

УДК 517.926

Онуфрієнко В.М.<sup>1</sup>, Онуфрієнко О.В.<sup>2</sup>

<sup>1</sup> д-р фіз.-мат. наук, проф. НУ «Запорізька політехніка»

<sup>2</sup> канд. юрид. наук, доц., докторант ДРІДУ

## **ФЕНОМЕН БУФЕРНОСТІ У ДИФЕРЕНТЕГРАЛЬНИХ МОДЕЛЯХ ОПISУ ПРИРОДНИЧИХ І СОЦІАЛЬНИХ ПРОЦЕСІВ**

Феномен буферності теоретично може виникати у випадках існування будь якого фіксованого числа однотипних атракторів (тобто станів рівноваги, циклів, торів тощо) у фазовому просторі деякої динамічної системи за деяких значень параметрів. Така постановка задачі призводить до появи деякого біфуркаційного процесу з необмеженим збільшенням числа співіснуючих атракторів. Такі процеси спостерігаються як у системах з розподіленими параметрами, так і в системах зі скінченною кількістю степенів свободи, коли виникають дисипативні структури (стійкі утворення з самопідтримкою та характерними просторово-часовими формами).

Далі розглядаються математичні аспекти виникнення і опису феномену буферності коливальних процесів у природничих і соціальних моделях. Вимірюванням протяжності фрактальної частини контуру, що проєктується на відрізок осі, визначається зв'язок між кількістю елементів покриття та їх розміром і що описується функціональним рівнянням у  $\alpha$  – характеристиках Коші, а довжина ланки ламаної лінії визначається за допомогою засобів інтегро-диференціального дробового числення [1].

Динаміку розподілених коливальних фрактальних об'єктів механіки моделюємо системами диференціальних рівнянь дробовими частинними похідними  $\alpha$  – порядку, що описують геометричну і часову структуру реального процесу. Кожний окремий процес описуємо розв'язком такої системи рівнянь з виділенням окремого розв'язку за заданими межовими та початковими умовами.

1. Феномен буферності спостерігається і у слабо нелінійних механічних системах з розподіленими параметрами. Вплив просторової фрактальності на розв'язок задачі розглядаємо на прикладі математичної моделі лінійних плоских коливань струни, що взаємодіє з автоколивальним контуром типу Ван дер Поля у вигляді фрактально конфігурованої збуджуваної струни і резонатором з закріпленням на середині струни грузилом [2].

Для зміщень  $u_1$  і  $u_2$  ділянок струни зліва і справа від її середини складаємо граничну задачу взаємодії з резонатором

$$\rho \frac{\partial^2 u_k}{\partial t^2} + h \frac{\partial u_k}{\partial t} = T \frac{\partial^{1+\alpha} u_k}{\partial x^{1+\alpha}}, \quad k=1,2, \quad (1)$$

$$u_1|_{x=0} = u_2|_{x=l} = 0; \quad u_1|_{x=l/2} = u_2|_{x=l/2} = v(t);$$

$$M \frac{d^2 v}{dt^2} + h_r \frac{dv}{dt} = T \left( \frac{\partial^\alpha u_2}{\partial x^\alpha} - \frac{\partial^\alpha u_1}{\partial x^\alpha} \right) \Big|_{x=l/2}; \quad (2)$$

$$u_1(t, x) = u_2(t, l-x) = u(t, x), \quad 0 \leq x \leq l/2.$$

Значено:  $l$  – довжина,  $\rho$  – густина,  $T$  – натяг,  $h$  – щільність сил тертя,  $M$  – маса грузила,  $k$  – пружність пружини,  $v$  – зміщення грузила від положення рівноваги, нелінійний елемент тертя змінюється за законом  $h_r(v) = \lambda(v^2 - 1)$ ,  $\lambda > 0$ .

Розглядувана механічна система (1)–(2) допускає існування будь якого заданого наперед скінченного числа стійких циклів, а на явище буферності у такій системі сильно впливає скейлінг, що проявляється зміною параметрів системи у порівнянні з нефрактальним випадком.

