Etude de systèmes spatialement étendus au voisinage de bifurcations

Guillaume Réocreux

Session Lille du GDR MOAD 21-23 mars 2007

I. Déploiement spatial de la bifurcation homocline séparatrice à un nœud-col

II. Emission périodique de type I de pulses

I. Déploiement spatial de la bifurcation homocline séparatrice à un nœud-col

- 1. Cadre général
- 2. Déploiement spatial de bifurcation
- 3. Résultats

 $u_t = f(u) \rightarrow u_t = f(u) + \mathcal{C}(u, \partial_x), \quad \mathcal{C}(u, 0) = 0$



Lien entre la dynamique de l'EDO et la dynamique de l'EDP (stabilité...)

Exemples : -instabilité de Turing -instabilité de phase de Kuramoto

$$u \in \mathbf{R}^2$$
 $f(0) = 0$ $\sigma(Df(0)) \subset \{\operatorname{Re} z < 0\}$
 $u_t = f(u) + Cu_{xx}$

Equation linéarisée en 0 pour les modes de Fourier

$$\hat{v}_t(k,t) = (Df(0) - k^2 C)\hat{v}(k,t)$$





Pour k petit,

$$\hat{v}_t(k,t) = (Df(p(t)) - k^2 C(p(t)) + \mathcal{O}(k^4))\hat{v}(k,t)$$

 $\Phi(k^2)$ opérateur de monodromie



$$u_t = f(u, \mu)$$

Bifurcation en $\mu = 0$

 $t \mapsto p_{\mu}(t)$ périodique linéairement stable, $\mu > 0$

Couplage spatial avec espace isotrope Stabilité pour petits k

$$\hat{v}_t = \left(Df(p_\mu(t), \mu) - k^2 C(p_\mu(t), \mu) + \mathcal{O}(k^4) \right) \hat{v}$$

Opérateur de monodromie Φ_{μ,k^2} Multiplicateur issu de la direction de la phase λ_{μ,k^2}

Argentina, Coullet, Risler, Vandenberghe (INLN)

Nœud-col en u = 0, $\mu = 0$



$$C(0,0) = \begin{pmatrix} c & * \\ * & * \end{pmatrix} \qquad c = \langle e_0 *, C(0,0) e_0 \rangle$$

Nœud-col en u = 0, $\mu = 0$ $\downarrow \downarrow \downarrow \downarrow$ $\mu < 0$ $\mu = 0$ $\mu > 0$

$$C(0,0) = \begin{pmatrix} c & * \\ * & * \end{pmatrix} \qquad c = \langle e_0^*, C(0,0)e_0 \rangle$$





I.2.2 Bifurcation homocline à un point selle



$$M = \int_{-\infty}^{+\infty} \left\langle h_0^*(t), C(h_0(t), 0) h_0'(t) \right\rangle dt$$
$$\lambda_{\mu,k^2} \simeq 1 - \alpha M k^2 \mu^{-1} \qquad \alpha > 0$$



Diagrammes spatiotemporels





instabilité de phase M<0

instabilité autoparamétrique M>0



$$\ddot{\theta} = -\sin\theta - \nu\dot{\theta} + \Omega$$



I.2.2.1. Exemple Pendule amorti soumis à un couple constant

 $\ddot{\theta} = -\sin\theta - \nu\dot{\theta} + \Omega + \kappa\theta_{xx}$



I.2.2.1. Exemple Pendule amorti soumis à un couple constant

 $\ddot{\theta} = -\sin\theta - \nu\dot{\theta} + \Omega + \kappa\theta_{xx}$



instabilité autoparamétrique M>0 $\lambda_{\mu,k^2}\simeq 1-\alpha Mk^2\mu^{-1}$



I.3. Bifurcation homocline séparatrice à un noeud-col



1.Etude de la bifurcation (*Chow et Lin*)2.Influence du couplage spatial

$$\hat{v}_t = \left(Df(p_\mu(t), \mu) - k^2 C(p_\mu(t), \mu) + \mathcal{O}(k^4) \right) \hat{v}$$

Opérateur de monodromie Φ_{μ,k^2} Multiplicateur issu de la direction de la phase λ_{μ,k^2} 3. Etude non-linéaire au seuil













à un noeud-col





Hypothèses (H) sur la transversalité de la bifurcation et les orientations des variables et paramètres.

