## Лабораторная № 8

Прокопенко Тимофей, ACOБД, timophej3@gmail.com

Nº 10.1.3

**10.1.3.** (Неподвижная точка) Рассмотрим систему из двух осцилляторов и модельную функцию (13.9).

$$g(z) = \frac{e^{bz} - 1}{e^b - 1},\tag{13.8}$$

$$f(\phi) = \frac{1}{b}\ln(1 + (e^b - 1)\phi). \tag{13.9}$$

1. Выполните упражнение 5 из лекции 13 (включая построение графиков).

 $\triangleright_5$  Вычислите неподвижную точку  $\phi^*$ . Изобразите график зависимости  $\phi^*$  от  $\varepsilon$  при различных b.

## Решение:

Для нахождения неподвижной точки нужно решить уравнение  $h(\phi^*)=\phi^*$ , где  $h(\phi)=g(f(1-\phi)+\epsilon)$ .

$$g(f(1-\varphi^*)+\varepsilon) = \varphi^*$$

$$f(1-\varphi^*) + \varepsilon = f(\varphi^*)$$

$$f(\varphi^*) - f(1-\varphi^*) = \varepsilon$$

$$\frac{1}{e} \ln \left(1 + (e^{\theta}-1)\varphi^*\right) - \frac{1}{e} \ln \left(1 + (e^{\theta}-1)(1-\varphi^*)\right) = \varepsilon$$

$$\ln \left(\frac{1 + (e^{\theta}-1)\varphi^*}{1 + e^{\theta}-1 - \varphi^*(e^{\theta}-1)}\right) = \varepsilon \theta$$

$$\int \varphi^*(e^{\theta}-1) = t \int$$

$$\frac{1 + t}{e^{\theta}-t} = e^{\varepsilon \theta}$$

$$1 + t = e^{\varepsilon \theta} + \theta - t \cdot e^{\varepsilon \theta}$$

$$t + te^{\varepsilon \theta} = e^{\varepsilon \theta} + \theta - 1$$

$$t = \frac{e^{\varepsilon \theta} + \theta}{1 + e^{\varepsilon \theta}}$$

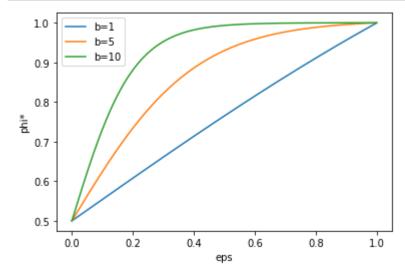
$$\varphi^* = \frac{e^{\varepsilon \theta} + \theta}{1 + e^{\varepsilon \theta}}$$

$$\varphi^* = \frac{e^{\varepsilon \theta} + \theta}{1 + e^{\varepsilon \theta}}$$

```
In [15]: import matplotlib.pyplot as plt
import numpy as np
%matplotlib inline
```

```
In [16]: def get_static_point(eps, b):
    return (np.exp(eps * b + b) - 1) / ((1 + np.exp(eps * b)) * (np.exp(b) - 1
))
```

```
In [106]: epsilons = np.arange(0, 1, 0.001)
    plt.plot(epsilons, [get_static_point(eps, 1) for eps in epsilons], label="b=1"
    )
    plt.plot(epsilons, [get_static_point(eps, 5) for eps in epsilons], label="b=5")
    plt.plot(epsilons, [get_static_point(eps, 10) for eps in epsilons], label="b=10")
    plt.legend()
    plt.xlabel("eps")
    plt.ylabel("phi*")
    plt.show()
```



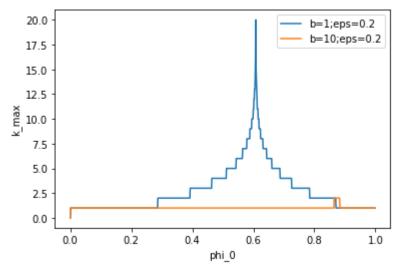
2. Подтвердите полученный результат экспериментально: постройте график  $k_{max}(\phi_0)$ , где  $k_{max}$  — количество итераций отображения возвращения R, необходимое для достижения синхронизма,  $\phi_0$  — начальная фаза осциллятора B (осциллятор A по предположению находится в нуле). Для наглядности, возможно, графики следует изобразить в логарифмической шкале. Постройте несколько таких графиков для различных  $\varepsilon$  и b.

Согласуются ли полученные результаты с теорией?

```
In [78]: def f(fi, b):
              return (1 / b) * np.log(1 + (np.exp(b) - 1) * fi)
          def g(z, b):
              return (np.exp(b * z) - 1) / (np.exp(b) - 1)
 In [87]: def simulation(func, inv func, init phase, eps, step=0.01):
              r count = 0
              state = init_phase
              time = 0
              while not np.all(state == 0):
                   state = state + min(1.0, min(step, np.min(1 - state)))
                  time += min(step, np.min(1 - state))
                  values = func(state)
                   impulse = eps * (values >= 1).sum()
                   new values = values + impulse
                   state = inv func(new values)
                   state[new values >= 1] = 0
                   if state[0] == 0:
                       r count+=1;
              return r_count;
In [121]: fi vector = np.arange(0.001, 1, 0.001)
          def get r vector(eps, b, fun=f, inv fun=g, fi vector=fi vector):
              return [simulation(
                  func=lambda x: fun(x, b),
                   inv_func=lambda x: inv_fun(x, b),
                   init phase=np.array([0, fiB]),
                   eps=eps,
```

