

SISTEMI DINAMICI

- LEZIONE DEL 18 MARZO 2020

- PRIMA PARTE

SISTEMI DINAMICI 1-DIM CONTINUI

$$\dot{x} = f(x)$$

$x = x(t)$ funzione di una variabile reale
a valori in \mathbb{R}

$f: I \rightarrow \mathbb{R}$ (I può coincidere con \mathbb{R})

f sarà in generale liscia

Esempio $\dot{x} = \sin x$

Separazione delle variabili

$$\frac{dx}{dt} = \sin x \quad \rightarrow \quad dt = \frac{dx}{\sin x}$$

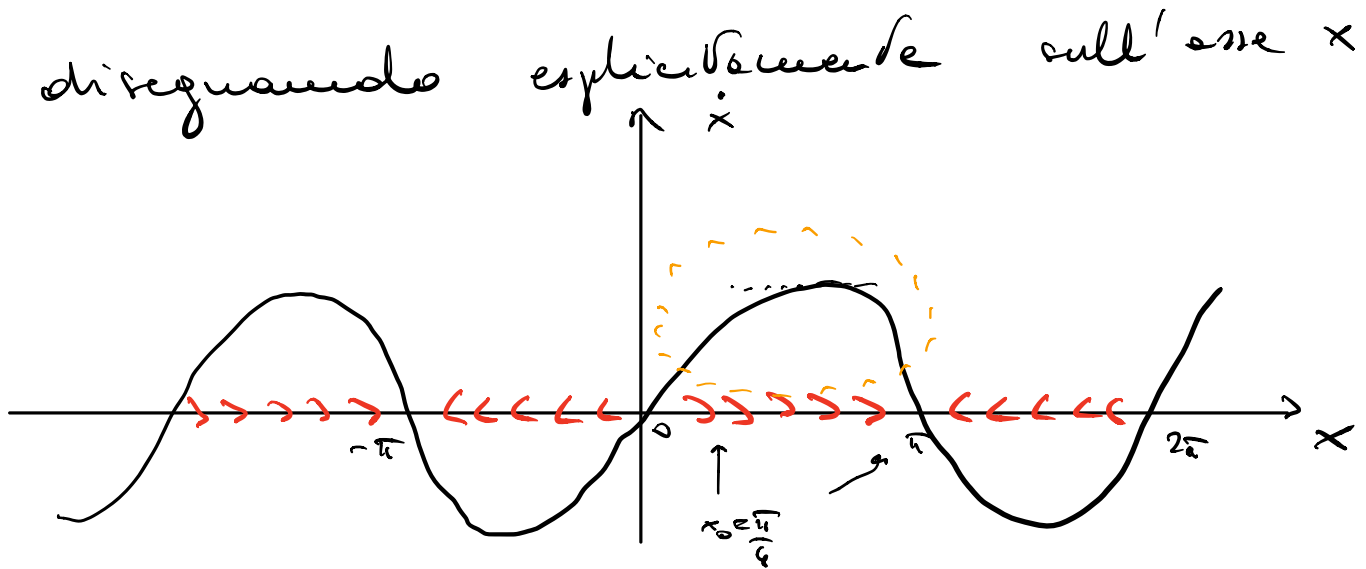
$$\rightarrow t = \int \frac{dx}{\sin x} = -\ln \left| \frac{1}{\sin x} + \cot x \right| + C$$

la costante C si trova ponendo $x=0$
a $T=0$

→ $x = x(t)$ quale è l'andamento di questa funzione

Analisi qualitativa $\dot{x} = f(x)$

- campo vettoriale (sull'asse reale)
ad ogni punto x , associa il vettore \dot{x}
- disegnando esplicitamente sull'asse x



(proprietà di \dot{x} vs x)

campo vettoriale

→→→ $\dot{x} > 0$
←←← $\dot{x} < 0$

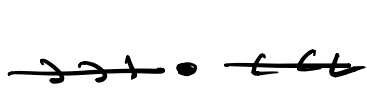
$$\left(\dot{x} = \frac{dx}{dt} \right)$$

