

# Бифуркация Андронова-Хопфа

**Мягкое возбуждение автоколебаний**

**Жесткое возбуждение автоколебаний**

*Система в полярных координатах:*

$$\begin{aligned}r' &= r(c - r^2) \\ \varphi' &= 2\pi\end{aligned}$$



*Система в декартовых координатах:*

$$\begin{aligned}x' &= x(c - (x^2 + y^2)) - 2\pi y \\ y' &= y(c - (x^2 + y^2)) + 2\pi x\end{aligned}$$

*Система в полярных координатах:*

$$\begin{aligned}r' &= r(c + 2r^2 - r^4) \\ \varphi' &= 2\pi\end{aligned}$$



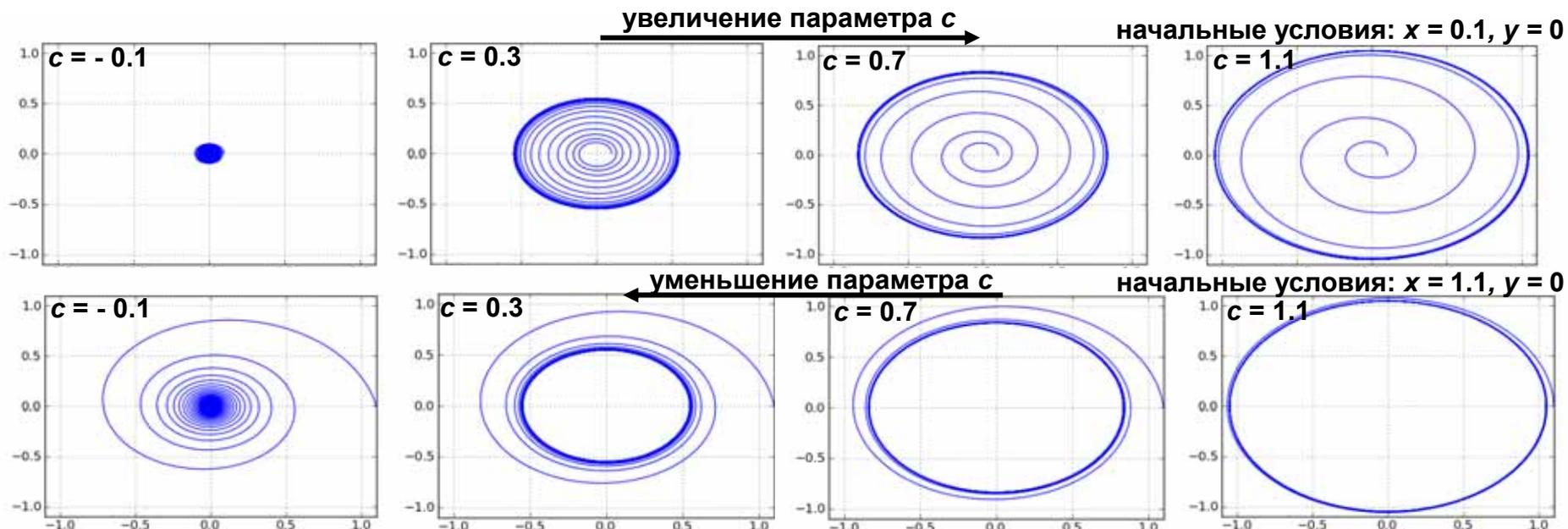
*Система в декартовых координатах:*

$$\begin{aligned}x' &= x(c + 2(x^2 + y^2) - (x^2 + y^2)^2) - 2\pi y \\ y' &= y(c + 2(x^2 + y^2) - (x^2 + y^2)^2) + 2\pi x\end{aligned}$$

