# Arnold diffusion for a Hamiltonian with 3 + 1/2 degrees of freedom

Amadeu Delshams Albert Granados Rodrigo G. Schaefer

Universitat Politècnica de Catalunya Lab of Geometry and Dynamical Systems - UPC

Santander, February 5<sup>th</sup>, 2019 Congreso Bienal de la Real Sociedad Matemática Espanõla

< □ > < @ > < 注 > < 注 > ... 注

## Global instability

#### What is Global instability in Hamiltonian systems?

Assume a Hamiltonian system given by the Hamiltonian:

$$H(q, p, I, \varphi) = h_0(q, p, I) + \varepsilon h_1(q, p, I, \varphi, t).$$
(1)

For 
$$\varepsilon = 0$$
,  
 $\dot{I} = \frac{\partial h_0}{\partial \varphi} = 0 \Rightarrow I = \text{constant.}$  (2)

There exists a global instability in the variable I if for a  $\varepsilon \neq 0$ , there exists an orbit of the system (1) such that

$$\triangle I := |I(T) - I(0)| = \mathcal{O}(1).$$
(3)

This instability is also called Arnold diffusion.

Rodrigo G. Schaefer (UPC)

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > <

## Table of contents

- Arnold example
- 2 The a priori unstable system
- Inner dynamics
- Outer dynamics
- 5 Classification of the crests
- 6 An example of pseudo-orbit



## Arnold example The origin

In 1964, V.I. Arnold proposed an example of a nearly-integrable Hamiltonian with 2+1/2 degrees of freedom

$$H(q, p, \varphi, I, t) = rac{1}{2} \left( p^2 + I^2 
ight) + \varepsilon (\cos q - 1) \left( 1 + \mu (\sin \varphi + \cos t) 
ight),$$

and asserted that given any  $\delta, K > 0$ , for any  $0 < \mu \ll \varepsilon \ll 0$ , there exists a trajectory of this Hamiltonian system such that

$$I(0) < \delta$$
 and  $I(T) > K$  for some time  $T > 0$ .

Notice that this a global instability result for the variable I, since

$$\dot{I}=-rac{\partial H}{\partial arphi}=-arepsilon \mu(\cos q-1)\cos arphi$$

is zero for  $\varepsilon = 0$ , so I remains constant, whereas I can have a drift of finite size for any  $\varepsilon > 0$  small enough.

## Arnold example The origin

Arnold's Hamiltonian can be written as a nearly-integrable autonomous Hamiltonian with 3 degrees of freedom

$$H^*(q, p, \varphi, I, s, A) = \frac{1}{2} \left( p^2 + I^2 \right) + A + \varepsilon (\cos q - 1) \left( 1 + \mu (\sin \varphi + \cos s) \right),$$

which for  $\varepsilon = 0$  is an integrable Hamiltonian  $h(p, I, A) = \frac{1}{2} (p^2 + I^2) + A$ . Since *h* satisfies the (Arnold) *isoenergetic nondegeneracy* 

$$\begin{vmatrix} D^2 h & Dh \\ Dh^\top & 0 \end{vmatrix} = -1 \neq 0$$

By the KAM theorem proven by Arnold in 1963, the 5D phase space of H is filled, up to a set of relative measure  $O(\sqrt{\varepsilon})$ , with 3D-invariant tori  $\mathcal{T}_{\omega}$  with Diophantine frequencies  $\omega = (\omega_1, \omega_2, 1)$ :

$$|k_1\omega_1+k_2\omega_2+k_0|\geq \gamma/|k|^{ au}$$
 for any  $0
eq (k_1,k_2,k_0)\in\mathbb{Z},$ 

where  $\gamma = O(\sqrt{\varepsilon})$ , and  $\tau \ge 2$ .

## The a priori unstable system

#### The result

Consider a pendulum and two s plus a time periodic perturbation depending on three harmonics in the variables  $\varphi = (\varphi_1, \varphi_2)$  and s:

$$\mathcal{H}_{\varepsilon}(p,q,l,\varphi,s) = \pm \left(\frac{p^2}{2} + \cos q - 1\right) + \frac{\Omega_1 l_1^2}{2} + \frac{\Omega_2 l_2^2}{2} + \varepsilon h(q,\varphi,s) \quad (4)$$

$$h(q,\varphi,s) = f(q)g(\varphi,s),$$
  

$$f(q) = \cos q, \qquad g(\varphi,s) = a_1 \cos \varphi_1 + a_2 \cos \varphi_2 + a_3 \cos s.$$
(5)

