

# ***Синхронизация***

***Часть 1.***

***Синхронизация периодических автоколебаний.***

***Эффективная синхронизация в присутствии шума***

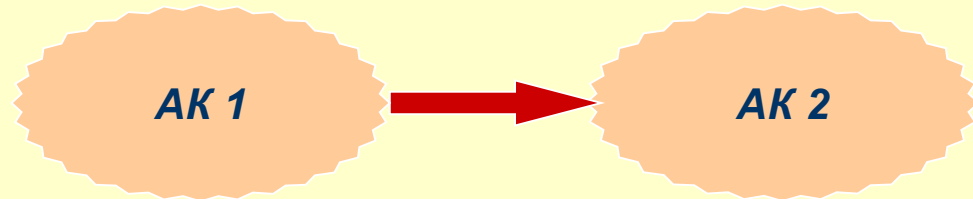


# Синхронизация автоколебаний – одно из фундаментальных явлений природы

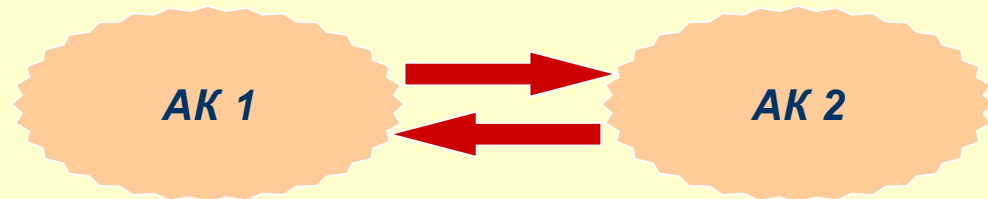
Автоколебательная система (АК)

- период  $T$  (для периодических АК);
- основная частота автоколебаний  $\omega_0$  (для периодических АК  $\omega_0 = 2\pi / T$ );
- фаза колебаний  $\Phi$  (для гармонических автоколебаний  $\Phi = \omega_0 t + \varphi_0$ ).

Вынужденная  
синхронизация



Взаимная  
синхронизация



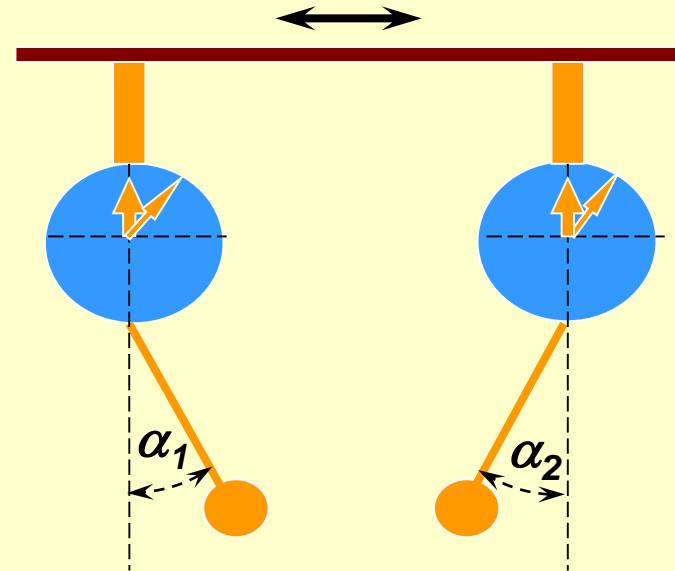
В результате взаимодействия происходит согласование периодов, захват частот и фаз автоколебаний.

## Из истории вопроса

1665 г., Х. Гюйгенс – эффект взаимной синхронизации маятниковых часов.



Христиан Гюйгенс  
1629 -- 1695



*Маятники двух часов, подвешенных к одной и той же деревянной балке двигались всегда в противоположные стороны, а периоды колебаний точно совпадали. Если такой порядок искусственно нарушался, то он сам восстанавливался в короткое время. Т.е. часы синхронизовались в противофазе за счет связи через балку.*

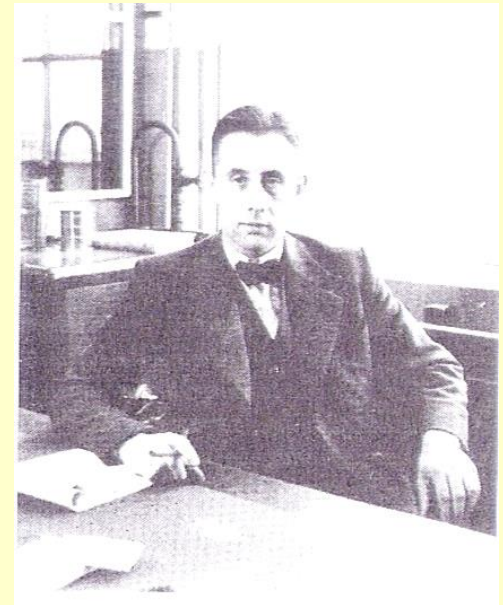
**Середина XIX в., лорд Дж. Рэлей – синхронизация в акустических системах.**

*Рэлей наблюдал взаимную синхронизацию двух органичных труб. Различные, но схожие по параметрам, трубы, расположенные близко друг от друга, начинали звучать в унисон. Был также установлен эффект гашения колебаний, когда взаимодействие приводило к уменьшению колебаний.*

**Первая половина XX в. – исследование и применение синхронизации в радиотехнике.**

**1920 г., В. Экклес, Дж. Винсент – экспериментально установлен и исследована взаимная синхронизация двух триодных автогенераторов.**

**1927 г., Э. Эпплтон, Б. Ван дер Поль – основы теории эффекта синхронизации триодного автогенератора внешним гармоническим сигналом.**



**Балтазар Вар дер Поль  
1889 -- 1959**

**1930 г., А. А. Андронов, А. А. Витт --  
создана законченная теория  
синхронизации автогенератора  
внешним гармоническим сигналом,  
обоснованная с точки зрения теории  
нелинейных колебаний.**

*Александр Александрович  
Андронов  
1901 -- 1952*



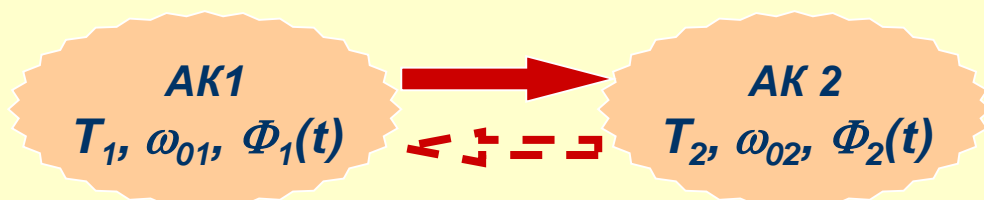
## **Синхронизация в живых системах**

**Все биологические системы имеют внутренние биологические часы.  
Эти часы могут подстраивать свои ритмы ко внешним сигналам.**