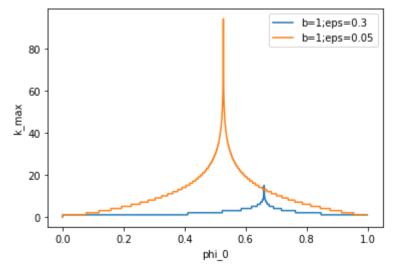
step=0.01) for fiB in fi vector]

```
In [108]: plt.plot(fi_vector, get_r_vector(eps=0.2, b=1), label="b=1;eps=0.2")
    plt.plot(fi_vector, get_r_vector(eps=0.2, b=10), label="b=10;eps=0.2")
    plt.legend()
    plt.xlabel("phi_0")
    plt.ylabel("k_max")
    plt.show()
```



```
In [110]: plt.plot(fi_vector, get_r_vector(eps=0.3, b=1), label="b=1;eps=0.3")
    plt.plot(fi_vector, get_r_vector(eps=0.05, b=1), label="b=1;eps=0.05")

    plt.legend()
    plt.xlabel("phi_0")
    plt.ylabel("k_max")
    plt.show()
```



Как видим, у каждого графика есть ярко выраженный пик - это неподвижная точка. Все значения неподвижных точек больше 0.5, как и было показано в графике, изображенном в 1 пункте.

Проверим значения при конкретных параметрах.

1) b=1, eps=0.2. По данным из первого пункта неподвижная точка будет в 0.6. Это подтвержается и графиком в пункте 2.

2) b=10, eps=0.2. По данным из первого пункта неподвижная точка будет в 0.88. Это подтвержается и графиком в пункте 2.

```
In [113]: print(get_static_point(eps=0.2, b=10))
     0.8808316558689041
```

Данные результаты хорошо согласуются с теорией. На графиках из второго пункта видно, что неподвижная точка всего одна и что она неустойчива. По степени удаления  $\phi_0$  от  $\phi^*$  уменьшается количество итераций отображения возвращения до наступления синхронизации. Также можно заметить, что при бОльших b функция увеличивается с экспоненциальной скоростью, поэтому синхронизация наступает почти сразу. БОльшие значения  $\epsilon$  также ускоряют процесс схождения.

3. Рассмотрим теперь  $f(\phi)=\frac{1-e^{-b\phi}}{1-e^{-b}}$ . Для b=1 и b=10 численно постройте графики  $\phi^*(\varepsilon)$ .

```
In [139]:     def f_2(fi, b):
        return (1 - np.exp(-b * fi)) / (1 - np.exp(-b))

In [140]:     def g_2(fi, b):
        return (np.log(1 + (np.exp(-b) - 1) * fi)) / (-b)

In [180]:     phi_values = np.arange(0.5, 0.999, 0.001)

     def get_intersection_point(eps, b):
        f_values = np.asarray([f_2(fi,b) for fi in phi_values])
            another_f_values = np.asarray([f_2(1-fi,b)+eps for fi in phi_values])
            idx = np.argwhere(np.diff(np.sign(f_values - another_f_values))).flatten()
            return phi_values[idx[0]]

In [194]:     epsilons = np.arange(0.001, 0.9, 0.001)

            y_values_b1 = np.asarray([get_intersection_point(eps, 1) for eps in epsilons])
            y_values_b10 = np.asarray([get_intersection_point(eps, 10) for eps in epsilons])
```

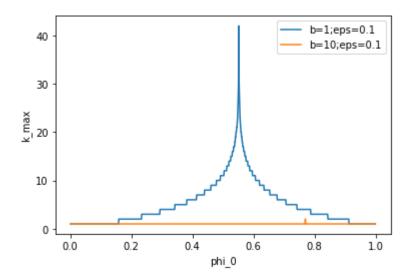
```
plt.plot(epsilons, y_values_b1, label="b=1")
In [195]:
            plt.plot(epsilons, y_values_b10, label="b=10")
            plt.legend()
           plt.xlabel("eps")
            plt.ylabel("phi*")
            plt.show()
               1.0
                        b=10
               0.9
               0.8
            ¥id
               0.7
               0.6
               0.5
                             0.2
                   0.0
                                       0.4
                                                 0.6
                                                           0.8
                                         eps
```

```
In [203]: def get_static_point_2(eps):
    dict_b1 = dict(zip(epsilons, y_values_b1))
    dict_b10 = dict(zip(epsilons, y_values_b10))

    print(f"Phi_0 for b=1: {dict_b1[eps]}.")
    print(f"Phi_0 for b=10: {dict_b10[eps]}.")
```

4. Подтвердите полученные в предыдущем пункте результаты экспериментально.

D:\Anaconda3\lib\site-packages\ipykernel\_launcher.py:2: RuntimeWarning: inval id value encountered in log



Как видно, экспериментальные результаты подтвердили значения, полученные на графике из пункта 3.