

А.М. КРАСНОСЕЛЬСКИЙ, д-р физ.-мат наук,

В.В. ЧЕРНОРУЦКИЙ, канд. физ.-мат наук

(Институт проблем передачи информации РАН, Москва)

## БИФУРКАЦИИ ХОПФА ПОРОЖДЕННЫЕ МАЛЫМИ НЕЛИНЕЙНЫМИ ЧЛЕНАМИ<sup>1</sup>

В работе предлагаются условия рождения периодических решений из положения равновесия для автономных уравнений с параметром. Эти условия принципиально отличаются от известных ранее тем, что линейная часть предполагается независимой от параметра и всегда вырожденной, а существование периодических решений определяется поведением малых нелинейностей в окрестности положения равновесия. Для доказательства полученных результатов предложен относительно простой метод сведения исходной вырожденной в разных смыслах задачи к топологически невырожденной, которая может быть исследована классическими методами теории вращения бесконечномерных векторных полей.

### 1. Постановка задачи

Рассмотрим дифференциальное уравнение <sup>2</sup>

$$(1) \quad L\left(\frac{d}{dt}, \lambda\right)x = M\left(\frac{d}{dt}, \lambda\right)f(x, \lambda).$$

Здесь  $L(p, \lambda)$  и  $M(p, \lambda)$  — взаимно простые многочлены с вещественными коэффициентами, степень многочлена  $L(p, \lambda)$ , большие степени многочлена  $M(p, \lambda)$ ; через  $f(x, \lambda)$  обозначена некоторая непрерывная по совокупности переменных нелинейность, не зависящая от времени, зато зависящая от скалярного параметра  $\lambda \in \Lambda = (a, b)$ .

Предполагается, что  $f(0, \lambda) \equiv 0$ , т. е. 0 — положение равновесия для уравнения (1). Нас будут интересовать условия существования уравнения (1) малых периодических решений (заранее неизвестного периода).

*Определение 1 ([3]). Назовем значение  $\lambda_0$  параметра точкой бифуркации Хопфа или просто, точкой бифуркации для уравнения (1) с частотой  $\omega_0$ , если в любой окрестности  $(\lambda_0 - \varepsilon, \lambda_0 + \varepsilon)$  этой точки найдется такое значение параметра  $\lambda$ , что уравнения (1) при этом  $\lambda$  найдется ненулевое периодическое решение амплитуды меньшей  $\varepsilon$  и периода, отличающегося от  $2\pi/\omega_0$  меньше, чем на  $\varepsilon$ .*

Иначе говоря,  $\lambda_0$  — точка бифуркации для уравнения (1) с частотой  $\omega_0$ , если для сколь угодно близких значений параметра найдутся решения сколь угодно малых амплитуд с периодом, сколь угодно близким к  $2\pi/\omega_0$ .

В [3] приводится теорема о точках бифуркации для уравнения (1). Предполагается, что многочлен  $L(p, \lambda)$  имеет пару комплексно сопряженных корней  $\sigma(\lambda) \pm \omega(\lambda)i$ , причем  $\sigma(\lambda_0) = 0$ ; числа  $k\omega(\lambda_0)i$  при  $k = 0, 2, 3, \dots$  не являются корнями многочлена  $L(p, \lambda)$ ; в каждой окрестности точки  $\lambda_0$  функция  $\sigma(\lambda)$  принимает значения разных знаков. Предполагается также, что нелинейность  $f(x, \lambda)$  удовлетворяет условию  $f(x, \lambda)x^{-1} \rightarrow 0$  при  $x \rightarrow 0$ . Тогда  $\lambda_0$  — точка бифуркации для уравнения (1) с частотой  $\omega(\lambda_0)$ .

<sup>1</sup>Работа частично поддержана Российским Фондом Фундаментальных Исследований (гранты №№ 97-01-00692 и 96-15-96048).

<sup>2</sup>Об определении решения такого уравнения см. любой учебник по теории управления, например, [1, 6]. Читатель, не привыкший к подобным уравнениям, может считать, что многочлен  $M(p)$  равен 1, т. е. рассматривается обыкновенное квазилинейное уравнение с постоянными коэффициентами.

одной и той же нечетной кратности.

2. Многочлен  $L(pi)$  не имеет корней вида  $\pm k\omega_0$ ,  $k = 0, 2, 3, \dots$
3. Выполнены условия (3) – (6), причем

$$(7) \quad 2\beta > \alpha + 1.$$

Пусть функция  $a(\lambda)$  при некотором  $\lambda_0$  обращается в нуль, причем в каждой окрестности точки  $\lambda_0$  эта функция принимает значения обоих знаков. Тогда  $\lambda_0$  — точка бифуркации для уравнения (2) с частотой  $\omega_0$ .

