

Самсонов С.О., Ивановский Л.И. Название статьи. Для цепочки сингулярно возмущенных осцилляторов с запаздыванием:

$$\dot{u}_j = d(u_{j+1} - 2u_j + u_{j-1}) + \lambda[-1 + \alpha f(u_j(t-1)) - \beta g(u_j)]u_j, \quad j = \overline{1, 3}, \quad (1)$$

где $u_4 = u_3, u_0 = u_1$, $\lambda > 0$ - большой параметр, а параметры $\alpha, \beta > 0$, имеющие порядок единицы, удовлетворяют неравенству $\alpha > 1 + \beta$, в статье [1] выполнено сведение к системе двух обыкновенных дифференциальных уравнений с импульсным воздействием:

$$\begin{aligned} \dot{y}_1 &= d[\exp y_2 + \exp(-y_1) - \exp y_1 - \exp(-y_0)], \\ \dot{y}_2 &= d[\exp y_3 + \exp(-y_2) - \exp y_2 - \exp(-y_1)], \end{aligned} \quad (2)$$

$$\begin{aligned} y_0 = y_3 = 0, \quad y_j(+0) &= \frac{\alpha - 1}{\alpha - \beta - 1} y_j(-0), \quad y_j(1+0) = y_j(1-0) - \frac{\alpha}{\alpha - 1} y_j(+0), \\ y_j(\alpha+0) &= (1 + \beta) y_j(\alpha-0), \quad y_j(\alpha+1+0) = y_j(\alpha+1-0) - \frac{\alpha}{1 + \beta} y_j(\alpha+0), \quad j = 1, 2. \end{aligned}$$

Переменные $y_1(t)$ и $y_2(t)$ представляют собой разности фаз между сингулярно возмущенными осцилляторами системы (1). Будем изучать следующее отображение:

$$\Pi(z) : \begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \end{pmatrix} \rightarrow \begin{pmatrix} y_1(T^*) \\ y_2(T^*) \end{pmatrix}, \quad (3)$$

где $(y_1(T^*), y_2(T^*))^T$ - решения задачи (2) с импульсным воздействием и начальными условиями $y_1(0) = z_1, y_2(0) = z_2$. Величина $T^* = \alpha + 1 + (\beta + 1)/(\alpha - \beta - 1)$ определяет главную часть периода одиночного релаксационного осциллятора системы (1).

В [1] доказано, что экспоненциально устойчивым неподвижным точкам отображения (3) соответствуют орбитально асимптотически устойчивые циклы системы (2) и в свою очередь системы (1).

Анализ отображения (3) позволяет показать, что при достаточно малых значениях параметра d , оно имеет как минимум три устойчивые неподвижные точки. Заметим, что нулевое состояние равновесия устойчиво при любых значениях d . Этому состоянию равновесия соответствует однородный (синхронный) цикл системы (1).

Наша задача состоит в определении таких α и β , при которых, отображение (3) имеет большее число устойчивых неподвижных точек.

При достаточно малом значении d численно легко обнаружить состояния равновесия, предсказанные аналитически. Для обнаружения других состояний равновесия зафиксируем величины α и β и будем менять значения параметра d . Разберем два примера, в первом из которых при подходящем значении d наблюдается пять, а во втором семь устойчивых неподвижных точек.

На рис.1 представлены схематические изображения фазовых портретов отображения

в зависимости от различных параметров. Буквами S_j будем обозначать устойчивые, а U_j - неустойчивые неподвижные точки.