**1727 г. Синхронизация свечения роя светлячков (Э. Кэмпфер).**

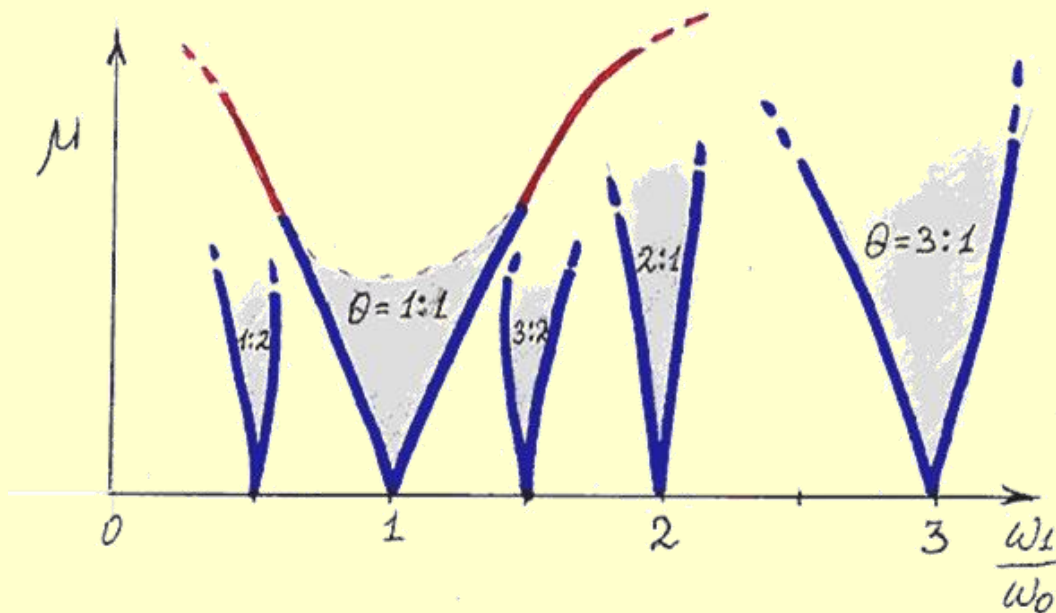
**1729 г. Листья фасоли поднимаются и опускаются в соответствии  
со сменой дня и ночи (Ж. Ж. Дорту де Меран).**

# Синхронизация квазигармонических автоколебаний



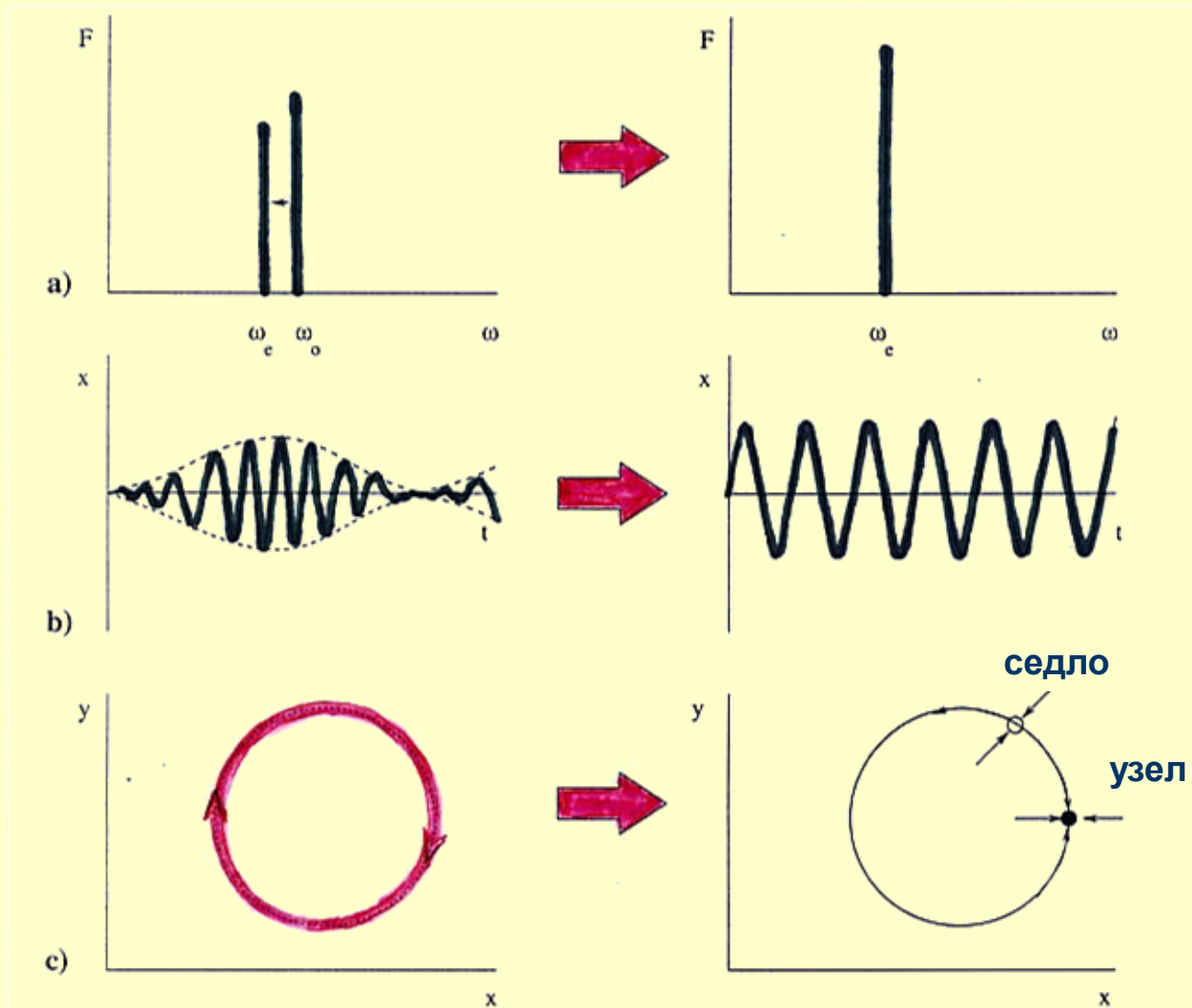
- $nT_1 = mT_2$ ,
- $n\omega_{01} = m\omega_{02}$ ,
- $n\Phi_1(t) - m\Phi_2(t) = \text{const}$ ,  
где  $n$  и  $m$  – целые числа.

