

$$\ddot{x} + \dot{x} - x + x^3 = 0$$

$$\rightarrow x_1 = x$$

$$x_2 = \dot{x}$$

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

EE:

$$\dot{x}_1 = 0 \rightarrow x_1^* = 0$$

$$\dot{x}_2 = 0 \rightarrow x_1^*(1 - x_1^{*2}) = 0 \rightarrow x_1^* = 0 \rightarrow (0,0); (1,0) \text{ e } (-1,0)$$

$$x_1^* = \pm 1$$

LINEARIZAÇÃO

$$\begin{cases} f_1 = x_2 \\ f_2 = x_1 - x_1^3 - x_2 \end{cases}$$

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 - 3x_1^{*2} & -1 \end{bmatrix}$$

$$B = 0$$

$$\begin{cases} y_1 = x_1 \\ y_2 = x_2 \end{cases}$$

$$C = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$D = 0$$

$$\begin{cases} \frac{dx}{dt} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 - 3x_1^{*2} & -1 \end{bmatrix} x \\ y = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} x \end{cases} ; \quad x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix}, \quad y = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix}$$

ESTABILIDADE

$$EE1: (0,0) \rightarrow J^* = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \rightarrow \text{INSTÁVEL}$$

$$EE2: (1,0) \rightarrow J^* = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -2 & -1 \end{bmatrix} \rightarrow \text{ESTÁVEL}$$

$$EE3: (-1,0) \rightarrow J^* = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -2 & -1 \end{bmatrix} \rightarrow \text{ESTÁVEL}$$