

Protokoll zum Versuch Nichtlineare Dynamik und Chaos

Nicolas Heimann, Jesse Hinrichsen

Universität Hamburg

2015

Zusammenfassung

1 Einleitung

Alle Plottings und Simulationen aus dem Versuch haben wir im Rahmen des Versuches selber implementiert. Dafür wählten wir als Programmiersprache Python2.7 und nutzten OpenGL4.1 und OpenCL für Berechnungen und Visualisierungen. Der Quellcode ist online über github einsehbar: https://github.com/keksnicoh/gl_plotting_experimental.

Im folgenden bezeichnet $f^2(x) = f(f(x))$

2 Logistische Abbildung

Die logistische Abbildung ist gegeben durch $f(x_n) = x_{n+1} = rx_n(1 - x_n)$. Es zeigt sich dass diese einfache Funktionsvorschrift bereits chaotisches Verhalten an den Tag legt, welches wir im folgenden Abschnitt genauer untersucht haben. Zunächst haben wir ein Bifurkations Diagramm der logistischen Abbildung erzeugt indem wir den Parameter r gegen Iterationspunkte aufgetragen haben. Dabei fixierten wir jeweils ein r und erzeugten eine Folge $x_0 \dots x_{1000}$ von welcher wir $x_{500} \dots x_{1000}$ auf die y-Achse aufgetragen haben (Abbildung N). Das Bifurkationsdiagramm lässt sich in mehrere Bereiche unterteilen. Bis $r = 3$ haben laufen die $x_{500} \dots x_{1000}$ auf den gleichen Fixpunkt zu. An $r = 3$ gabelt sich das Diagramm in zwei Äste aus (Periodenverdoppelung). An $r = 3.449$ gibt es eine weitere Periodenverdopplung und es ist eine Selbstähnlichkeit mit dem Bereich um $r = 3$ zu erkennen (Fraktale Strukturen). Ab $r = 3.569$ entsteht ein chaotischer Bereich in welchem sich aber noch Strukturen feststellen lassen (Bögen, Punkte auf geraden, freie Bereiche).

2.1 Fixpunkte / Stabilitätsbedingung

Gilt für den Parameter $0 < r < 1$ dann konvergiert $f^n(x)$ gegen 0, denn $f^n(x)$ ist ein Polynom vom Grad $2n$. Bildet die Funktion einen Punkt idempotent ab, so handelt es sich um einen Fixpunkt, es gilt: $f^n(x^*) = x^* \forall n \iff x^* \text{ ist Fixpunkt}$. Stabilitätsbedingung

$$|f'(x^*)| < 1 \iff \text{Fixpunkt} - \text{stabil}$$

$$|f'(x^*)| > 1 \iff \text{Fixpunkt} - \text{instabil}$$

Mit $f(x^*) = rx^*(1 - x^*) = x^* \iff x^* = 1 - 1/r \vee x' = 0$ ließ sich so analytisch bestimmen, dass die Fixpunkte für $r \in [0, 1) \cup (3, 4]$ instabil für $r \in (1, 3)$ stabil sind. Abbildung N zeigt das Verhalten der

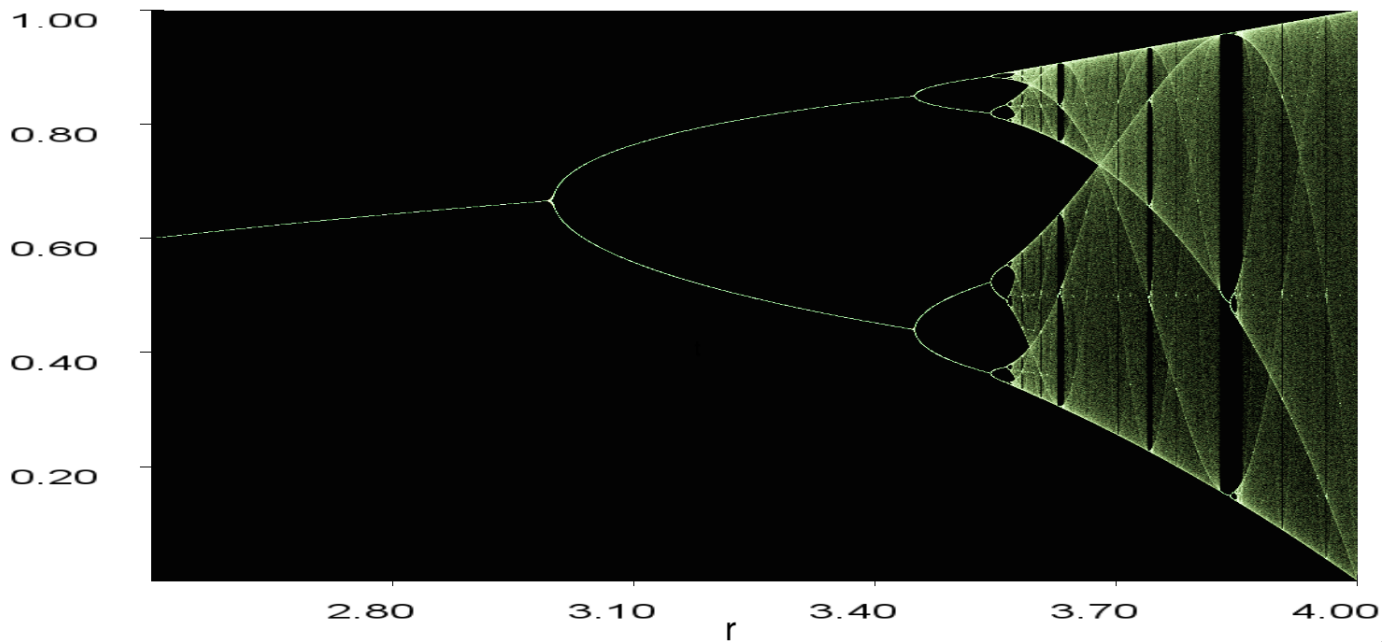


Abbildung 1: Bifurkationsdiagramm der logistischen Abbildung im Bereich $r \in [2.6, 4]$. sourcecode: prak/birukation-logistisch-no-opt.py

logistischen Funktion für zwei solche Werte für r . So lässt sich auf die Aufspaltung im Bifurkationsdiagramm (Abbildung N) für $r > 3$ verstehen. Abbildung N zeigt wie sich die Iteration jeweils für einen stabilen und einen Instabilen Wert von r verhält.

