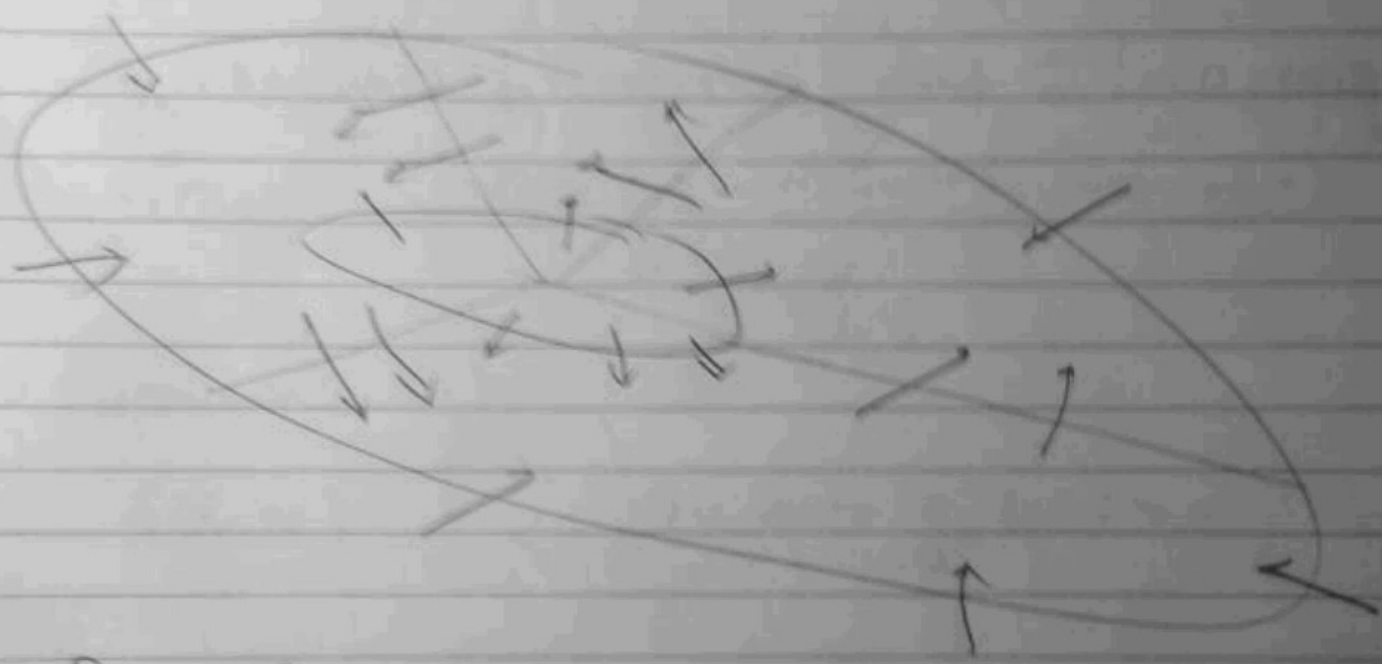
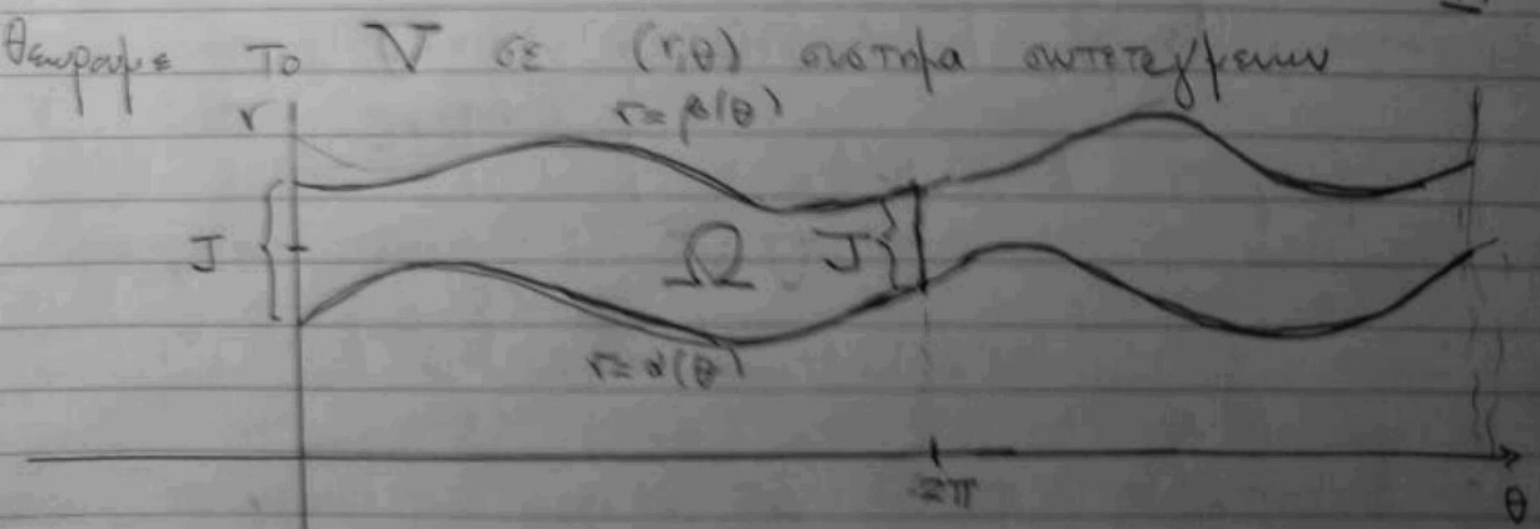