#### Theorem

Consider the Hamiltonian (4)+(5). Assume  $a_1a_2a_3 \neq 0$  and  $|a_1/a_3| + |a_2/a_3| < 0.625$ . Then, for every  $\delta < 1$  and R > 0 there exists  $\varepsilon_0 > 0$  such that for every  $0 < |\varepsilon| < \varepsilon_0$ , given  $|I_{\pm}| \leq R$ , there exists an orbit  $\tilde{x}(t)$  and T > 0, such that

$$|I(\tilde{x}(0)) - I_{-}| \leq \delta$$
 and  $|I(\tilde{x}(T)) - I_{+}| \leq \delta$ .

- To review the construction of scattering maps initiated in [Delshams-Llave-Seara00], designed to detect global instability.
- To play with the parameter  $\mu_1 = a_1/a_3$  and  $\mu_2 = a_2/a_3$  to show their influence in our mechanism.
- To present some diffusion results for this concrete model with 3 + 1/2 degrees of freedom.

We deal with an a priori unstable Hamiltonian [Chierchia-Gallavotti94].

In the unperturbed case  $\varepsilon = 0$ , the Hamiltonian  $H_0$  is integrable formed by the standard pendulum plus two rotors

$$H_0(p,q,l,arphi,s) = \pm \left(rac{p^2}{2} + \cos q - 1
ight) + rac{\Omega_1 l_1^2}{2} + rac{\Omega_2 l_2^2}{2}$$

 $I = (I_1, I_2)$  is constant:  $\triangle I := |I(T) - I(0)| \equiv 0.$ 

For any  $0 < \varepsilon \ll 1$ , there is a finite drift in the action of the rotor *I*:  $\triangle I = O(1)$ , so we have global instability.

In short, this is also frequently called Arnold diffusion.

Rodrigo G. Schaefer (UPC)

< 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 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Basically, we ensure the Arnold diffusion performing the following scheme:

- To construct iterates under several Scattering maps and the Inner map, giving rise to diffusing pseudo-orbits.
- To use previous results about Shadowing [Fontich-Martín00], [Gidea-Llave-Seara14] for ensuring the existence of real orbits close to the pseudo-orbits.

#### An example of pseudo-orbit

As an illustration of our mechanics, we show an example for 2 + 1/2degrees of freedom:

$$\mathcal{H}_{\varepsilon}(p,q,l,arphi) = \pm \left(rac{p^2}{2} + \cos q - 1
ight) + rac{l^2}{2} + \varepsilon \cos q \left(\mu \cos arphi + \cos s
ight).$$

This case was studied in [Delshams - S. 2017].



Rodrigo G. Schaefer (UPC)

10 / 29

We have two important dynamics associated to the system: the inner and the outer dynamics on a large invariant object  $\widetilde{\Lambda}$ .

$$\widetilde{\Lambda} = \{(0,0,I,arphi, s); I \in [-I^*,I^*]^2, (arphi, s) \in \mathbb{T}^3\}.$$

is a 5D Normally Hyperbolic Invariant Manifold (NHIM) with associated 6D stable  $W^{s}_{\varepsilon}(\widetilde{\Lambda})$  and unstable  $W^{u}_{\varepsilon}(\widetilde{\Lambda})$  invariant manifolds.

- The *inner dynamics* is the dynamics restricted to  $\widetilde{\Lambda}$ . (Inner map)
- The outer dynamics is the dynamics along the invariant manifolds of  $\widetilde{\Lambda}$ . (Scattering map)

Remark: Due to the form of the perturbation,  $\widetilde{\Lambda} = \widetilde{\Lambda}_{\varepsilon}$  (not essential).

#### Inner dynamics

As we have  $g(\varphi, s) = a_1 \cos \varphi_1 + a_2 \cos \varphi_2 + a_3 \cos s$ , the inner dynamics is described by the Hamiltonian system with the Hamiltonian

$$\mathcal{K}(I,\varphi,s) = \frac{\Omega_1 l_1^2}{2} + \frac{\Omega_2 l_2^2}{2} + \varepsilon \left( a_1 \cos \varphi_1 + a_2 \cos \varphi_2 + \frac{1}{23 \cos z} \right).$$

In this case the inner dynamics is integrable.