2.2 Lyapunov Exponent

Der Lyapunov Exponent beschreibt mit welcher Geschwindigkeit sich zwei naheliegende Punkte voneinander entfernen. Es gibt drei Wege den Lyapunov Exponenten zu implementieren:

Definition $\lambda(x_0) = \lim_{N \rightarrow \infty} \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \frac{1}{N} \log \left| \frac{f^N(x_0 + \epsilon) - f^N(x_0)}{\epsilon} \right|$

analytisch $\lambda(x_0) = \lim_{N \rightarrow \infty} \frac{1}{N} \sum_{i=0}^{N-1} \log f'(x)$

renormiert: $\lambda(x_0) = \lim_{N \rightarrow \infty} \frac{1}{N} \sum_{i=0}^{N-1} \log f'(x)$

In Abbildung N haben wir die drei Möglichkeiten auf die logistische Funktion angewendet. Es zeigte sich, dass die erste Möglichkeit sehr schlechte Ergebnisse im Vergleich zu den beiden letzten Methoden ergibt. Dies liegt daran, dass die selbst bei kleinen EPSILON die Funktionswerte sehr schnell divergieren und somit die Definition des Differenzenquotienten keinen Sinn ergibt. Der Lyapunov Exponent hat seine Nullstellen dort wo Periodenverdoppelnde Verzweigungen im Bifurkationsdiagramm sind. Renormierte Formel implementiert als OpenGL Shader Kernel für die logistische Abbildung:

```
float g(float r, float x) {
    return r * x * (1-x);
}
vec4 f(vec4 x) {
    float x0 = 0.4;
    float eps = 0.0001;
    float n = 10000;
    float summe = x0;
    for (int i=1; i < n; i++) {
        x0 = g(x.x, x0);
        summe += log(abs(g(x.x, x0+eps)-g(x.x, x0))/eps);
    }
    return vec4(x.x, summe/n, 0, 0.5);
}
```

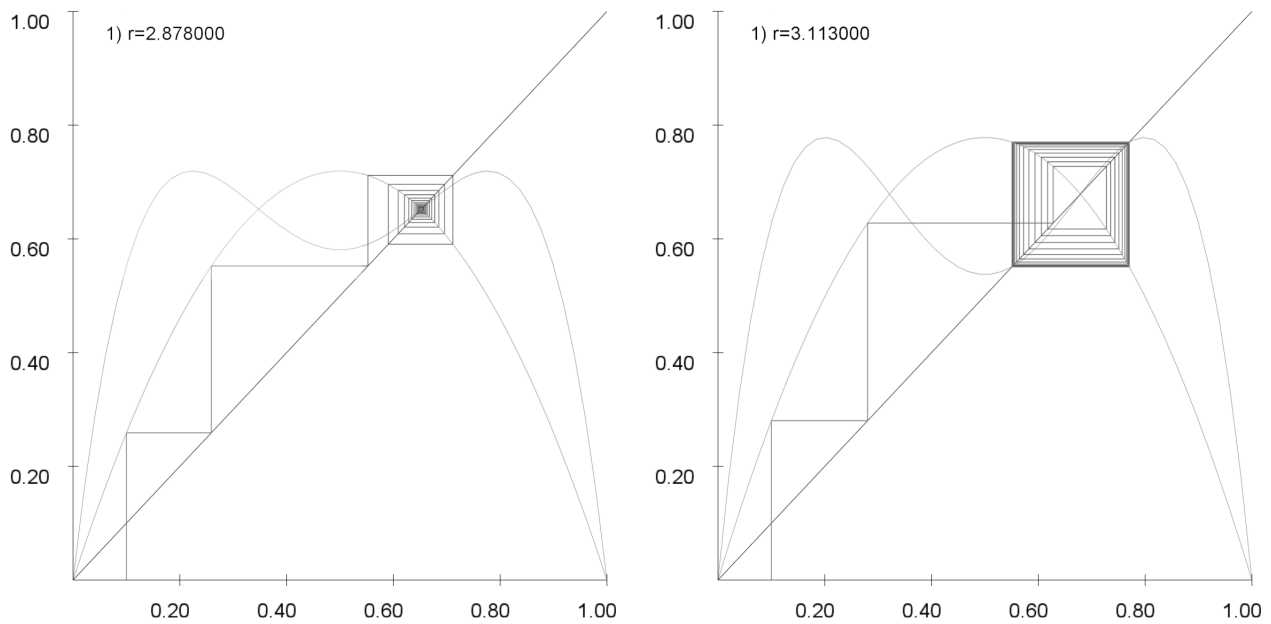


Abbildung 2: Verlauf der Iterationen bei fixierten Parameter r . Linkes Bild zeigt einen Anziehenden Fixpunkt bei $r=2.878$, rechtes Bild zeigt abstoßenden Fixpunkt bei $r=3.113$. Der Verlauf der logistischen Funktion $f(x)$ sowie $f^2(x)$ sind aufgetragen sowie die Einheitsgerade $y = x$. Als Linie Verbunden geplottet ist die Folge $(x_n, 0.0), (x_n, x_{n+1}), (x_{n+1}, x_{n+1}), (x_{n+1}, x_{n+2}), (x_{n+2}, x_{n+2}), (x_{n+2}, x_{n+3}), \dots$ Sourcecode: prak/logisitsch-no-opt-behavior.py

2.3 Feigenbaumkonstante

Die Berechnung ist schwer, und so, aber Algorithmus hat geklärt:

Wir haben einen Algorithmus implementiert welcher die ersten 5 Stellen für Superattraktive Fälle aus dem Lyapunov Exponenten ermittelt. (Quellcode: prak/feigenbaum.py).

```

searching from 1.9
looking for next start_r from 2.00000000002
searching from 2.99950000003
looking for next start_r from 3.23606797751
searching from 3.44927797752
looking for next start_r from 3.49856169934
searching from 3.54400769935
looking for next start_r from 3.55464086278
searching from 3.56439786279
looking for next start_r from 3.56666737986
found values [2.0000000000249916, 3.236067977509959, 3.498561699344952,
  3.554640862779951, 3.5666673798649517]
delta_0=4.70894301336
delta_1=4.68077099865
delta_2=4.66295961155

```

Somit konnten wir für $n = 2$ eine Feigenbaumkonstante von $\delta_2 = 4.66295961155$ numerisch berechnen. Dieser Wert weicht um 0.133671789% vom tatsächlichen Wert 4.669201016091029... (lit vorbereitung) ab.

$$\begin{aligned}
 x_{n+1} &= f_r(x_n) = rx_n(1 - x_n) \\
 \Rightarrow x_{n+2} &= r^2 x_n(1 - x_n)(1 - rx_n(1 - x_n))
 \end{aligned}$$

Fixpunktgleichung (Einerzyklus):

$$x = rx(1 - x)$$

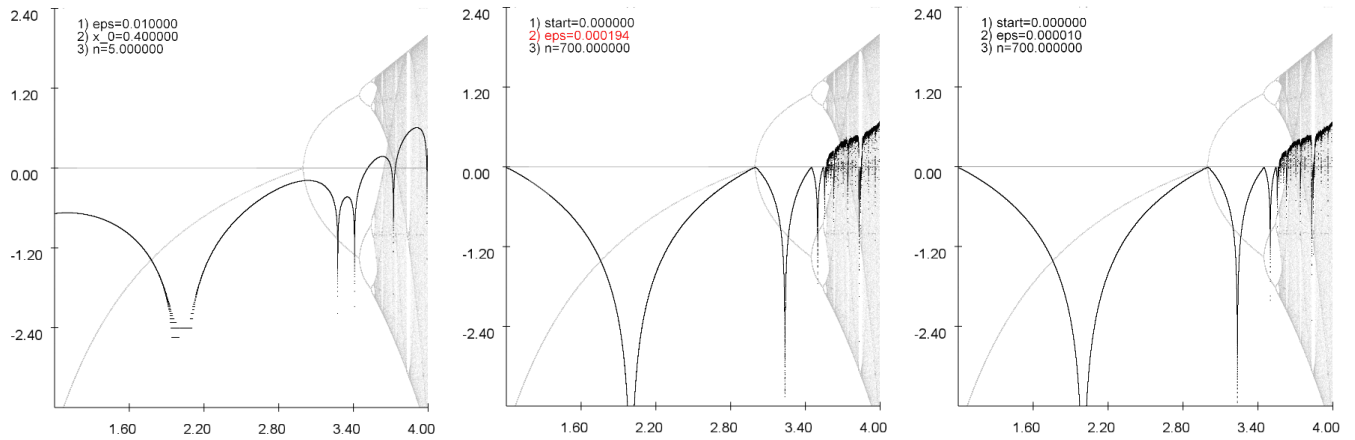


Abbildung 3: Die drei Lyapunov Exponent Implementation im Vergleich. Links: Definition, Mitte: Ableitung, Rechts: Renormiert. Die linke Implementation weist deutliche Abweichungen im Vergleich zu den anderen beiden auf und ist somit unbrauchbar. Sourcecode: prak/lyapunov.py

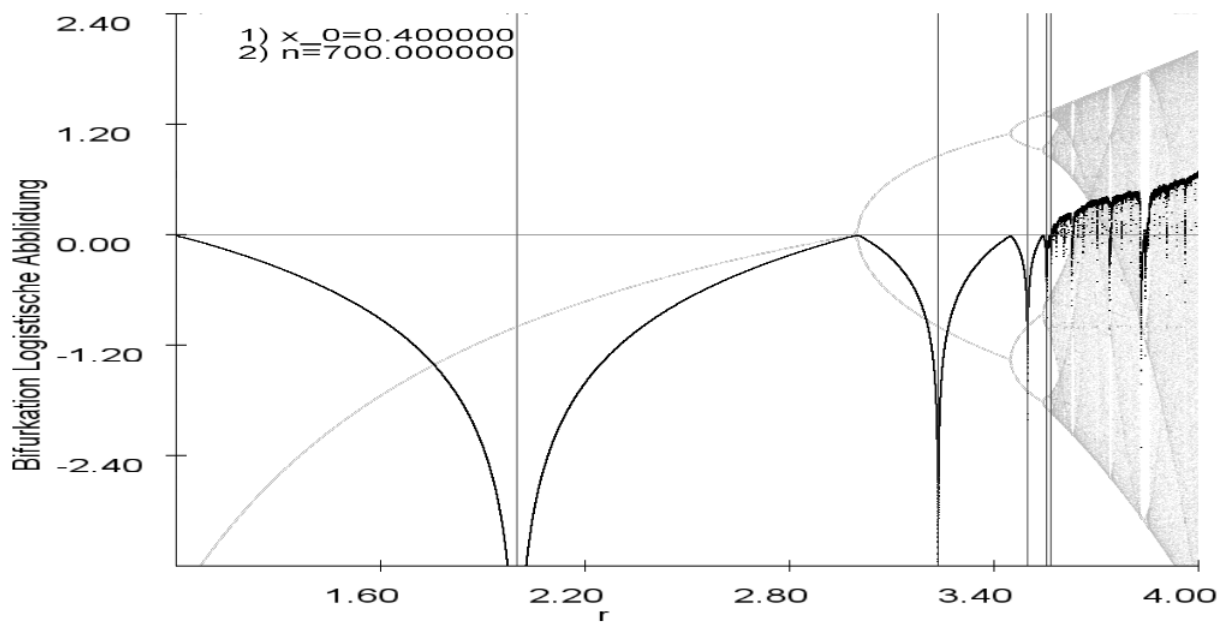


Abbildung 4: Analyse des Bifurkationsdiagrammes der logistischen Funktion. Eingezeichnet sind die $y=0$ Achse, sowie die ersten 5 Superattraktiven Stellen für r . Das Bifurkationsdiagramm wurde so translatiert und skaliert, dass es hinter dem Lyapunov Exponenten erscheint.