H (4) ΔΕΝ ΕΠΙΤΡΕΧΕΙ ΟΤΙΣ ΔΥΝΑΜΕΙΣ ΤΗΣ (1) ΜΕ
 ΑΡΧΙΚΕΣ ΣΥΝΔΙΚΕΣ ΣΥΝΤΕΤΑΓΜΕΝΕΣ ΤΟΥ \vec{v} ΝΑ ΕΞΕΤΡΕΨΟΥΝ
 ΤΟ \vec{v} ΓΕ $t > 0$.

H (5) ΔΕΧΕΙ ΟΤΙ ΤΟ $\Delta \Pi \neq 0$ ΣΥΝΤΕΤΑΓΜΕΝΕΣ
 ΣΥΝΤΕΤΑΓΜΕΝΕΣ, ΟΡΙΣΤΕΡΟΤΗΤΑ ΑΝ $\nabla \cdot (\rho_1 \rho_2) \cdot \begin{pmatrix} -x_2 \\ x_1 \end{pmatrix} > 0$.



Απόδειξη Θεωρήματος 2



και χρησιμοποιούμε το (1) ΓΕ ημικύκλιου ως εξής:

$$(x_1(t), x_2(t)) = (r(t) \cos \theta(t), r(t) \sin \theta(t))$$

$$x_1'(t) = f_1(x_1(t), x_2(t)) = f_1(r(t) \cos \theta(t), r(t) \sin \theta(t))$$

$$x_2'(t) = f_2(x_1(t), x_2(t)) = f_2(r(t) \cos \theta(t), r(t) \sin \theta(t))$$

$$x_1' = r' \cos \theta - r \sin \theta \cdot \theta' = f_1$$

$$x_2' = r' \sin \theta + r \cos \theta \cdot \theta' = f_2$$

Παρατηρούμε τις σχέσεις με $\cos \theta$, $\sin \theta$ γρανταίριε, και
 " " " " $\sin \theta$, $\cos \theta$ αφορταίριε :

$$(6) \begin{cases} r' = g_1(r, \theta) = \cos \theta f_1(r \cos \theta, r \sin \theta) + \sin \theta f_2(r \cos \theta, r \sin \theta) \\ \theta' = g_2(r, \theta) = \frac{\cos \theta f_2(r \cos \theta, r \sin \theta) - \sin \theta f_1(r \cos \theta, r \sin \theta)}{r} \end{cases}$$

υποθέτουμε (5):

$$(7) f(x_1, x_2) \cdot \begin{pmatrix} -x_2 \\ x_1 \end{pmatrix} > 0 \iff g_2(r, \theta) > 0$$

Λιανταίριε τις σχέσεις (6):

$$(8) \frac{dr}{d\theta} = \frac{g_1(r, \theta)}{g_2(r, \theta)} =: G(r, \theta) \quad (\theta \rightarrow \theta(t) \text{ αντιστρίφει})$$

Παρατηρούμε οτι

$$(9) G(r, \theta + 2\pi) = G(r, \theta)$$

Έχουμε αναφέρει την μελέτη των (6) σε βιβλιώτην περιόδιφν σχέσων (βλ § 1.4 στο [AK]).