Théorème Si f et C vérifient (H), alors il existe $\alpha > 0$ tel que pour μ et k^2 suffisamment petits, Φ_{μ,k^2} a une valeur propre proche de 0 et une valeur propre $\lambda(\mu, k^2)$ telle que

$$\lambda(\mu, k^2) \simeq (1 - \alpha M f_1(\bar{u}_1)^{-1} k^2) \exp(-cTk^2).$$

Proposition $T \propto f_1(\bar{u}_1)^{-1} \iff \mu_2 \propto \mu_1^4$, $\mu_2 < 0$

I.3.3. Etude non-linéaire au seuil



Dynamique sur la variété centrale

$$u(\tau) = p_{\mu}(\tau) + Az(\tau)e^{ik_{0}x} + \bar{A}z(\tau)e^{-ik_{0}x} + \phi(\tau, A, \bar{A}, \mu),$$

$$\partial_{\tau}A = c(\mu - \mu_{0})A + d|A|^{2}A + \dots$$

$$\partial_{t}\tau = 1 + p(\tau, |A|^{2}, \mu) + \dots$$

Critère

$$N_{0} = \int_{-\infty}^{+\infty} \left\langle h_{0}^{*}(t), D^{3}f(h_{0}(t), 0)(h_{0}'(t)^{(3)}) \right\rangle dt$$

Propriété Si $N_0 > 0$, alors l'instabilité est supercritique. Si $N_0 < 0$, l'instabilité est sous-critique. I.3.4.Exemple Pendule amorti soumis à un couple constant

$$\ddot{\theta} = -\sin\theta - \nu\dot{\theta} + \Omega + \theta_{xx}$$
$$c > 0, M > 0$$
$$N_0 \simeq 11.8$$



I.3.4.Exemple Pendule amorti soumis à un couple constant

$$\begin{aligned} \ddot{\theta}_1 &= -\sin\theta_1 - \nu\dot{\theta}_1 + \Omega + \kappa(\theta_2 - \theta_1) \\ \ddot{\theta}_2 &= -\sin\theta_2 - \nu\dot{\theta}_2 + \Omega + \kappa(\theta_1 - \theta_2) \\ c &> 0, M > 0 \\ N_0 &\simeq 11.8 \end{aligned}$$





Variété centrale de dimension infinie Schneider

II. Emission périodique de type I de pulses



- 2 types d'émission périodique. Au seuil :
- fréquence nulle \rightarrow type I
- fréquence finie \rightarrow type II

Dynamique dans l'EDP



II.2.Modèle





$$u_t = -\sin u + \Omega + u_{xx} = -V'(u) + u_{xx}$$

 $x \in \mathbf{R}$, $0 < \Omega < 1$

Sine-Gordon forcée sans inertie



Principe du maximum Fonctionnelle de Lyapunov

Inhomogénéité ponctuelle

$$u_t = -\sin u + \Omega + u_{xx} + \nu \delta_0 \qquad x \in \mathbf{R} \qquad \nu > 0$$

Solutions paires

$$\begin{cases} u_t = -\sin u + \Omega + u_{xx} & x \ge 0\\ u_x(x = 0, t) = -\phi & \phi = \nu/2 > 0 \end{cases}$$



Espace des phases des solutions stationnaires

$$u_{xx} = \sin u - \Omega$$

 $0 < \Omega < 1$
 $x \in \mathbf{R}$



II.2.Modèle

Conditions au bord

 $x \in \mathbf{R}_+$

Neumann non homogène Stabilité à l'infini





II.2.Modèle



$$x \in [0, L], t \ge 0.$$

$$\begin{cases} u_t = -\sin u + \Omega + u_{xx} \\ u_x(x = 0, t) = -\phi \\ u_x(x = L, t) = 0 \end{cases}$$





Théorème Il existe $\varepsilon > 0$ tel que si $\phi_c(\Omega, L) < \phi < \phi_c(\Omega, L) + \varepsilon$, il existe une orbite périodique (modulo 2π) globalement attractive. Sa période est de l'ordre de $(\phi - \phi_c(\Omega, L))^{-1/2}$.

$$L = 20$$
$$\Omega = 0.9$$
$$\phi = 0.4$$

II.3. Domaine spatial borné



х

Simulation

$$L = 40$$
$$\Omega = 0.9$$
$$\phi = 0.4$$

II.3. Domaine spatial borné



Simulation









avec de l'inertie $\rightarrow \alpha u_{tt} + u_t + \sin u - \Omega + u_{xx} = 0$