Bifurcations In the Geometry of the Attractor In Border Collision Normal Form

Xitian Huang

Department of Mathematics University of Manchester

10 June 2022

Xitian Huang (UoM)

Maths Project

10 June 2022 1 / 13

• • = • • =

From Piecewise Smooth to Border Collison



< □ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 >

From Piecewise Smooth to Border Collison



From Piecewise Smooth to Border Collison



Border Collision Normal Form:

$$F : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$$
$$\mathbf{x_{n+1}} = A\mathbf{x_n} + \mathbf{m}$$
$$A = \begin{bmatrix} \tau_{\alpha} & 1\\ -\delta_{\alpha} & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha = L, R$$

$$\mathbf{m} = \left[\begin{array}{c} \mu \\ \mathbf{0} \end{array} \right], \quad \mathbf{x}_n = \left[\begin{array}{c} x_n \\ y_n \end{array} \right]$$

• • • • • • • • • • • •

 μ : bifurcation parameter, WLOG, $\ \mu=1.$

Xitian Huang (UoM)

Maths Project

10 June 2022 3 / 13

Some Definitions

Absorbing Region

A closed connected area \mathcal{A} such that $T(\mathcal{A}) \subseteq \mathcal{A}$. When $T(\mathcal{A}) = \mathcal{A}$, \mathcal{A} is an invariant absorbing area. [continuous map $T : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$]

Attractor

An invariant absorbing area \mathcal{A} such that $\exists \mathcal{U} \supset \mathcal{A}$ open, we have $\lim_{n \to \infty} T^n(\mathcal{U}) = \mathcal{A}$ and the orbits of T are dense.

< □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Some Definitions

Absorbing Region

A closed connected area \mathcal{A} such that $\mathcal{T}(\mathcal{A}) \subseteq \mathcal{A}$. When $\mathcal{T}(\mathcal{A}) = \mathcal{A}$, \mathcal{A} is an invariant absorbing area. [continuous map $\mathcal{T} : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$]

Attractor

An invariant absorbing area \mathcal{A} such that $\exists \mathcal{U} \supset \mathcal{A}$ open, we have $\lim_{n \to \infty} \mathcal{T}^n(\mathcal{U}) = \mathcal{A}$ and the orbits of \mathcal{T} are dense.

attractor \Rightarrow invariant absorbing area

< □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Non-attractor examples



Figure: Fixed point



Figure: Periodic orbits

< □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

3

Markov partition (simple, polygonal)

Conditions:

- $\mu > 0$,
- $F^n(O) = P_n = (0, y_0)$, where $y_0 < -\mu$,
- All points P₁P₂...P_{n-1} are on the right,
- Fixed point A is inside the triangle $P_1 P_{n+1} Q$,
- Q is in $P_1P_2...P_nP_{n+1}$.



Figure: Markov partition

(日)

Maths Project







Xitian Huang (UoM)

Maths Project

10 June 2022 7 / 13



Xitian Huang (UoM)

Maths Project

10 June 2022 7 / 13



Xitian Huang (UoM)

Maths Project

10 June 2022 7 / 13



2 7 / 13

Perturbation



Two kinds of perturbations \Rightarrow Two kinds of bifurcations

- which side P_2 is on? (Determine τ_R, δ_R)
- Is P_4 in or out of the triangle? (Determine τ_L, δ_L)

→ ∃ →

Perturbation



Two kinds of perturbations \Rightarrow Two kinds of bifurcations

- which side P_2 is on? (Determine τ_R, δ_R)
- Is P_4 in or out of the triangle? (Determine τ_L, δ_L)

(I) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1)) < ((1))

Continuity of the map ensures the existence of attractor

Perturbation



<ロト <問ト < 目ト < 目ト

Perturbation



what are the new boundaries?

Xitian	Huang	(UoM)

э

< □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Critical Curves

Given a two-dimensional non-invertible differentiable map $T : \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$, an invariant absorbing area A.

Critical Curve LC

Locus of points having two or more coincident preimages.

Define $\gamma = A \cap LC$, the boundary of the ∂A of the absorbing area A satisfies

$$\partial A \subset igcup_{k=1}^m T^k(\gamma)$$

for some integer *m*.

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Boundaries



Images of OQ1:

$$OQ_1 \rightarrow P_1Q_2 - \begin{bmatrix} OP_1 \rightarrow P_1P_2 - \begin{bmatrix} P_1Q_1 \rightarrow P_2Q_2 \rightarrow P_3Q_3 \\ P_2Q_1 \rightarrow P_3Q_2 \rightarrow P_4Q_3 \\ OQ_2 \rightarrow P_1Q_3 \rightarrow P_2Q_4 \end{bmatrix}$$

Xitian Huang (UoM)

10 June 2022 11 / 13

æ



Xitian Huang (UoM)

Maths Project

10 June 2022 12 / 13



10 June 2022 12 / 13

3

<ロト <問ト < 目ト < 目ト





Xitian Huang (UoM)

Maths Project





Xitian Huang (UoM)

Maths Project

10 June 2022 12 / 13

- small neighbourhood perturbation
- piecewise continuous map
- finite many sides
- $\Rightarrow \mathsf{New} \ \mathsf{attractors}$

< □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >