

SISTEMI DINAMICI

Sistemi dinamici discreti

$$f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} \quad f(x_0) = x, \quad t=0 \quad t=1$$

$$x_n = f^n(x_0)$$

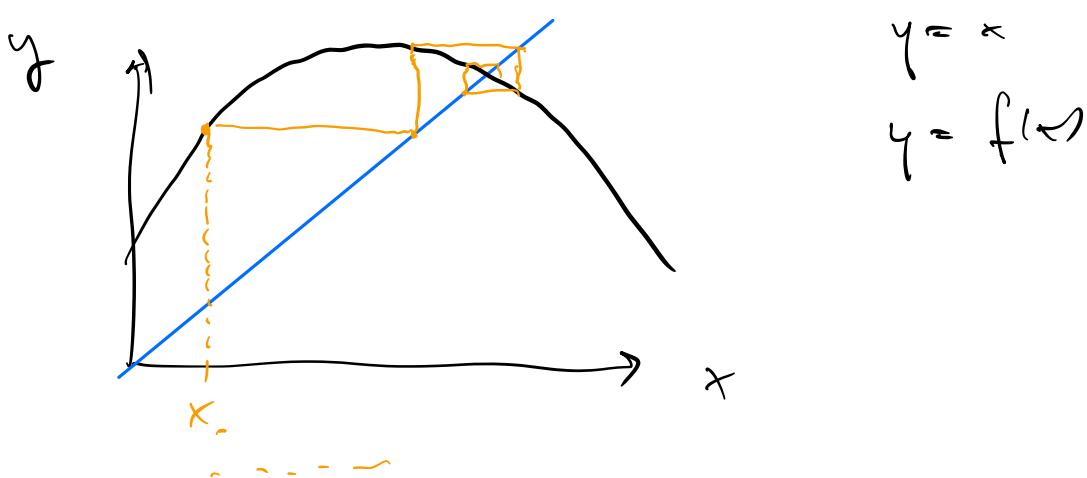
Punto fisso : $f(x^*) = x^*$

n-ciclo $\underbrace{f \circ \dots \circ f}_{n}(x^*) = x^*$

$$x_0, x_1, x_2, \dots, x_n$$

si ripetono sotto
l'azione di f

Iterazione grafica :



Un punto x^* è detto punto (sink)

o attrattivo se possiede il valore

un insieme $U \ni x^*$ t.c. se $y \in U$

allora $f^n(y) \in U \quad \forall n \in \mathbb{N}$

$$f^n(y) \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} x^*$$

Viceversa: per un punto fisso

repulsivo (solvente) tutte le

traiettorie lasciano U dopo abbastanza

iterazioni.

Teorema Consideriamo $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$

e assumiamo x^* sia punto fijo.

Allora

1. se $|f'(x^*)| < 1 \rightarrow$ attrattivo

2. se $|f'(x^*)| > 1 \rightarrow$ repulsivo

3. se $|f'(x^*)| = 1 \rightarrow$ neutro

l'informazione

Dim . Allora $|f'(x^*)| = r < 1$.

Se vogliamo k tale che $r < k < 1$.

Siccome f' è continua, posso am
provare un δ t.c. $|f'(x)| < k$

$$\forall x \in I = [x^* - \delta, x + \delta]$$

Allora (Teorema del valore medio)

$x \in I$, posso am provare un c fra

x e x^* t.c.

