

7. Übung zur Nichtlinearen Dynamik und Stabilitätstheorie

1. Besprechung des G. Blattes
2. Poincaré-Bendixon-Theorem
3. Zusammenfassung
4. Zeitscheine

1. Besprechung des G. Blattes
↳ Lösung zu den Zeilen

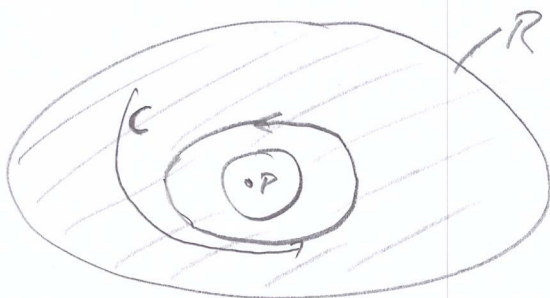
2. Poincaré-Bendixon-Theorem

Thm: Es sei:

- (a) R eine abgeschlossene/begrenzte Untermenge der Ebene (\mathbb{R}^2)
- (b) $\dot{x} = f(x)$ ein stetig differenzierbares Vektorfeld auf einer offenen Untermenge von \mathbb{R}^2
- (c) R ohne Fixpunkt
- (d) C eine Trajektorie in R (bleibt in R für alle Zeiten)

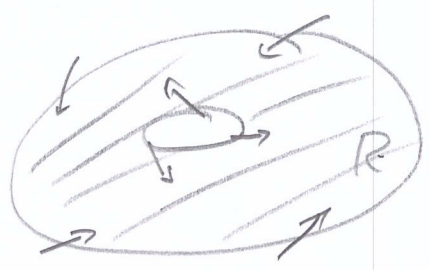
Dann ist C entweder ein Grenzzyklus/geschlossenes Orbit oder C nähert sich einem geschlossenen Orbit für $t \rightarrow \infty$ an.

Folge: Es gibt einen Grenzzyklus in R .



Bedingun (a)-(c) leicht zu prüfen.

Für (d) reicht der Nachweis aus, dass $C \in \mathbb{R}$ gegeben ist, d.h. das Vektorfeld zeigt ins Innere von \mathbb{R} . Dann bleiben alle Trajektorien in \mathbb{R} .



Bsp.: (1) $\dot{z} = (1+i)z - |z|^2 z, z \in \mathbb{C}$

$z = e^{i\theta} r \implies \dot{z} = \dot{r}e^{i\theta} + i\dot{\theta}re^{i\theta} = (1+i)re^{i\theta} - r^3e^{i\theta}$

$\implies \text{Re: } \dot{r} = r - r^3 \quad \text{Im: } \dot{\theta} = 1 \implies \text{Erweitlung: } \dot{r} = r - r^3 + \mu r \cos \theta, \dot{\theta} = 1$

Fall: $\mu = 0 : \dot{r} = 0 \implies r = 0 \text{ oder } r = 1$

$\mu \neq 0$: Grenzzyklus existiert (und Fixpunkt bei $r = 0$ auch)

Idee: Konstruieren Kreise mit r_{\max} & r_{\min} , mit $\dot{r} < 0$ bzw. $\dot{r} > 0$.
Maximum Minimum

\implies Dann ist \mathbb{R} gegeben durch Scheibe $0 < r_{\min} < r < r_{\max}$, wobei beide Fixpunkte liegen, weil $\dot{\theta} = 1$.

r_{\min} : $\dot{r} = r(1-r^2) - \mu r \cos \theta > 0$

$\cos \theta = 1 \implies 1 - r^2 - \mu > 0 \implies r_{\max} < \sqrt{1-\mu}$ etwa $r_{\min} = 0,999 \sqrt{1-\mu}$