**Области синхронизации на плоскости параметров, характеризующих частотную расстройку и степень взаимодействия систем (качественный рисунок)**



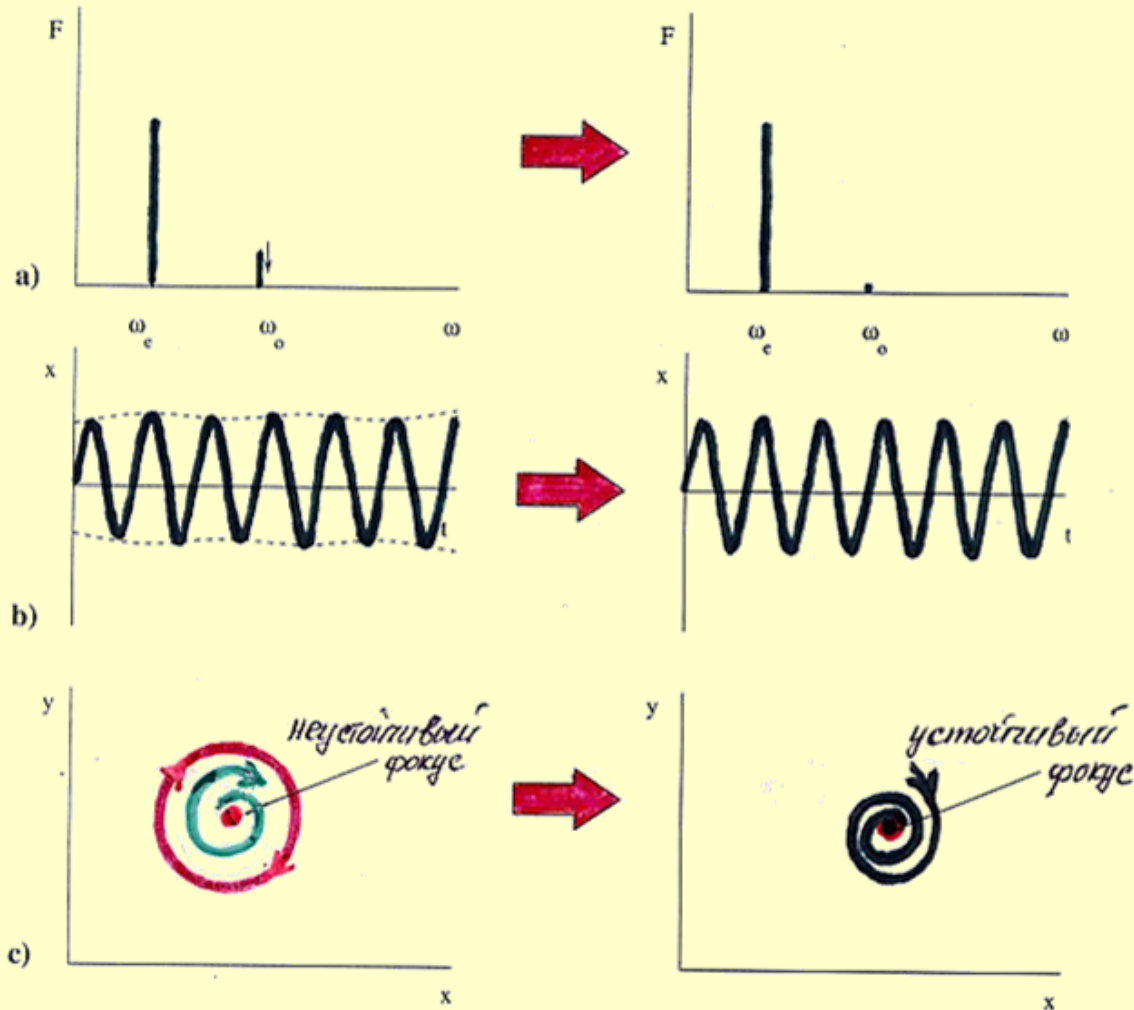
Синие линии – синхронизация через захват фазы автоколебаний;  
красные линии синхронизация через подавление автоколебаний.  
 $\theta$  -- отношение частот парциальных систем в области синхронизации

## Синхронизация автоколебаний через захват фазы



Изменения в спектрах (а), временных реализациях (b) и в структуре фазового пространства, взятого в стробоскопическом сечении (с), происходящие в результате синхронизации при захвате частоты.

## Синхронизация автоколебаний через подавление



Изменения в спектрах (а), временных реализациях (б) и в структуре фазового пространства, взятого в стробоскопическом сечении (с), происходящие в результате синхронизации при подавлении собственной частоты.



## **Вынужденная синхронизация автогенератора. Классическая теория**

**Модель** -- генератор Ван дер Поля с внешним гармоническим воздействием:

$$\ddot{x} - \varepsilon(1 - x^2)\dot{x} + \omega_0 x = a \cos(\omega_1 t + \varphi_0), \quad (1)$$

$a$  и  $\omega_1$  – амплитуда и частота внешней силы,  $\varphi_0$  – начальная фаза внешней силы (положим, для простоты,  $\varphi_0 = 0$ ).

Рассмотрим синхронизацию на основном тоне.  
Считаем малыми

- расстройку частот  $\Delta = \omega_0 - \omega_1$ ,
- нелинейность  $\varepsilon$ .

Решение ищется на частоте воздействия.

## Замена переменных:

$$x(t) = A(t) \cos(\omega_1 t + \varphi(t)), \quad \dot{x}(t) = -\omega_1 A(t) \sin(\omega_1 t + \varphi(t)), \quad (2)$$

где  $A(t)$  и  $\varphi(t)$  – медленно меняющиеся функции по сравнению с  $\sin(\omega_1 t)$ ,  $\cos(\omega_1 t)$ . Подставляя эти выражения в исходное уравнение и усредняя за период воздействия, получаем **укороченные уравнения** для амплитуды  $A(t)$  и фазы  $\varphi(t)$ .

$$\dot{A} = \frac{\varepsilon A}{2} \left( 1 - \frac{A^2}{A_0^2} \right) - \mu \sin \varphi, \quad \dot{\varphi} = \Delta - \frac{\mu}{A} \cos \varphi, \quad (3)$$

где  $\mu = a/2\omega_1$ ,  $\Delta = \omega_0 - \omega_1$  – расстройка частот,  $A_0$  – невозмущенная амплитуда.

Состояния равновесия системы (3) соответствуют периодическим решениям системы (1). Существует область значений  $\mu$  и  $\Delta$ , для которых система (3) имеет устойчивое состояние равновесия.

В системе (1), соответственно, наблюдаются устойчивые колебания на частоте воздействия. Эта область -- есть **область синхронизации**.