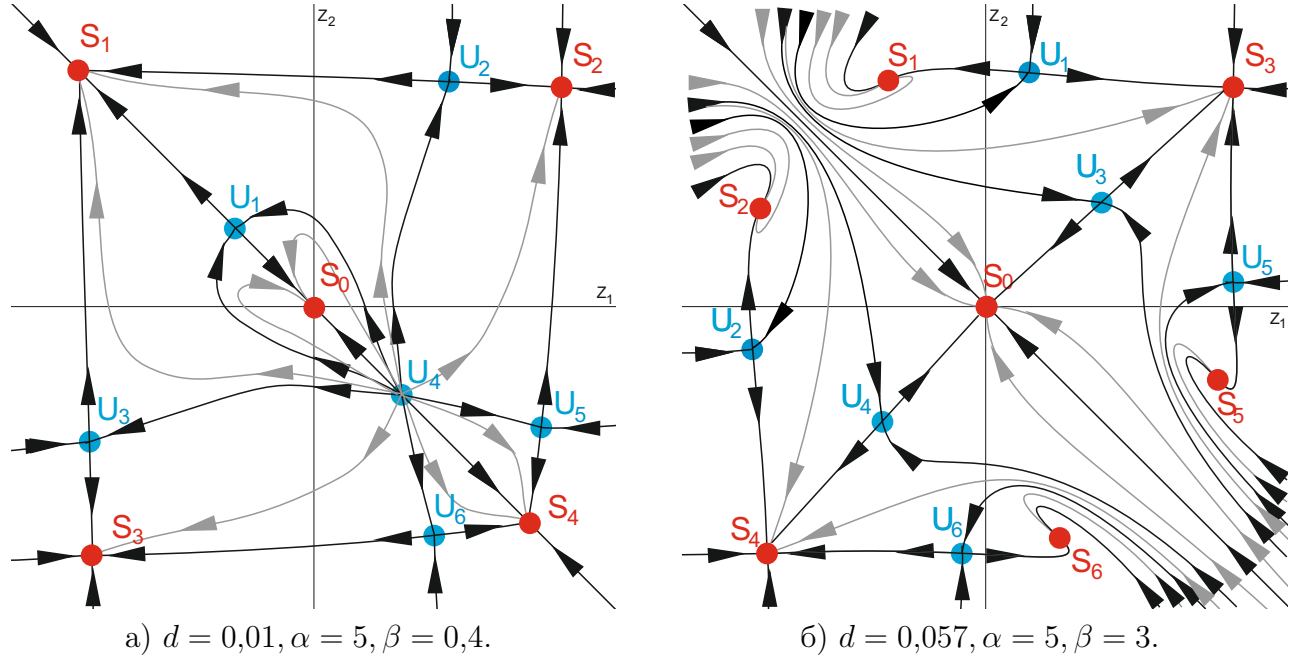


Рис. 1: Фазовые портреты отображения

Численный анализ отображения (3) позволил получить в каждом из случаев следующую последовательность бифуркаций:

1) Случай $\alpha = 5, \beta = 0,4$:

1. При $d < d_1$, $d_1 \approx 0,019$ отображение имеет 5 устойчивых неподвижных точек, 6 - неустойчивых.
2. При $d = d_1$, к самосимметричной точке S_4 подходят две неустойчивые точки U_6 и U_5 , и отбирают у нее устойчивость, образуя седло U_7 .
3. При $d_1 < d < d_2$, $d_2 \approx 0,031$, отображение имеет 4 устойчивые неподвижные точки, 5 - неустойчивых.
4. При $d = d_2$, точки U_4 и U_7 , сливаясь, пропадают.
5. При $d_2 < d < d_3$, $d_3 \approx 0,059$, отображение имеет 4 устойчивые неподвижные точки, 3 - неустойчивые.
6. При $d = d_3$, точки S_1 и U_1 , сливаясь, пропадают.
7. При $d_3 < d < d_4$, $d_4 \approx 0,127$, отображение имеет 3 устойчивые неподвижные точки, 2 - неустойчивые.
8. При $d = d_4$, точки U_2 и U_3 подходят к S_2 и S_3 соответственно и с ними исчезают.
9. При $d > d_4$, отображение имеет одно нулевое устойчивое состояние.

2) Случай $\alpha = 5, \beta = 3$:

1. $d < d_5$, $d_1 \approx 0,045$ отображение имеет 5 устойчивых неподвижных точек.

2. При $d = d_5$, $d_5 \approx 0,045$ пары точек S_1 и S_2 , S_5 и S_6 образуются в результате раздвоения соответствующих самосимметричных устойчивых точек на побочной диагонали во II и IV координатных четвертях.
3. При $d_5 < d < d_6$, $d_6 \approx 0,058$ отображение имеет 7 устойчивых неподвижных точек, 6 - неустойчивых.
4. При $d = d_6$, точки S_1 и U_1 , S_2 и U_2 , S_5 и U_5 , S_6 и U_6 , попарно сливаясь, пропадают.
5. При $d > d_6$, отображение имеет одно нулевое устойчивое состояние.

Список литературы.

- [1] Глызин С.Д., Колесов А.Ю., Розов Н.Х. Релаксационные автоколебания в нейронных системах. III // Дифференциальные уравнения, 2012, т. 48, № 2, с. 155 – 170.