**МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ**

**Федеральное государственное автономное образовательное учреждение**

**высшего образования**

**«Национальный исследовательский**

**Нижегородский государственный университет им. Н.И. Лобачевского»**

Радиофизический факультет

Кафедра теории колебаний и автоматического регулирования

Направление «Фундаментальная информатика

и информационные технологии»

ОТЧЕТ ПО ПРОИЗВОДСТВЕННОЙ ПРАКТИКЕ

Научно-исследовательская работа

**АППРОКСИМАЦИЯ НЕПРЕРЫВНОЙ МОДЕЛИ МУЛЬТИВИБРАТОРА МОДЕЛЬЮ С КОНЕЧНЫМ МНОЖЕСТВОМ СОСТОЯНИЙ**

Научный руководитель:  
доктор физико-математических наук

Радиофизический факультет

Кафедра теории колебаний и

автоматического регулирования Канаков Олег Игоревич

Студент 4-го курса Семиков Алексей Александрович

Нижний Новгород, 2024

Оглавление

[Введение 3](#__RefHeading___1249)

[Методы решения задачи 4](#__RefHeading___1208)

[Динамическая система 5](#__RefHeading___1201)

[Построение дискретной модели 7](#__RefHeading___1209)

[Неоднозначность правил перехода 11](#__RefHeading___1210)

[Добавление времени 12](#__RefHeading___1204)

[Заключение 15](#__RefHeading___1205)

[Список литературы 16](#__RefHeading___1206)

Введение

Динамическая система представляет собой такую [математическую модель](https://ru.wikipedia.org/wiki/%D0%9C%D0%B0%D1%82%D0%B5%D0%BC%D0%B0%D1%82%D0%B8%D1%87%D0%B5%D1%81%D0%BA%D0%B0%D1%8F_%D0%BC%D0%BE%D0%B4%D0%B5%D0%BB%D1%8C" \o "Математическая модель) некоего объекта, процесса или явления, в которой пренебрегают «флуктуациями и всеми другими статистическими явлениями».

Динамическая система также может быть представлена как система, обладающая состоянием. При таком подходе, динамическая система описывает (в целом) динамику некоторого процесса, а именно: процесс перехода системы из одного состояния в другое. [Фазовое пространство](https://ru.wikipedia.org/wiki/%D0%A4%D0%B0%D0%B7%D0%BE%D0%B2%D0%BE%D0%B5_%D0%BF%D1%80%D0%BE%D1%81%D1%82%D1%80%D0%B0%D0%BD%D1%81%D1%82%D0%B2%D0%BE" \o "Фазовое пространство) системы — совокупность всех допустимых состояний динамической системы. Таким образом, динамическая система характеризуется своим начальным состоянием и законом, по которому система переходит из начального состояния в другое.

Различают системы с дискретным временем и системы с непрерывным временем.

В данной работе решается задача аппроксимации непрерывной динамической системы моделью с конечным множеством состояний. Аппроксимация позволяет исследовать числовые характеристики и качественные свойства объекта, сводя задачу к изучению более простых или более удобных объектов. Во-первых, это дает возможность более простого моделирования, а во-вторых, это инструмент исследования динамики исходной модели.

Методы решения задачи

Для решения задачи аппроксимации непрерывной модели мультивибратора моделью с конечным множеством состояний существуют прямые и косвенные методы.

Прямые методы работают с исходной динамикой системы, начиная с набора начальных состояний и применяя оператор, который вычисляет набор состояний, достижимых из этих состояний, следуя непрерывной динамики, до тех пор, пока не будет достигнута фиксированная точка (или не будет). Данный подход работает для систем с очень простой непрерывной динамикой, однако для большинства классов проблема все еще остается неразрешимой из-за сочетания такой динамики с дискретными переходами.

Косвенные методы преобразуют исходную модель системы в абстрактную модель, принадлежащую более простому классу, проверка которой проще и зачастую разрешима. Наиболее часто используемый класс абстрактных моделей – это автоматы с конечным множеством состояний. Основное преимущество косвенного подхода состоит в том, что более простые классы моделей, например, автоматы с конечным числом состояний, допускают хорошо известные алгоритмы проверки моделей, реализуемые с помощью многочисленных зрелых инструментов, в то время как адаптация таких методов к системам с нетривиальной непрерывной динамикой значительно сложнее.