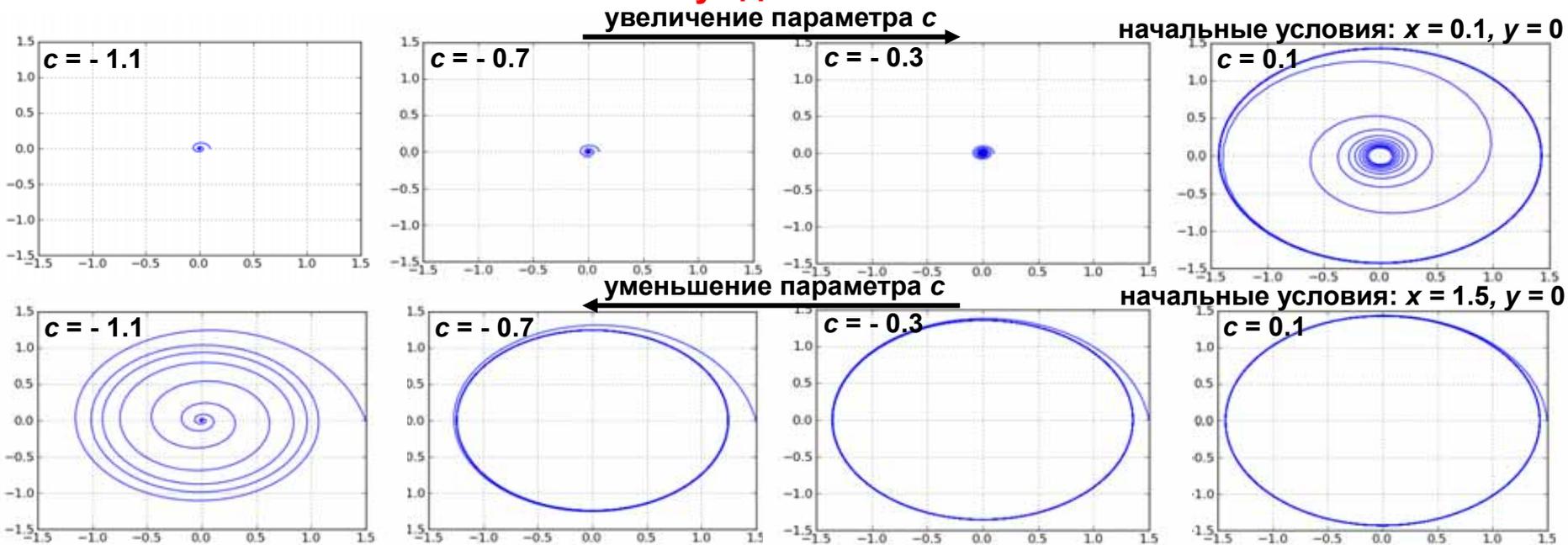
*Замена переменных:*

$$\begin{aligned}x &= r \cos(\varphi) & x^2 + y^2 &= r^2 \\ y &= r \sin(\varphi) & y/x &= \operatorname{tg}(\varphi)\end{aligned}$$

## Мягкое возбуждение автоколебаний



## Жесткое возбуждение автоколебаний



# Бифуркация Андронова-Хопфа (мягкое возбуждение автоколебаний)

*Система в полярных координатах: Замена переменных: Система в декартовых координатах:*

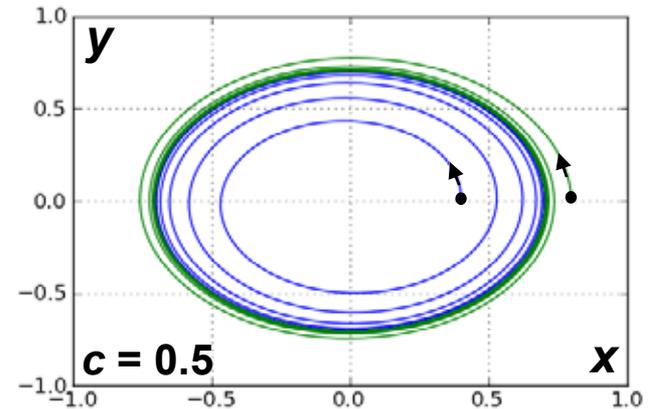
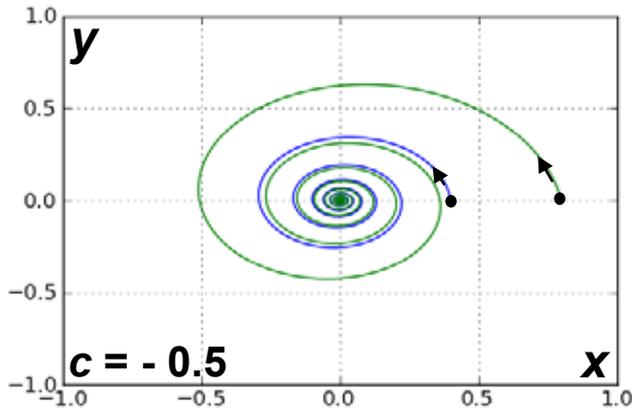
$$\begin{aligned} r' &= r(c - r^2) \\ \varphi' &= 2\pi \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} x &= r \cos(\varphi) & x^2 + y^2 &= r^2 \\ y &= r \sin(\varphi) & y/x &= \operatorname{tg}(\varphi) \end{aligned} \rightarrow$$

