

Dynamique non linéaire

Contrôle continu n° 2

1 – Bifurcation noeud-col

L'équation d'un système dynamique non linéaire est supposée être de la forme suivante :

$$\frac{d^2x}{dt^2} + \frac{dx}{dt} = \epsilon + \alpha x^2 + \beta x^3 \quad (1)$$

avec $\alpha, \beta > 0$ et ϵ un paramètre réel.

- a. On considère le changement de variable $y = ax$. Ecrire l'équation différentielle donnée ci-dessus dans la variable y . Préciser ensuite la valeur de a qui permet d'écrire l'équation différentielle sous la forme suivante :

$$\frac{1}{\sqrt{\alpha|\epsilon|}} \frac{d^2y}{dt^2} + \frac{1}{\sqrt{\alpha|\epsilon|}} \frac{dy}{dt} = \sigma + y^2 + \frac{\beta}{\alpha} \sqrt{\frac{|\epsilon|}{\alpha}} y^3 \quad (2)$$

où $\sigma = 1$ si $\epsilon > 0$, et $\sigma = -1$ si $\epsilon < 0$.

- b. Déterminer un changement d'échelle de temps $\tilde{t} = t/\tau$, avec le paramètre τ dépendant de ϵ , qui permet, dans la limite où l'on néglige $|\epsilon| \ll 1$, d'écrire l'équation différentielle en y sous la *forme normale* :

$$\dot{y} = \sigma + y^2$$

(Dans cette équation la dérivée par rapport à \tilde{t} est notée comme $\dot{y} = \frac{dy}{d\tilde{t}}$).

- c. Discutez succinctement le phénomène de bifurcation noeud-col à partir de la forme normale et tracez le diagramme de bifurcation.

$$\tilde{t} = t/\tau$$

$$\frac{dy}{dt} = \frac{dy}{d\tilde{t}} \frac{d\tilde{t}}{dt} = \dot{y} \frac{1}{\tau}$$

$$\frac{d^2y}{dt^2} = \frac{d\dot{y}}{dt} = \frac{d\dot{y}}{d\tilde{t}} \frac{d\tilde{t}}{dt}$$

$$\frac{d^2y}{dt^2} = \ddot{y} \frac{1}{\tau^2}$$

$$= \dot{y} \frac{1}{\tau}$$