Questo è una rappresentazione grafica del flusso

Ai punti $\dot{x} = 0$ → non c'è nessun

movimento : punti fissi / critici / equilibri

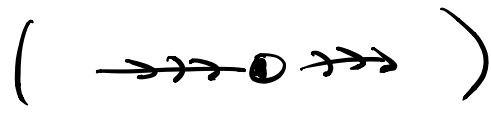
Li distinguiamo



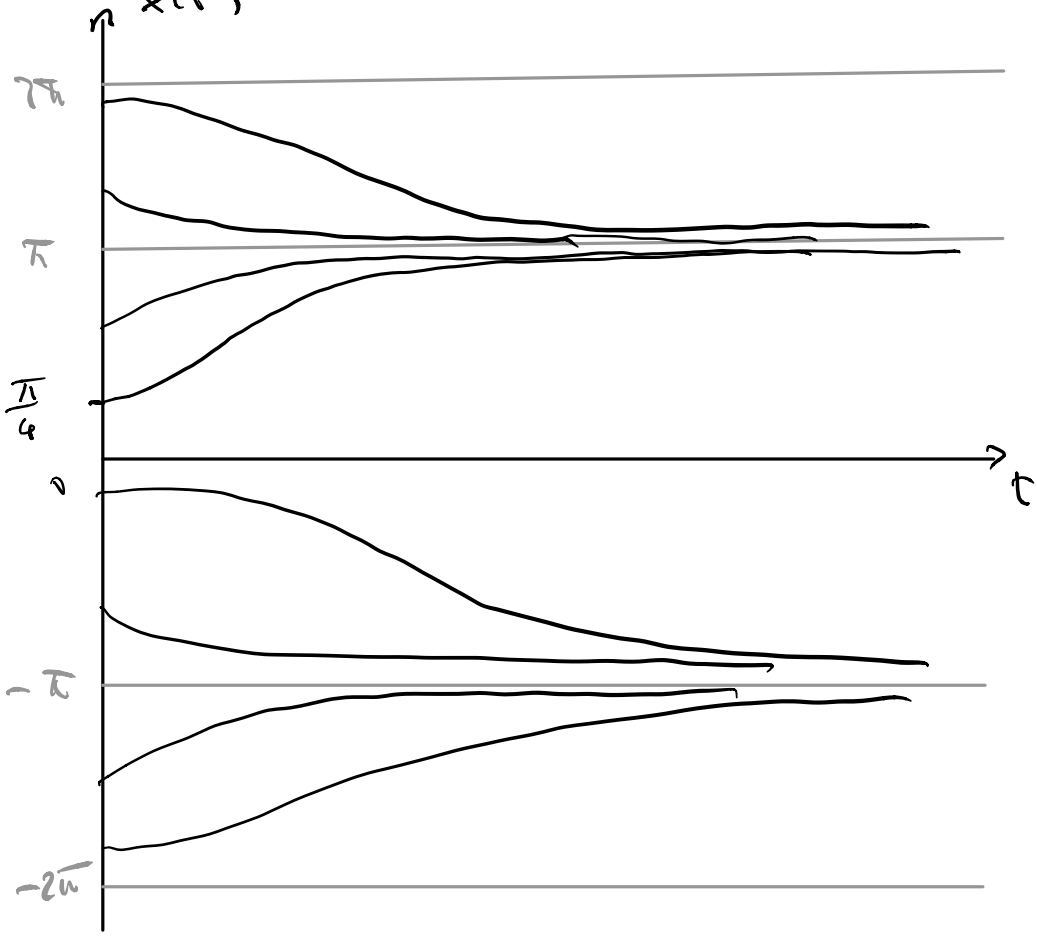
stabile / attrattivo / punto



instabile / repulsivo / sorgente



Core implicite per $\dot{x} = f(x)$

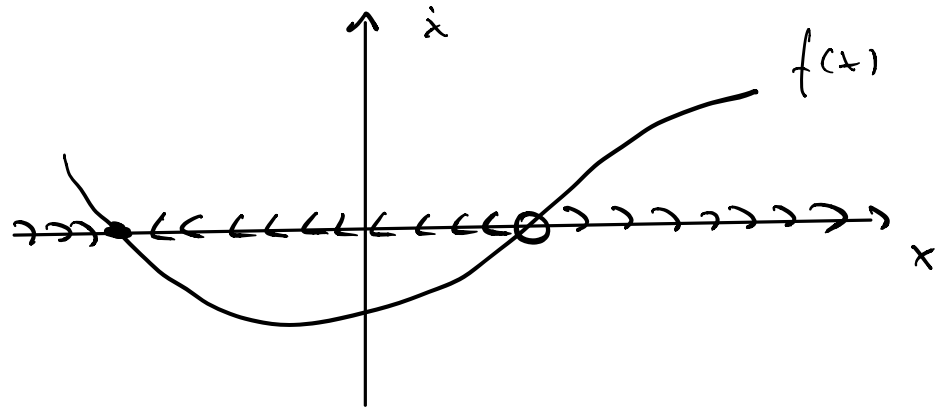


- punti critici $\dot{x} = 0$
- pseudociclo $x_0 = \frac{\pi}{4}$

→ analisi qualitativa

Ritratto di fase

$$\dot{x} = f(x)$$



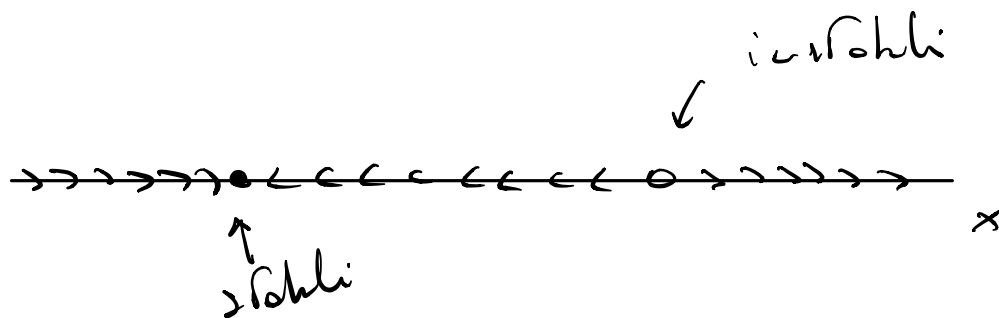
Asse reale x
↓
spazio delle fasi

$f(x)$: velocità (loca) del flusso