Εστω r^* το σταθερό σημείο

Ισχυρισμός

Η f με $r(\theta; r^*)$ είναι 2π -περιοδική

Απόδειξη Ισχυρισμού

(10) $\theta \text{ σταθερά}$
$$p(\theta) \equiv r(\theta + 2\pi; r^*)$$

Έχουμε

(11)
$$\begin{aligned} \frac{d}{d\theta} p(\theta) &= \frac{d}{d\theta} (r(\theta + 2\pi; r^*)) \\ &= G(r(\theta + 2\pi; r^*), \theta + 2\pi) \\ &= G(r(\theta + 2\pi; r^*), \theta) \quad (\text{περιοδικότητα } G) \\ &= G(p(\theta), \theta) \end{aligned}$$

Επίσης

(12)
$$\begin{aligned} p(0) &= r(2\pi; r^*) \\ &= r^* \quad (\text{σταθερό σημείο } \pi) \end{aligned}$$

Μακροσκοπώντας: $p(\theta) \equiv r(\theta + 2\pi; r^*) \quad \forall \theta$

Επίλυση

Επιανερχόμαστε τώρα στις συντεταγμένες $(x_1(t), x_2(t))$

και δείχνει την αντίστοιχη y -ση.

$$(x_1(t), x_2(t)) = (r(t) \cos \theta(t), r(t) \sin \theta(t))$$

Από την $\theta' = g_2(r, \theta) > 0$ βλέπουμε ότι η

$t \rightarrow \theta(t)$ είναι αυστηρά φθίνουσα

Εδώ δείχνει προφανώς ο συμβολισμός προς αποφυγήν σύγχυσης. Άλλο $r(t)$ και άλλο $r(\theta)$. Δεν είναι η ίδια συνάρτηση. Έχουμε

$$r(t) = r(\theta(t); r^*)$$

Μπορούμε να υποθέσουμε ότι $r \theta(0) = 0$.

$$\text{Εφόσον } \frac{d\theta}{dt} = g_2(r, \theta) > 0 \Rightarrow \exists T > 0$$

$$\text{τ.ω. } \theta(T) = 2\pi.$$

Υποθέτουμε

$$r(0; r^*) = r^*.$$

Έχουμε

$$\begin{aligned} (x_1(T), x_2(T)) &= (r(T) \cos \theta(T), r(T) \sin \theta(T)) \\ &= (r(\theta(T); r^*) \cos \theta(T), r(\theta(T); r^*) \sin \theta(T)) \end{aligned}$$

$$= (r(2\pi; r^*) \cos 2\pi, r(2\pi; r^*) \sin 2\pi)$$

$$= (r^*, 0) = (x_1(0), x_2(0)).$$

Παύση

$$(x_1(t+T), x_2(t+T)) = (x_1(t), x_2(t)) \quad \forall t.$$

Απόδειξη

$$\text{Εστω } y(t) = x(t+T)$$

Εξάφ' ου

$$\begin{aligned} \frac{dy}{dt} &= \frac{dx}{dt}(t+T) = f(x(t+T)) \\ &= f(y(t)) \end{aligned}$$