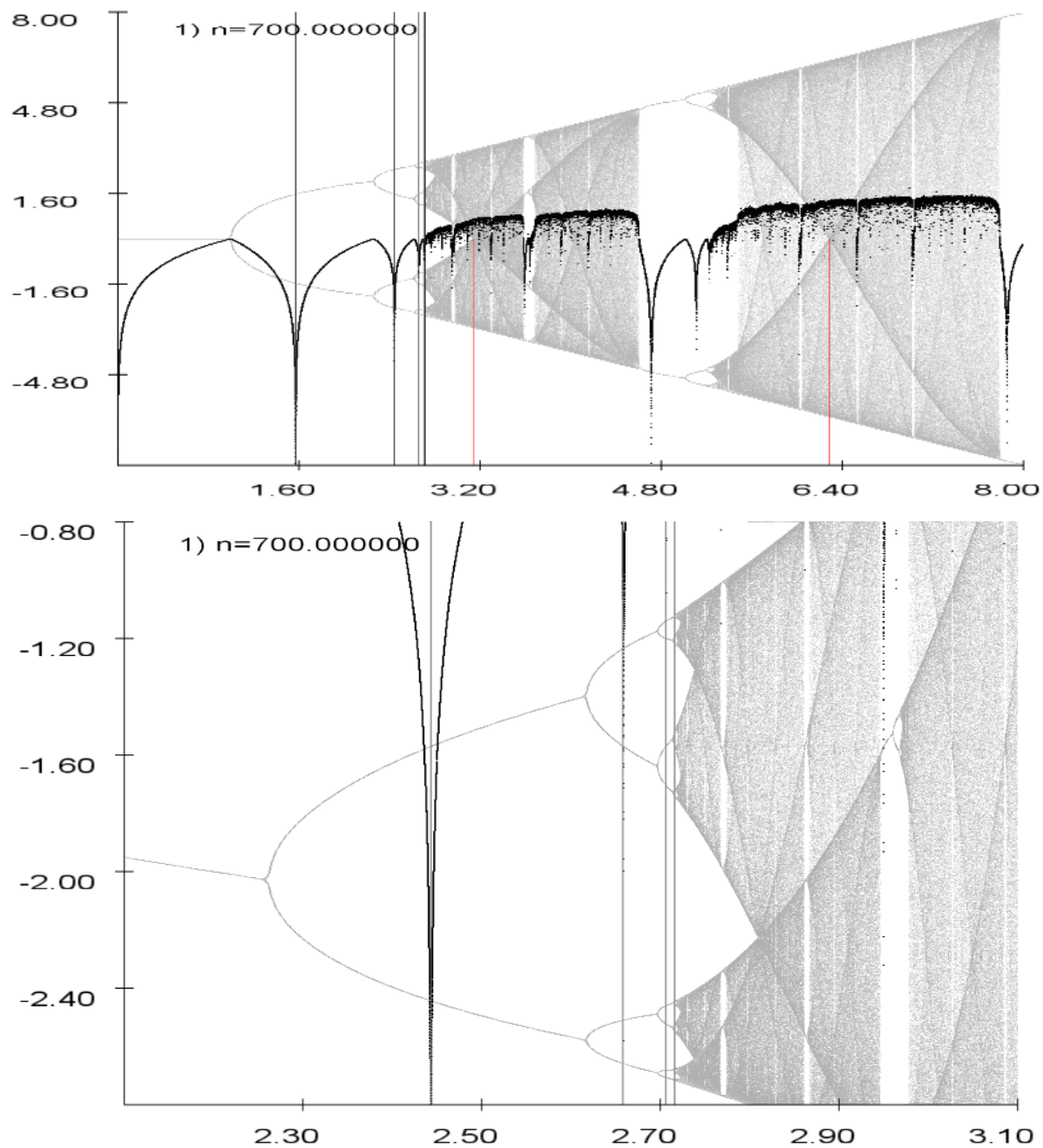


Abbildung 5: Oben: Analyse des Bifurkationsdiagrammes der sinus Abbildung. Eingezeichnet sind die $y=0$ Achse, sowie die ersten 6 Superattraktiven Stellen für r (Erste Superattraktive Stelle bei $r = 0$. Ebenfalls wurden π und 2π eingezeichnet. Unten: Vergrößerung des Ausschnittes $r \in [2.1, 3.1]$, $y \in [-2.8, -0.8]$

$$\Rightarrow x_1 = 0, x_2 = 1 - \frac{1}{r}$$

Startwerte $x=0$ und $x=1$ haben den Fixpunkt x_1 wohingegen für alle $x \in (0, 1)$ der Fixpunkt x_2 ist. Fixpunktgleichung (Zweierzyklus):

