

INTEGRABILIDAD Y BIFURCACION DE HOPF EN SISTEMAS
HAMILTONIANOS EN \mathbb{R}^4 (*)

JOSÉ BELLEZ G(1) - MYRTA WALLACE C(2)

RESUMEN. En este trabajo se estudia la integrabilidad de la deformación versal de un Sistema Hamiltoniano lineal de tipo Hopf, es decir, una resonancia no-semisimple (1;-1). Para cada elemento de la deformación versal se encuentra una familia a 2-parámetros de integrales primeras, del mismo tipo de la deformación versal.

(1) Pontificia Universidad Católica de Chile. Sede Regional Talcahuano. Casilla 127-Talcahuano, Chile.

(2) Universidad de Concepción. Facultad de Ciencias. Departamento de Matemática casilla 2017-Concepción, Chile.

† Proyecto parcialmente financiado por la Dirección de Investigación de la Universidad de Concepción N°20.12.14.

SI BIFURCACION DE HOPF EN SISTEMAS HAMILTONIANOS.

1.1 Sea (\mathbb{R}^4, w, H) Sistema Hamiltoniano, con w forma simpléctica canónica, es decir si $(x, y) \in \mathbb{R}^4$, $x = (x_1, x_2)$, $y = (y_1, y_2)$, $w = dx_1 \wedge dy_1 + dx_2 \wedge dy_2$, $H \in C^\infty(\mathbb{R}^4, \mathbb{R})$ función Hamiltoniana, $X_H(x, y)$ campo vectorial Hamiltoniano asociado, es decir $X_H(x, y) = J \cdot dH(x, y)$

$$\text{con } J = \begin{bmatrix} 0 & I \\ -I & 0 \end{bmatrix} \text{ donde } I \text{ es la matriz unidad en } M(2, \mathbb{R}).$$

Supongamos $H(x, y)$ función cuadrática, entonces $X_H(x, y)$ es un campo lineal.

$$X_H(x, y) = B \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} \in \text{Esp}(2, \mathbb{R}), \quad \text{sp}(2, \mathbb{R}) = \{ \text{Esp}(4, \mathbb{R}) / B^t J = -JB \}$$

álgebra de Lie de las matrices infinitesimalmente simplécticas, con grupo de Lie $\text{Sp}(2, \mathbb{R}) = \{ A \in \text{GL}(4, \mathbb{R}) / A^t J A = J \}$ de las matrices simplécticas.

Si $\text{Esp}(2, \mathbb{R})$ y λ es un valor propio de B , entonces

$-\lambda, \bar{\lambda}, -\bar{\lambda}$ son valores propios de B de las mismas multiplicidad de λ . Nos interesa el caso de valores propios puramente imaginarios, y en este caso se tienen las siguientes formas normales.

1.2. Proposición. Existe cambio de coordenadas simpléctico en \mathbb{R}^4 tal que B en la nueva base tiene la forma

$$(1) \begin{bmatrix} 0 & 0 & \lambda_1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \lambda_2 \\ -\lambda_1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -\lambda_2 & 0 & 0 \end{bmatrix} \quad \lambda_1 \text{ y } \lambda_2 \text{ no nulos}$$

o bien

$$(2) \begin{bmatrix} 0 & -\alpha & 0 & 0 \\ \alpha & 0 & 0 & 0 \\ \xi & 0 & 0 & -\alpha \\ 0 & \xi & \alpha & 0 \end{bmatrix} \quad \alpha \neq 0, \xi = \pm 1$$

con Hamiltonianos cuadráticos

$$H_1(x, y) = \lambda_1 (x_1^2 + y_1^2) + \lambda_2 (x_2^2 + y_2^2) \text{ ó bien}$$

$$H_2(x, y) = \alpha(x_1 y_2 - x_2 y_1) - \frac{\xi}{2} (x_1^2 + x_2^2)$$

DEFINICION. El sistema (1) se dice en resonancia si existen p, q enteros relativamente primos, $p > 0$ tal que $q\lambda_1 - p\lambda_2 = 0$. En tal caso se habla de una resonancia del tipo $(p; q)$. El sistema (2) siempre está en resonancia y se llama resonancia del tipo no-semisimple $(1; -1)$. (Esto está motivado considerando los valores propios $i\alpha, -i\alpha$ de la parte semisimple

$$\begin{bmatrix} 0 & -\alpha & 0 & 0 \\ \alpha & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -\alpha \\ 0 & 0 & \alpha & 0 \end{bmatrix}$$

