

**Übungsblatt 2 – Nichtlineare Dynamik und Strukturbildung**

**Abgabe: Mittwoch, 29.05.2024, 10:00 (vor der Übung oder via Moodle)**

Name: .....  
Matrikelnummer: .....

*Bei den schriftlichen Ausarbeitungen werden ausführliche Kommentare zum Vorgehen erwartet. Dafür gibt es auch Punkte! Bitte den Code ebenfalls einreichen. Einzelabgabe als Ausdruck oder digital via Moodle.*

**Aufgabe 3 (10 Punkte): Poincaré-Abbildung**

Betrachten Sie das folgende dynamische System für  $z(t) = x(t) + iy(t) = r(t)e^{i\varphi(t)} \in \mathbb{C}$ :

$$\begin{aligned}\dot{r} &= (\lambda - r^2)r, \\ \dot{\varphi} &= 1\end{aligned}$$

mit  $\lambda > 0$  und  $\mathbf{S}$  die positive  $x$ -Achse. Dadurch ergibt sich – ausgehend von einem Anfangswert  $z_0 = r_0 = x_0 \in \mathbf{S}$  – eine Poincaré-Abbildung  $\mathbf{P}$ :  $r_{k+1} = \mathbf{P}(r_k)$ .

1. Bestimmen Sie die Periode des stabilen Grenzyklus durch Lösen der Differentialgleichung von  $\varphi$ .
2. Zeigen Sie durch Lösen der Differentialgleichung von  $r$ , dass die durch  $\mathbf{S}$  gegebene Poincaré-Abbildung  $\mathbf{P}$  gegeben ist durch:

$$r_{k+1} = \sqrt{\frac{\lambda}{1 + e^{-4\pi\lambda} \left( \frac{\lambda}{r_k^2} - 1 \right)}}.$$

*Hinweis: Eine Trennung der Variablen und anschließende Partialbruchzerlegung helfen weiter.*

3. Plotten Sie die Poincaré-Abbildung  $\mathbf{P}$ , d.h.  $(r_k, \mathbf{P}(r_k))$ , für  $\lambda = 0.1$  und  $1$  bei einem Startwert  $r_0 = 0.001$ .
4. Zeigen Sie anhand der Graphik, dass es nur einen periodischen Orbit gibt.
5. Bestimmen Sie den Fixpunkt der Poincaré-Abbildung  $\mathbf{P}$ .

**Bitte Rückseite beachten! →**

2. Übungsblatt: Nichtlineare Dynamik und Strukturbildung

**Aufgabe 4 (10 Punkte):** *Reduziertes SNIPER-Modell*

Die dynamischen Gleichungen eines einfachen Modells einer SNIPER-Bifurkation lauten in Polarkoordinaten

$$\begin{aligned}\dot{r} &= r(1 - r^2) \\ \dot{\varphi} &= b - r \cos \varphi.\end{aligned}$$

Im folgenden soll nur die Dynamik von  $\varphi$  auf dem Kreis mit  $r = 1$  untersucht werden.

1. Untersuchen Sie die Fixpunkte des reduzierten Systems in Abhängigkeit vom Parameter  $b$  (Existenz, Position, Stabilität)
2. Finden Sie die Lösungen  $\varphi(t)$  durch Trennung der Variablen für  $b < 1$  und  $b > 1$ .  
*Hinweis: Benutzen Sie hierfür folgende Integrale*

$$\begin{aligned}\int \frac{d\varphi}{b - \cos \varphi} &= \frac{2}{\sqrt{b^2 - 1}} \arctan \left[ \frac{(b - 1) \tan \frac{\varphi}{2}}{\sqrt{b^2 - 1}} \right] && \text{für } b > 1, \\ \int \frac{d\varphi}{b - \cos \varphi} &= \frac{1}{\sqrt{1 - b^2}} \log \left[ \frac{(1 + b) \tan \frac{\varphi}{2} - \sqrt{1 - b^2}}{(1 + b) \tan \frac{\varphi}{2} + \sqrt{1 - b^2}} \right] && \text{für } b < 1.\end{aligned}$$

3. Plotten Sie für die beiden Fälle  $b > 1$  und  $b < 1$  die Zeitserien für  $x(t) = \cos \varphi(t)$  mit geeigneten Anfangsbedingungen.