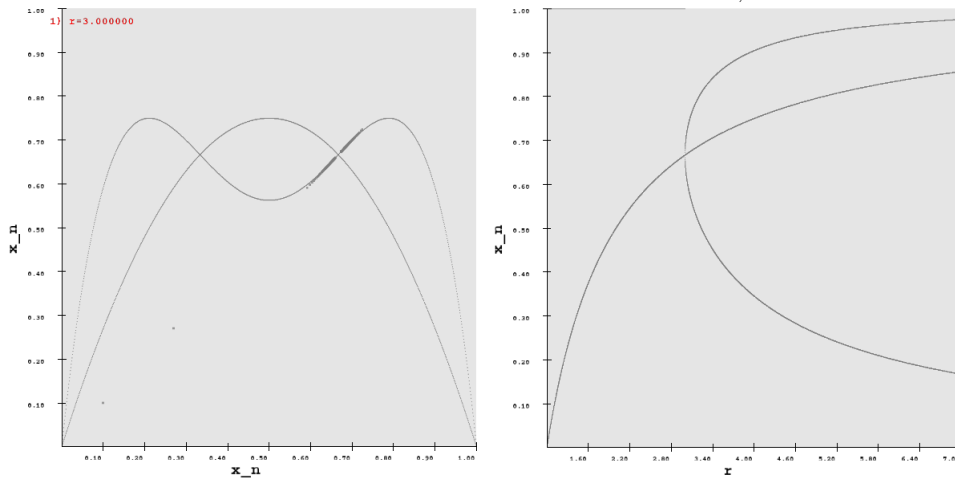
$$x = r^2 x(1-x)(1-rx(1-x))$$

$$\Rightarrow x_{3,4} = \pm \frac{\sqrt{r^2 - 2r - 3} + r + 1}{2r}$$

Damit $x_{3,4}$ reell bleibt muss $r^2 - 2r - 3 \geq 0$

$$\Rightarrow r \leq -1 \wedge r \geq 3$$

Für diesen Bereich gibt es folglich 2 weitere Fixpunkte $x_{3,4} \Leftrightarrow$ Perdiodenverdopplung



2.4 Stabilitätsbedingung

Ein Fixpunkt ist stabil, wenn gilt:

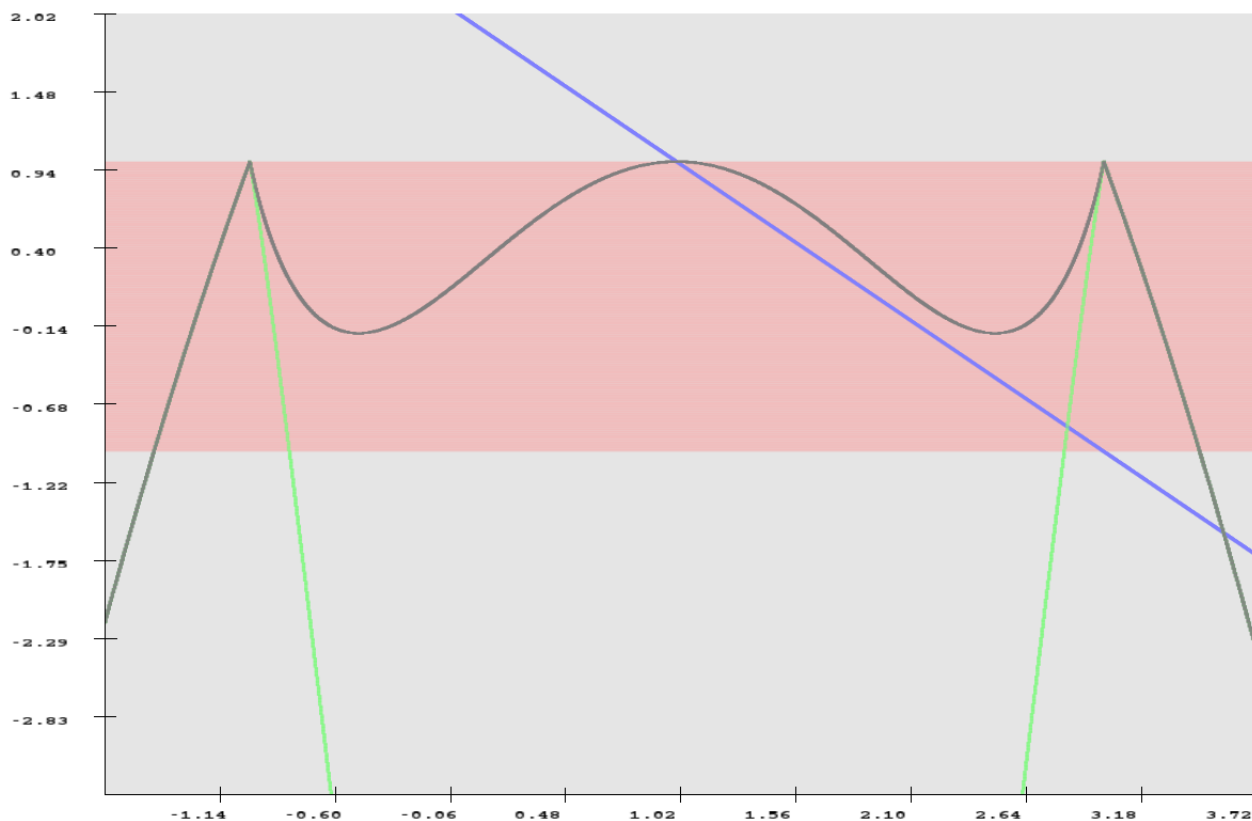
$$|f'(x)| < 1$$

Im Fall der logistischen Abbildung gilt

$$\frac{d}{dx} f(x) = r - 2rx = r(1 - 2x)$$

$$\frac{d}{dx} f^2(x) = -r^2(2x - 1)(2r(x - 1)x + 1)$$

Es gilt zu lösen, für welche r bei bekannten Fixpunkte die Stabilitätsbedingung erfüllt ist.



