

# РЕАКЦІЙНІ РІВНЯННЯ

---

# Однорідні динамічні системи

Постановка задачі

$$\frac{dx}{dt} = f(x, t), \quad x(0) = x_0$$

Потенціальні системи

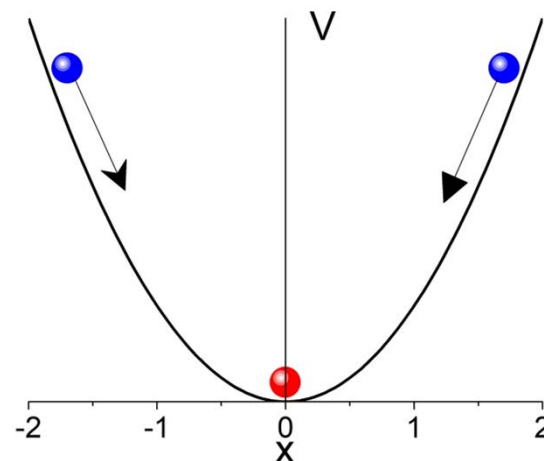
$$\frac{dx}{dt} = f(x), \quad f(x) = -\frac{dV}{dx}, \quad x(0) = x_0$$

Стаціонарні стани

$$\frac{dx}{dt} = 0 \Rightarrow f(x) = 0$$

Приклад:

$$V(x) = x^2$$



# Однорідні динамічні системи

Потенціальні системи

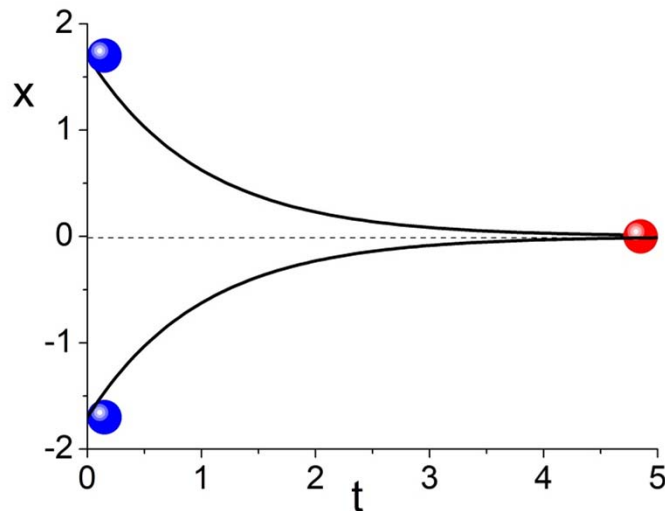
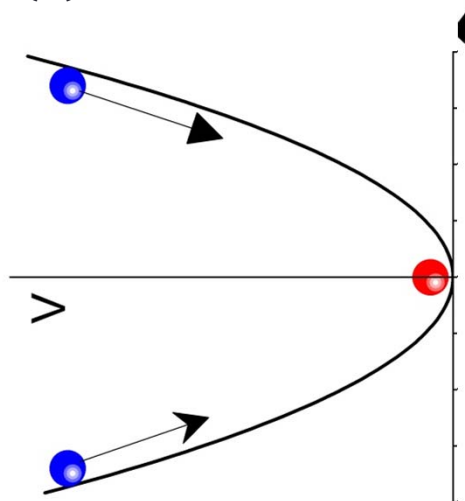
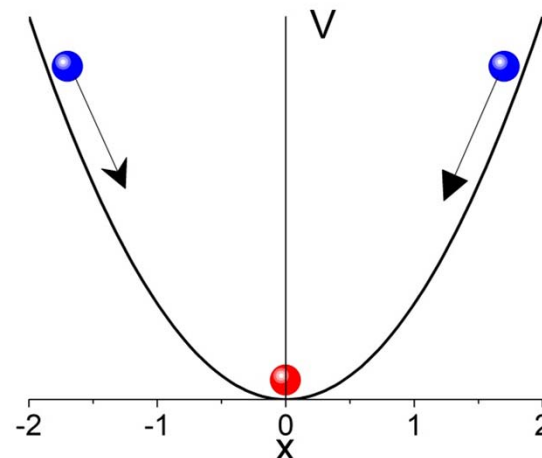
$$\frac{dx}{dt} = f(x), \quad f(x) = -\frac{dV}{dx}, \quad x(0) = x_0$$

