

# ESTABILIDAD DE ÓRBITAS PERIÓDICAS BIFURCADAS EN EL DOMINIO FRECUENCIA

G. CALANDRINI<sup>(1,2)</sup>, J. MOIOLA<sup>(1)</sup> Y A. TORRESI<sup>(2)</sup>

(1) Instituto de Inv. en Ing. Eléctrica IIIE (UNS-CONICET),  
 Depto. Ing. Eléctrica y de Computadoras, Universidad Nacional del Sur,  
 (8000) Bahía Blanca, Argentina; calandrini@criba.edu.ar, jmoiola@criba.edu.ar  
 (2) Depto. de Matemática, Universidad Nacional del Sur,  
 (8000) Bahía Blanca, Argentina; atorresi@criba.edu.ar

En este trabajo se reveen las hipótesis del teorema de bifurcación de Hopf gráfico [2, 3, 4]. Se obtiene una ecuación de bifurcación de soluciones periódicas en el dominio frecuencia como la encontrada en [1] en el dominio tiempo, que presenta la ventaja de ser adaptable a casos degenerados. Se determina la existencia y estabilidad de las órbitas periódicas bifurcadas.

Se considera un sistema dinámico como sigue:

$$\dot{x} = A(\mu)x + BD(\mu)y + Bu, \quad y = Cx, \quad u = g(y, \mu) - D(\mu)y,$$

$A(\mu)$  es la parte lineal en el equilibrio  $(0, 0)$ ,  $g : \mathbb{R}^m \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^l$  es no lineal,  $B \in \mathbb{R}^{n \times l}$ ,  $C \in \mathbb{R}^{m \times n}$  y  $D(\mu) \in \mathbb{R}^{l \times m}$ . Se lo representa como un sistema de entrada-salida

$$\mathcal{S} : (\mathcal{L}e)(s) = -G(s, \mu)(\mathcal{L}u)(s),$$

donde  $G(s, \mu) \in \mathbb{C}^{m \times l}$  es la función transferencia definida como  $G(s, \mu) = C[sI - (A(\mu) + BD(\mu)C)]^{-1}B$ ,  $f : \mathbb{R}^m \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^l$  es  $C^k$  es la parte no lineal definida  $f(e, \mu) = g(y, \mu) - Dy$ , y  $e = -y$ . Supongamos que  $\hat{e}$  es localmente la única solución de  $G(0, \mu)f(e, \mu) + e = 0$  y  $J = (Df)_{\hat{e}} = D(\mu)$ . Sean  $G(s, \mu)J$  la función transferencia de lazo abierto con funciones características  $\lambda_k(s, \mu)$ ,  $k = 1, \dots, m$  y  $\xi_1(\omega_0, \mu_0)$  un complejo cuyo cálculo incluye derivadas hasta orden tres de  $f(e, \mu)$  y se encuentra explicitado en [3, 4].

**Teorema 1.** *Sea el sistema  $\mathcal{S}$  verificando:*

(H1)<sub>df</sub>:  $\hat{\lambda}(\omega, \mu) = \lambda_j(i\omega, \mu)$ , para algún  $j$ ,  $1 \leq j \leq m$ , es la única función característica que verifica  $\hat{\lambda}(\omega_0, \mu_0) = \lambda_j(i\omega_0, \mu_0) = -1$ ;

$$(H2)_{df} : \begin{vmatrix} \frac{\partial Re \hat{\lambda}}{\partial \mu} |_{(\omega_0, \mu_0)} & \frac{\partial Re \hat{\lambda}}{\partial \omega} |_{(\omega_0, \mu_0)} \\ \frac{\partial Im \hat{\lambda}}{\partial \mu} |_{(\omega_0, \mu_0)} & \frac{\partial Im \hat{\lambda}}{\partial \omega} |_{(\omega_0, \mu_0)} \end{vmatrix} \neq 0, y$$

$$(H3)_{df} : Re \xi_1 \frac{\partial Im \hat{\lambda}}{\partial \omega} |_{(\omega_0, \mu_0)} - Im \xi_1 \frac{\partial Re \hat{\lambda}}{\partial \omega} |_{(\omega_0, \mu_0)} \neq 0.$$

Entonces la ecuación de bifurcación de soluciones periódicas en el dominio frecuencia es

$$\theta(\epsilon \theta^2 + \delta \mu + \mathcal{O}(\theta^2)) = 0,$$

con  $\epsilon = Re \xi_1 \frac{\partial Im \hat{\lambda}}{\partial \omega} |_{(\omega_0, \mu_0)} - Im \xi_1 \frac{\partial Re \hat{\lambda}}{\partial \omega} |_{(\omega_0, \mu_0)}$ ,  $\delta = \left[ \frac{\partial Re \hat{\lambda}}{\partial \mu} \frac{\partial Im \hat{\lambda}}{\partial \omega} - \frac{\partial Im \hat{\lambda}}{\partial \mu} \frac{\partial Re \hat{\lambda}}{\partial \omega} \right] |_{(\omega_0, \mu_0)}$ . Luego, existe una rama de soluciones periódicas no triviales que nace del punto de equilibrio a partir de  $\mu = \mu_0$ .

Si  $G(s, \mu)J$  no tiene polos en el semiplano derecho, el punto  $(-1, 0)$  es rodeado sólo por esta función característica y  $\frac{d Re \hat{\lambda}}{d \mu}(\mu_0) < 0$ , definimos  $\sigma_1 = -\frac{\epsilon}{\delta}$ . Luego si  $\sigma_1 < 0$ , las soluciones periódicas que nacen a partir de  $\mu_0$  son estables.

## REFERENCIAS

- [1] M. Golubitsky and D. Schaeffer. *Singularities and Groups in Bifurcation Theory, Vol. I*. Appl. Math. Sci. **51**. Springer-Verlag, 1985.
- [2] A. Mees. *Dynamics of Feedback Systems*. John Wiley & Sons, Chichester, 1981.
- [3] A. Mees and L. Chua. The Hopf bifurcation theorem and its applications to nonlinear oscillations in circuits and systems. *IEEE Trans. on Circ. Sys.*, 26:235–254, 1979.
- [4] J. Moiola and G. Chen. *Hopf Bifurcation Analysis: A Frequency Domain Approach*, volume 21. Nonlinear Science, World Scientific, 1996.