## Outer dynamics Scattering map

Let  $\Lambda$  be a NHIM with invariant manifolds intersecting transversally along a homoclinic manifold  $\Gamma$ . A scattering map is a map S defined by  $S(\tilde{x}_{-}) = \tilde{x}_{+}$  if there exists  $\tilde{z} \in \Gamma$  satisfying

$$|\phi_t^{\varepsilon}( ilde{z}) - \phi_t^{\varepsilon}( ilde{x}_{\mp})| \longrightarrow 0 ext{ as } t \longrightarrow \mp \infty$$

that is,  $W^{u}_{\varepsilon}(\tilde{x}_{-})$  intersects transversally  $W^{s}_{\varepsilon}(\tilde{x}_{+})$  in  $\tilde{z}$ .



## Outer dynamics Scattering map

S is an exact symplectic map [Delshams-Llave-Seara08] and takes the form:

$$\mathcal{S}_{\varepsilon}(I, \varphi, s) = \left(I + \varepsilon \, rac{\partial \mathcal{L}^*}{\partial heta}(I, heta) + \mathcal{O}(\varepsilon^2), heta - \varepsilon \, rac{\partial \mathcal{L}^*}{\partial I}(I, heta) + \mathcal{O}(\varepsilon^2), s
ight),$$

where  $\theta = \varphi - Is$  and  $\mathcal{L}^*(I, \theta)$  is the Reduced Poincaré function, or more simply in the variables  $(I, \theta)$ :

$$\mathcal{S}_{arepsilon}(I, heta) = \left(I + arepsilon rac{\partial \mathcal{L}^*}{\partial heta}(I, heta) + \mathcal{O}(arepsilon^2), heta - arepsilon rac{\partial \mathcal{L}^*}{\partial I}(I, heta) + \mathcal{O}(arepsilon^2)
ight),$$

- The variable s remains fixed under  $S_{\varepsilon}$ : it plays the role of a parameter
- Up to first order in  $\varepsilon$ ,  $S_{\varepsilon}$  is the  $-\varepsilon$ -time flow of the Hamiltonian  $\mathcal{L}^*(I, \theta)$
- The scattering map jumps  $\mathcal{O}(\varepsilon)$  distances along the level curves of  $\mathcal{L}^*(I,\theta)$

Now, we are going to construct the Reduced Poincaré function  $\mathcal{L}^*$ .

イロト 不得 トイヨト イヨト 二日

To get a scattering map we search for homoclinic orbits to  $\tilde{\Lambda}_{\varepsilon}$ 

#### Proposition

Given  $(I, \varphi, s) \in [-I^*, I^*]^2 imes \mathbb{T}^3$ , assume that the real function

$$au \in \mathbb{R} \longmapsto \mathcal{L}(I, \varphi - I \tau, s - \tau) \in \mathbb{R}$$

has a non degenerate critical point  $au^*$  = au(I, arphi, s), where

$$\mathcal{L}(I,\varphi,s) = \int_{-\infty}^{+\infty} (\cos q_0(\sigma) - \cos 0) g(\varphi + I\sigma, s + \sigma; 0) d\sigma.$$

Then, for  $0 < |\varepsilon|$  small enough, there exists a transversal homoclinic point  $\tilde{z}$  to  $\tilde{\lambda}_{\varepsilon}$ , which is  $\varepsilon$ -close to the point  $\tilde{z}^*(I, \varphi, s) = (p_0(\tau^*), q_0(\tau^*), I, \varphi, s) \in W^0(\tilde{\Lambda})$ :

$$ilde{z} = ilde{z}(I, arphi, s) = (p_0( au^*) + O(arepsilon), q_0( au^*) + O(arepsilon), I, arphi, s) \in W^u(\widetilde{\Lambda}_arepsilon) \, \oplus \, W^s(\widetilde{\Lambda}_arepsilon).$$

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

In our model  $q_0(t) = 4 \arctan e^t$ ,  $p_0(t) = 2/\cosh t$  is the separatrix for positive p of the standard pendulum  $P(q, p) = p^2/2 + \cos q - 1$ . For our  $g(\varphi, s) = a_1 \cos \varphi_1 + a_2 \cos \varphi_2 + a_3 \cos s$ , the Melnikov potential becomes

$$\mathcal{L}(I,\varphi,s) = A_1(I_1)\cos\varphi_1 + A_2(I_2)\cos\varphi_2 + A_3\cos s,$$
  
where  $A_i(I_i) = \frac{2\pi\Omega_i I_i a_i}{\sinh\left(\frac{\Omega_i I_i \pi}{2}\right)}$ ,  $i = \{1,2\}$  and  $A_3 = \frac{2\pi a_3}{\sinh\left(\frac{\pi}{2}\right)}$ .