Конечно, если функция  $f(x, \lambda)$  достаточно гладкая по переменной  $x$ , то естественно предполагать, что величины  $\alpha$  и  $\beta$  — целые. К сожалению, “основной” случай  $\beta = 2, \alpha = 3$  не удовлетворяет условию (7). Приходится предполагать либо, что  $\alpha = 3$  и  $\beta = 4$ , либо, что  $\alpha = 5$  и  $\beta = 4$ . Это минимальные варианты для гладкой нелинейности  $f(x, \lambda)$ .

Простейшие примеры уравнений, для которых применима теорема 1 — это уравнения

$$x''' + x'' + x' + x = \lambda x^3 + o(x^3, \lambda), \quad x''' + x'' + x' + x = b(\lambda)x^4 + \lambda x^5 + o(x^5, \lambda)$$

или уравнения

$$x'' + x = \frac{d}{dt} (\lambda x^3 + o(x^3, \lambda)), \quad x'' + x = \frac{d}{dt} (b(\lambda)x^4 + \lambda x^5 + o(x^5, \lambda)).$$

Здесь через  $o(x^s, \lambda)$  обозначаются зависящие от  $\lambda$  члены имеющие по  $x$  в нуле порядок выше  $s$ , через  $b(\lambda)$  обозначена произвольная непрерывная функция. Все эти уравнения имеют точку бифуркации  $\lambda = 0$ .

Отметим, что условие 1 теоремы выполнено, только если хотя бы один из многочленов  $L(p)$  и  $M(p)$  содержит хотя бы один ненулевой член с нечетным показателем степени (это только необходимое условие). Поэтому теорему 1 нельзя применить к уравнению  $x'' + x = f(x, \lambda)$ .

Многочлены  $L(p)$  и  $M(p)$  могут зависеть от параметра так, чтобы при всех значениях  $\lambda$  корни многочлена  $L(p)$  вели себя как в теореме 1: одна и та же пара чисто мнимых корней, общая для всех  $\lambda$ , и отсутствие кратных  $\omega_0$  корней. Как следует из приводимого ниже доказательства заключение теоремы сохраняется.

### ПРИЛОЖЕНИЯ

1. Схема доказательства теоремы 1. Вначале сделаем в изучаемом уравнении (2) замену времени. Предположим, что мы будем искать периодические решения периода  $2\pi/\omega$ , близкого к  $2\pi/\omega_0$ . Задача о  $2\pi/\omega$ -периодических решениях уравнения (2) эквивалентна задаче о  $2\pi$ -периодических решениях уравнения

$$(П.1) \quad L\left(\omega \frac{d}{dt}\right)x = M\left(\omega \frac{d}{dt}\right)f(x, \lambda).$$

При этом величина  $\omega$ , входящая в уравнение, априори неизвестна и должна рассматриваться в качестве дополнительной неизвестной.

Отметим, что многочлен  $L(\omega p)$  (это многочлен от переменной  $p$ ) имеет корни  $\pm i$  при  $\omega = \omega_0$ , других корней вида  $ki$  с целыми  $k$  этот многочлен не имеет не только при  $\omega = \omega_0$ , но и в некоторой окрестности  $\Omega$  числа  $\omega_0$ , пусть многочлен  $M(\omega p)$  не имеет корней  $\pm i$  при  $\omega \in \Omega$ .

Мы будем искать  $2\pi$ -периодические решения уравнения (П.1) в виде

$$(П.2) \quad x(t) = r \sin t + z(t),$$

3. Уравнение  $z = B_3(\omega, \xi, z)$ . Через  $E$  обозначим пространство непрерывных на  $[0, 2\pi]$  функций  $z(t)$ , удовлетворяющих условию периодичности  $z(0) = z(2\pi)$  и условиям “ортогональности”:

$$\int_0^{2\pi} \sin t z(t) dt = \int_0^{2\pi} \cos t z(t) dt = 0.$$

Рассмотрим линейный оператор  $A = A(\omega)u$ , который ставит в соответствие каждой функции  $u(t) \in E$  единственное решение  $x(t) \in E$  уравнения  $L(\omega p)x(t) = M(\omega p)u(t)$ . Существование такого оператора непосредственно следует из несуществования кратных  $\omega_0$  корней у многочлена  $L(pi)$ . Этот оператор определен на всем пространстве  $E$ , его можно было бы определить на более широких пространствах, этот оператор преобразует непрерывные функции в непрерывно дифференцируемые, он вполне непрерывен как оператор в  $E$  с равномерной нормой, и непрерывен как оператор из  $E \subset C$  в  $C^1$ . Более того, нормы операторов  $A(\omega)$  при разных  $\omega \in \Omega$  все равномерно ограничены. Продолжим оператор  $A(\omega)$  на все пространство  $C_0 \subset C$  непрерывных периодических функций, положив  $A(\omega)x = A(\omega)(I - P)x$ , где  $P$  — инвариантный проектор

$$Px(t) \stackrel{\text{def}}{=} \frac{1}{\pi} \int_0^{2\pi} \cos(t-s) x(s) ds$$

на плоскость  $\Pi$ , натянутую на функции  $\cos t, \sin t$ , проектор  $I - P$  проектирует пространство  $C_0$  на  $E$ . Проектор  $P$  переводит все функции  $z(t) \in E$  в нуль, плоскость  $\Pi$  остается на месте. Вообще-то проектор  $P$  определен на всех локально интегрируемых функциях, мы рассматриваем его на  $C$ . Проекторы  $P$  и  $I - P$  коммутируют с операторами  $A(\omega)$ .