Quando $\lambda_1 = \lambda_2$ en (1) la resonancia se llama **semisimple** $(1; 1)$.
Quando $\lambda_1 = -\lambda_2$ en (1) la resonancia se llama **semisimple** $(1; -1)$.

1.3. TEOREMA. Exceptuando las resonancias semisimple $(1; 1)$ y semisimple $(1; -1)$ las matrices (1) y (2) tienen las siguientes deformaciones versales dentro de $sp(2, \mathbb{R})$.

$$(3) \quad \begin{bmatrix} 0 & 0 & \lambda + \mu & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \lambda + \mu \\ -\lambda - \mu & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -\lambda - \mu & 0 & 0 \end{bmatrix} \quad \begin{matrix} \mu_1, \mu_2 \in \mathbb{R} \\ \mu_1, \mu_2 \neq 0 \end{matrix}$$

$$(4) \quad \begin{bmatrix} 0 & -\alpha - v & v & 0 \\ \alpha + v & 0 & 0 & v \\ \xi & 0 & 0 & -\alpha - v \\ 0 & \xi & \alpha + v & 0 \end{bmatrix} \quad \begin{matrix} v_1, v_2 \in \mathbb{R}, \xi = \pm 1 \\ v_1, v_2 \neq 0 \end{matrix}$$

Para la resonancia semisimple (1;-1) se puede tomar ξ como parámetro. (Para las resonancias semisimple (1;1) y semisimple (1;-1) el desdoblamiento versal necesita más de dos parámetros).

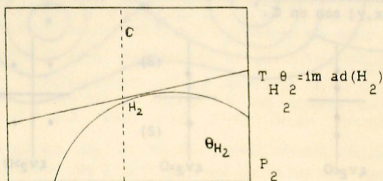
DEMOSTRACION. Demostremos el caso que nos interesa, es decir el no-semisimple (1;-1). El otro caso es más o menos análogo. Sea $P_2 = \text{Espacio de polinomios homogéneos cuadráticos en } \mathbb{R}^4$.

Para $H_2(x, y) = \alpha(x_1 y_2 - x_2 y_1) - \frac{\xi}{2}(x_1 + x_2)^2$ definamos el siguiente endomorfismo $\text{ad}(H_2): P_2 \rightarrow P_2$, $P \rightarrow \text{ad}(H_2)(P) = \{H_2, P\}$, donde $\{H_2, P\} := w(X_P, X_{H_2})$ es el paréntesis de Poisson.

El grupo de Lie $\text{Sp}(2, \mathbb{R})$ actúa sobre P_2 por composición, $\text{Sp}(2, \mathbb{R}) \times P_2 \rightarrow P_2; (A, P) \rightarrow P \cdot A$.

Sea $\theta_{H_2} = \text{Orbita de } H_2 \text{ bajo la acción de } \text{Sp}(2, \mathbb{R}) = \{ \{H_2, P\} / P \in P_2 \}$.

Para determinar un desdoblamiento hay que determinar un complementario de la imagen de la adjunta H_2



Van de Meer en [1], calcula en forma general estos complementarios y obtiene:

$C = \text{Complemento de Im ad}(X) \text{ en Ker ad}(S)$, donde

$$X = \frac{1}{4}(x_1 + x_2)^2$$

$$S = x_1 y_1 - x_2 y_2$$

ξX corresponde a la parte nilpotente en la descomposición de (2) y αS corresponde a la parte semisimple.