 direzione $\begin{matrix} \rightarrow\rightarrow\rightarrow \\ \leftarrow\leftarrow\leftarrow \end{matrix}$ e $\begin{matrix} f(x) > 0 \\ f(x) < 0 \end{matrix}$

Prendiamo una condizione iniziale x_0

\rightarrow seguiamo la sua evoluzione lungo il flusso \Rightarrow traiettoria che parte da x_0

Ritratto di fase \rightarrow Tutte le traiettorie qualitative



x^* p.c. $f(x^*) = 0$ punti fissi

Esercizi Ritratto di fase per

1) $\dot{x} = x^2 - 1$

2) $\dot{x} = x - \cos x$

(suggerimento per trovare pt critici

$\rightarrow x, \cos x$ separatamente)

Esercizio Dinamica delle popolazioni

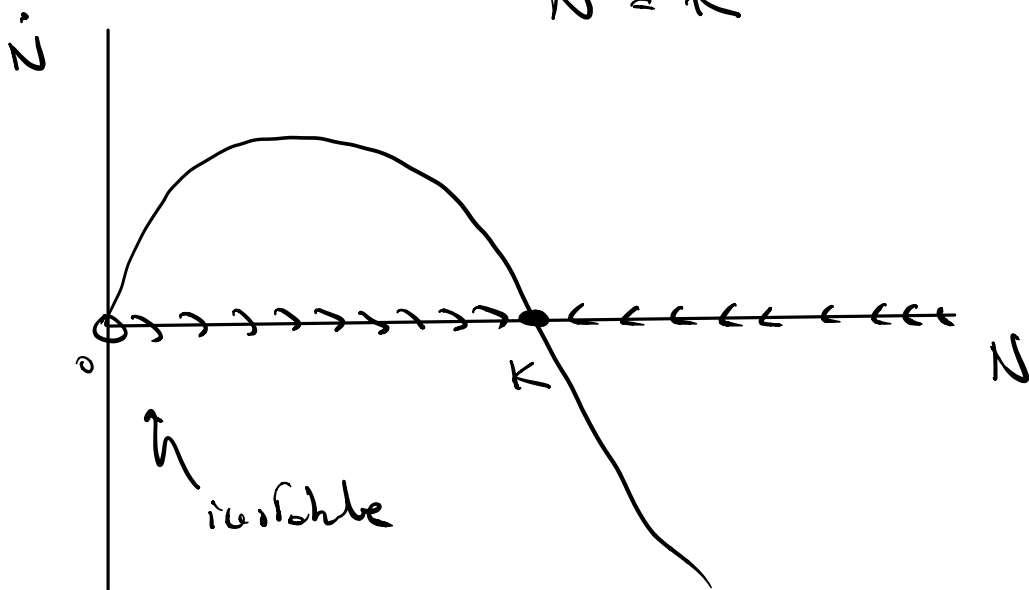
Malthus : $\dot{N} = \epsilon N$ $\epsilon > 0$ N # individui
 \rightarrow crescita esponenziale decrescente