και

$$y(0) = x(T) = x(0)$$

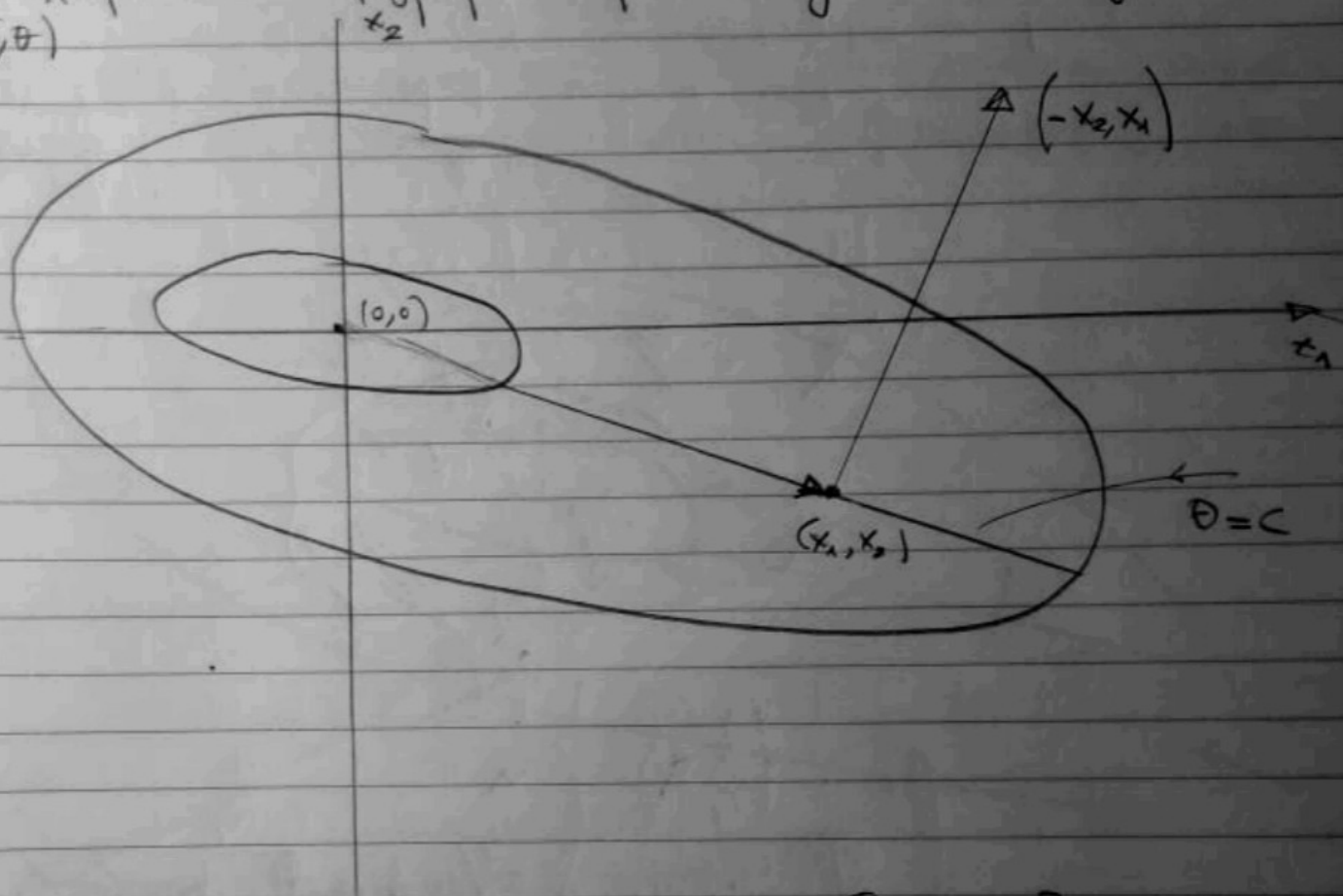
$$\text{Μαθηματικά: } y(t) \equiv x(t).$$

† Απόδειξη του Θεωρήματος 2 στα Πυρσ.

□

Γεωμετρική Εφαρμογή της (5) και της *

Το χωρίο U περιγράφεται μέσω πολικών συντεταγμένων (r, θ)



Θεωρούστε το ακτινικό τμήμα $\{ \theta = c \} \cap U$ (c σταθερά). Εστω $(x_1, x_2) \in$ ακτινικό τμήμα. Τότε το διάνυσμα

$$\begin{pmatrix} -x_2 \\ x_1 \end{pmatrix}$$

είναι κάθετο. Σημειώνω η (5) λέει ότι το Δ.Π. \neq πότε δεν εφαρμόζεται σε ακτινικό τμήμα εντός του U

Αρα, λόγω συνέχειας, $f(x_1, x_2) \cdot \begin{pmatrix} -x_2 \\ x_1 \end{pmatrix} > 0 \quad \forall (x_1, x_2) \in U$, \exists η ακτινική ανισότητα.

χ.β.χ. υποδείχθηκε ότι $f(x_1, x_2) \cdot \begin{pmatrix} -x_2 \\ x_1 \end{pmatrix} > 0$.