$\text{ad}(S): P_2 \rightarrow P_2$ es un endomorfismo y $\text{Ker ad}(S)$ es una subálgebra de Lie de P_2 isomorfa al centralizador de X_S en $\text{Sp}(2, \mathbb{R})$. Además $\text{Ker ad}(S)$ está generado por:

$$S = x_1 y_2 - x_2 y_1$$

$$X = \frac{1}{2}(x_1 + x_2)$$

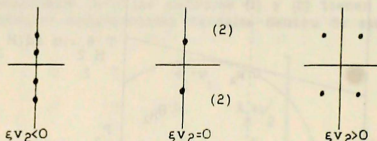
$$Y = \frac{1}{2}(y_1 + y_2)$$

$$Z = x_1 y_1 + x_2 y_2$$

Los polinomios X, Y, Z generan una subálgebra de Lie isomorfa a $\mathfrak{sl}(2, \mathbb{R}) = \{A \in \mathfrak{gl}(2, \mathbb{R}) / \text{traza } A = 0\}$, donde X e Y son los generadores nilpotentes. Luego la representación adjunta de $\text{Ker ad}(S)$ es isomorfa a $\mathfrak{sl}(2, \mathbb{R}) \times \mathbb{R}$ donde $\text{ad}(X)$ y $\text{ad}(Y)$ corresponden a los generadores nilpotentes de $\mathfrak{sl}(2, \mathbb{R})$. Además, $P_2 = \text{Ker ad}(x) \oplus \text{Im ad}(Y) = \text{Ker ad}(Y) \oplus \text{Im ad}(x)$. Lo que implica $C = \text{Ker ad}(S) \cap \text{Ker ad}(Y)$. Luego el desdoblamiento de H_2 está dado por

$$H_V(x, y) = (\alpha + v_1) \frac{(x_1 y_2 - x_2 y_1)^2}{2} - \frac{\xi}{2} (x_1 + x_2)^2 + \frac{v_2}{2} (y_1 + y_2)^2$$

1.4. DEFINICION. Los autovalores de la matriz infinitesimalmente simpléctica $DX_{H_V}(0)$ asociada a $H_V(x, y)$ son en \mathbb{C} .



Que es la transición de un conducta elíptica a una hiperbólica. Esta bifurcación se llama Bifurcación de Hopf Hamiltoniana.

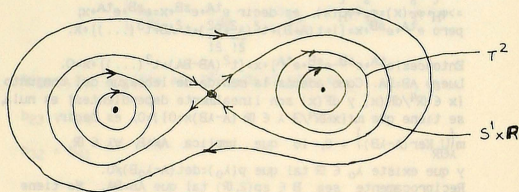
§2. SISTEMAS LINEALES DE HOPF INTEGRABLES.

2.1. DEFINICION. Sean $F, G \in C^\infty(\mathbb{R}^4, \mathbb{R})$ se dicen en involución si $\{F, G\} = w(X_G, X_F) = 0$. Y se dicen independientes si $m(\{x \in \mathbb{R}^4 / df \text{ y } dG \text{ son linealmente dependientes}\}) = \mathbb{Q}$, donde m es la medida de Lebesgue de \mathbb{R}^4 .

Un sistema Hamiltoniano (\mathbb{R}^4, w, H) se dice integrable si existe $F \in C^\infty(\mathbb{R}^4, \mathbb{R})$ en involución e independiente con H .

Por Teorema de Arnold-Kolmogorov-Moser, [2], estos sistemas tienen una geometría bastante simple: Para casi todo $(c_1, c_2) \in \mathbb{R}^2$, los conjuntos $M = \{x \in \mathbb{R}^4 / H(x) = c_1, F(x) = c_2\}$ intersecciones de hipersuperficies de nivel, son variedades diferenciables de dimensión 2, cuyas componentes conexas compactas son toros, T^2 y las no compactas son cilindros $S^1 \times \mathbb{R}$. Estas variedades son invariantes por el flujo X_H (y por supuesto X_F) y sobre ellas existen coordenadas simplécticas (l_i, θ_i) $i=1,2$ tal que el sistema (\mathbb{R}^4, w, H) toma la forma

$$\begin{aligned} \frac{dl_i}{dt} &= 0 \\ \frac{d\theta_i}{dt} &= w_i(l_1, l_2) \quad i=1,2 \end{aligned}$$