## Фазовое приближение

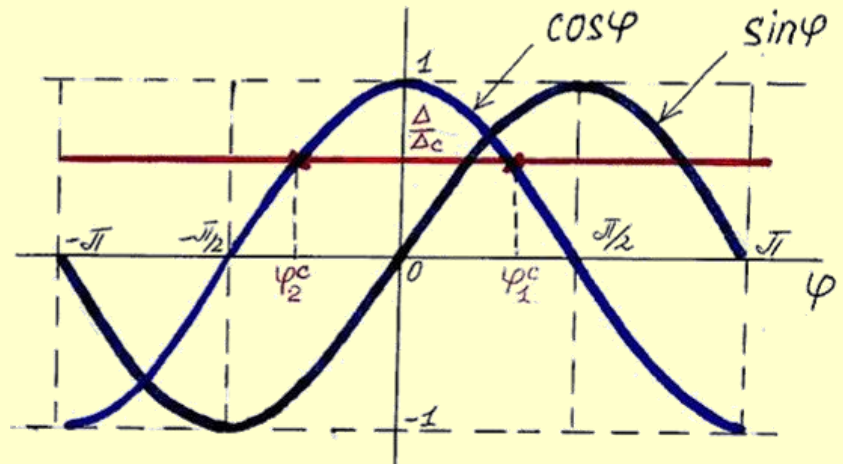
Считаем, что амплитуда воздействия  $a$  мала. Тогда  $A(t) \approx A_0$  и можно записать уравнение только для фазы  $\varphi$ :

$$\dot{\varphi} = \Delta - \Delta_c \cos \varphi, \quad (4)$$

где  $\Delta_c = \mu / A_0$ .

Состояния равновесия (4):

$$\varphi_{1,2}^c = \pm \arccos \left( \frac{\Delta}{\Delta_c} \right).$$



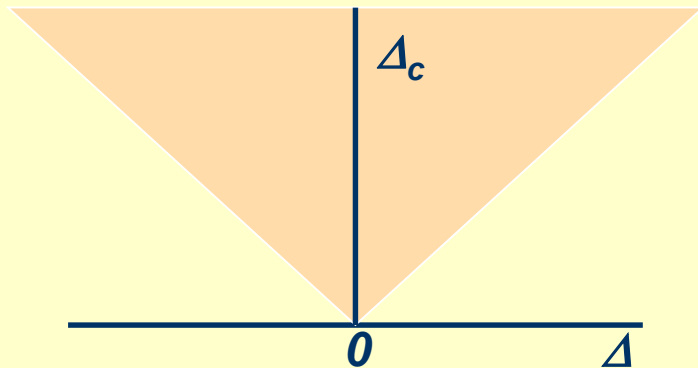
Уравнение для малого отклонения  $\theta$  фазы  $\varphi$  от состояния равновесия.

$$\dot{\theta} = (\Delta_c \sin \varphi_{1,2}^c) \theta.$$

Решение  $\varphi_{2}^c$  -- устойчиво, а  $\varphi_{1}^c$  -- неустойчиво.

Область существования состояний равновесия уравнения (4) определяется условием  $|\Delta| < \Delta_c$  (оно задает границы области синхронизации у её основания).

### **Область синхронизации**



В этой области в системе (1) существуют устойчивые и неустойчивые периодические колебания на частоте воздействия. Разность фаз между колебаниями и воздействием постоянна.

На границе области синхронизации происходит слияние и исчезновение точек равновесия  $\varphi^c_{12}$ . Вне области синхронизации уравнение (4) имеет решение

$$\varphi(t) = 2 \operatorname{arctg} \left[ \sqrt{\frac{\Delta - \Delta_c}{\Delta + \Delta_c}} \operatorname{tg} \left( \frac{t}{2} \sqrt{\Delta^2 - \Delta_c^2} \right) \right].$$

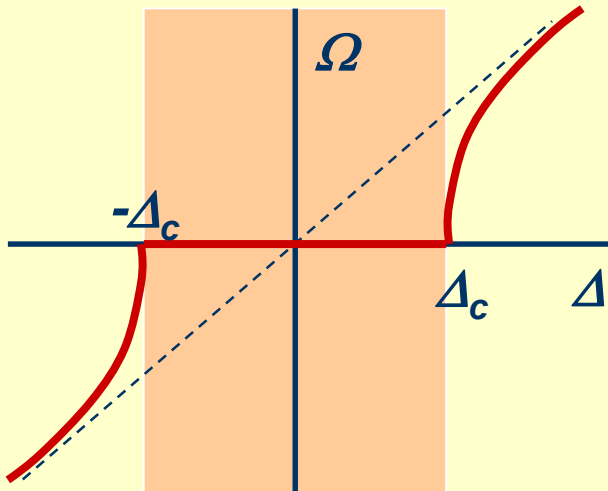
## Мгновенная частота биений

$$\dot{\phi}(t) = \frac{\Delta^2 - \Delta_c^2}{\Delta + \Delta_c \cos\left(t\sqrt{\Delta^2 - \Delta_c^2}\right)}$$

есть периодическая функция с периодом  $T_{\dot{\phi}} = \frac{2\pi}{\sqrt{\Delta^2 - \Delta_c^2}}$ .

Средняя частота биений  $\Omega = \frac{2\pi}{T_{\dot{\phi}}} = \sqrt{\Delta^2 - \Delta_c^2}$

характеризует расстройку частоты автоколебаний и воздействия.



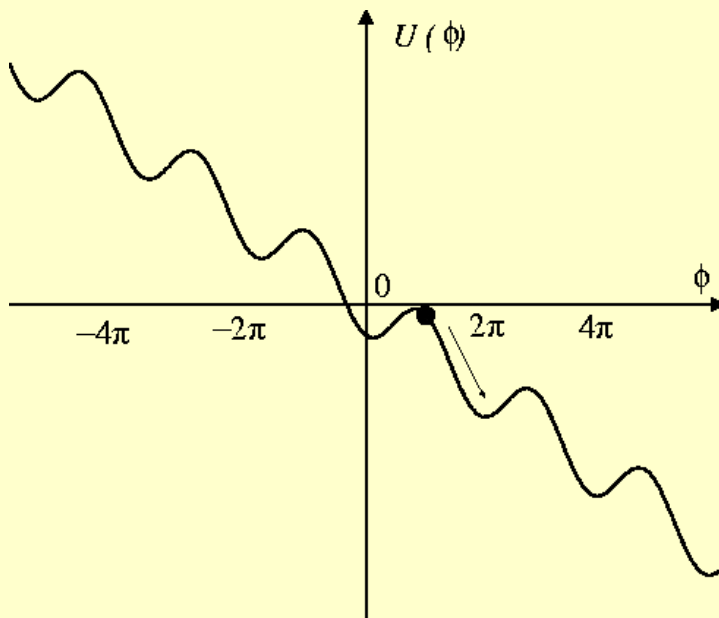
*Модель (4) качественно описывает синхронизацию АК через захват фазы и частоты, но не описывает эффект подавления автоколебаний сигналом воздействия.*

**Зависимость средней частоты биений в модели (4) от расстройки**

## Интерпретация захвата фазы

Модель (4) можно рассматривать, как уравнение движения передемпфированной частицы в заданном потенциале.