$$f'(c) = \frac{f(x) - f(x^*)}{x - x^*} = \frac{f(x) - x^*}{x - x^*}$$

Siccome $c \in I$, $|f'(c)| < k$

e quindi

$$|f(x) - x^*| < k |x - x^*|$$

Siccome $k < 1 \Rightarrow f(x) \in I$

Ferendo questo argomento n' altra

$$|f^{(n)}(x) - x^*| < k^n |x - x^*|$$

equivale a $f^{(n)}(x) \rightarrow x^*$
 $n \rightarrow \infty$

2. alle δ -ens modo

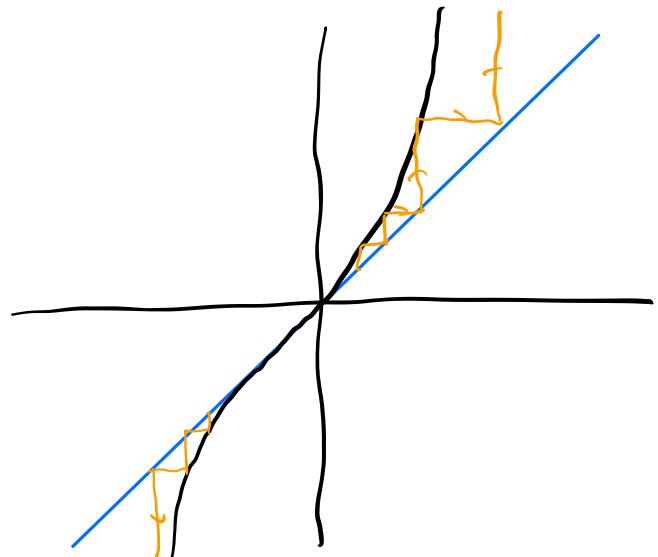
3. Tre examp:

— $f(x) = x + x^3$

ho un sorgente

$$i=0$$

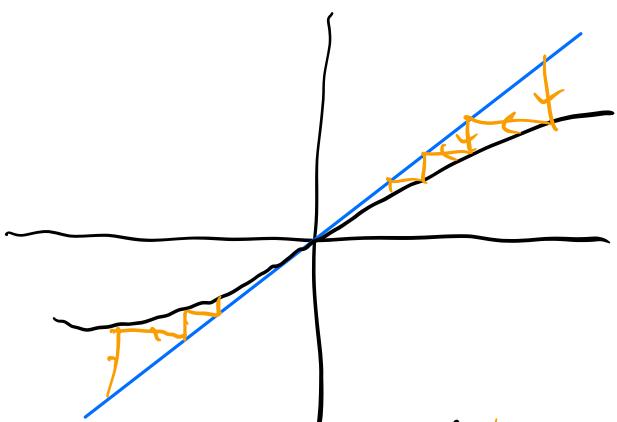
$$f(0)=0 \quad f'(0)=1$$



— $g(x) = x - x^3$

ho un punto

$$g(0)=0 \quad g'(0) \approx 1$$



— $h(x) = x + x^2$

$$h(0)=0$$

$$h'(0)=1$$



Notiamo posizioni fare un'analisi

lineare:

$$\begin{aligned} \underline{x^* + y_{n+1}} = x_{n+1} &= f(x^* + y_n) = \\ &= f(x^*) + \underline{f'(x^*) y_n} \end{aligned}$$

$$\Rightarrow y_{n+1} = \underline{f'(x^*) y_n}$$

Anche nel caso discreto posizioni
avere le formazioni

1) Saddle mode \rightarrow contiene il numero
di punti fissi

Tesi reale

Sia f_λ famiglia ed un parametra
di funzione (λ penso in maniera
discia de λ). Se x^* un punto
fisso per λ^* : $f_{\lambda^*}(x^*) = x^*$

Sappiamo che $f'_{x^*}(x^*) \neq 1$.

Allora \exists due intervalli $I \ni x^*$, $J \ni \lambda^*$

e una funzione differentiabile

$$p: J \rightarrow I \text{ t.c. } p(\lambda^*) = x^*$$

$$\text{e } f_\lambda(p(\lambda)) = p(\lambda)$$

Dunque segue dal Teorema delle
funzioni implicite per

$$G(x, \lambda) = f_\lambda(x) - x$$

$$G(x^*, \lambda^*) = 0$$

$$\frac{\partial G}{\partial x} \Big|_{x^*, \lambda^*} = f'_{\lambda^*}(x^*) - 1 \neq 0$$

$$\Rightarrow \exists p(\lambda^*) = x^*, G(p(\lambda), \lambda) = 0$$

\rightarrow f_λ può avere una biforcazione
che controlla il numero di punti fissi
quando ha un punto fisso con

stetivität ungekört und 1.

Esempio:

.) $f_c(x) = x^2 + c$ e parametri

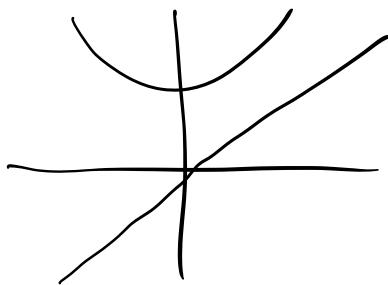
Punti fissi: $x^2 + c = x$

$$x_{\pm} = \frac{1}{2} \pm \frac{\sqrt{1 - 4c}}{2}$$

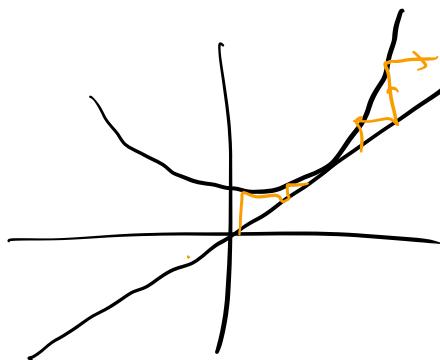
• no punti fissi per $c > \frac{1}{4}$

• un punto fisso per $c = \frac{1}{4}$ $x = \frac{1}{2}$
 $f'(\frac{1}{2}) = 2$

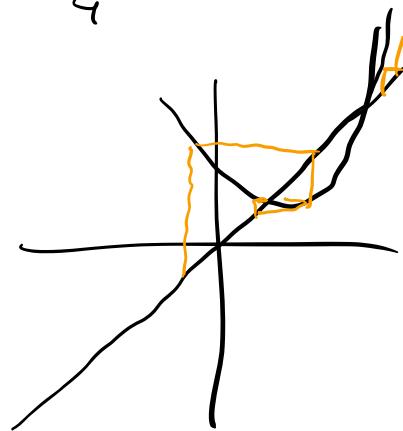
• due punti fissi per $c < \frac{1}{4}$



$$c > \frac{1}{4}$$



$$c = \frac{1}{4}$$



$$c < \frac{1}{4}$$

.) $f_c(x) = cx + x^3$ $c=1$, $f_1(0)=0$
 $f'_1(0)=1$

→ punti fissi $0 \in \pm \sqrt{1-c}$

i) Period doubling :

$f' = -1$ conferma il carattere.

se $f(x)$ $f_\lambda(x) = \lambda x$ (vicino a $\lambda = -1$)

Veriamo $x = 0$ è un

punto fisso, ed è attrattivo per
 $-1 < \lambda < 1$. Quando $|\lambda| > 1$ è
repulsivo \rightarrow ponendo per $\lambda < -1$
è cambiato il carattere del punto

fisso, appare uno famiglio di

2 cicli

per $\lambda = -1$ $f(2) = -2 \rightarrow f(-2) = 2$
 $f(3) = -3 \rightarrow f(-3) = 3$

Modello logistico discreto

$$x_{n+1} = \lambda x_n (1 - x_n) \quad \lambda > 0$$

per semplicità $x \in I = [0, 1]$

$$f_\lambda(x) = \frac{\lambda x(1-x)}{x^2 - \lambda x^2}$$

$$\lambda x(1-x) = x$$

ha due punti fissi: $x=0 \in$

$$x_\lambda = \frac{\lambda-1}{\lambda}$$

$$f'_\lambda(x) = \lambda(1-2x) \quad : \quad x=0 \text{ è}^-$$

attrattivo in I , per $0 < \lambda < 1$,

repulsivo per $\lambda > 1$

$$f_\lambda(1) = 0$$

Il secondo $x_\lambda = \frac{\lambda-1}{\lambda} \rightarrow$ attrattivo

per $1 < \lambda < 3$, repulsivo per $\lambda > 3$

$\lambda = 4$ → Vedi anche come e- fatti

il sistema

Primo caso: $f'_\lambda\left(\frac{1}{2}\right) - |\lambda(1-2x)| = 0$

$\forall \lambda \rightarrow x = \frac{1}{2} \in$ unico punto

$$\lambda = 4 \quad f_{\lambda=4}\left(\frac{1}{2}\right) = 1, \quad f''_{\lambda=4}\left(\frac{1}{2}\right) = 0$$