Grafisch lässt sich ablesen, dass der Fixpunkt $x_3 = \frac{\sqrt{r^2 - 2r - 3} + r + 1}{2r}$ (grüner Graph) für folgende Bereiche stabil ist:

$$-1.45 < r < -0.82 \Rightarrow -1.45 < r \leq -1$$

$$2.82 < r < 3.45 \Rightarrow 3 \geq r > 3.45$$

Der Fixpunkt $x_4 = \frac{-\sqrt{r^2 - 2r - 3} + r + 1}{2r}$ (grauer Graph) ist im gesamten Bereich $-1.45 < r < 3.45$ stabil aber da der Fixpunkt ebenfalls nur für $r \leq -1 \wedge r \geq 3$ existiert gilt der selbe Bereich wie für x_3 . Die Fixpunkte sind dort stabil, wo sich der graue und der grüne Graph in der Abbildung überlagern.

3 Bifurktationsdiagramm

3.1 Logistische Abbildung

asdf

3.2 Sinus Abbildung

asdf

4 Feigenbaumkonstante

4.1 Lyapunov

Eine Möglichkeit die Feigenbaumkonstante zu berechnen ist über die Nullstellen des Lyapunov-Exponenten. Gerade an diesen Stellen kommt es zu einer Periodenverdopplung. Dann lässt sich die Feigenbaumkonstante durch

$$\delta = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{a_{n-1} - a_{n-2}}{a_n - a_{n-1}}$$

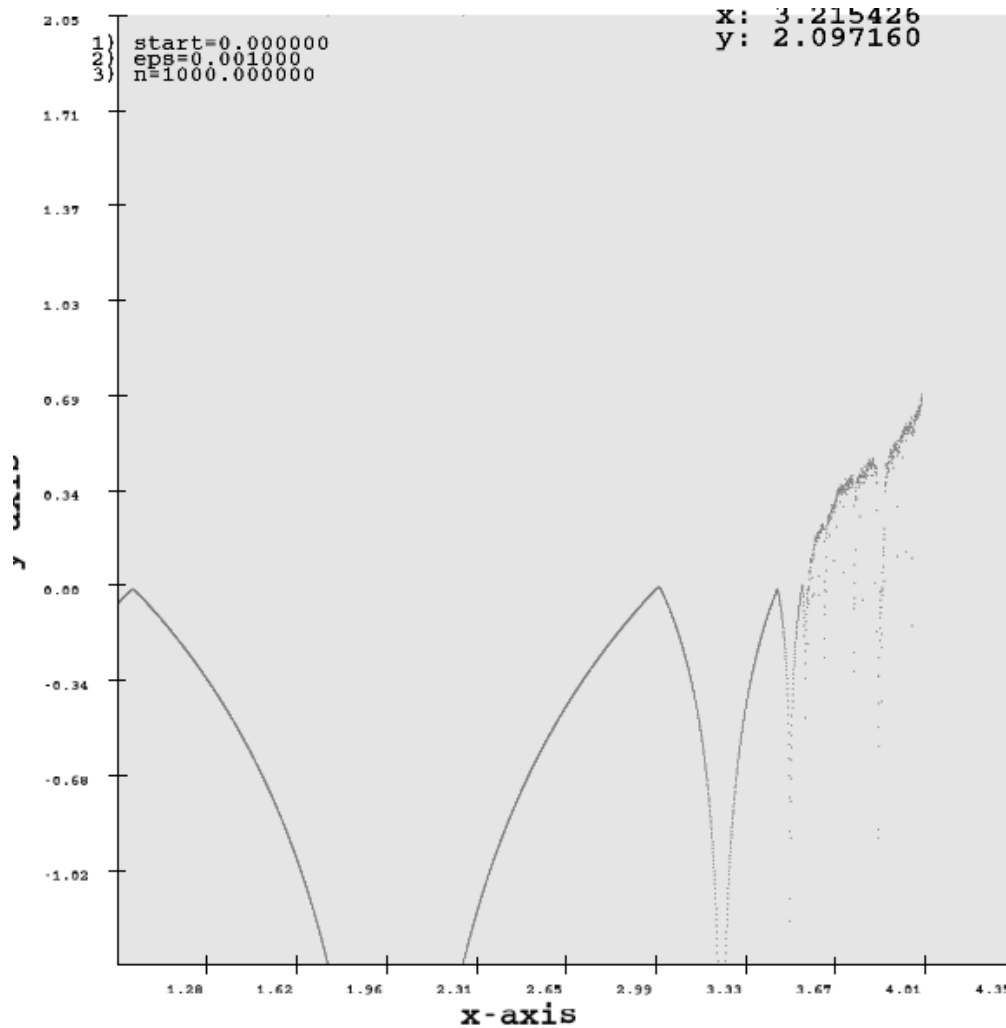


Abbildung 6: Lyapunov mit $N=1000$ und $\epsilon = 0.001$ (Logistische Abbildung). Parameter r auf der x-achse und $\lambda(x_0)$ auf y-achse, mit startwert $x_0 = 0.4$

, wobei die a_n der Parameter ist bei dem die n -te Periodenverdopplung auftritt.
Für den Lyapunov-Exponenten gilt:

$$\lambda(x_0) = \lim_{N \rightarrow \infty} \lim_{\epsilon \rightarrow 0} \frac{1}{N} \log \left| \frac{f^N(x_0 + \epsilon) - f^N(x_0)}{\epsilon} \right|$$

oder auch

$$\lambda(x_0) = \lim_{N \rightarrow \infty} \frac{1}{N} \sum_{i=0}^{N-1} \log f'(x)$$

Wie erwartet ist eine Nullstelle bei $x = 3$. Gucken wir uns allerdings den Bereich für $x = 3$ genauer an, so stellen wir eine gewisse Ungenauigkeit fest (vgl. nächste Abbildung). Da wir für die Feigenbaumkonstante möglichst genau die Stellen an denen Periodenverdopplung auftritt identifizieren wollen, müssen wir die Parameter entsprechend modifizieren. Die Fluktuation nehmen zu, wenn ϵ kleiner wird.