Rodrigo G. Schaefer (UPC)

Finally, the function  $\mathcal{L}^*(I, \theta)$  can be defined:

Definition

The Reduced Poincaré function is

$$\mathcal{L}^*(I, \theta) = \mathcal{L}(I, \varphi - I \tau^*(I, \varphi, s), s - \tau^*(I, \varphi, s)),$$

where  $\theta = \varphi - I s$ .

Therefore the definition of  $\mathcal{L}^*(I, \theta = \varphi - Is)$  depends on the function  $\tau^*(I, \varphi, s)$ . So, we need to calculate  $\tau^*$  to obtain the  $\mathcal{L}^*$ .

Rodrigo G. Schaefer (UPC)

From the Proposition given above, we look for  $\tau^*$  such that  $\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \tau}(I, \varphi - I \tau^*, s - \tau^*) = 0.$ 

Different view-points for  $au^* = au^*(I, arphi, s)$ 

- Look for critical points of  $\mathcal{L}$  on the straight line, called NHIM line  $R(I, \varphi, s) = \{(I, \varphi I \tau, s \tau), \tau \in \mathbb{R}\}.$
- Look for intersections between  $R(I, \varphi, s) = \{(I, \varphi I \tau, s \tau), \tau \in \mathbb{R}\}$  and a crest which is a surface of equation

$$rac{\partial \mathcal{L}}{\partial au}(I, arphi - I au, s - au)|_{ au = 0} = 0.$$

Note that the crests are characterized by  $\tau^*(I, \varphi, s) = 0$ . The crests were introduced in [Delshams-Huguet11]. A similar construction appears in [Davletshin-Treschev16].

・ロト ・ 一下 ・ ト ・ ト ・ ト

#### Definition - Crests [Delshams-Huguet11]

For each I, we call crest C(I) the set of surfaces in the variables  $(\varphi, s)$  of equation

$$\langle (\omega, 1) \cdot \nabla_{(\varphi, s)} \mathcal{L}^*(I, \varphi, s) \rangle = 0,$$
 (6)

where  $\omega_i = \Omega_i I_i$ .

which in our case can be rewritten as

$$\mu_1 \alpha(\omega_1) \, \sin \varphi_1 + \mu_2 \alpha(\omega_2) \sin \varphi_2 + \sin s = 0,$$

where  $\mu_i = a_i/a_3$  and

$$\alpha(\omega_i) = \frac{\omega_i^2 \sinh(\frac{\pi}{2})}{\sinh(\frac{\pi\omega_i}{2})}.$$

•  $\mathcal{L}^*(I, \theta)$  is nothing else but  $\mathcal{L}$  evaluated on the crest  $\mathcal{C}(I)$ .

•  $\theta = \varphi - Is$  is constant on the NHIM line  $R(I, \varphi, s)$ 

< ロ > < 同 > < 三 > < 三 >

## Understanding the behavior of the crests $\psi$ Understanding the behavior of the Reduced Poincaré function $\psi$ Understanding the Scattering map

Rodrigo G. Schaefer (UPC)

Arnold diffusion

Bienal RSME19 20 / 29

## Classification of the crests $0 < |\mu_1| + |\mu_2| < 0.97$

• For  $|\mu\alpha(I)| < 1$ , there are two crests  $\mathcal{C}_{M,m}(I)$  parameterized by:

$$s = \xi_M(I, \varphi) = -\arcsin(\mu_1 \alpha(\omega_1) \sin \varphi_1 + \mu_2 \alpha(\omega_2) \sin \varphi_2) \mod 2\pi$$
(7)

$$\xi_m(I,\varphi) = \arcsin(\mu_1\alpha(\omega_1)\sin\varphi_1 + \mu_2\alpha(\omega_2)\sin\varphi_2) + \pi \mod 2\pi$$



They are "horizontal" crests

Rodrigo G. Schaefer (UPC)

Arnold diffusion

Bienal RSME19 21 / 29

#### For $0 < |\mu_1| + |\mu_2| < 0.625$ :

- For each *I*, the NHIM line *R*(*I*, φ, s) and the crest C<sub>M,m</sub>(*I*) has only one intersection point.
- The scattering map S<sub>M</sub> associated to the intersections between C<sub>M</sub>(I) and R(I, φ, s) is well defined for any φ ∈ T. Analogously for S<sub>m</sub>, changing M to m. In the variables (I, θ = φ − Is), both scattering maps S<sub>M</sub>, S<sub>m</sub> are globally well defined.