Динамическая система

Проведем моделирование с помощью косвенного метода.

Для моделирования была взята система уравнений:

(1)

Для решения системы уравнений (1) был использован метод Эйлера с дискретным шагом . Решаем систему итерационным методом:

(2)

(3)

где функции и имеют вид:

(4)

Программная реализация предложенного метода для анализа рассматриваемой динамической системы заключается в поиске решений внутри заданной прямоугольной области с использованием определенного дискретного шага.

В ходе итерационного метода начальная точка последовательно изменяется на каждом этапе цикла. Расчет семейства начальных точек происходит в функции *calc\_start\_point(polygon, grid\_size, cell\_size)*. Из центральной точки каждой клетки в пределах выделенной прямоугольной области производится расчет множества решений системы (4).

Решение динамической системы для 10 000 различных начальных точек представлено на графике (рис. 1).

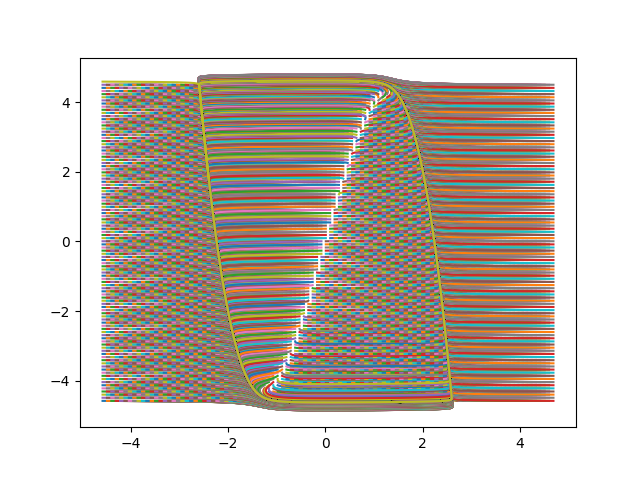


Рис. 1 Множество решений динамической системы

Построение дискретной модели

Дискретная модель – это математическая модель, которая описывает систему с помощью дискретного набора данных. Такие модели используют переменные, значение которых ограничены определенным способом, часто целыми числами или конечным набором состояний. В контексте рассматриваемой задачи данная модель служит инструментом для исследования исходной динамической системы, а также упрощает моделирование.

Для получения дискретного и конечного описания набора состояний необходимо выполнить ограничение и подразделение непрерывного и бесконечного пространства. Данная задача решается с помощью прямоугольных ячеек, или клеток. Прямоугольные ячейки не обязательно являются лучшим выбором, однако по соображениям программной реализации такие ячейки представляются гораздо более удобной структурой данных. Ограничение конечной областью достигается за счет определения пользователем начальной области, включающей в себя интересующее поведение представленной динамической системы.

Заменяем фазовую плоскость сеткой с конечным количеством состояний. Переходы системы между состояниями будем описывать матрицей. Для создания матрицы будем использовать функцию *create\_grid(grid, repeat\_points, grid\_size, repeat\_points\_temp, cell\_size, start\_point\_arr, dtype)*. Функция принимает в качестве аргументов: незаполненную матрицу переходов, пустой массив для записи неоднозначного поведения в ходе функционирования модели, размер матрицы, временный массив, размер клетки, массив начальных точек, тип массива соответственно. Для удобства работы поместим метод Эйлера в саму функцию.

В рамках решения задачи для оптимизации вычислительных процессов в программном коде был применен высокопроизводительный компилятор Numba, который преобразует функции Python в оптимизированный машинный код. Используя стандартную библиотеку LLVM (Low-Level-Virtual-Machine) для компиляции и создавая специализированный код для разных типов данных и раскладок, Numba позволяет значительно ускорить работу циклов и вычислений. Также программный код включает в себя определение структурированные массивы, элементы которых имеют различный тип данных. Такой подход позволяет более эффективно обрабатывать сложные данные в вычислительных процессах. Структуры массивов определены следующим образом:

1. Массив *grid:*
   1. элемент *“array” –* массив, состоящий из четырех 16-битных целых чисел
   2. элементы *“iteration”, “pathway”* – 16-битные целые числа
2. Массив *repeat\_points – [(“y”, np.int16), (“x”, np.int16), (“curr\_arr”, np.int16), (“edit\_arr”, np.int16)]*
   1. элементы *“x”* и *“y” –* 16-битные целые числа
   2. элементы *“curr\_arr”, “edit\_arr”* – массивы, состоящие из четырех 16-битных чисел

Структурированные массивы в сочетании с no-python mode, являющийся строгим режимом компиляции, способствуют повышению производительности за счет ускорения доступа к данным в памяти.