$\hookrightarrow \mu < 1$

r_{\max} : $\dot{r} = r(1-r^2) - \mu r \cos \theta < 0$

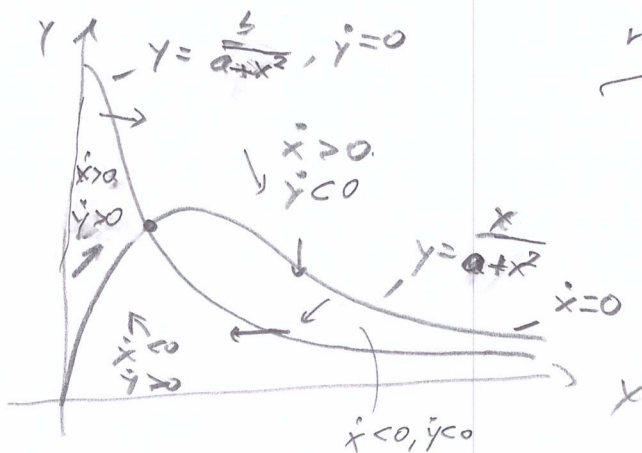
$-\infty < \theta < \infty \implies 1 - r^2 + \mu < 0 \implies r_{\max} > \sqrt{1+\mu}$ etwa $r_{\max} = 1,001 \sqrt{1+\mu}$

(2)
$$\begin{cases} \dot{x} = -x + ay + x^2y \\ \dot{y} = b - ay - x^2y \end{cases} \text{ glycolysis (Zuckerstoffwechsel)}$$

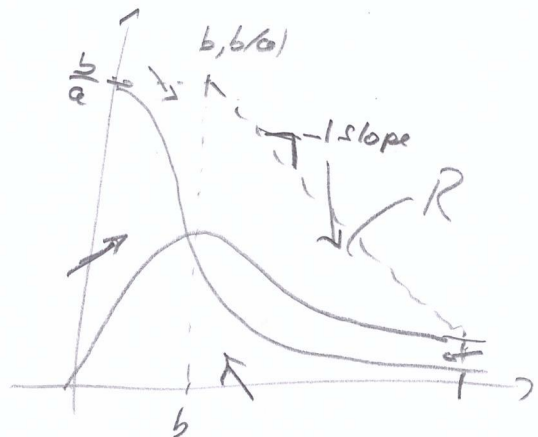
$$a, b > 0$$

x : [ADP], y : [tricarbonsäure-phosphate]

Nachklammern:



Trapping region



x sehr groß $\Rightarrow \dot{x} \approx x^2y$, $\dot{y} \approx -x^2y \Rightarrow \frac{\dot{y}}{\dot{x}} = \frac{dy}{dx} = -1$

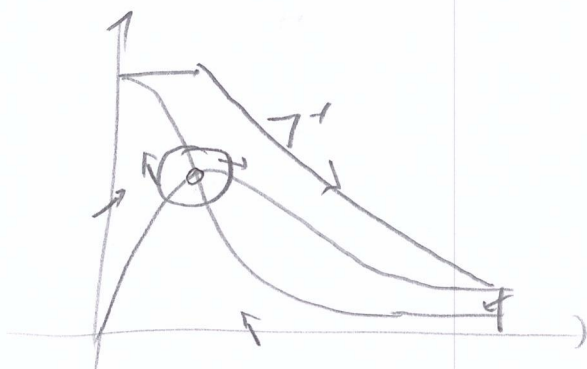
$\Rightarrow \dot{x} - (-\dot{y}) = -x + ay + x^2y - (-b + ay + x^2y)$
 $= b - x$

$\Rightarrow -\dot{y} > \dot{x}$ für $x > b \Rightarrow$ Steiler als $-1!$

Sind wir fertig für Poincaré-Bendixon-Theorem?

Nein! Was ist mit dem Fixpunkt?!

Lock in R definieren:



Ist FP wirklich stabil?