$$\begin{aligned} x' &= x(c - (x^2 + y^2)) - 2\pi y \\ y' &= y(c - (x^2 + y^2)) + 2\pi x \end{aligned}$$

**Стационарные режимы:**

	$c < 0$	$c > 0$
$r_1 = 0$	устойчивый фокус	неустойчивый фокус
$r_2 = c^{1/2}$	-	устойчивый предельный цикл



начальные условия:	в прямом времени, $t = 10$	в обратном времени, $t = -10$
$x_1 = 0.4$ $y_1 = 0$	<b>уст. фокус</b> $r_1 = 0$	$\infty$
$x_2 = 0.8$ $y_2 = 0$	<b>уст. фокус</b> $r_1 = 0$	$\infty$

начальные условия:	в прямом времени, $t = 10$	в обратном времени, $t = -10$
$x_1 = 0.4$ $y_1 = 0$	<b>уст. пред. цикл, <math>r_3 \sim 0.71</math></b>	<b>неуст. фокус</b> $r_1 = 0$
$x_2 = 0.8$ $y_2 = 0$	<b>уст. пред. цикл, <math>r_3 \sim 0.71</math></b>	$\infty$

# Субкритическая бифуркация (жесткое возбуждение автоколебаний)

**Система в полярных координатах: Замена переменных: Система в декартовых координатах:**

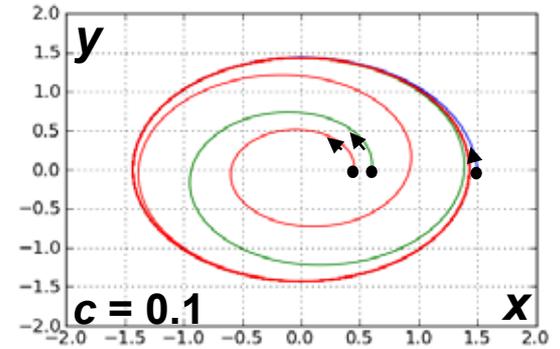
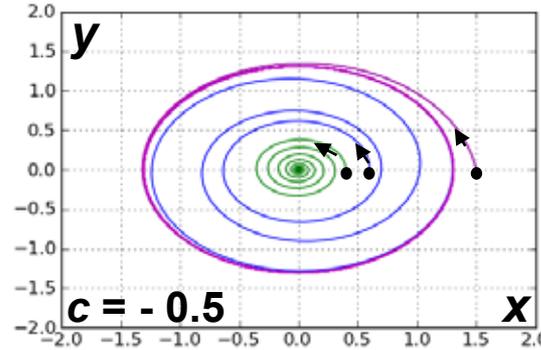
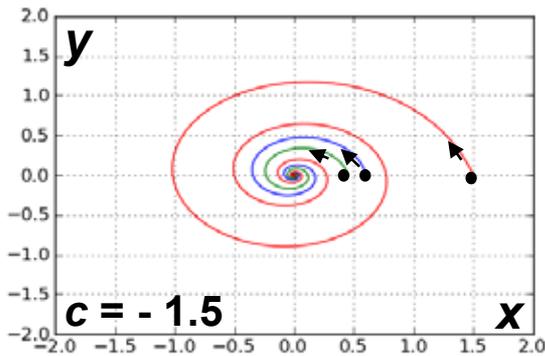
$$\begin{aligned} r' &= r(c + 2r^2 - r^4) \\ \varphi' &= 2\pi \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} x &= r \cos(\varphi) \\ y &= r \sin(\varphi) \end{aligned} \quad \begin{matrix} x^2+y^2 = r^2 \\ y/x = \operatorname{tg}(\varphi) \end{matrix} \rightarrow$$