Стаціонарні стани

$$\frac{dx}{dt} = 0 \Rightarrow f(x) = 0$$

Приклад:

$$V(x) = x^2$$



# Однорідні динамічні системи

Потенціальні системи

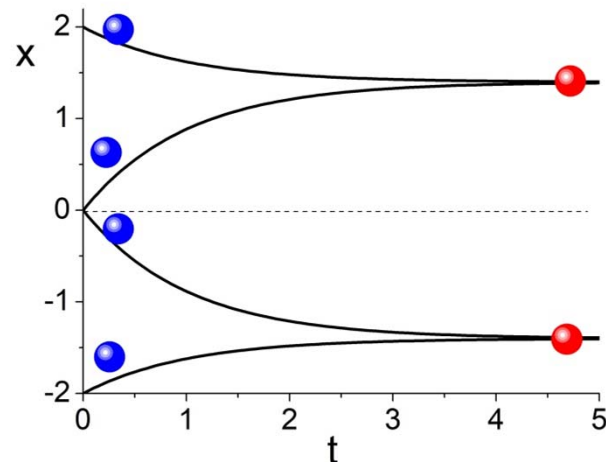
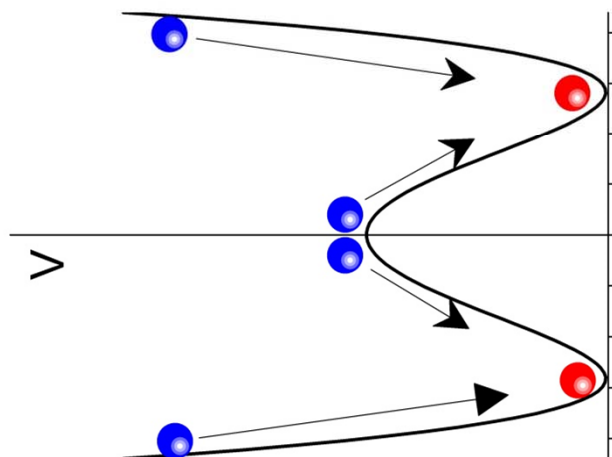
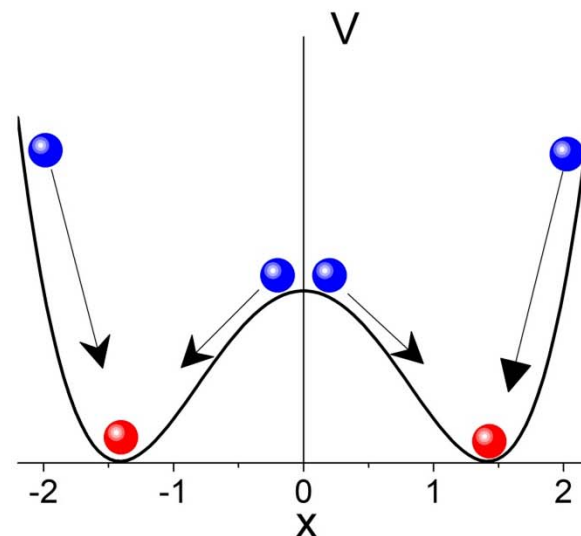
$$\frac{dx}{dt} = f(x), \quad f(x) = -\frac{dV}{dx}, \quad x(0) = x_0$$

Стаціонарні стани

$$\frac{dx}{dt} = 0 \Rightarrow f(x) = 0$$

Приклад:

$$V(x) = ax^4 - x^2$$



# Однорідні динамічні системи

Потенціальні системи

$$\frac{dx}{dt} = f(x), \quad f(x) = -\frac{dV}{dx}, \quad x(0) = x_0$$

Стаціонарні стани  $x_i$

$$\frac{dx}{dt} = 0 \Rightarrow f(x) = 0$$

$$f(x) = 0 \Rightarrow 2x - 4ax^3 = 0 \Rightarrow x_1 = 0; \quad x_{2,3} = \pm \frac{1}{\sqrt{2a}}$$