Размерность матрицы для дискретизации пространства рассчитывается автоматически на основе заданного программой размера клетки и полученных решений динамической системы. Алгоритм включает в себя следующие шаги:

1. Получение минимальных и максимальных значений по осям X и Y. Эти значения определяют границы области в пространстве состояний системы.
2. Расчёт смещений (разница между максимальным и минимальным значением) по каждой оси.
3. Определение размерности матрицы путём деления максимального смещения на заданный размер клетки и последующего округления в большую сторону для полного покрытия области решений динамической системы.

Такой подход позволяет адаптировать размер сетки к различным масштабам динамических систем и начальным условиям, обеспечивая эффективное представление данных в дискретной модели.

В главной функции программы *create\_grid* происходит создание и наполнение сетки точками, которые генерируются на основе динамической системы. Она начинает с определения максимального количества точек, которые могут быть размещены в сетке. Для хранения координат этих точек инициализируется массив.

Для каждой из начальных точек системы выполняются следующие действия:

1. Интегрирование системы уравнений для получения траектории движения из этой точки;
2. Сохранение координат точек траектории в массив;
3. Сравнение новых точек с уже имеющимися в сетке для выявления неоднозначности правил перехода в дискретной модели.

Сравнение новых точек производит функция *comparison\_point*. Она проходит через массив точек, определяя направление движения между двумя последовательно расположенными точками. На основе полученного вектора движения функция рассчитывает соответствующее новое значение для обновления сетки. Затем она вызывает *update\_grid\_and\_repeat\_points*.

Задачей функции *update\_grid\_and\_repeat\_points* является обновление сеточной структуры и массива неоднозначных точек системы исходя из переданных в нее параметров. Она осуществляет проверку каждой ячейки на содержание уже определенного значения. В случае отсутствия такого значения функция обновляет клетку, записывая в нее новое значение. В случае обнаружения значения, уже присутствующего в клетке, функция запускает процедуру, направленную на определение уникальности обновляемой точки. Для этого осуществляется сравнение измененной точки с уже зарегистрированными в матрице значениями. Когда точка уникальна, она добавляется в массив неоднозначных правил перехода исследуемой матрицы. Этот процесс играет важную роль в исследовании состояний системы и может быть использован для дальнейшего углубленного изучения динамики и поведения модели.

Обе функции (*comparison\_point* и *update\_grid\_and\_repeat\_points*) взаимодействуют друг с другом, чтобы отслеживать изменения в сетке и регистрировать неоднозначные правила перехода, что может быть полезно для анализа траекторий в динамической системе.

Функционал, описанные в предыдущих абзацах, был усовершенствован с помощью библиотеки Numba, которая способствует ускорению процесса вычислений благодаря механизму компиляции Just-In-Time (JIT). Декоратор *@numba.njit(cache=True)* указывает на то, что функции должны быть скомпилированы, а результаты их работы кэшированы для повторного использования.

По завершении работы алгоритма каждая ячейка в рамках системы, характеризующейся уже дискретным набором данных, имеет подобный вид: [3, 1, 4, 2]. Этот массив несет в себе информации о характере траекторий движения в динамической системе. Каждый индекс в массиве соответствует определенному направлению входа в ячейку: 0 указывает на приход из верхней клетки, 1 – из правой, 2 – из нижней, 3 – из левой. В свою очередь, числовое значение, расположенное по данному индексу, определяет направление последующего движения из этой клетки, т. е. направление выхода: 1 – указывает на движение вверх, 2 – вправо, 3 – вниз, 4 – влево.

