

# Faz Uzayı Analizi

## Ankara Üniversitesi

$f : \mathbb{N} \times \mathbb{R}^k \rightarrow \mathbb{R}^k$  ve  $x \in \mathbb{R}^k$  olmak üzere

$$x(n+1) = f(n, x(n)), \quad n \geq n_0, \quad (1)$$

denklemini ele alalım.

Bu denklemin bir çözümü

$$(x_1(n), x_2(n), \dots, x_k(n)), \quad n \geq n_0, \quad (2)$$

şeklinde yazılabilir. Bu çözüm  $k + 1$  boyutlu  $\mathbb{N} \times \mathbb{R}^k$  uzayında

$$(n, x_1(n), x_2(n), \dots, x_k(n)), \quad n \geq n_0,$$

ayrık noktalarından oluşan bir grafiğe sahiptir.

$n$  değişkeni bir parametre olarak düşünülürse, (2) çözümü bir parametrik gösterim olup grafiği  $k$  boyutlu  $x_1x_2\dots x_k$ -uzayında bulunur.

### Tanım

(2) parametrik çözümüne (1) denkleminin bir **yolu** veya **yörüngesi** denir.

### Tanım

$x_1x_2\dots x_k$ -uzayına **faz uzayı** denir. Eğer uzay iki boyutu ise, **faz düzlemi** denir.

Özel olarak iki boyutlu lineer sabit katsayılı

$$\begin{cases} x_1(n+1) = a_{11}x_1(n) + a_{12}x_2(n), \\ x_2(n+1) = a_{21}x_1(n) + a_{22}x_2(n) \end{cases}$$

sisteminin kararlılık durumları inceleyelim; burada  $a_{11}, a_{12}, a_{21}, a_{22}$  katsayıları

$$a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21} \neq 0$$

olacak şekilde verilmiş reel sabitlerdir.

Bu sistemi

$$x(n+1) = Ax(n) \quad (3)$$

biçiminde vektör-matris formunda yazabiliri. Burada

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix}, \quad x(n) = \begin{pmatrix} x_1(n) \\ x_2(n) \end{pmatrix}$$

olup  $A$  matrisi singüler değildir.

- $Ax^* = x^*$  ya da  $(A - I)x^* = 0$  ise, o zaman  $x^*$  sabit vektörü (3) sisteminin bir denge noktasıdır.
- $(A - I)$  matrisi singüler değilse, o zaman  $x^* = 0$  sıfır vektörü (3) ün tek denge noktasıdır.
- $(A - I)$  matrisi singülerse, o zaman çok sayıda denge noktası vardır.

- $x^* \neq 0$  ise,  $y(n) = x(n) - x^*$  dönüşümü (3) sistemine uygulanır ve

$$y(n+1) = Ay(n)$$

bulunur. Dolayısıyla, (3) sisteminin  $x^* \neq 0$  şeklinde herhangi bir denge noktası ile aynı sistemin  $x^* = 0$  denge noktasının kararlılık durumları aynıdır. Bu yüzden, (3) sisteminin sadece  $x^* = 0$  denge noktasını incelemek yeterli olacaktır.

## Teorem

*A,  $2 \times 2$  türünde bir reel sabit matris olsun. Bu durumda*

$$A = PJP^{-1}$$

*olacak şekilde bir singüler olmayan reel P matrisi vardır; burada J Jordan matrisi aşağıdaki formlardan birine sahiptir:*



- $A$  matrisi reel  $\lambda_1, \lambda_2$  özdeğerlerine ve iki lineer bağımsız özvektöre sahip ise, o zaman

$$J = \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 \\ 0 & \lambda_2 \end{pmatrix}$$

dir;

- $A$  matrisi katlı özdeğere sahipse, yani  $\lambda_1 = \lambda_2$  ise ve tek bağımsız özvektöre sahip ise,

$$J = \begin{pmatrix} \lambda & 1 \\ 0 & \lambda \end{pmatrix}$$

dır;

- $A$  nın özdeğerleri  $\alpha \pm i\beta$  şeklinde eşlenik kompleks ise, o zaman

$$J = \begin{pmatrix} \alpha & \beta \\ -\beta & \alpha \end{pmatrix}$$

dır.