Стійкість стаціонарних станів:

$$f(x) = f(x_i) + \left. \frac{df}{dx} \right|_{x=x_i} (x - x_i) + \dots; \quad \delta x = (x - x_i)$$

Розв'язок

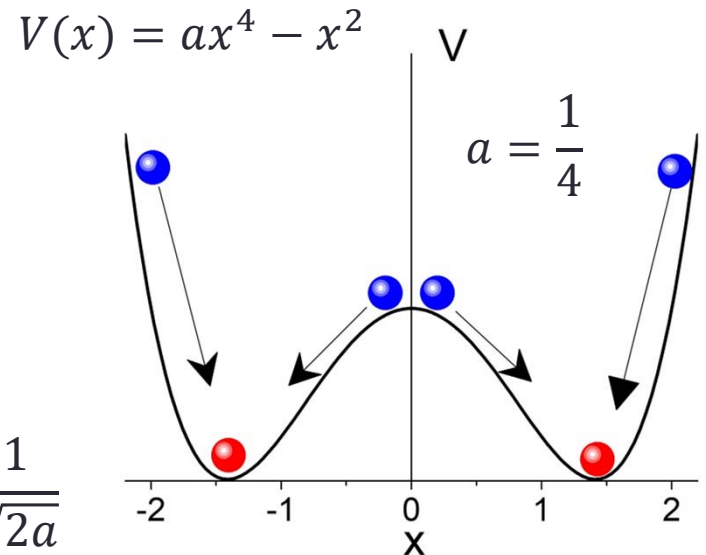
$$\delta x \propto \exp(\lambda t): \quad \frac{dx}{dt} = \frac{d\delta x}{dt} = \lambda \cdot \delta x; \quad f(x_i) = 0$$

Характеристичне рівняння

$$\lambda \cdot \delta x = \left. \frac{df}{dx} \right|_{x=x_i} \delta x \Rightarrow \lambda = \left. \frac{df}{dx} \right|_{x=x_i}$$

$\lambda < 0$  – стійкий стан

$\lambda > 0$  – нестійкий стан



# Формування структур адсорбату на поверхнях тонких плівок

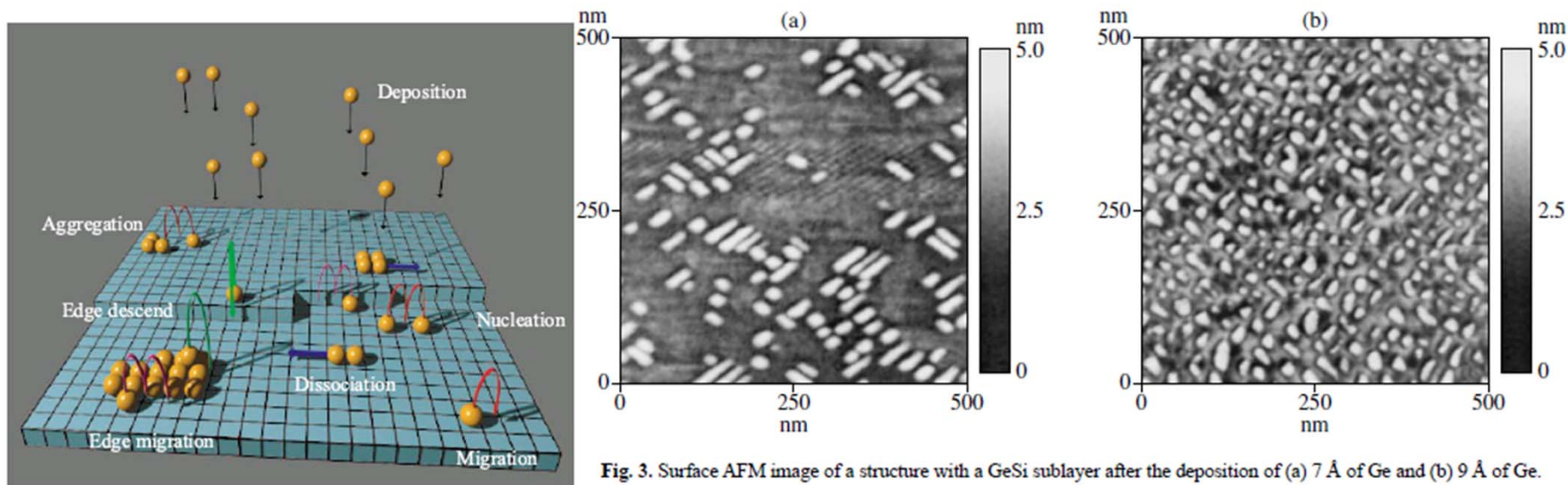
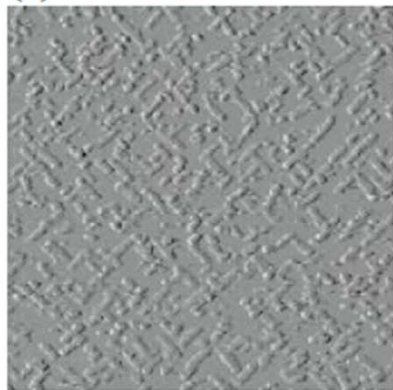
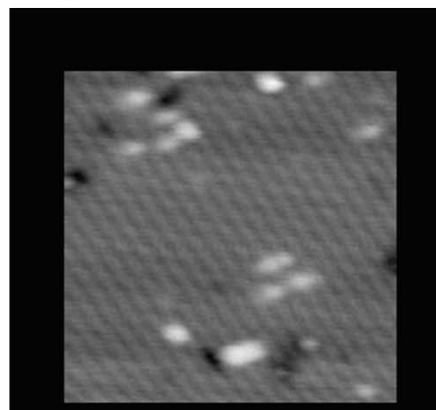