$$U(\varphi) = -\Delta \cdot \varphi + \Delta_c \sin \varphi.$$



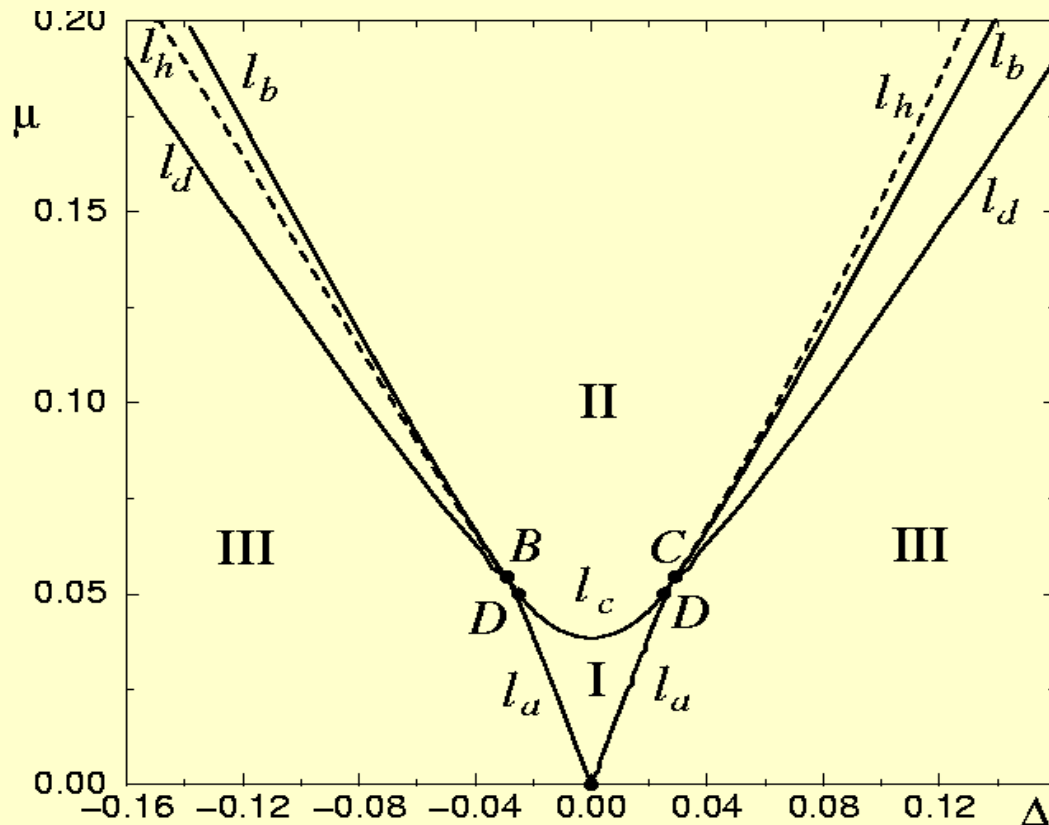
Синхронизация соответствует наличию потенциальных ямок. В этом случае частица все время остается на дне ямки (разность фаз  $\varphi = const$ ). В отсутствии синхронизации нет минимумов потенциала и частица скатывается вниз по потенциальному профилю.

*Профиль потенциала  $U(\varphi)$  в случае захвата фазы при  $\Delta \neq 0$*

## Численное исследование модели (3)

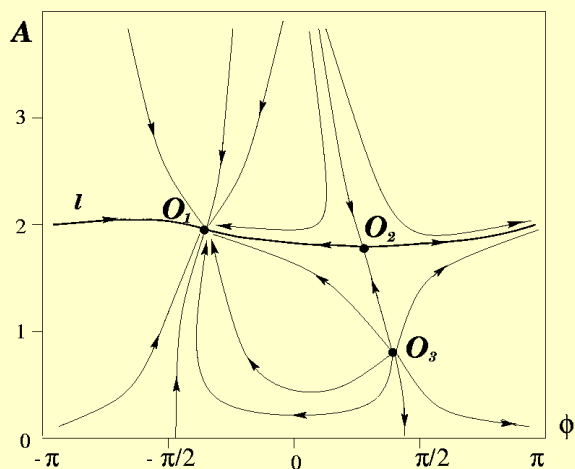
Фазовое пространство системы (3) – двумерный цилиндр. В системе (3) возможны три или одно состояния равновесия:  $O_1, O_2, O_3$  (устойчивый узел, седло и репеллер).

### Бифуркационная диаграмма системы (3).

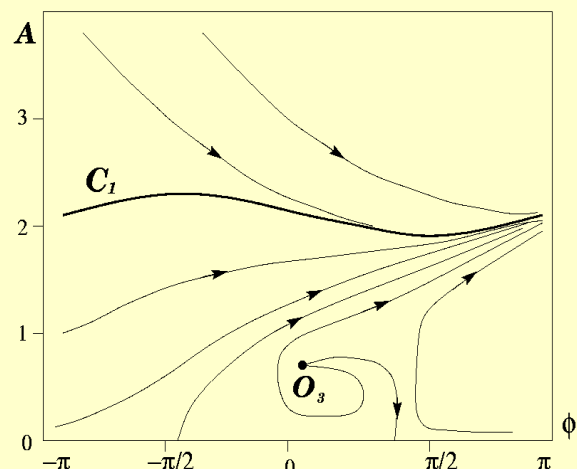


Линии  $l_a$  и  $l_c$  соответствуют седло—узловой бифуркации в (3);  
 $l_b$  обозначает линию бифуркации Андронова – Хопфа;  
 $l_d$  -- линия перестройки  $C_1$  в  $C_2$ ;  
 $l_h$  -- бифуркация рождения тора из резонансного цикла в исходной систем (1);  
 $B$  и  $C$  -- точки сборки, куда входят линии  $l_a$  и  $l_c$ ;  
 $D$  -- точки Богданова – Такенса, в которых сходятся линии  $l_a$  и  $l_b$

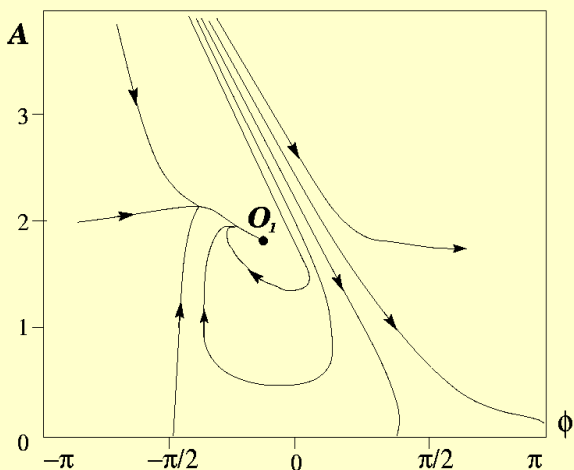
# Структура фазового пространства системы (3) в различных областях бифуркационной диаграммы