Check Eigenwerte der Jacobus Matrix:

$$A = \begin{pmatrix} -1 + 2xy & a + x^2 \\ -2xy & -(a + x^2) \end{pmatrix} \Rightarrow \begin{pmatrix} -1 + 2 \frac{b^2}{a+b^2} & a + b^2 \\ -2 \frac{b^2}{a+b^2} & -(a + b^2) \end{pmatrix}$$

Fixpunkt: $x^* = b$

$y^* = \frac{b}{a+b^2}$

Test / Verifizieren lokale Extrema

$$x'' = -b + a \frac{b}{a+b^2} + \frac{b^2 b}{(a+b^2)^2}$$

$$= \frac{-ab - b^3 + ab + b^3}{(a+b^2)^2} = 0$$

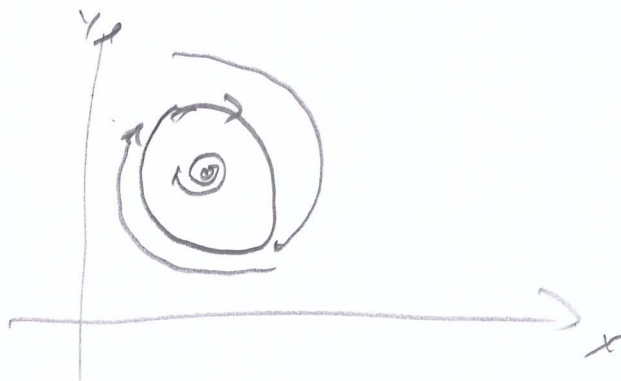
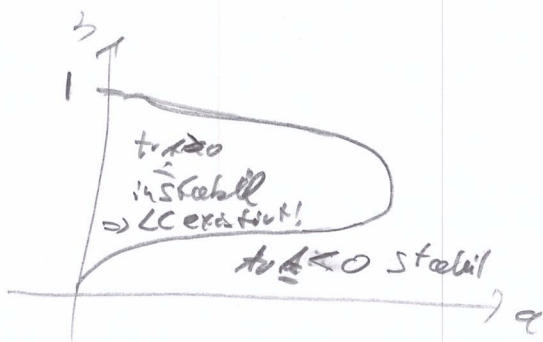
$$y'' = b - a \frac{b}{a+b^2} - \frac{b^2 b}{a+b^2} = \frac{3a+b^3 - ab - b^3}{a+b^2} = 0$$

$\det A = a + b^2 + 2b^2 + 2b^2 = a + 5b^2 > 0$

$\text{tr} A = -1 + 2 \frac{b^2}{a+b^2} - (a + b^2) = \frac{-a - b^2 + 2b^2 - (a + b^2)^2}{a + b^2}$

$= \frac{-b^4 - (2a-1)b^2 + a - a^2}{a + b^2} \geq 0?$

$\text{tr} A = 0$ für $b^2 = \frac{1}{2} (1 - 2a \pm \sqrt{1 - 8a})$



3. Zusammenfassung

1. Übung

- Love Affairs

- Maxwell-Bloch-Gleichungen

1. Blatt

- 1. Lotka-Volterra-Modell

- 2. Van-der-Pol-Oszillator

2. Übung

- Erzeugung eines deterministischen Chaos Modells

- Poincaré-Abbildung

- (• Poincaré-Bendixon-Theorem)

2. Blatt

- 3. Poincaré-Abbildung

- 4. Reduziertes SWIFEL-Modell

3. Übung

- zeitliche diskrete Abbildungen

- Lorenz-System revisited

3. Blatt

- 5. logistische Abbildung

- 6. Homoklinen Orbit im Lorenz-System

4. Übung

- Henon-Abbildung

- OGY-Kontrolle revisited

- Delay embedding

4. Blatt

- 7. Meyer-Schwamm und Kontrolle / Draccus, etc

- 8. Chaos-Kontrolle - OGY- Methode

5. Übung

- Komplexe Ginzburg-Landau - Gleichung

- Fitzhugh-Nagumo-Modell

- Schlögl-Modell

5. Blatt

- 9. Beugung-Frei-Erhaltlichkeit

- 10. Fitzhugh-Nagumo-System

6. Übung

- Brusselator-Modell revisited

- Chaotisches Wasserrad

- Freie Rotation eines starren Körpers

6. Blatt

- 11. Stabilität der freien Rotation eines starren Körpers

- 12. Chaotisches Wasserrad

7. Übung

- Poincaré-Bendixon-Theorem