

Converting to polar coordinates

$$\begin{cases} \dot{x}_1 = x_1 - x_2 - x_1(x_1^2 + x_2^2) \\ \dot{x}_2 = x_1 + x_2 - x_2(x_1^2 + x_2^2) \end{cases} \quad (1)$$

Перейдем к полярным координатам.

$$\begin{cases} x_1(t) = r(t) \cos \varphi(t) \\ x_2(t) = r(t) \sin \varphi(t) \end{cases} \quad (2)$$

Выполним подстановку и получим выражения для \dot{r} и $\dot{\varphi}$.

$$\begin{cases} \dot{r} \cos \varphi + r \dot{\varphi}(-\sin \varphi) = r \cos \varphi - r \sin \varphi - r^3 \cos \varphi \\ \dot{r} \sin \varphi + r \dot{\varphi} \cos \varphi = r \cos \varphi + r \sin \varphi - r^3 \sin \varphi \end{cases} \begin{matrix} * \cos \varphi \\ * \sin \varphi \end{matrix} + \quad (3)$$

$$\begin{cases} \dot{r} \cos^2 \varphi - r \dot{\varphi} \sin \varphi \cos \varphi = r \cos^2 \varphi - r \cos \varphi \sin \varphi - r^3 \cos^2 \varphi \\ \dot{r} \sin^2 \varphi + r \dot{\varphi} \cos \varphi \sin \varphi = r \sin^2 \varphi + r \sin \varphi \cos \varphi - r^3 \sin^2 \varphi \end{cases} \quad (4)$$

Тем самым получаем выражение для $\dot{r}(t) = r(t)(1 - r^2(t))$. Теперь умножим первое уравнения на $\sin \varphi$, второе на $\cos \varphi$ и вычтем из первого второе.

$$\begin{cases} \dot{r} \cos \varphi + r \dot{\varphi}(-\sin \varphi) = r \cos \varphi - r \sin \varphi - r^3 \cos \varphi \\ \dot{r} \sin \varphi + r \dot{\varphi} \cos \varphi = r \cos \varphi + r \sin \varphi - r^3 \sin \varphi \end{cases} \begin{matrix} * \sin \varphi \\ * \cos \varphi \end{matrix} - \quad (5)$$

$$\begin{cases} \dot{r} \cos \varphi \sin \varphi - r \dot{\varphi} \sin^2 \varphi = r \cos \varphi \sin \varphi - r \sin^2 \varphi - r^3 \cos \varphi \sin \varphi \\ \dot{r} \sin \varphi \cos \varphi + r \dot{\varphi} \cos^2 \varphi = r \cos^2 \varphi + r \sin \varphi \cos \varphi - r^3 \sin \varphi \cos \varphi \end{cases} \quad (6)$$

Таким образом получим систему (1) в полярных координатах.

$$\begin{cases} \dot{r} = r(1 - r^2) \\ \dot{\varphi} = 1 \end{cases} \quad (7)$$

Стационарные точки для данной системы $r = 0$ и $r = 1$.

Устойчивый вариант:

$$\begin{cases} \dot{r} = r(1 - r^2) \\ \dot{\varphi} = 1 \end{cases} \quad (8)$$

Неустойчивый вариант:

$$\begin{cases} \dot{r} = r(r^2 - 1) \\ \dot{\varphi} = 1 \end{cases} \quad (9)$$

Полуустойчивый вариант:

$$\begin{cases} \dot{r} = r(1 - r)^2 \\ \dot{\varphi} = 1 \end{cases} \quad (10)$$