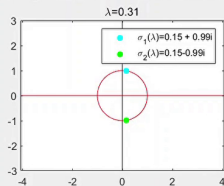


Diagrama de bifurcación

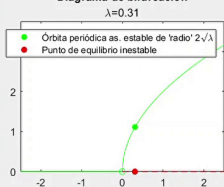
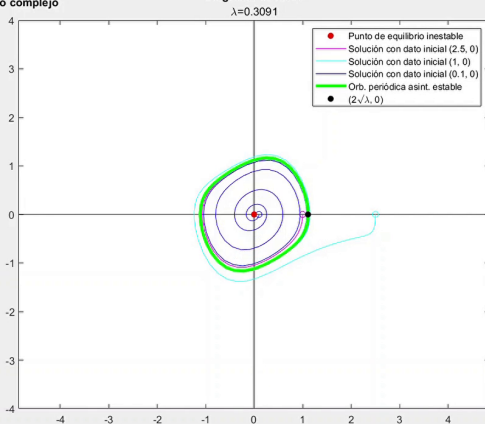


Diagrama de fases



# Muchas gracias por su atención

¿Preguntas? ¿Comentarios?