#### For $0.625 < |\mu_1| + |\mu_2| < 0.97$ :

- There are tangencies between  $C_{M,m}(I, \varphi)$  and  $R(I, \varphi, s)$ . For some value of  $(I, \varphi, s)$ , there are 3 points in  $R(I, \varphi, s) \cap C_{M,m}(I)$ .
- This implies that there are 3 scattering maps associated to each crest with different domains.(Multiple Scattering maps)

イロト 不得 トイヨト イヨト 二日

 $0.97 < |\mu_1| + |\mu_2|$ 

For  $|\mu_1|, |\mu_2| < 0.97$ :

- The crests C(I) are horizontal or unseparated.
- For some value of *I* there are NHIM lines which are tangent to the crests. Again, we have multiple scattering maps.



#### "Unseparated" crests

Rodrigo G. Schaefer (UPC)

 $0.97 < |\mu_1| + |\mu_2|$ 

For 0.97  $< |\mu_1|$  or 0.97  $< |\mu_2|$ 

- The crests C(I) can be horizontal, vertical or unseparated
- For some value of *I* there are NHIM lines which are tangent to the crests.



Example of "vertical" crests

Rodrigo G. Schaefer (UPC)

#### Theorem (Arnold diffusion for a two-parameter family)

Consider the Hamiltonian (4)+(5). Assume  $a_1a_2a_3 \neq 0$  and  $|a_1/a_3| + |a_2/a_3| < 0.625$ . Then, for every  $\delta < 1$  and R > 0 there exists  $\varepsilon_0 > 0$  such that for every  $0 < |\varepsilon| < \varepsilon_0$ , given  $|I_{\pm}| \leq R$ , there exists an orbit  $\tilde{x}(t)$  and T > 0, such that

$$|I(\tilde{x}(0)) - I_{-}| \leq \delta$$
 and  $|I(\tilde{x}(T)) - I_{+}| \leq \delta$ .

#### Remark

Actually, we can prove that given any two actions  $I_{\pm}$  and any path  $\gamma(s)$  joining them in the actions space, there exists an orbit  $\tilde{x}(t)$  such that  $I(\tilde{x}(t))$  is  $\delta$ -close to  $\gamma(\Psi(t))$  for some parameterization  $\Psi$ .

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

## Arnold diffusion Highways

We define a Highway as an invariant set  $\mathcal{H} = \{(I, \Theta(I))\}$  of the Hamiltonian given by the reduced Poincaré function  $\mathcal{L}^*(I, \theta)$  which is contained in the level energy  $\mathcal{L}^*(I, \theta) = A_3$ . It is therefore a Lagrangian manifold, there exists a function F(I) such that  $\Theta(I) = \nabla F(I)$ . Therefore,

$$\frac{\partial \Theta_1}{\partial l_2} = \frac{\partial \Theta_2}{\partial l_1}, \text{ i.e., } \frac{\partial^2 F}{\partial l_2 \partial l_1} = \frac{\partial^2 F}{\partial l_1 \partial l_2}.$$

#### Proposition

Consider the Hamiltonian (4)+(5). Assume  $a_1a_2a_3 \neq 0$  and  $|a_1/a_3| + |a_2/a_3| < 0.625$ . For  $I_1$  and  $I_2$  close to infinity, the function F takes the asymptotic form

$$F(I) = \frac{3\pi}{2} (I_1 + I_2) - \sum_{i=1,2} \frac{2a_i \sinh(\pi/2)}{\pi^4 \Omega_i} (\pi^3 \omega_i^3 + 6\pi^2 \omega_i^2 + 24\pi \omega_i + 48) e^{-\pi \omega_i/2} + \mathcal{O}(\omega_1^2 \omega_2^2 e^{\pi(\omega_1 + \omega_2)/2}),$$