2. Автоколивання у фізичному об'єкті (генераторі з дводротовою довгою лінією) з рівномірно розподіленими опором  $R$ , ємністю  $C$  та індуктивністю  $L$  розглядалися ще О.А.Віттом у 30-тих роках минулого століття [3]. Так звану систему Вітта – крайову задачу, що є математичною моделлю розглядуваного автогенератора, для дослідження буферності у випадку фрактальності по координаті  $x$  лінії довжиною  $l$ , розглядаємо у вигляді ( $u$  та  $i$  – нормовані складові напруги й сили струму в лінії)

$$\frac{\partial u}{\partial t} = -\frac{\partial^{1+\alpha} i}{\partial x^{1+\alpha}}, \quad \frac{\partial i}{\partial t} = -\frac{\partial^{1+\alpha} u}{\partial x^{1+\alpha}} - ri, \quad (3)$$

$$i|_{x=0} = rk_1(u - u^3/3)|_{x=0}, \quad k_2 \frac{\partial^{1+\alpha} i}{\partial x^{1+\alpha}} \Big|_{x=1} + i|_{x=1} = 0.$$

Фізичні характеристики автогенератора:  $r = IR\sqrt{C/L}$ ,  $k_2 = C_0/(Cl)$ ,  $k_1$  – коефіцієнт підсилення,  $\alpha$  – скейлінговий показник фрактальності лінії.

У математичному плані утворилась лінійна система рівнянь (3) з нелінійністю в одній з граничних умов у лінії з просторовим скейлінгом.

Дослідженням впливу скейлінгу на явище буферності виявлено, що варіюванням зменшення параметра  $r$  можна гарантувати існування в системі

Вітта будь якого скінченного числа стійких циклів, а точки біфуркаційного переходу від нестійкого до стійкого циклу залежать від величини  $\alpha$ .

3. Для побудови математичної моделі просторово-часової кондвергенції двокомпонентної служби використовуємо тезу про те, що державна служба (ДС) функціонує як різновид публічної служби (ПС) і є часткою (стороною) діяльності держави по організації та правовому регулюванні особового складу державних органів і інших державних установ та безпосередня діяльність особового складу – державних службовців по практичному та безпосередньому здійсненню завдань і функцій держави. Одним з питань, що виникають у задачі з таким структурним зв'язком між підмножинами ДС і ПС\ДС, є пошук розподілу владних повноважень з введенням у розгляд відповідних функцій [4].

Для математичного моделювання кондвергентних процесів (у тому числі синергетичних) у просторово-часовому вимірі конструюємо систему диференціальних рівнянь в частинних диферінтегралах

$$\begin{cases} D_t^\alpha X = k_X \left( 1 - \frac{D_t^{1-\alpha} X}{b_X} \right) D_t^{1-\alpha} X + a_X D_t^{1-\alpha} X \cdot D_t^{1-\beta} Y - m_X, \\ D_t^\beta Y = k_Y \left( 1 - \frac{D_t^{1-\beta} Y}{b_Y} \right) D_t^{1-\beta} Y + a_Y D_t^{1-\alpha} X \cdot D_t^{1-\beta} Y - m_Y, \end{cases} \quad (4)$$

де  $k_X, k_Y, b_X, b_Y, m_X, m_Y, a_X, a_Y$  – сталі коефіцієнти, що визначаються за наявності статистичних даних про спостережуваний процес, або назначаються теоретично у випадку прогнозування перебігу значень функцій  $X(t)$  та  $Y(t)$  розподілу владних повноважень для підсистем ДС і ПС\ДС відповідно. Помічаємо, що наявність в (4) скейлінгових залежностей у досліджуваних  $\alpha$  – і  $\beta$  – характеристиках функцій владних повноважень приводить до інших результатів, що відомі з аналізу розв'язків у класичній постановці задачі (для  $\alpha = \beta = 1$ ).

### СПИСОК ВИКОРИСТАНОЇ ЛІТЕРАТУРИ

1. Onufriyenko V. M. Physical and Geometric Interpretation of Electromagnetic Field's  $\alpha$ -Characteristics / V. M. Onufriyenko // Telecommunications and Radio Engineering. – Published by Begell House, Inc. New York. – 1999. – Vol. 53. – № 4-5. – P. 136–139.
2. Колесов А. Ю. Феномен буферности в нелинейной физике / А. Ю. Колесов, Е. Ф. Мищенко, Н. Х. Розов // Тр. МИАН. – 2005. – Т. 250. – С. 112–182.

3. Витт А.А. Распределенные автоколебательные системы / А. А. Витт // ЖТФ. – 1934. –Т. 4. – С. 144–157.

4. Онуфрієнко О. Підходи до класифікації моделей організації державної служби: порівняльний аналіз / О. Онуфрієнко // Державне управління та місцеве самоврядування. – 2016. – Вип. 2(29). – С. 155–160.