Fig. 3. Surface AFM image of a structure with a GeSi sublayer after the deposition of (a) 7 Å of Ge and (b) 9 Å of Ge.

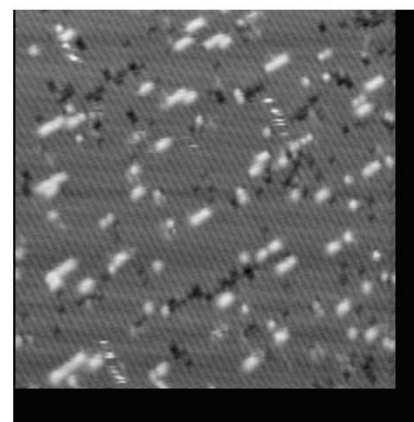
(c)  $T = 130\text{ }^{\circ}\text{C}$



(d)  $T = 140\text{ }^{\circ}\text{C}$



1-dim



surface

# Математична модель

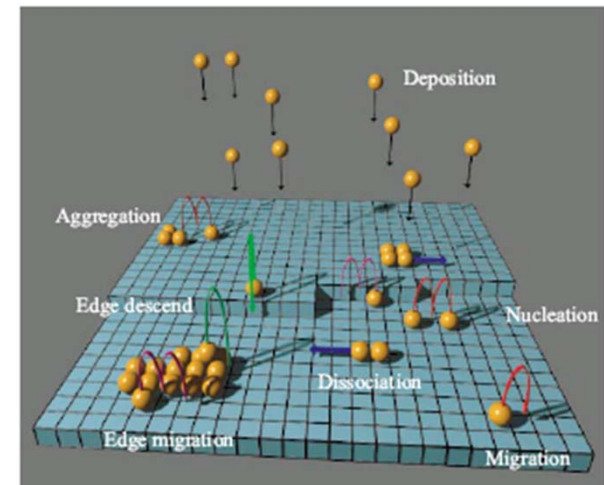
The local coverage at surface:  $x(\mathbf{r}, t) \in [0, 1]$ .