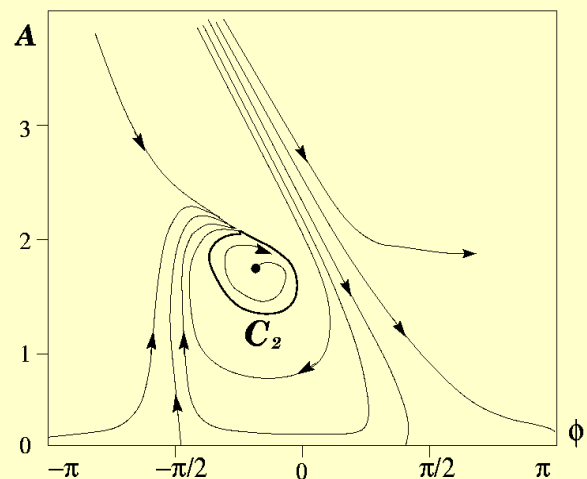
Область I



Область III (ниже  $I_d$ )



Область II

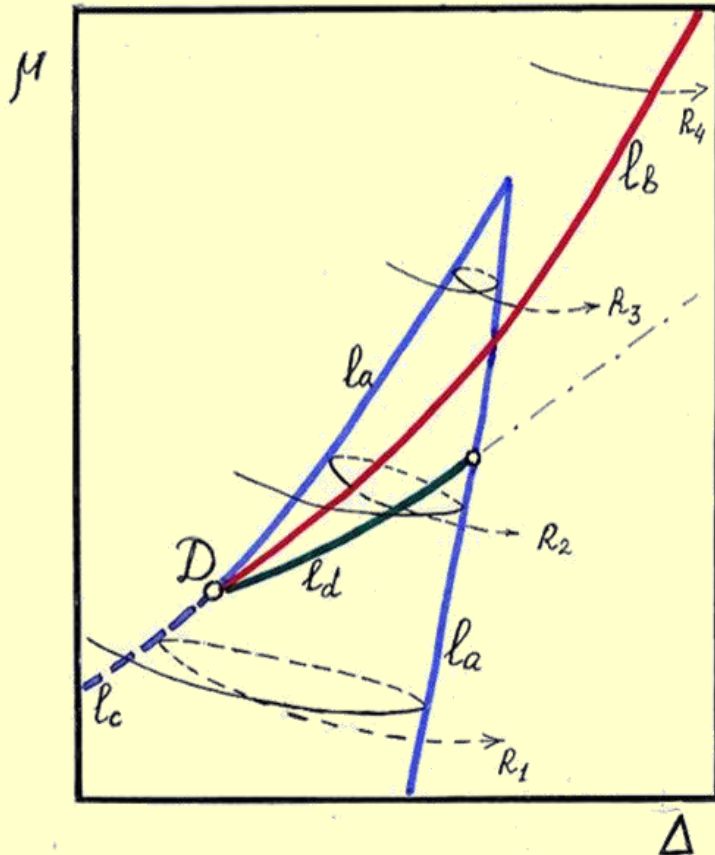


Область III (выше  $I_d$ )

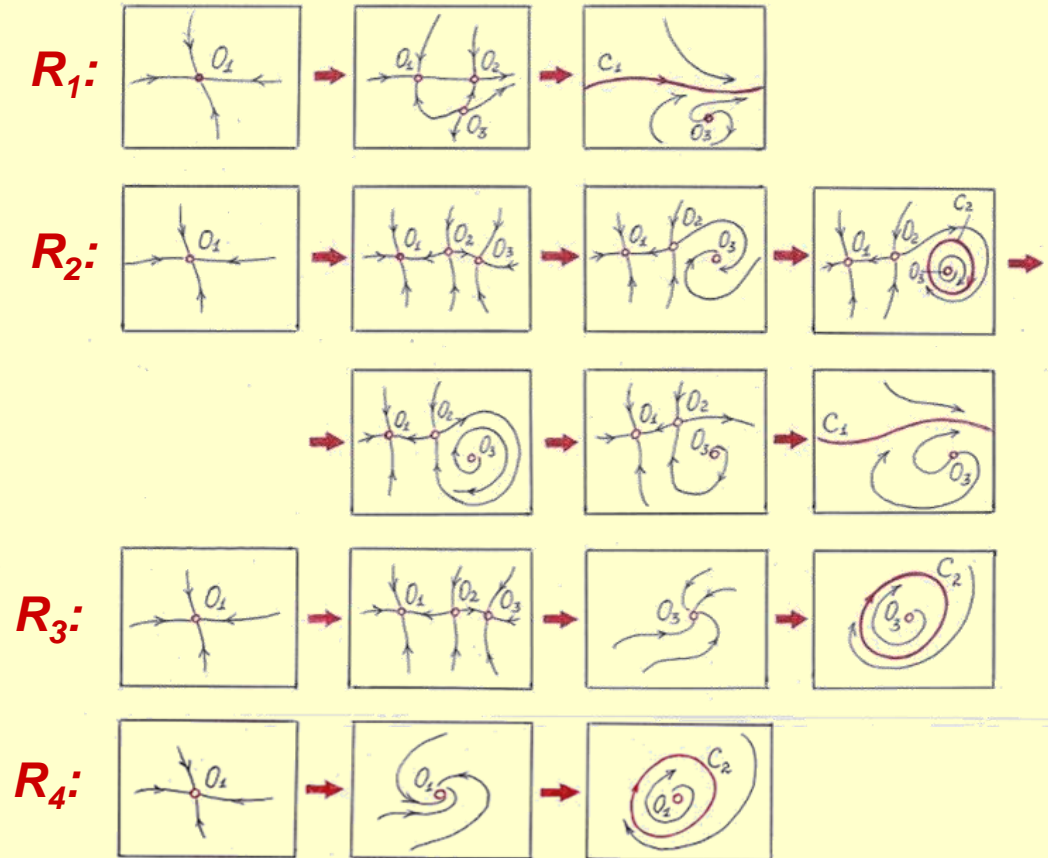


## Окрестность точки Богданова - Такенса

Фрагмент бифуркационной диаграммы (качественный вид)



Эволюция фазовых портретов при движении по различным направлениям



Линия  $l_d$  соответствует образованию петли сепаратрисы седла и кризису инвариантной кривой  $C_2$  в области синхронизации. Вне области синхронизации на продолжении этой линии (штрих—пунктир) в полной системе (1) бифуркации не наблюдается. Тор  $C_2$  эволюционирует в  $C_1$ .

## Синхронизация в присутствии шума

В реальных системах всегда присутствует шум (внутренний шум и случайные воздействия со стороны внешней среды). Каково влияние шума на эффект синхронизации?