$$\begin{aligned} x' &= x(c + 2(x^2+y^2) - (x^2+y^2)^2) - 2\pi y \\ y' &= y(c + 2(x^2+y^2) - (x^2+y^2)^2) + 2\pi x \end{aligned}$$

**Стационарные режимы:**

	$c < -1$	$-1 < c < 0$	$c > 0$
$r_1 = 0$	устойчивый фокус	устойчивый фокус	неустойчивый фокус
$r_2 = (1 - (1 + c)^{1/2})^{1/2}$	-	неустойчивый предельный цикл	-
$r_3 = (1 + (1 + c)^{1/2})^{1/2}$	-	устойчивый предельный цикл	устойчивый предельный цикл



начальные условия:	в прямом времени, t = 10	в обратном времени, t = -10
$x_1 = 0.45$ $y_1 = 0$	<b>уст. фокус</b> $r_1 = 0$	$\infty$
$x_2 = 0.6$ $y_2 = 0$	<b>уст. фокус</b> $r_1 = 0$	$\infty$
$x_3 = 1.5$ $y_3 = 0$	<b>уст. фокус</b> $r_1 = 0$	$\infty$

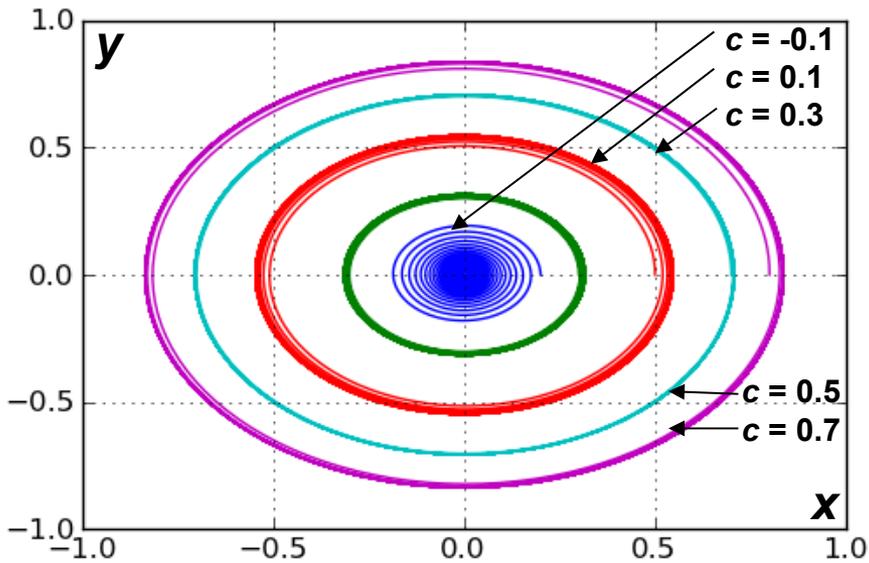
начальные условия:	в прямом времени, t = 10	в обратном времени, t = -10
$x_1 = 0.45$ $y_1 = 0$	<b>уст. фокус</b> $r_1 = 0$	<b>неуст. пред. цикл</b> , $r_2 \sim 0.54$
$x_2 = 0.6$ $y_2 = 0$	<b>уст. пред. цикл</b> , $r_3 \sim 1.31$	<b>неуст. пред. цикл</b> , $r_2 \sim 0.54$
$x_3 = 1.5$ $y_3 = 0$	<b>уст. пред. цикл</b> , $r_3 \sim 1.31$	$\infty$