$$f_x(x) = x(1-x)$$

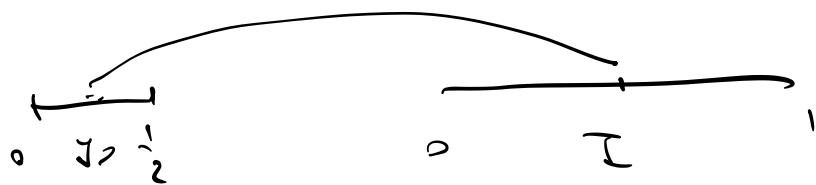
Quindi: $f_4([0, \frac{1}{2}]) = I$

$$f_4([\frac{1}{2}, 1]) = I$$

In particolare, dovesce essere

$$y_0 \in [0, \frac{1}{2}] \quad y_1 \in [\frac{1}{2}, 1]$$

$$f_{\lambda=4}(y_0) = f_{\lambda=4}(y_1) = \frac{1}{2}$$



Notiamo che $f_4(\frac{1}{2}) = 1$

$$f_{\lambda=4}^2(y_0) = 1$$

$$f_{\lambda=4}^2(y_1) = 1$$

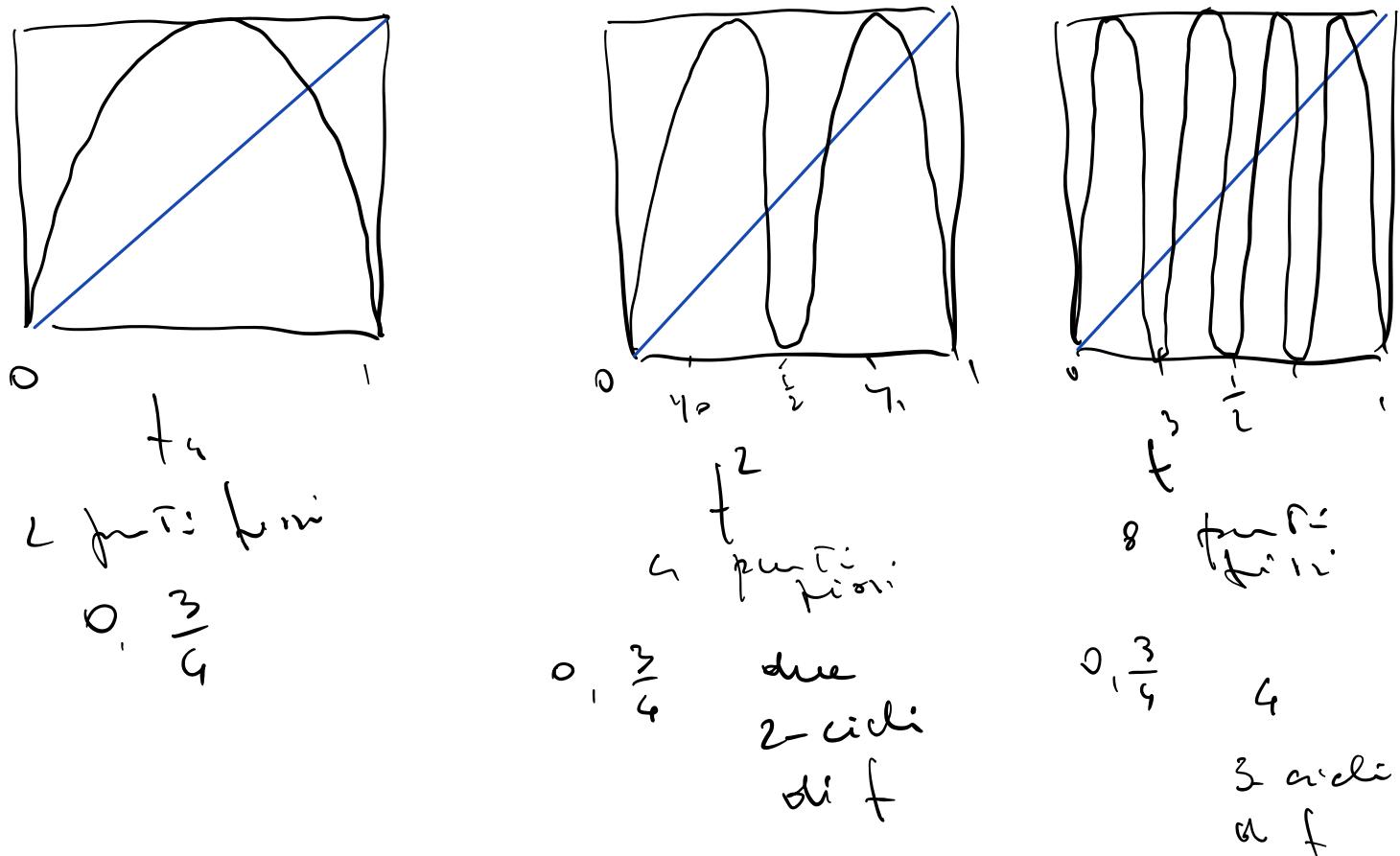
Inoltre $f_{\lambda=4}^2(\frac{1}{2}) = 0$

Allora: $f_4^2([0, y_0]) = f_4^2([y_0, \frac{1}{2}]) = I$

$$f_4^2([\frac{1}{2}, y_1]) = f_4^2([y_1, 1]) = I$$

Al secondo step : $2^2 = 4$ intervalli
 che vengono mappati in I
 si vede che l' unica iterazione
 f_{deg}^m mappa 2^n intervalli in tutti

I



Orbit diagram