Проблема синхронизации генератора типа Ван дер Поля в присутствии шума была решена в начале 60-х годов XX в. в работах Р.Л. Стратоновича и А. Н. Малахова. Рассматривалась задача при условии, что мощность шума гораздо меньше мощности гармонического воздействия и источник шума можно описать гауссовским  $\delta$ -коррелированным процессом.



*Руслан Леонтьевич  
Стратонович  
1930 -- 1997*

## Вынужденная синхронизация автогенератора в присутствии шума. Классическая теория

**Модель** -- генератор Ван дер Поля с внешним гармоническим воздействием и источником шума:

$$\ddot{x} - \varepsilon(1 - x^2)\dot{x} + \omega_0 x = a \cos(\omega_1 t) + \sqrt{2D_0} \xi(t), \quad (5)$$

где  $\xi(t)$  – гауссовский шум со средним  $\langle \xi(t) \rangle \equiv 0$  и корреляционной функцией  $\langle \xi(t) \xi(t + \tau) \rangle = \delta(\tau)$ . Величина  $D_0$  характеризует интенсивность шума.

Решение стохастического уравнения (5) есть **случайный процесс**  $x(t)$ . Считая  $x(t)$  гармоническим (узкополосным) шумом ищем решение в виде (2), где  $A(t)$  и  $\varphi(t)$  – **случайные функции**, медленно меняющиеся по сравнению с  $\sin(\omega_1 t)$ ,  $\cos(\omega_1 t)$ .

**Стохастические укороченные уравнения для амплитуды  $A(t)$  и фазы  $\varphi(t)$  имеют вид:**

$$\begin{aligned} \dot{A} &= \frac{\varepsilon A}{2} \left( 1 - \frac{A^2}{A_0^2} \right) - \mu \sin \varphi + \frac{D}{A} + \sqrt{2D} \xi_1(t), \\ \dot{\varphi} &= \Delta - \frac{\mu}{A} \cos \varphi + \frac{\sqrt{2D}}{A} \xi_2(t), \end{aligned} \quad (6)$$

где  $\varphi$  -- мгновенная разность фаз автоколебаний и внешней силы,  $\mu = a/2\omega_1$ ,  $\Delta = \omega_0 - \omega_1$ ,  $D = D_0/2\omega_1^2$ . Случайные воздействия  $\xi_1(t)$  и  $\xi_2(t)$  – независимые гауссовские источники белого шума:  $\langle \xi_{1,2}(t) \rangle \equiv 0$ ,  $\langle \xi_{1,2}(t) \xi_{1,2}(t + \tau) \rangle = \delta(\tau)$ .

Если  $a \ll \varepsilon$ ,  $D \ll \varepsilon$ , то возмущением амплитуды автоколебаний можно пренебречь и считать  $A = A_0$ . В этом случае поведение разности фаз можно приближенно описать следующим стохастическим уравнением

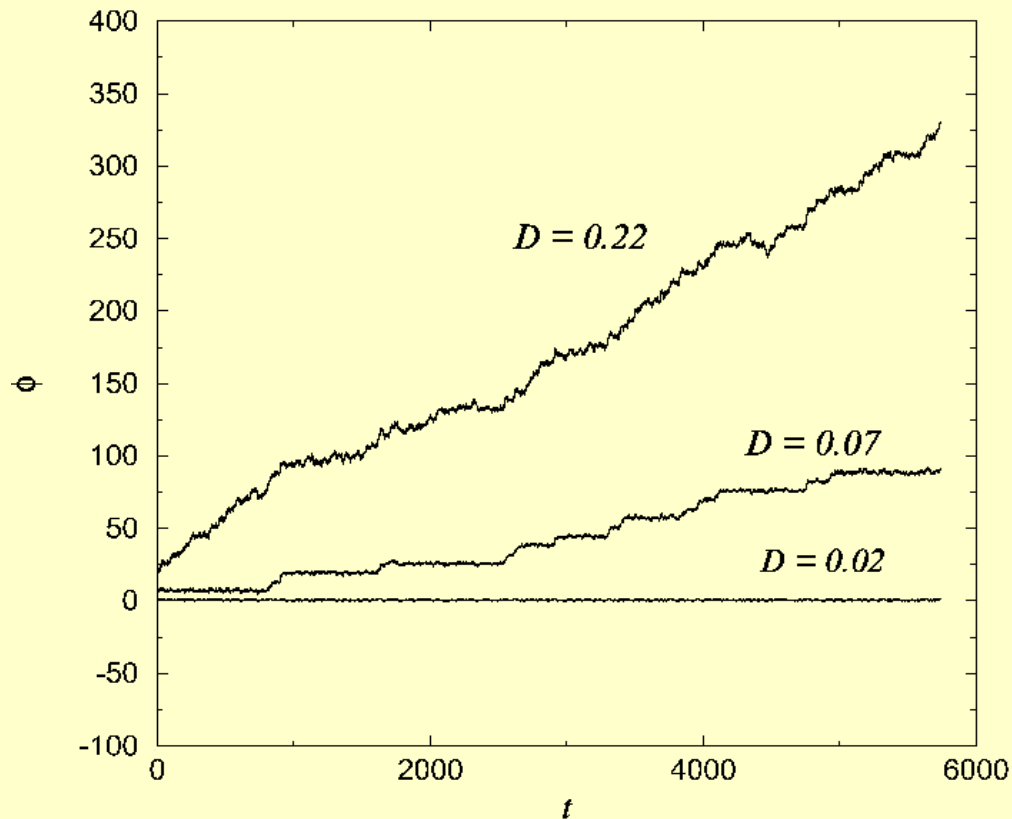
$$\dot{\varphi} = \Delta - \Delta_c \cos \varphi + \frac{\sqrt{2D}}{A_0} \xi_2(t), \quad (7)$$

где  $\Delta_c = \mu / A_0$ .

Уравнение (7) описывает броуновское движение частицы с координатой  $\varphi$  в одномерном наклонном периодическом потенциале

$$U(\varphi) = -\Delta \cdot \varphi + \Delta_c \sin \varphi.$$

Наличие шума приводит к диффузии разности фаз  $\varphi$ : фаза  $\varphi$  флуктуирует вблизи минимумов потенциала и совершает случайные переходы из одной потенциальной ямы в другую, меняясь скачком на  $2\pi$ .



**Зависимость мгновенной разности фаз  $\varphi$  от времени для нескольких значений интенсивности шума. Параметры:  $\Delta = 0.06$ ,  $\mu = 0.15$**

Увеличение интенсивности шума приводит к уменьшению длительности пребывания  $\varphi$  одной потенциальной ямке. Частица быстрее скатывается по потенциальному профилю. Соответственно, при отличной от нуля расстройке значение  $|\varphi|$  быстрее растет во времени и средняя частота биений  $\langle \Omega(t) \rangle = \langle \omega(t) \rangle \approx \omega_1$  увеличивается.