@TODO: Bei $N \rightarrow 13000$ und $\epsilon < 0.00001$ kommt man schon ganz gut dran! 1. Verhalten wenn man erst später anfängt zu summieren 2. Bei gegebener Konfiguration für $r=3$ messen mit Fehler etc. 3. Weitere Periodenverdopplungen grafisch identifizieren. (Domain hoch setzen für bessere Genauigkeit) 4. Ursache für Fluktuationen?? Und Möglichkeit diese Fluktuationen zu mitteln!? 5. Mit gemittelter Fluktuation in OpenCL nicht-grafisch Nullstellen identifizieren (double precision!!! -> Fehler der durch float64 berücksichtigt werden muss)

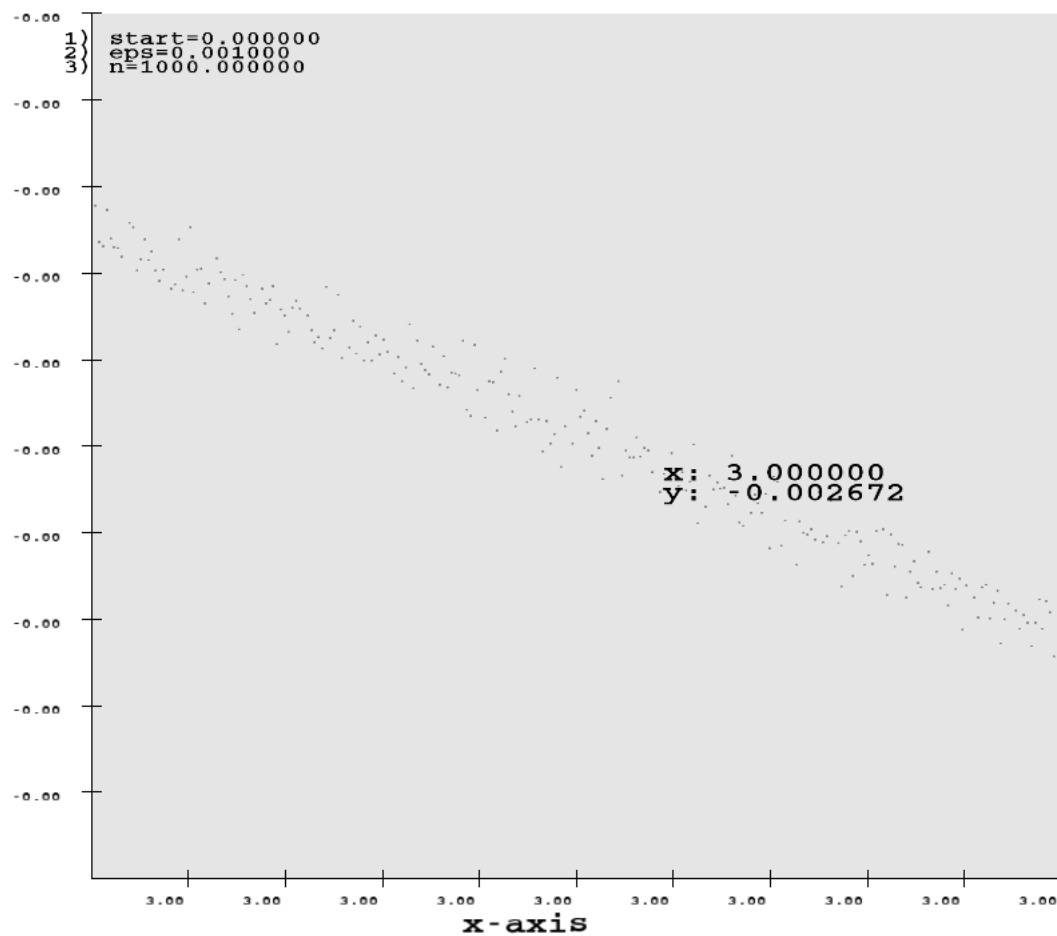


Abbildung 7: 1. Bei $x = 3$ erhalten wir einen von 0 verschiedenen Wert ($\lambda \approx -0,0027$) 2. Wie stellen fest das der Lyapunov-Exponent für unterschiedliche r fluktuiert.

5 Duffing-Gleichung

Wir betrachten nun ein angetrieben und gedämpften Oszillator. Als Unterschied zum klassischen Harmonischen Oszillator wird der Term mit der Federkonstante kubisch.

$$\ddot{x} + \lambda \dot{x} + \beta x^3 = \epsilon \cos \Omega t$$

Diese DGL lässt sich nun nicht mehr analytisch berechnen. Im Folgenden lösen wir die Gleichung mit der Euler-Methode als auch mit dem Runge-Kutta Verfahren.

$$\frac{dy}{dt} = \epsilon \cos \theta - \lambda y - \beta x^3$$

$$\frac{dx}{dt} = y$$

$$\frac{d\theta}{dt} = \Omega$$

5.1 Attraktoren

Parameter:

$$\epsilon = 0,2, \lambda = 0,08, \beta = 1, \Omega = 1$$

- Unterschiede Runge Kutta Euler (unterschiedliche attraktoren)
- stabile / instabile Trajektorien \rightarrow parameter $h = \frac{\text{Zeit}}{\text{Iterationen}}$
- Optimierung durch Schrittweiten adaptierung
- lyapunov??