$$\frac{dx}{dt} = f(x),$$

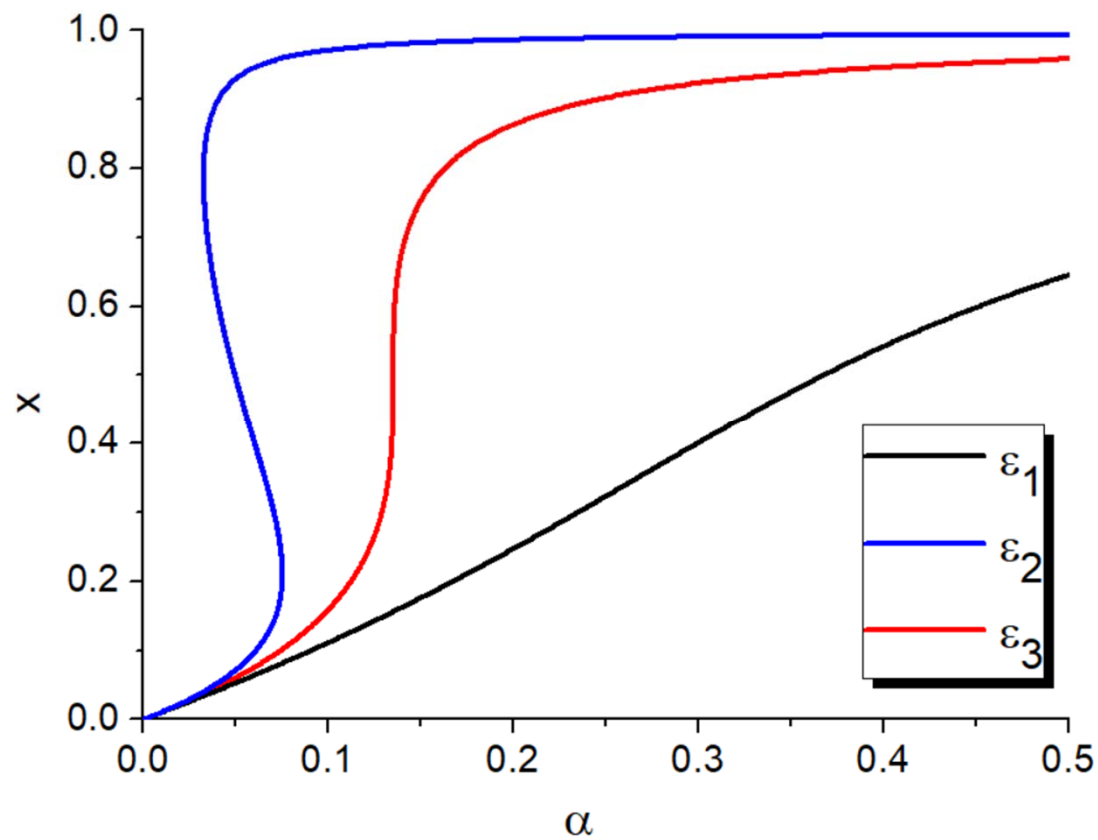
Equilibrium chemical reactions:  $f(x) = \text{adsorption} + \text{desorption}$

- adsorption term:  $k_a p(1 - x)$
- desorption term:  $-k_d x$ ,  $k_d = k_{d0} \exp(U(r)/T)$