Таким образом, матрица описывает правила перехода между состояниями в системе с конечным множеством состояний. Для того чтобы обеспечить возможность сохранения правил, описывающих ансамбль траекторий, реализовано запоминание в каждой клетке матрицы предыдущего состояния системы. Это позволяет не только проследить за путем, который преодолевает та или иная траектория, но и предугадать возможные варианты её продолжения. Матрица становится инструментом для анализа поведения системы, давая возможность выявить структурные особенности и закономерности.

Неоднозначность правил перехода

Одной из особенностей, определяющих поведение динамических систем, является характер правил перехода. В идеальных моделях каждое состояние однозначно ведет к следующему, однако в реальных системах часто появляется неоднозначность.

Неоднозначность правил перехода в динамической модели возникает, когда из одного и того же состояния системы существует несколько выходов, т. е. несколько возможных путей или результатов перехода в следующее состояние. Это означает, что поведение системы может варьироваться в зависимости от определенных условий или прошлых взаимодействий.

В рамках матрицы, описывающей систему с конечным множеством состояний, неоднозначные правила перехода представлены в виде ячеек, содержащих множество значений, каждое из которых указывает на различные возможные траектории движения из данного состояния. В программной реализации неоднозначные правила перехода записываются в массив и сохраняются в файле, обеспечивая тем самым удобство для последующего анализа и исследования.

Решение о конкретизации правила перехода в клетке с неоднозначностью осуществляется на основе изучения траекторий, которые движутся в аналогичном направлении. К примеру, если для определенной траектории в ячейке возникает неопределенность, но для других схожих траекторий, в этой же клетке правила являются определенными в клетке у конкретной траектории возникла неоднозначность, то правило перехода может быть доопределено с учетом направлений этих схожих траекторий.

Добавление времени

Недостаток данного подхода заключается в том, что правила могут иметь довольно много ложного поведения, поэтому на их основе может быть трудно доказать некоторые свойства.

Такая ложная транзитивность связана с тем, что соотношение перехода между соседними клетками вычисляется локально: в зависимости от времени, проведенного в данной клетке. Разницу в поведении можно увидеть на рисунке 4.