Απόδειξη (ισχύει στο \mathbb{R}^n)

Ορίζουμε την $y(t) := x(t - (t_2 - t_1))$

Εξάγει

$$\begin{aligned} \frac{dy(t)}{dt} &= \frac{dx(t - (t_2 - t_1))}{dt} = f(x(t - (t_2 - t_1))) \\ (4) \qquad &= f(y(t)) \end{aligned}$$

Επίσης

$$y(t_2) = x(t_2 - (t_2 - t_1)) = x(t_1) = \hat{x}(t_2)$$

Picard-Lindelof προσδιορίζει \Rightarrow

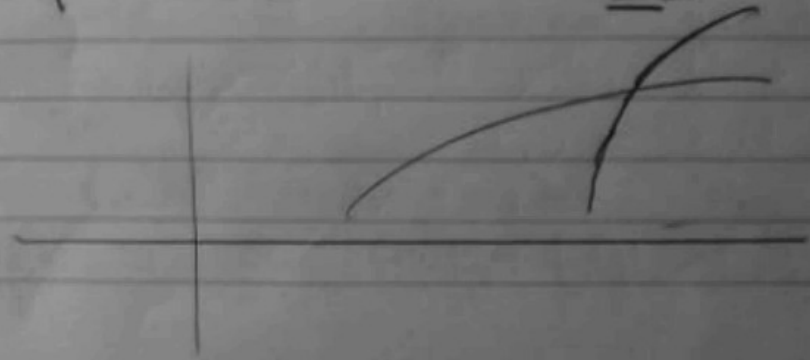
$$y(t) \equiv \hat{x}(t) \Leftrightarrow (3)$$

□

Σημείωση

Η αντανάκλαση χρονοπροσδιορισμού στην (4). Δεν θα μπορούσαμε να ερμηνεύσουμε το εναχρισμένο αν $f = f(x, t)$.

Σημείωση : Τροχιά δεν τερματίζει! Αν και τότε γεννηθεί ταυτίσματος ως καμπύλη



$$(x(t-c) = \hat{x}(t) \quad \forall t)$$

Το Θεώρημα των Poincaré και Bendixson

A. Θα μελετήσουμε ορισμένα στο εξής

$$(1) \begin{cases} x' = f(x) \\ x(t_0) = x_0 \end{cases}$$

$$x(t) = (x_1(t), x_2(t)), \quad f(x) = (f_1(x_1, x_2), f_2(x_1, x_2))$$

$f: \hat{U} \rightarrow \mathbb{R}^2$, $x(t; t_0, x_0)$.
 \hat{U} ανοικτό υποσύνολο των \mathbb{R}^2 ($\hat{U} = \mathbb{R}^2$ εφόσον περιπτώση).

Ελάχιστη υποδομή f τοπικά Lipschitz:

Δοθέντος $V \subset \hat{U}$ (V συμπαγές, $V \subset \hat{U}$)
 $\exists K > 0$, σταθερά, $K = K(V)$, τ.ω

$$(2) |f(x) - f(y)| \leq K |x - y|, \quad \forall x, y \in V$$

Το Picard-Lindelöf δίνει τοπική ύπαρξη και μοναδικότητα (βλ 10.4 [AK]).

Η (1) είναι αυτονομία και απορροια της μοναδικότητας είναι το εξής □

Πορίσμα 1

Εστω $x(t; t_0, x_0)$, $\hat{x}(t; \hat{t}_0, \hat{x}_0)$ λύσεις της (1), που υπολογίζουμε με $x(t)$, $\hat{x}(t)$ αντίστοιχα

$$\text{Εστω ότι } \exists t_1, t_2 \text{ τ.ω.} \\ x(t_1) = \hat{x}(t_2)$$

Τότε

$$(3) x(t - (t_2 - t_1)) = \hat{x}(t)$$

Θεωρούμε την απεικόνιση $\sqrt{\text{της περιόδου}}$ $\Pi: J \rightarrow \mathbb{R}$ που αντιστοιχεί στο σημείο $\gamma \in [\alpha(0), \beta(0)]$ της Π με την J τους $\gamma(2\pi)$ του Π -Α.Τ.