Modello logistico : risorse limitate
 il tasso di crescita per persona $\frac{\dot{N}}{N}$
 diminuisce linearmente con N

Equazione logistica : $\dot{N} = r N \left(1 - \frac{N}{K} \right)$

$K > 0$

Punti fissi $N^* = 0$
 $N^* = K$

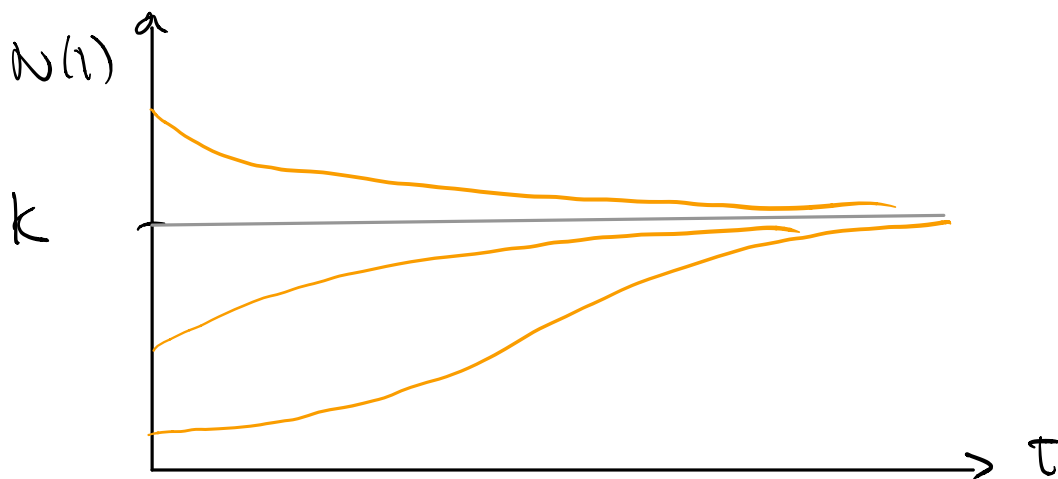


$N > 0$
 $r > 0$
 $1 - \frac{N}{K} > 0$
 $\Rightarrow N < K$

$N^* = K$ attrattivo ; se $N_0 \neq 0$

$N(t) \xrightarrow[t \rightarrow \infty]{} K$

la popolazione
 tende alla
 "capacità portante"
 K



SISTEMI DINAMICI

- LEZIONE DEL 18 MARZO 2020

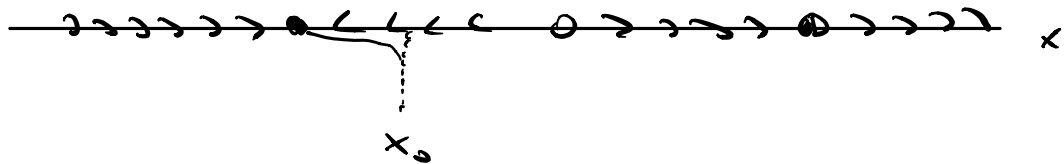
- SECONDA PARTE

$\dot{x} = f(x)$ → ritratto di fase

→ determinare i punti fissi

x^* tali che $f(x^*) = 0$ ($\Rightarrow \frac{dx}{dt} = 0$)

Studiare il flusso



Analisi lineare

Se abbiamo un punto fisso, possiamo ottenere un'idea più precisa sulla struttura locale del flusso linearizzando

Scriviamo $x(t) = x^* + y(t)$

↑ perturbazione

$$\frac{d}{dt} x(t) = \frac{d}{dt} (x^* + \eta(t)) = \frac{d}{dt} \eta(t)$$

$$\dot{x} = f(x) \Rightarrow$$

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} \eta(t) &= f(\eta(t) + x^*) \\ &= f(x^*) + \eta f'(x^*) + O(\eta^2) \end{aligned}$$

- x^* punto fisso $\Rightarrow f(x^*) = 0$
- η piccola perturbazione: lo sviluppo al primo ordine in η
- assumiamo inoltre $f'(x^*) \neq 0$

Allora l'equazione che governa la perturbazione

$$\frac{d}{dt} \eta(t) = \eta(t) \underbrace{f'(x^*)}_{\text{costante}}$$

la perturbazione cresce esponenzialmente se $f'(x^*) > 0$, decade exp se $f'(x^*) < 0$.
 Se $f'(x^*) \neq 0$, è il segno della derivata al primo ed punto fisso a determinare la stabilità locale. Se invece $f'(x^*) = 0$

→ Termini di ordine più elevato

Già che le sol sono esponenziali

$$\rightarrow y(t) \sim e^{\frac{1}{f'(x^*)} t}$$

la quantità $\frac{1}{|f'(x^*)|}$ fissa la scala

temperale del problema: determina il tempo \bar{t} nel quale $x(t)$ varia in modo significativo (in un intorno del punto fisso).