Arnold diffusion

## **Highways**



#### Proposition

Assume  $a_1a_2a_3 \neq 0$  and  $|a_1/a_3| + |a_2/a_3| < 0.625$  in Hamiltonian (4)+(5). Let  $(I^h, \Theta(I^h))$  a Highway. For  $I_2$ ,  $I_1 \gg 1$ , we have

$$I_2^h = rac{\Omega_1}{\Omega_2} I_1^h + rac{2}{\pi \Omega_2} \log\left(rac{\Omega_2 a_2}{\Omega_1 a_1}
ight),$$

and for  $I_2$ ,  $I_1 \ll -1$ ,

$$I_2^h = \frac{\Omega_1}{\Omega_2} I_1^h + \frac{2}{\pi \Omega_2} \log \left( \frac{\Omega_1 \mathbf{a}_1}{\Omega_2 \mathbf{a}_2} \right),$$

Arnold diffusion Highways

#### Proposition (Highways in a very special case)

Consider the Hamiltonian (4)+(5) and  $a_1 = a_2 = a$  satisfying  $2|a/a_3| < 0.625$  and  $\Omega_1 = \Omega_2 = \Omega$ . Let  $\mathcal{O} = \{(I^0, \theta^0), \dots, (I^N, \theta^N)\}$  be an orbit in a highway,  $N \in \mathbb{N}$  such that  $I_1^0 = I_2^0$  and  $\theta_1^0 = \theta_2^0$ . Then,  $I_1^i = I_2^i = \overline{I}^i$  and  $\theta_1^i = \theta_2^i = \overline{\theta}^i$  for any  $i \in \{0, \dots, N\}$  and can be described by

$$\bar{\theta}_{h}(\bar{I}) = \begin{cases} \arccos\left(\frac{A_{3}(1-f(\bar{I}))}{A(\bar{I})}\right) + \bar{\omega} \arccos(f(\bar{I})), & \bar{I} \leq 0; \\ \arccos\left(\frac{A_{3}(1-f(\bar{I}))}{A(\bar{I})}\right) - \bar{\omega} \arccos(f(\bar{I})), & I > 0; \end{cases}$$

or

$$\bar{\theta}_{H}(I) = \begin{cases} -\arccos\left(\frac{A_{3}(1-f(\bar{I}))}{A(\bar{I})}\right) - \bar{\omega}\arccos(f(\bar{I})), & \bar{I} \leq 0; \\ -\arccos\left(\frac{A_{3}(1-f(\bar{I}))}{A(\bar{I})}\right) + \bar{\omega}\arccos(f(\bar{I})), & \bar{I} > 0; \end{cases}$$

where  $f(\overline{I}) = \overline{\omega}A_3 - \sqrt{A_3^2 + (\overline{\omega} - 1)\overline{I}^2A^2(\overline{I})} / \left[A_3(\overline{\omega}^2 - 1)\right]$  and  $\overline{\omega} = \overline{I}\Omega_1$ .

Thank you very much.

Muchas gracias.

Moltes gràcies.

Muito obrigado.

◆□▶ ◆□▶ ◆臣▶ ◆臣▶ 臣 のへで

- Delshams, de la LLave , Seara. A Geometric Approach to the Existence of Orbits with Unbounded Energy in Generic Periodic Perturbations by a Potential of Generic Geodesic Flows of  $\mathbb{T}^2$ .*Comm. Math. Phys..* 2000.
- Delshams, de la Llave, Seara. A geometric mechanism for diffusion in Hamiltonian systems overcoming the large gap problem: heuristic and rigorous verification on a model.*Mem. Amer. Math. Soc.*. 2006.
- Delshams, de la Llave, Seara. Instability of high dimensional Hamiltonian systems: Multiple resonances do not impede diffusion. *Advances in Mathematics*. 2016.
- Delshams, Huguet. Geography of resonanes and Arnold diffusion in a priori unstable Hamiltonian systems. *Nonlinearity*. 2009.

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > <

- Delshams, Huguet. A geometric mechanism of diffusion: Rigorous verification in a priori unstable Hamiltonian systems. *J. Differential Equations*. 2011.
- Delshams, Schaefer. Arnold Diffusion for a complete family of perturbations. *Regular and Chaotics Dynamics*. 2017.
- Delshams, Schaefer. Arnold diffusion for a complete family of perturbations with two independent harmonics. *Arxiv*. 2017.
- Gidea, de la Llave, Seara. A general mechanism of diffusion in Hamiltonian systems: Qualitative results. *arXiv*. 2014.
- Treschev. Evolution of slow variables in a priori unstable Hamiltonian systems. *Nonlinearity* . 2004.

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