$$\frac{dx}{dt} = \alpha(1 - x) - x \exp(-\varepsilon x)$$

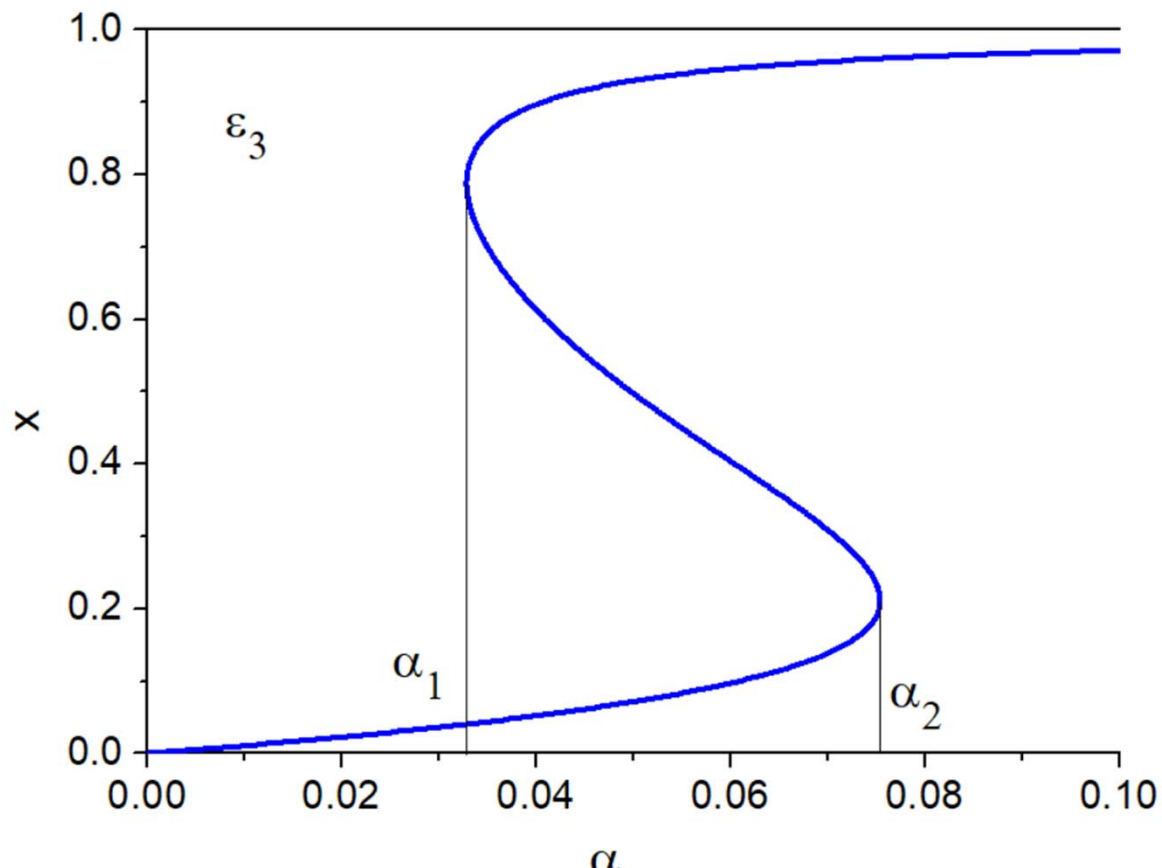


$$\frac{dx}{dt} = \alpha(1 - x) - x \exp(-\varepsilon x)$$





$$\frac{dx}{dt} = \alpha(1 - x) - x \exp(-\varepsilon x)$$



# Стійкість стаціонарних станів

$$\frac{dx}{dt} = \alpha(1 - x) - x \exp(-\varepsilon x)$$

$$\frac{dx}{dt} = f(x) \quad \frac{df}{dx} = -\alpha - (1 - \varepsilon x) \exp(-\varepsilon x)$$

Стійкість стаціонарних станів:

$$f(x) = f(x_i) + \left. \frac{df}{dx} \right|_{x=x_i} (x - x_i) + \delta x; \quad \delta x = (x - x_i)$$