2.2 Demostraremos que los sistemas Hamiltonianos (\mathbb{R}^4, w, H_v) dados en 1.3 son integrables, lo que muestra que dentro de la deformación versal en $sp(2, \mathbb{R})$ de la resonancia no-semisimple $(1; -1)$ los campos Hamiltonianos lineales que aparecen son todos integrables, en particular la bifurcación de Hopf dentro de los Hamiltonianos lineales es integrable.

Observemos que si (\mathbb{R}^4, w, H) es un sistema lineal Hamiltoniano entonces $DX_H(0) \in sp(2, \mathbb{R})$ y recíprocamente, dado $A \in sp(2, \mathbb{R})$, entonces existe $H \in \mathbb{P}_2$ (no necesariamente única)

tal que $A \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = JdH \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix}$. Denotemos esta igualdad como $A = JdH$.

El isomorfismo natural entre las algebras de Lie $(P_2, \{ \})$ con $(sp(2, \mathbb{R}), [,])$ se traduce en el siguiente lema.

LEMA. Sea (\mathbb{R}^4, w, H) sistema lineal Hamiltoniano en \mathbb{R}^4 . Entonces denotando por $A = JdH$ se tiene: (\mathbb{R}^4, w, H) es integrable \Leftrightarrow existe $B \in sp(2, \mathbb{R})$ tal que $AB = BA$, $A \neq \lambda B \forall \lambda \in \mathbb{R}$ y el polinomio $p(\lambda) = \det(A - \lambda B)$ no es idénticamente nulo.

DEMOSTRACION. Supongamos $F \in P_2$ es una integral primera de (\mathbb{R}^4, w, H) entonces X_F es un campo lineal Hamiltoniano y la matriz $B = JdF \in sp(2, \mathbb{R})$. Además como el flujo

de X_H es $\varphi_H^t(x) = e^{tA} \cdot x$ y el flujo de X_F es $\varphi_F^s(x) = e^{sB} \cdot x$, $t, s \in \mathbb{R}$, tenemos por ser integral primera $\{X_H, X_F\} = 0$

$\Rightarrow \varphi_H^t \circ \varphi_F^s(x) = \varphi_F^s \circ \varphi_H^t(x)$, es decir $e^{tA} \cdot e^{sB} \cdot x = e^{sB} \cdot e^{tA} \cdot x$; pero $e^{tA} \cdot e^{sB} \cdot x = [1 + t(A+B) + t^2 \frac{(A^2 + B^2)}{2!} + t^2 AB + t^3(\dots)] \cdot x$.

Entonces $[e^{tA} \cdot e^{sB} - e^{sB} \cdot e^{tA}] \cdot x = [t^2(AB - BA) + t^3(\dots)] \cdot x = 0$.

Luego $AB = BA$. Como además la medida de Lebesgue del conjunto $\{x \in \mathbb{R}^4 / dH(x) \text{ y } dF(x) \text{ son linealmente dependientes}\}$ es nula, se tiene que $m(\{x \in \mathbb{R}^4 / \exists \lambda \in \mathbb{R} (A - \lambda B)x = 0\}) = 0$, es decir,

$m\left(\bigcup_{\lambda \in \mathbb{R}} \text{Ker}(A - \lambda B)\right) = 0$, lo que implica $A \neq \lambda B, \forall \lambda \in \mathbb{R}$

y que existe $\lambda_0 \in \mathbb{R}$ tal que $p(\lambda_0) = \det(A - \lambda_0 B) \neq 0$.