начальные условия:	в прямом времени, t = 10	в обратном времени, t = -10
$x_1 = 0.45$ $y_1 = 0$	<b>уст. пред. цикл</b> , $r_3 \sim 1.43$	<b>неуст. фокус</b> $r_1 = 0$
$x_2 = 0.6$ $y_2 = 0$	<b>уст. пред. цикл</b> , $r_3 \sim 1.43$	<b>неуст. фокус</b> $r_1 = 0$
$x_3 = 1.5$ $y_3 = 0$	<b>уст. пред. цикл</b> , $r_3 \sim 1.43$	$\infty$

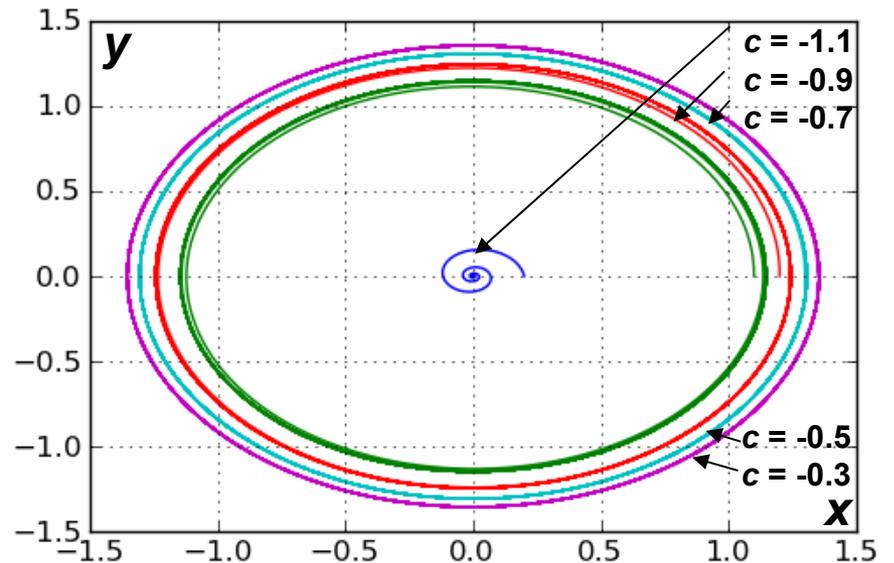
## Изменение амплитуды предельного цикла

(мягкое возбуждение автоколебаний)

$t = 20$



(жесткое возбуждение автоколебаний)



начальные условия	значение параметра $c$	радиус предельного цикла $r = c^{1/2}$
$x = 0.2, y = 0$	$c = -0.1$	$r = 0$
$x = 0.3, y = 0$	$c = 0.1$	$r \sim 0.32$
$x = 0.5, y = 0$	$c = 0.3$	$r \sim 0.55$
$x = 0.7, y = 0$	$c = 0.5$	$r \sim 0.71$
$x = 0.8, y = 0$	$c = 0.7$	$r \sim 0.84$

При постепенном увеличении параметра  $c$ :

В точке  $r = 0$  устойчивый фокус (при  $c < 0$ ) становится неустойчивым (при  $c > 0$ ), возникает устойчивый предельный цикл с малой амплитудой. Амплитуда цикла **постепенно** увеличивается.

начальные условия	значение параметра $c$	радиус предельного цикла $r = (1 + (1 + c)^{1/2})^{1/2}$
$x = 0.2, y = 0$	$c = -1.1$	$r = 0$
$x = 1.1, y = 0$	$c = -0.9$	$r \sim 1.15$
$x = 1.2, y = 0$	$c = -0.7$	$r \sim 1.24$
$x = 1.3, y = 0$	$c = -0.5$	$r \sim 1.31$
$x = 1.35, y = 0$	$c = -0.3$	$r \sim 1.36$

При постепенном увеличении параметра  $c$ :

В точке  $r = 0$  устойчивый фокус (при  $c < -1$ ) остается устойчивым (при  $c > -1$ ), **скачкообразно** возникают устойчивый предельный цикл с большой амплитудой и неустойчивый предельный цикл.