Таким образом, третье уравнение системы (П.3) будет иметь вид

$$(П.4) \quad z = A(\omega)f(r \sin t + z(t), \lambda).$$

Уравнение (П.4) в дальнейшем будет исследоваться при малых значениях  $r$ . При применении леммы 1 окрестность  $\tilde{Z}$  — это шар  $\|z\| \leq r \subset E$ . Очевидно, что оператор  $A(\omega)f(r \sin t + z(t), \lambda)$  переводит при достаточно малых  $r$  такой шар в себя. Но, если  $\|z\|_C \leq r$ , то из оценки (4) (без ограничения общности считаем, что  $\beta < \alpha$ ) вытекает, что

$$(П.5) \quad \|z\|_C \leq cr^\beta,$$

причем постоянная  $c$  не зависит ни от  $\omega$ , ни от  $\lambda$ . Таким образом, множество  $Z$  содержит только функции  $z(t)$ , удовлетворяющие оценке (П.5), ниже при исследовании скалярных уравнений мы можем полагать, что эта оценка справедлива при всех  $\omega$  и  $\lambda$ .

4. Линейная составляющая скалярных уравнений. В этом подразделе приводятся уравнения, которые получаются, если уравнение (П.1) “умножить на  $\sin t$  или  $\cos t$  и проинтегрировать по периоду  $[0, 2\pi]$ ”.

*Лемма 2. Если функции  $x(t) = r \sin t + z(t)$  ( $z \in E$ ) и  $u(t)$  удовлетворяют равенству*

$$(П.6) \quad L\left(\omega \frac{d}{dt}\right)x(t) = M\left(\omega \frac{d}{dt}\right)u(t),$$

*то справедливы равенства*

$$(П.7) \quad \pi \Re \frac{L(\omega i)}{M(\omega i)} r = \int_0^{2\pi} \sin t u(t) dt, \quad \pi \Im \frac{L(\omega i)}{M(\omega i)} r = \int_0^{2\pi} \cos t u(t) dt.$$

где многочлен  $Q_1(\omega)$  не обращается в нуль при  $\omega = \omega_0$ , а многочлен  $Q_2(\omega)$  либо также не обращается в нуль, либо равен нулю тождественно. Показатель степени  $K$  — это кратность корня  $\omega_0 i$  многочлена  $L(p)$ .

Заменим в уравнениях (П.8) и (П.9) левые части равенств (П.10) правыми частями этих равенств. Выразим  $(\omega - \omega_0)^K r$  из уравнения (П.9) и подставим в (П.8).

Полученное уравнение имеет вид

$$(П.11) \quad \begin{aligned} & (\omega - \omega_0)^\gamma Q_2(\omega) \int_0^{2\pi} \cos t f(r \sin t + z(t), \lambda) dt = \\ & = Q_1(\omega) \int_0^{2\pi} \sin t f(r \sin t + z(t), \lambda) dt. \end{aligned}$$

Подставим в равенство (П.11) вместо функции  $f(x, \lambda)$  ее компоненты

$$f(x, \lambda) = a(\lambda)x(t)|x(t)|^{\alpha-1} + \psi_1(|x|, \lambda) + \psi_2(|x|, \lambda) + \psi_0(x, \lambda).$$

Так как

$$\left| \int_0^{2\pi} g(t) (\psi_2(|r \sin t + z|, \lambda) - \psi_2(|r \sin t|, \lambda)) dt \right| \leq c_1 r^{\beta-1} \|z\|_C \leq c_2 r^{2\beta-1}$$

$(g(t) = \sin t$  или  $g(t) = \cos t)$  и

$$\int_0^{2\pi} \cos t \sin t |\sin t|^{\alpha-1} dt = \int_0^{2\pi} \cos t \psi_2(|r \sin t|) dt = \int_0^{2\pi} \sin t \psi_2(|r \sin t|) dt = 0,$$

то единственное слагаемое в равенстве (П.11) имеет по  $r$  порядок малости  $r^\alpha$ : это слагаемое

$$(П.12) \quad r^\alpha Q_1(\omega) a(\lambda) \int_0^{2\pi} |\sin t|^{\alpha+1} dt.$$

Все остальные слагаемые, очевидно, имеют более высокий порядок малости в силу оценки (П.5). Поэтому знак левой части уравнения (П.11) определяется при малых  $r$  знаком слагаемого (П.12), т. е. знаком функции  $a(\lambda)$ . А знак левой части уравнения (П.9) определяется знаком величины  $\omega - \omega_0$ .

Таким образом, уравнения (П.4), (П.9), (П.11) образуют систему типа (П.3), для которой выполнены все условия леммы 1. Теорема доказана.