Def Un punto di equilibrio x^* tale che $f'(x^*) \neq 0$, è detto IPERBOLICO (non-degenerato)

Un sistema dinamico si dice iperbolico se tutti i punti fissi sono iperbolici

Esempio l'eq. logistica $\dot{N} = f(N)$

$$f(N) = rN \left(1 - \frac{N}{K} \right)$$

$$f'(N) = \lambda - \frac{2\lambda N}{K} \Rightarrow - f'(0) = \lambda > 0$$

instabile

$$- f'(K) = -\lambda < 0$$

stabile

Alcuni commenti

1) Sistema $\dot{x} = f(x)$ con buona soluzione periodica

→ la traiettoria sono monotone
(o costanti)

quindi (se siamo su \mathbb{R}) non
ci possono essere oscillazioni.



2) Supponiamo di avere un potenziale,

funzione V tale che $f(x) = -\frac{dV}{dx}$

$$\left(V \circ x(t) = - \int_0^t f(s) ds \right)$$

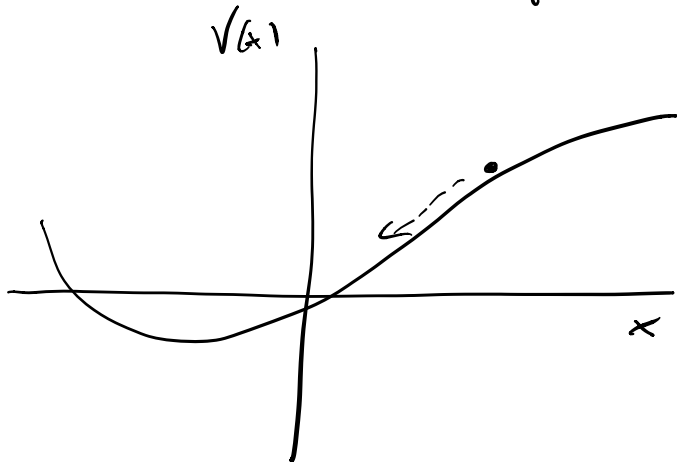
il potenziale decresce lungo la traiettoria

Infatti

$$\frac{d}{dt} V(x(t)) = \frac{dx(t)}{dt} \frac{dV(x)}{dx} = - \left(\frac{dV}{dx} \right)^2 \leq 0$$

↑

$$\dot{x} = f(x) = - \frac{dV}{dx}$$



punti di eq.

$$\frac{dV}{dx} = 0$$

e i minimi locali
di V sono
equilibri stabili

BIFORCAZIONI

Supponiamo di introdurre un parametro

μ

$$\frac{d}{dt} x(t) = f_{\mu}(x(t))$$

Q: come cambia l'andamento
qualitativo delle soluzioni
al variare di μ

μ : parametro di controllo

Supponiamo di avere p^* f.c.

$$f_{p^*}(x^*) = 0 \quad \text{e} \quad f'_{p^*}(x^*) \neq 0$$

(x^* punto fisso iperbolico)

Allora, il Teorema della funzione implicita,
implica che il punto di fisso sia
strutturalmente stabile = non può essere

rimosso con una variazione dei parametri

[Ricordiamo: Teo funzione implicita
sotto quali condizioni un'eq del tipo
 $g(x, p) = 0$ può essere risolta unicamente
per x : $x = x(p)$]

nel nostro caso, f un'unica funzione
regolare $\bar{x}(p)$ f.c. $p \in U$ (aperto di p^*)

Tale che

$$\begin{cases} \bar{x}(p^*) = x^* \\ f_{p^*}(\bar{x}(p)) = 0 \end{cases}$$

identicamente
in p

A parole : punti critici iperbolici
per mangano per piccole variazioni del
parametro μ

Viceversa : fenomeni interessanti
per quei valori per cui il punto
critico cessa di essere iperbolico

$$f_{\mu} = f'_{\mu} = 0 \quad \text{insieme}$$