5.2 Poincareschnitt

Die gezeigten Phasenraumportraits sind projektionen des dreidimensionalen Phasenraums (x, y, θ) auf die (x, y) Ebene. Der Poincare Schnitt ist eine Abbildung aller (x, y) welche eine Ebene im Phasenraum schneiden. In Abbildung XYZ ist ein Bereich Poincare Schnitt des Duffing-Oszillators mit $\epsilon = 7.72$ gezeigt. Zur Implementation des Poincare Schnittes wählten wir $\theta = 0$ um die Praktikumsanleitung als Referenz zu benutzen. Dabei nutzten wir $\sin(\theta_1) * \sin(\theta_2) \leq 0.0 \iff \text{Ebenenschnitt}$:

```
pos = sin(theta);
if (last_pos*pos <= 0.0f) {
    result[k*2] = last_x;
    result[k*2+1] = last_y;
    k++;
}
last_pos = pos;
```

Dieses Verfahren zeigt bei genauerer Betrachtung aber leichter ungenauigkeiten. So wird nicht exakt das (x, y) duplet angezeigt bei welchen die Ebene geschnitten wurden. Stattdessen wird das (x, y) Duplet bei θ_2 angezeigt. Eine Möglichkeit dies zu Optimieren wäre den Mittelwert $(\frac{x_1+x_2}{2}, \frac{y_1+y_2}{2})$ als Schnittpunkt zu identifizieren.

6 LDR-Oszillator

7 LDR-Oszillator

8 Literatur

- Nichtlineare Dynamik und Chaos - Physikalisches Praktikum für Fortgeschrittene Universität Hamburg

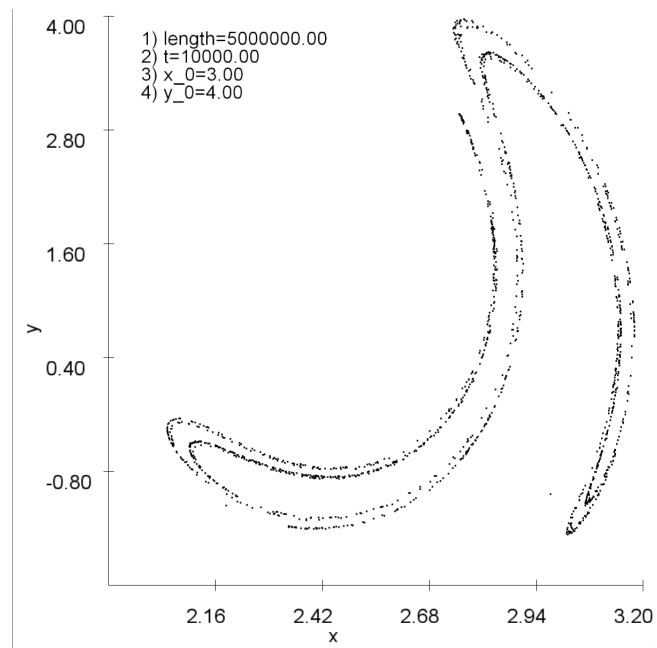


Abbildung 8: Poincare Schnitt des Duffing Oszillators für $\epsilon = 7.72x = 3.0, y = 4.0, \lambda = 0.2, \beta = 1, \theta = 1$. als Referenz aus dem VORBEREITUNGSHFT-LITERATUR-S38

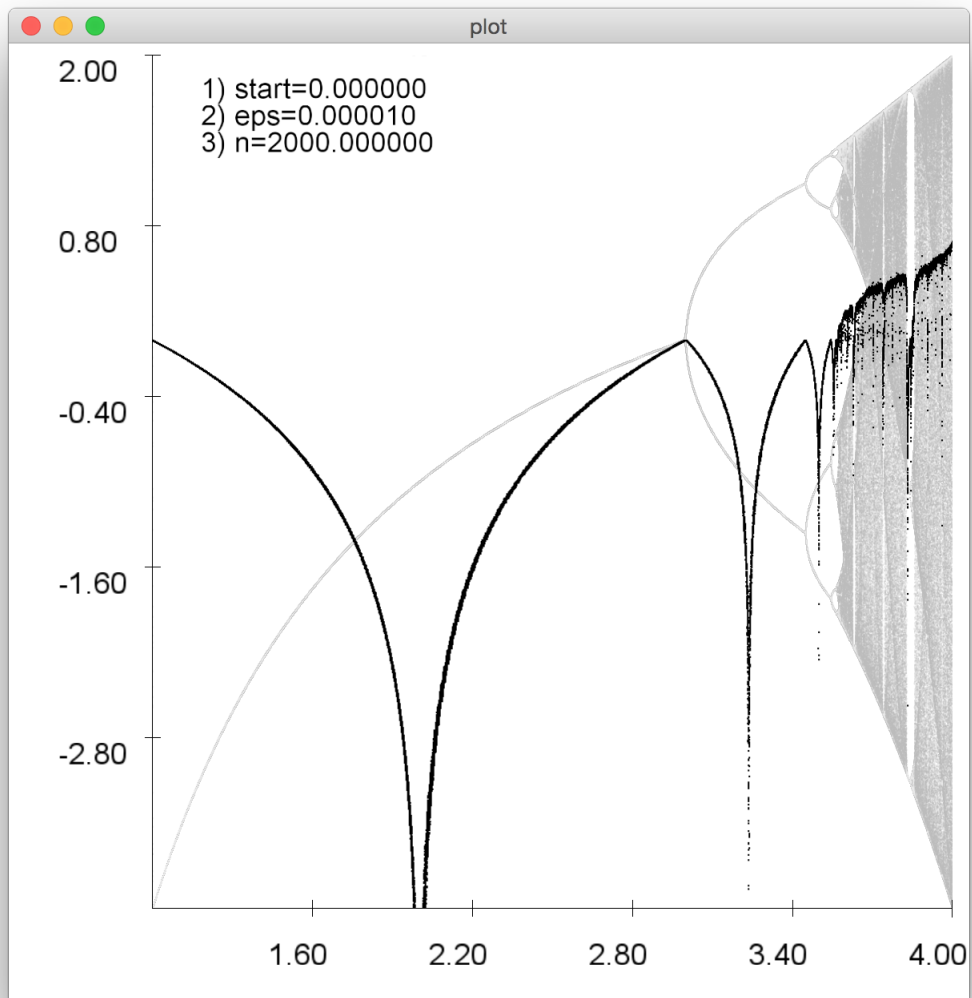


Abbildung 9: asdf