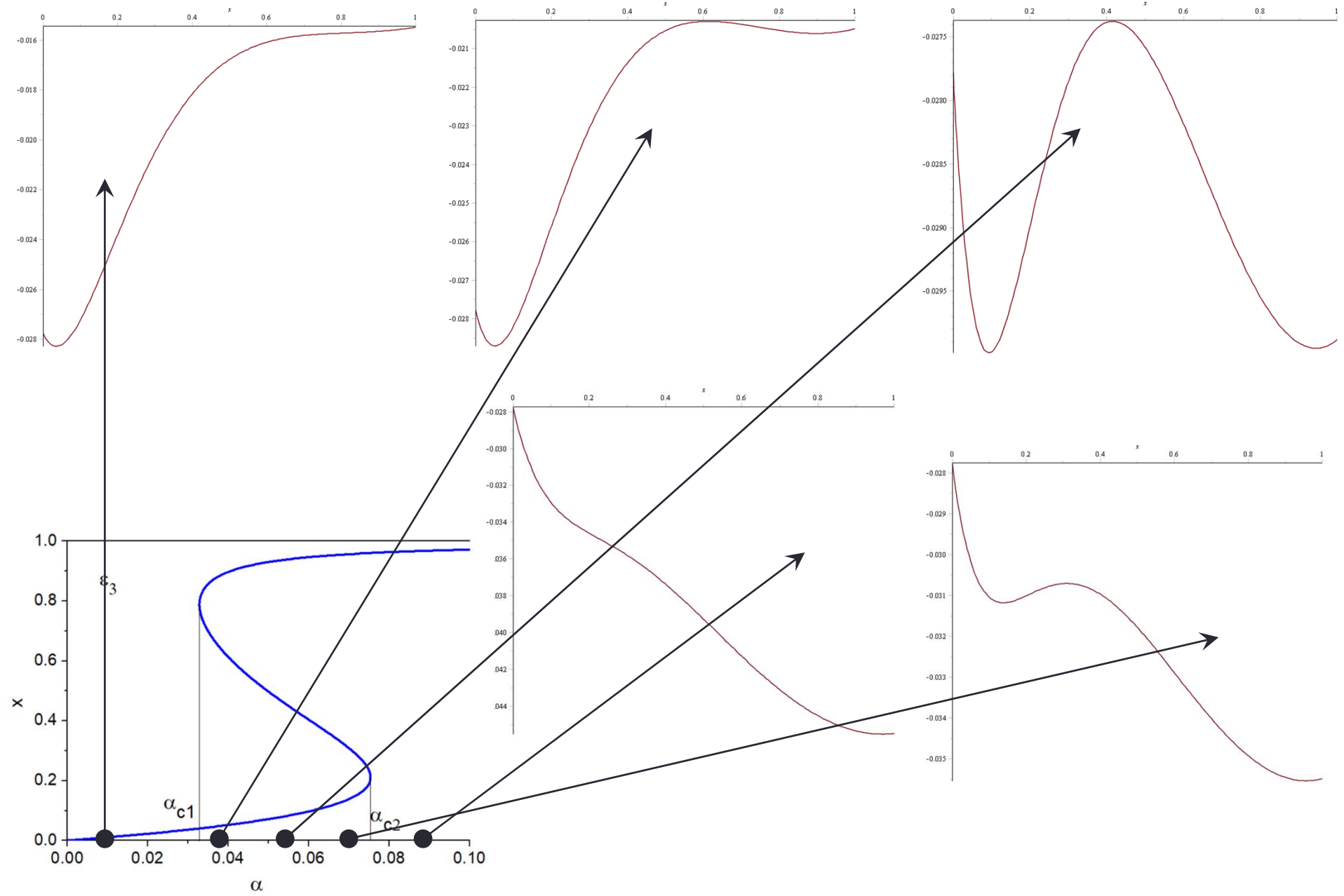
Розв'язок

$$\delta x \propto \exp(\lambda t): \quad \frac{dx}{dt} = \frac{d\delta x}{dt} = \lambda \cdot \delta x; \quad f(x_i) = 0$$