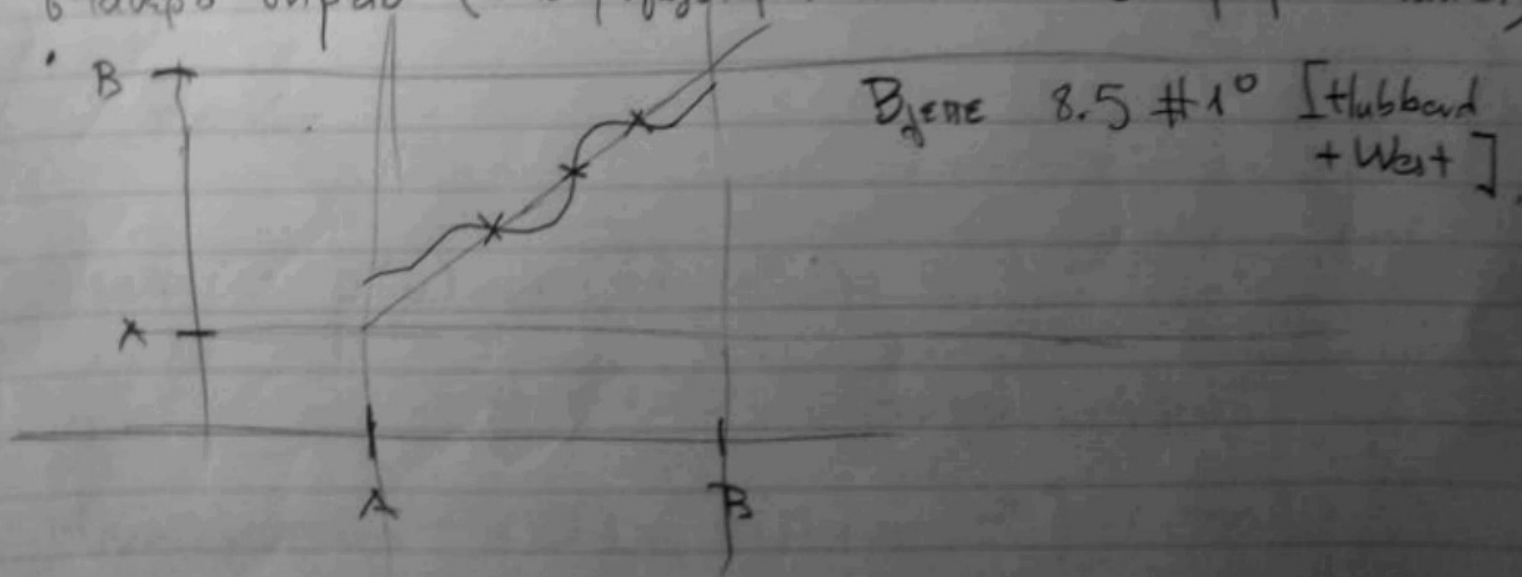
$$(9) \begin{cases} \frac{dy}{d\theta} = G(r, \theta) \\ r(0) = r_0 \end{cases}$$

Εφόσον το V είναι D -ετικα αναφορικά για των $x' = f(x)$ η J δεν παραμένει εντός του V (λόγω της \oplus μορφή από φεύγει το ∂U) και κατά συνέπεια υπάρχει και για το (9), για $\theta \in [0, 2\pi]$:

$$(10) \Pi(r_0) = \gamma(2\pi; r_0)$$

$$\Pi = [\alpha(0), \beta(0)] \rightarrow [\alpha(2\pi), \beta(2\pi)] = [\alpha(0), \beta(0)]$$

Ο μετασχηματισμός Π είναι συνεχής μέσω του θεωρήματος 2.4 [AK] της Συνεχώς εξαρτήσης ως προς τις αρχικές συνθήκες. Είναι φυσικό αποτέλεσμα ότι κάθε συνεχής απεικόνιση του $[A, B]$ στον εαυτό του έχει σταθερό σημείο (στις μεγαλύτερες διαστάσεις θεωρήματα Brouwer).



Πρόταση 3 (Poincaré-Bendixson, η άλλη περίπτωση του δακτυλίου)

Εστω $0 < \alpha(\theta) < \beta(\theta)$ 2 π -περιοδικές συναρτήσεις, συνεχείς και κατά τμήματα διαφορίσιμες. Θεωρούμε τον "δακτύλιο"

$$V = \{ (r, \theta) \mid \alpha(\theta) \leq r \leq \beta(\theta) \}$$



Εάν εστω f Δ.Π. ^{ήδη} ορίζεται στο \bar{U} , κατασκευάσено εἰς τὸν U^* στο ∂U (βλέπε Σχῆμα).

A_V

$$(5) \quad f(x_1, x_2) \cdot \begin{pmatrix} -x_2 \\ x_1 \end{pmatrix} \neq 0, \quad (x_1, x_2) \in \bar{U}$$

τότε \exists περιοδική λύση τῶν (1) εἰς τὸν U . □

Εστω N μακθιακὸ κανόνας στο ∂U προσανατολισμένος πρὸς τὰ ἔξω. Υποθέτουμε $f(x_1, x_2) \cdot N(x_1, x_2) < 0$ (*)