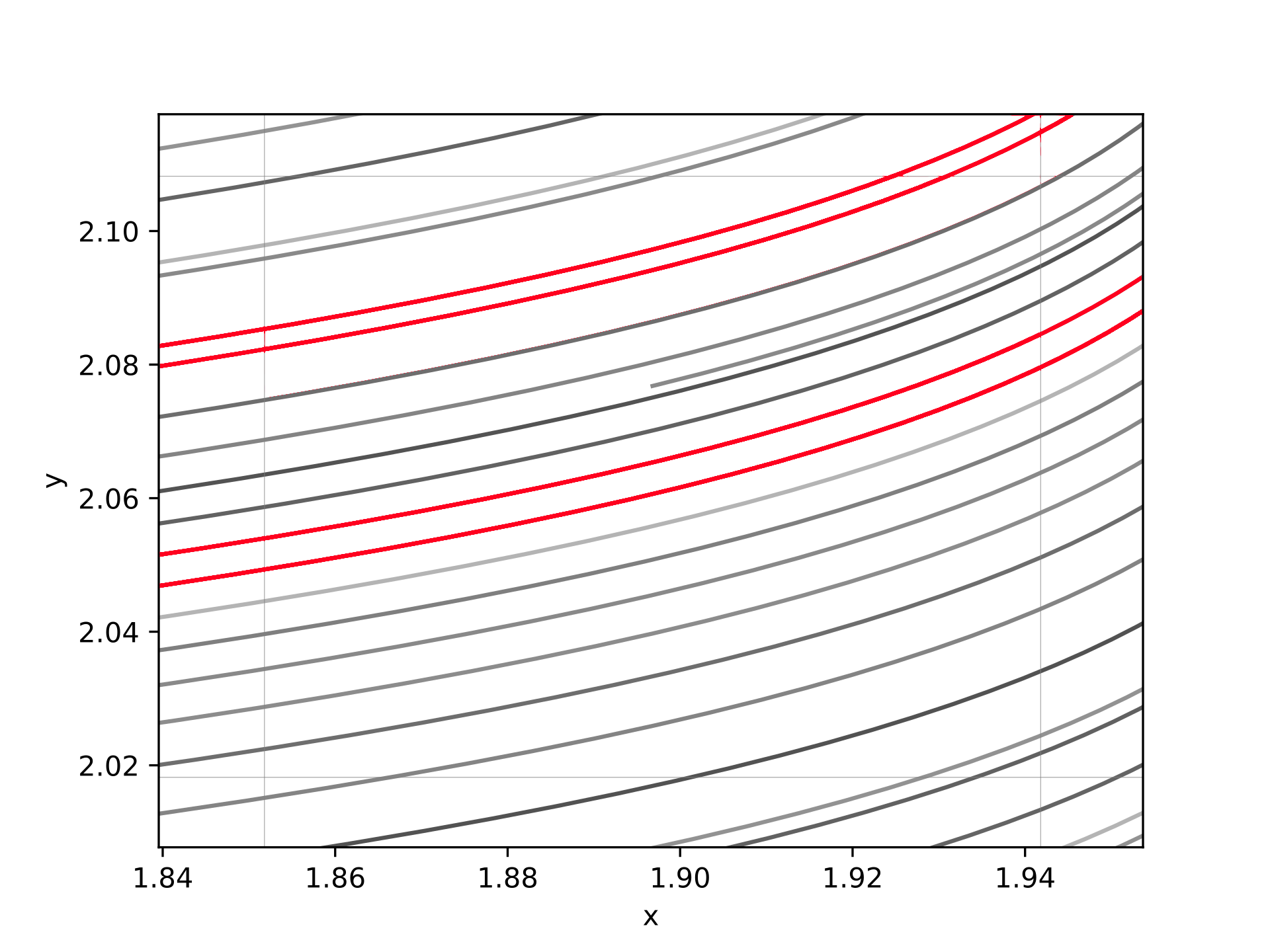


Рис. 2. Пример прохождения траекторий через клетки.

Для оценки времени, в течение которого траектория может оставаться в клетке к правилам перехода из матрицы состояний добавляется итерационный параметр. Он будет представлять собой среднее число итераций, в течение которых траектория оставалась в клетке.

Тогда набор правил будет иметь следующий вид:

где [3, 1, 2, 4] набор правил перехода по клеткам, а t – время, в течение которого траектория находиться в клетке.

Однако, учитывая, что система наблюдает за целым ансамблем траекторий, простой подсчет времени окажется недостаточным. Каждый проход траектории через ячейку увеличивает общий временной счетчик, поэтому вводится дополнительный итерационный параметр, который отслеживает количество траекторий, посетивших каждую клетку. Используя этот параметр, можно вычислить среднее время пребывания траектории в ячейке. Оно равно:

где *t –* общее количество итераций в клетке, *n* – количество траекторий, посетивших эту ячейку.

После введения параметра каждая ячейка принимает вид:

Таким образом введение параметров времени дает обобщенное представление динамики системы, открывая возможно для более глубокого анализа и позволяя предсказать будущее поведение системы на основе ее прошлых состояний.

Заключение

Мы представили нашу динамическую систему в виде автомата с конечным числом состояний. Исследовав качественно полученный автомат, мы можем качественно оценить динамику системы. Использование компьютера дает приближенное решение дифференциальных уравнений на конечном отрезке времени, что позволяет качественно понять поведение фазовых траекторий в целом.

Отследив переход из одного состояния в другое с учетом предыдущего, мы добились однозначности эволюционных правил этого автомата в тех случаях, когда изменение невозможно определить только текущей клеткой. И это позволило создать правила динамики конечного автомата, который воспроизводит динамику исходной системы.

Список литературы

1. *Пухов А. А.* Лекции по колебаниям и волнам: учеб. пособие. В двух частях. Ч. 1. Колебания / А. А. Пухов. – Москва: МФТИ, 2019 – 208с.
2. *О. Малер, Г. Батт* Аппроксимация непрерывных систем временными автоматами. J. Fisher (Ed.): FMSB 2008, LNBI 5054, 2008 – 77-89с.
3. *У. Хартонг, Л. Хедрих, Э. Барк* О дискретном моделировании и проверке моделей для нелинейных аналоговых систем. Д. Бринксма и К. Г. Ларсен (ред.): CAV 2002, LNCS 2404, 2002 – 401-414с.