Распределение разности фаз  $\varphi$  описывается уравнением Фоккера – Планка -- Колмогорова

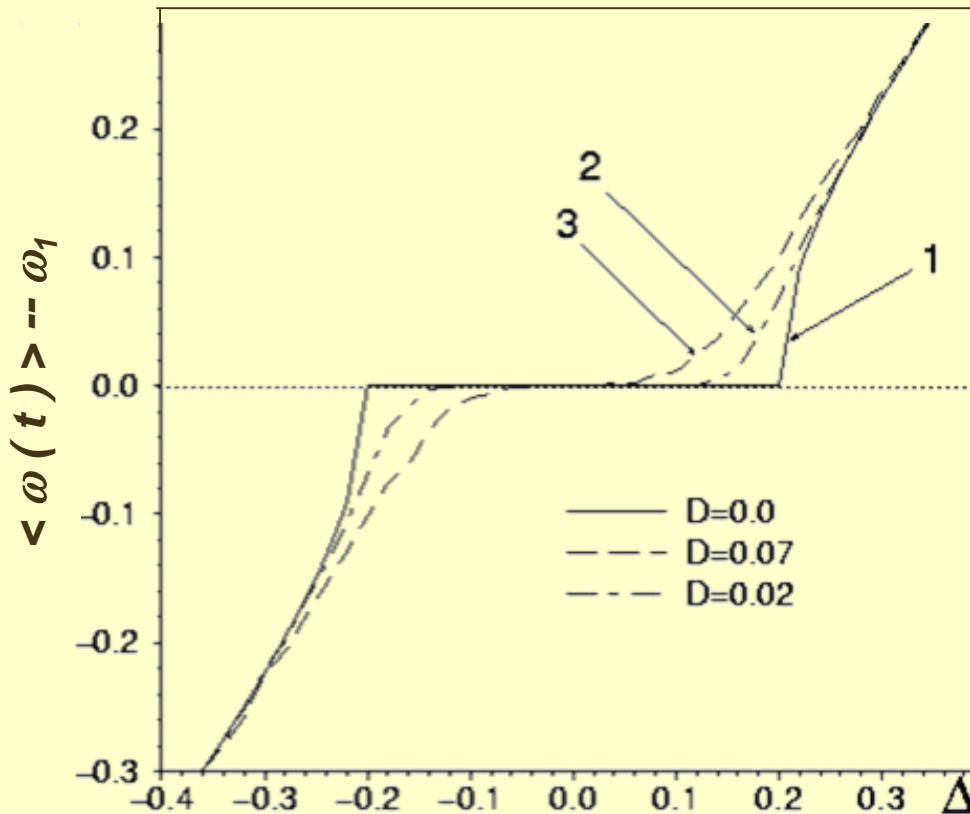
$$\frac{\partial p(\varphi, t)}{\partial t} = - \frac{\partial}{\partial \varphi} \left[ (\Delta - \Delta_c \cos \varphi) p(\varphi, t) - Q \frac{\partial p(\varphi, t)}{\partial \varphi} \right], \quad (8)$$

где  $Q = D/A_0^2$ . Если считать, что  $\varphi \in [-\pi, \pi]$  и рассматривать уравнение (8) при периодических граничных условиях, то можно найти стационарное решение в виде:

$$p_{st}(\varphi) = C \exp\left(\frac{\varphi\Delta - \Delta_c \sin \varphi}{Q}\right) \int_{\varphi}^{\varphi+2\pi} \exp\left(-\frac{\psi\Delta - \Delta_c \sin \psi}{Q}\right) d\psi,$$

где  $C$  – нормировочная константа.

Зная стационарную плотность вероятности  $p_{st}(\varphi)$  можно рассчитать среднюю частоту  $\langle \Omega(t) \rangle = \langle \omega(t) \rangle \approx \omega_1$  :



**Зависимость разности средней частоты автоколебаний в системе (7) и частоты воздействия от параметра расстройки  $\Delta$  при различных значениях интенсивности шума  $D$ .**

Хотя распределение величины  $\varphi(t)$  (если считать, что  $\varphi \in [ -\infty, \infty ]$ ), задаваемой СДУ (7), не является гауссовским, и, соответственно,  $\varphi(t)$  нельзя считать винеровским процессом, однако дисперсия  $\langle \varphi^2(t) \rangle - \langle \varphi(t) \rangle^2$  растет во времени по линейному закону. Соответствующий Угловой коэффициент называют **коэффициентом эффективной диффузии разности фаз**:

$$D_{eff} = \frac{1}{2} \frac{d}{dt} \left( \langle \varphi^2(t) \rangle - \langle \varphi(t) \rangle^2 \right).$$

Величина  $D_{eff}$  характеризует среднее число сбоев разности фаз на  $2\pi$  в единицу времени. Она возрастает с ростом интенсивности шума и частотной расстройки.

Таким образом, наличие случайных гауссовских возмущений приводит к тому, что синхронизация автоколебаний оказывается нестрогой. Разность частот  $\langle \omega(t) \rangle - \omega_1$  отлична от нуля при любой сколь угодно малой расстройке  $\Delta$ . Однако, в случае слабого шума можно выделить область **эффективной синхронизации**, исходя из выполнения неравенства  $|\langle \omega(t) \rangle - \omega_1| \leq \delta$  или  $D_{eff} \leq D_{eff}^{min}$ , где  $\delta$  и  $D_{eff}^{min}$  -- некоторые заданные значения.



## ***Литература***

- 1.** И. И. Блехман, *Синхронизация в природе и технике* (Наука, Москва, 1981).
- 2.** А. Пиковский, М. Розенблюм, Ю. Куртс, *Синхронизация. Фундаментальное нелинейное явление* (Техносфера, Москва, 2003).
- 3.** П.С. Ланда, *Автоколебания в системах с конечным числом степеней свободы* (Наука, Москва, 1980).
- 4.** Дж. Гукенхеймер, Ф. Холмс, *Нелинейные колебания, динамические системы и бифуркации векторных полей*, (Институт компьютерных исследований, Москва – Ижевск, 2002).
- 5.** А. П. Кузнецов, С. П. Кузнецов, Н. М. Рыскин, *Нелинейные колебания* (Физматлит, Москва, 2002).
- 6.** В. С. Анищенко и др., *Нелинейные эффекты в хаотически и стохастических системах* (Институт компьютерных исследований, Москва – Ижевск, 2003).
- 7.** Р. Л. Стратонович, *Избранные вопросы теории флуктуаций в радиотехнике*, (Сов. Радио, Москва, 1961).
- 8.** В. С. Анищенко, Т. Е. Вадивасова, *Радиотехника и электроника*, Т. 47, № 2, С.133 (2002).