



## Simpósio de Matemática em Comemoração aos 60 anos do Curso de Matemática da UFES

### Dinâmica Discreta: O caos através da função logística

Luiza Chiabai dos Santos<sup>1</sup>, Ginnara Mexia Souto<sup>2</sup>

<sup>1,2</sup>Universidade Federal do Espírito Santo

[luiza.chibai@gmail.com](mailto:luiza.chibai@gmail.com), [ginnara.souto@ufes.br](mailto:ginnara.souto@ufes.br)

**Palavras-chave:** modelagem; sistemas discretos; funções caóticas.

#### 1. Introdução

A dinâmica discreta permite analisar a estabilidade e modelar o comportamento de sistemas complexos e não lineares, como os regimes caóticos. Em especial, quando aplicada à Biologia na modelagem populacional, é crucial para entender e prever a dinâmica de populações, o que auxilia na tomada de decisões nas áreas da saúde, ecologia e economia, por exemplo.

O presente trabalho trata-se de uma pesquisa teórica, realizada através de uma atividade desenvolvida no PET Matemática da Universidade Federal do Espírito Santo (Ufes), intitulada Estudo Dirigido. O objetivo deste trabalho consiste em realizar uma introdução aos sistemas dinâmicos discretos a partir de algumas definições e teoremas da área e, com esses conhecimentos prévios, apresentar uma aplicação em um modelo de crescimento populacional.

#### 2. Metodologia

O estudo apresentado a seguir foi baseado nos resultados do livro *A first course in discrete dynamical systems* de Richard A. Holmgren e teve como conteúdos prévios tópicos de análise real, como continuidade e derivação e também tópicos de topologia na reta, como ponto fixo. Para a melhor compreensão dos objetos estudados, foi utilizado o software Geogebra. A partir desses conteúdos foram trabalhados pontos periódicos, atratores e repulsores, órbitas e bifurcações, até a obtenção dos resultados adiante.

### 3. Resultados Principais

Um sistema dinâmico discreto pode ser caracterizado como uma função que é composta por ela mesma diversas vezes, o que chamamos de *iteração de funções*. Por exemplo, dada a função  $f(x) = x^3$ , a sua segunda iterada, é  $f^2(x) = (x^3)^3 = x^9$ . O comportamento dos pontos a partir das iterações da função é chamado de dinâmica da função, com isso, é possível modelar diversos problemas práticos, como o crescimento de uma população.

Em geral, modelos com uma função do tipo  $f(x) = px$  são chamados de modelo exponencial. Esse tipo de função tem suas limitações para modelar problemas de crescimento populacional, visto que, dado um  $x > 1$  real,  $\lim_{n \rightarrow \infty} f(x)^n = 0$  se  $|p| < 1$  e  $\lim_{n \rightarrow \infty} f(x)^n = \infty$  se  $|p| \geq 1$ .

Um modelo mais sofisticado para este problema é feito utilizando a função logística, dada por  $h(x) = rx(1 - x)$ . Analisando a dinâmica da função logística quando  $r > 2 + \sqrt{5}$  é possível obter os seguintes resultados:

- I. O conjunto de pontos que permanecem no intervalo  $[0, 1]$  com as iterações de  $h$  formam um conjunto de *Cantor*. Denotando esse conjunto por  $\Lambda$ , definimos  $\Lambda = \{x | h^n(x) \in [0, 1]\}$ . Prova-se que os pontos periódicos de  $\Lambda$  são densos em  $\Lambda$ . Assim, os pontos periódicos de  $h$  são densos em  $\Lambda$ .
- II.  $h : \Lambda \rightarrow \Lambda$  é *topologicamente transitiva* em  $\Lambda$ . O que significa que, para quaisquer intervalos abertos  $U$  e  $V$  que intersectam  $\Lambda$ , existem  $z \in U \cap \Lambda$  e um natural  $n$  tal que  $h^n(z) \in V$ .
- III.  $h : \Lambda \rightarrow \Lambda$  exibe *sensibilidade às condições iniciais*. Ou seja, existe algum  $\delta > 0$  tal que para quaisquer  $x \in \Lambda$  e  $\epsilon > 0$ , existem  $y \in \Lambda$  e um natural  $n$  tais que  $|x - y| < \epsilon$  e  $|h^n(x) - h^n(y)| > \delta$ .

Com isso, conclui-se que função logística,  $h(x) = rx(1 - x)$ , é *caótica* (DEVANEY, 1989). As funções caóticas possuem uma certa regularidade, evidenciada pelo fato de que sempre é possível encontrar uma órbita periódica em cada vizinhança de cada ponto do domínio. Por outro lado, o domínio é bem misturado a partir das iterações, pois ao escolher qualquer conjunto aberto do domínio, é possível encontrar um ponto em qualquer outro conjunto aberto que é levado ao primeiro conjunto através da iteração da função. Além disso, mesmo as pequenas mudanças na condição inicial podem surtir em resultados excessivamente diferentes sob a iteração da função.

Buscando exemplificar uma aplicação da função logística em um modelo de crescimento populacional, considera-se uma população de peixes que cresce segundo a função  $h(x) = rx(1 - x/N)$ , com  $N = 1000$ ,  $r = 4$  e  $x$  em anos. Tomando o número inicial de peixes como  $a_1 = 200$ , nos próximos 5 anos teremos:

- $a_2 = h(a_1) = 4 \cdot 200(1 - \frac{200}{1000}) = 640$

- $a_3 = h(a_2) = 4 \cdot 640(1 - \frac{640}{1000}) \approx 922$

...

- $a_6 = h(a_5) = 4 \cdot 585(1 - \frac{822}{1000}) \approx 585$

Agora, tomando  $a_1 = 205$ , nos próximos 5 anos teremos:

- $a_2 = h(a_1) = 4 \cdot 205(1 - \frac{200}{1000}) \approx 652$

- $a_3 = h(a_2) = 4 \cdot 562(1 - \frac{652}{1000}) \approx 908$

...

- $a_6 = h(a_5) = 4 \cdot 891(1 - \frac{891}{1000}) \approx 388$

Após 5 anos, é notável a diferença da população partindo de valores iniciais próximos. Isso ocorre porque  $h$  é caótica quando  $r = 4$ .

#### 4. Conclusão

O estudo dos sistemas dinâmicos discretos, especialmente por meio da função logística, revela como equações aparentemente simples podem descrever comportamentos extremamente complexos.

Em complemento, a variação do parâmetro  $r$  na função logística desempenha um papel central na definição do comportamento do sistema. Quando o parâmetro de crescimento é pequeno, a sequência tende a estabilizar-se em um valor fixo, representando um equilíbrio populacional. À medida que esse parâmetro aumenta, surgem oscilações periódicas e, posteriormente, comportamentos caóticos. Essa transição entre estabilidade e caos evidencia sua relevância no estudo de sistemas dinâmicos.

#### 5. Referências

- [1] HOLMGREN, Richard A. *A first course in discrete dynamical systems*. Nova Iorque: Springer, 1996.
- [2] DEVANEY, R. *An Introduction to Chaotic Dynamical Systems, 2nd edition*. Addison-Wesley, 1989