Recíprocamente sea $B \in sp(2, \mathbb{R})$ tal que $AB = BA$. Se tiene entonces $tA \cdot sB = sB \cdot tA$ para todo $t, s \in \mathbb{R}$; luego

$e^{tA} \cdot e^{sB} = e^{tA + sB} = e^{sB + tA} = e^{sB} \cdot e^{tA}$ lo que implica que el campo $Y(x) = B \cdot x$ es tal que $[X_H, Y] = 0$, y por la observación anterior existe $F \in P_2$ tal que $B = J \cdot dF$, por lo tanto $\{F, H\} = 0$. Por otro lado como

$\{x \in \mathbb{R}^4 / \exists \lambda \in \mathbb{R} dH(x) = \lambda dF(x)\} = \{x \in \mathbb{R}^4 / \exists \lambda \in \mathbb{R} Ax = \lambda Bx\}$
 $= \{x \in \mathbb{R}^4 / \exists \lambda \in \mathbb{R} x \in \text{Ker}(A - \lambda B)\} = \bigcup_{\lambda \in \mathbb{R}} \text{Ker}(A - \lambda B)$

entonces $m\left(\bigcup_{\lambda \in \mathbb{R}} \text{Ker}(A - \lambda B)\right) = 0$, pues como $A \neq \lambda B, \forall \lambda \in \mathbb{R} \Rightarrow$

$\dim_{\mathbb{R}} \text{Ker}(A - \lambda B) \leq 3, \forall \lambda \in \mathbb{R}$ y además $p(\lambda)$ no es idénticamente nulo, por lo tanto, tiene a lo más cuatro ceros, lo que implica que a lo más existen $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3, \lambda_4 \in \mathbb{R}$ tal que $\dim_{\mathbb{R}} \text{Ker}(A - \lambda_i B) \leq 3, i = 1, \dots, 4$.

Lo que demuestra lo afirmado.

2.3. Apliquemos el lema:

$$\text{Sean } A = \begin{bmatrix} 0 & -\alpha - v_1 & v_2 & 0 \\ \alpha + v_1 & 0 & 0 & v_2 \\ 1 & 0 & 0 & \alpha + v_1 \\ 0 & 1 & \alpha + v_1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$b = \begin{bmatrix} b_{11} & b_{12} & b_{13} & b_{14} \\ b_{21} & b_{22} & b_{23} & b_{24} \\ b_{31} & b_{32} & b_{33} & b_{34} \\ b_{41} & b_{42} & b_{43} & b_{44} \end{bmatrix}$$

$B \in \text{Sp}(2, \mathbb{R})$, si sólo si, $B^t J = -J B$, si sólo si

$$b_{23} = b_{14}$$

$$b_{32} = b_{41}$$

y

$$\begin{bmatrix} b_{33} & b_{34} \\ b_{43} & b_{44} \end{bmatrix} = - \begin{bmatrix} b_{11} & b_{21} \\ b_{12} & b_{22} \end{bmatrix}$$

$$b_{33} = -b_{11} \quad b_{44} = -b_{22}$$

$$\text{si sólo si } b_{43} = -b_{12} \quad b_{23} = b_{14}$$

$$b_{34} = -b_{21} \quad b_{32} = b_{41}$$

Luego $AB = BA$ si sólo si llamando $a = \alpha + v_1, v = v_2$

$$\begin{array}{ll}
 -ab_{21}+vb_{31} & =ab_{12}+b_{13} & -ab_{14}-vb_{11} & =vb_{11}+ab_{14} \\
 ab_{11}+vb_{32} & =ab_{22}+b_{14} & ab_{13}-vb_{12} & =vb_{21}+ab_{24} \\
 b_{11}-ab_{32} & =ab_{32}-b_{11} & b_{13}+ab_{12} & =vb_{31}-ab_{21} \\
 b_{21}+ab_{31} & =ab_{42}-b_{12} & b_{14}-ab_{11} & =vb_{32}-ab_{22} \\
 -ab_{22}+vb_{32} & =-ab_{11}+b_{14} & -ab_{24}-vb_{21} & =vb_{12}-ab_{13} \\
 ab_{12}+vb_{42} & =-ab_{21}+b_{24} & ab_{24}-vb_{22} & =vb_{22}-ab_{14} \\
 b_{12}-ab_{42} & =-ab_{31}-b_{21} & b_{24}-ab_{21} & =vb_{42}+ab_{12} \\
 b_{22}+ab_{32} & =-ab_{32}-b_{22} & &
 \end{array}$$

En términos de matriz de coeficientes

b_{11}	b_{12}	b_{13}	b_{14}	b_{21}	b_{22}	b_{24}	b_{31}	b_{32}	b_{42}
0	a	1	0	a	0	0	-v	0	0
a	0	0	-1	0	-a	0	0	v	0
2	0	0	0	0	0	0	0	-2a	0
0	1	0	0	1	0	0	a	0	-a
0	a	0	0	a	0	-1	0	0	v
0	0	0	0	0	2	0	0	2a	0
-2v	0	0	-2a	0	0	0	0	0	0
0	-v	a	0	-v	0	-a	0	0	0
0	0	0	2a	a	-2v	0	0	0	0

y haciendo transformaciones elementales, obtenemos dos coeficientes independientes:

$$B = \begin{bmatrix} 0 & -b_{21} & vb_{42} & 0 \\ b_{21} & 0 & 0 & vb_{42} \\ b_{42} & 0 & 0 & -b_{21} \\ 0 & b_{42} & b_{21} & 0 \end{bmatrix}$$

Por lo tanto la integral primera F debe satisfacer

$$\frac{\partial F}{\partial y_1} (x, y) = -b_{21}x_2 + vb_{42}y_1$$

$$\frac{\partial F}{\partial y_2} (x, y) = b_{21}x_1 - vb_{42}y_2$$

$$\frac{\partial F}{\partial x_1} (x, y) = -b_{42}x_1 + b_{21}y_2$$

$$\frac{\partial F}{\partial x_2} (x, y) = -b_{42}x_2 - b_{21}y_1$$

Entonces $F(x, y) = \frac{1}{2}vb_{42}y_1^2 - b_{21}x_2y_1 + G(x_1, x_2, y_2)$.

$$\text{Como } \frac{\partial G}{\partial y_2} (x_1, x_2, y_2) = \frac{\partial F}{\partial y_2} (x, y) = b_{21}x_1 - vb_{42}y_2$$

tenemos $G(x_1, x_2, y_2) = b_{21}x_1y_2 + \frac{1}{2}vb_{42}y_2^2 + l(x_1, x_2)$, es decir

$$F(x, y) = \frac{1}{2}vb_{42}(y_1^2 + y_2^2) + b_{21}(x_1y_2 - x_2y_1) + l(x_1, x_2).$$

$$\text{Como } \frac{\partial F}{\partial x_1} = b_{21}y_2 + \frac{\partial l}{\partial x_1} = -b_{42}x_1 + b_{21}y_2$$

$$\text{implica } l(x_1, x_2) = \frac{b_{42}}{2}x_1^2 + k(x_2).$$

$$\text{Tambi3n } \frac{\partial F}{\partial x_2} = -b_{21}y_1 + \frac{\partial l}{\partial x_2} = -b_{42}x_2 - b_{21}y_1 \text{ implica}$$

$$\frac{dk}{dx_2} = -b_{42}x_2, \text{ por tanto } k(x_2) = -\frac{1}{2}b_{42}x_2^2$$

Quedando finalmente la integral primera

$$F(x, y) = -\frac{1}{2}b_{42}(x_1^2 + x_2^2) + \frac{1}{2}vb_{42}(y_1^2 + y_2^2) + b_{21}(x_1y_2 - x_2y_1)$$

que es el mismo tipo de 1.3 con $b_{42}, b_{21} \in \mathbb{R}$.
 Luego fijados v_1, v_2 en la deformación versal lineal
 de $H_2(x, y)$ obtenemos una familia a dos parámetros
 de integrales primeras para el Hamiltoniano $H_v(x, y)$.

BIBLIOGRAFIA

- [1] Van de Meer : The Hamiltonian Hopf Bifurcation, Tesis, Utrecht 85.
- [2] V.I.Arnold: Mathematical Methods of Classical Mechanics, Springer-Verlag, 1978.