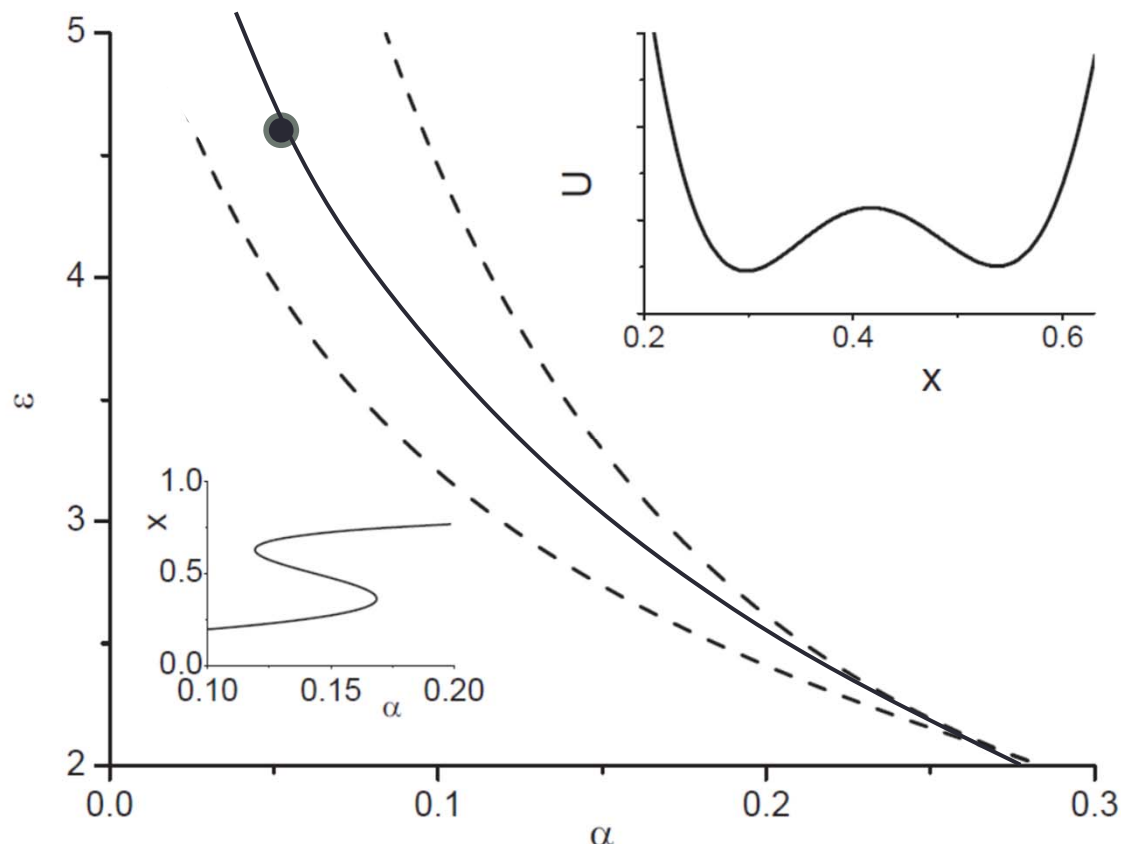
Характеристичне рівняння

$$\lambda \cdot \delta x = \left. \frac{df}{dx} \right|_{x=x_i} \delta x \Rightarrow \lambda = \left. \frac{df}{dx} \right|_{x=x_i}$$

$\lambda < 0$  – стійкий стан  
 $\lambda > 0$  – нестійкий стан



$$\frac{dx}{dt} = \alpha(1 - x) - x \exp(-\varepsilon x)$$



# Системи нелінійних рівнянь

- Система Лоренца

$$\bullet \begin{cases} \tau_x \frac{dx}{dt} = \sigma(y - x) \\ \tau_y \frac{dy}{dt} = x(r - z) - y \\ \tau_z \frac{dz}{dt} = xy - bz \end{cases}$$

- Адіабатичне наближення:

- $\tau_x \ll \tau_y; \tau_x \ll \tau_z; \tau_y = \tau_z$

- $\tau_x = 0 \rightarrow \frac{dx}{dt} = 0 \rightarrow x = y$

- $\begin{cases} \frac{dy}{dt} = y(r - z) - y \\ \frac{dz}{dt} = y^2 - bz \end{cases}$

# Системи нелінійних рівнянь

$$\bullet \begin{cases} \frac{dy}{dt} = y(r - z) - y \\ \frac{dz}{dt} = y^2 - bz \end{cases}$$

Стаціонарні стани:

$$\frac{dy}{dt} = 0; \frac{dz}{dt} = 0$$

$$bz = y^2 \rightarrow z = \frac{y^2}{b}$$

$$y\left(r - \frac{y^2}{b}\right) - y = 0; \rightarrow y = 0; r - \frac{y^2}{b} = 1 \rightarrow \frac{y^2}{b} = r - 1 \rightarrow y = \pm\sqrt{b(r - 1)}$$

# Системи нелінійних рівнянь

$$\bullet \begin{cases} \frac{dy}{dt} = f(y, z) \\ \frac{dz}{dt} = g(y, z) \end{cases}$$

Стаціонарні стани:

$$f(y, z) = 0; g(y, z) = 0$$

Матриця Якобі

$$M = \begin{pmatrix} \frac{df(y, z)}{dy} - \lambda & \frac{df(y, z)}{dz} \\ \frac{dg(y, z)}{dy} & \frac{dg(y, z)}{dz} - \lambda \end{pmatrix}$$

$$\det(M) = 0 \rightarrow \lambda$$