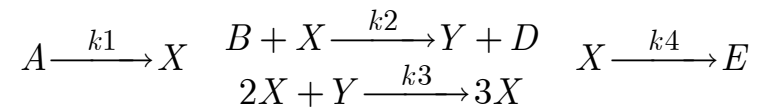


Химические колебания. Брюсселятор.

К настоящему времени известно достаточно много колебательных реакций. Наиболее знаменитая них была открыта Б.П. Белоусовым в 1950 г. и позднее детально изучена А.М. Жаботинским. Здесь мы рассмотрим более простой модельный пример: гипотетическую химическую реакцию, которая получила название *брюсселятор* [I. Prigogine and R. Lefever, "Symmetry Breaking Instabilities in Dissipative Systems II," *Journal of Chemical Physics*, **48**, 1968 pp. 1695–1700.] (И. Пригожин, Р. Лефевр). Уравнения этой реакции имеют вид



Предполагается, что реагенты A и B имеются в избытке, так что их концентрации можно считать постоянными, а D и E ни в какие реакции не вступают. Кинетические уравнения, соответствующие данной схеме имеют вид:

$$\begin{aligned} \frac{dX}{dt} &= k_1 A - k_2 B X + k_3 X^2 Y - k_4 X \\ \frac{dY}{dt} &= k_2 B X - k_3 X^2 Y \end{aligned}$$

Приведем эти уравнения к безразмерному виду, содержащему минимальное число управляющих параметров. Для этого перейдем к новым переменным $\tau = k_4 t$, $x = (k_3/k_4)^{1/2} X$, $y = (k_3/k_4)^{1/2} Y$. Тогда наши уравнения примут вид

$$\begin{aligned} \dot{x} &= a - (b+1)x + x^2 y \\ \dot{y} &= bx - x^2 y \end{aligned} \quad (1)$$

где $a = (k_1^2 k_3 / k_4^3)^{1/2} A$, $b = (k_2/k_4) B$.

Найдем стационарные решения:

Given

$$a - (b+1)x + x^2 y = 0$$

$$bx - x^2 y = 0$$

$$\text{ss}(a, b) := \text{Find}(x, y) \rightarrow \begin{pmatrix} a \\ b \\ a \end{pmatrix}$$

Линеаризуем систему при небольшом отклонении от стационарного состояния, произведя замену $x \rightarrow x_{\text{stat}} + \delta x$ and $y \rightarrow y_{\text{stat}} + \delta y$:

$$\begin{array}{l}
 \text{substitute, } x = a + \delta x \\
 a - (b + 1) \cdot x + x^2 \cdot y \quad \text{substitute, } y = \frac{b}{a} + \delta y \rightarrow a^2 \cdot \delta y - \frac{\delta x \cdot (a - a \cdot b)}{a} + 2 \cdot a \cdot \delta x \cdot \delta y + \frac{b \cdot \delta x^2}{a} + \delta x^2 \cdot \delta y \\
 \text{series, } \delta x, \delta y \quad a^2 \cdot \delta y - \frac{\delta x \cdot (a - a \cdot b)}{a} \text{ simplify} \rightarrow \delta y \cdot a^2 - \delta x + b \cdot \delta x
 \end{array}$$

$$\begin{array}{l}
 \text{substitute, } x = a + \delta x \\
 b \cdot x - x^2 \cdot y \quad \text{substitute, } y = \frac{b}{a} + \delta y \rightarrow -a^2 \cdot \delta y - b \cdot \delta x - 2 \cdot a \cdot \delta x \cdot \delta y - \frac{b \cdot \delta x^2}{a} - \delta x^2 \cdot \delta y \\
 \text{series, } \delta x, \delta y
 \end{array}$$

и убрав квадратичные члены по δx и δy . Получим:

$$\begin{aligned}
 \dot{\delta x} &= (b-1) \cdot \delta x + a^2 \cdot \delta y \\
 \dot{\delta y} &= -b \cdot \delta x - a^2 \cdot \delta y
 \end{aligned}$$

Собственные значения для данной системы можно легко получить с помощью специальной функции Mathcad-a:

$$\text{ev}(a, b) := \text{eigenvals} \left(\begin{pmatrix} b-1 & a^2 \\ -b & -a^2 \end{pmatrix} \right) \rightarrow \begin{bmatrix} \frac{b}{2} - \frac{\sqrt{-(2 \cdot a - a^2 + b - 1) \cdot (a^2 + 2 \cdot a - b + 1)}}{2} - \frac{a^2}{2} - \frac{1}{2} \\ \frac{b}{2} + \frac{\sqrt{-(2 \cdot a - a^2 + b - 1) \cdot (a^2 + 2 \cdot a - b + 1)}}{2} - \frac{a^2}{2} - \frac{1}{2} \end{bmatrix}$$

$$\lambda = -\frac{a^2 - b + 1}{2} \pm \sqrt{\left(\frac{a^2 - b + 1}{2}\right)^2 - a^2}$$

Можно показать, что при $b > a^2 + 1$ величина $\text{Re}(\lambda) > 0$, т.е. состояние равновесия становится неустойчивым. Это и есть условие самовозбуждения автоколебаний.

Следует отметить, что в отличие от модели Лотки-Вольтерра колебания Брюсселятора не зависят от начальных концентраций реагентов. Если $b > a^2 + 1$, то спустя достаточное время они приближаются к предельному циклу.

Построим фазовый портрет системы (1), т.е. семейство зависимостей $y(x)$ с разными начальными условиями (н.у.). Для надежного исследования фазового портрета необходимо решить систему ОДУ с самыми разными НУ и с разным набором параметров модели. В Mathcad можно реализовать эту задачу с использованием элементов программирования и элемента управления "слайдер" (Insert -> Control -> Slider).

Зададим сетку начальных условий:

$$nx := 7 \quad ny := 7 \quad xb := 0.01 \quad xe := 6 \quad yb := 0.01 \quad ye := 6$$

```



v := for j ∈ 0..ny - 1
      for i ∈ 0..nx - 1
          v0,j·nx+i ← i ·  $\frac{xe - xb}{nx - 1}$  + xb
          v1,j·nx+i ← j ·  $\frac{ye - yb}{ny - 1}$  + yb
      v
  
```

	0	1	2
0	0.01	1.0083333333333333	2.006666666666667
1	0.01	0.01	...

Например $nx=2, ny=3, xb=0, xe=1, yb=0, ye=2$

$$\begin{array}{l}
 j=0 \quad j=1 \quad j=2 \\
 vx: 0 \quad 1 \quad 0 \quad 1 \quad 0 \quad 1 \\
 vy: 0 \quad 0 \quad 1 \quad 1 \quad 2 \quad 2 \\
 i: 0 \quad 1 \quad 0 \quad 1 \quad 0 \quad 1
 \end{array}$$

Дополним ее также еще одной точкой, координаты которой мы сможем менять с помощью слайдера:

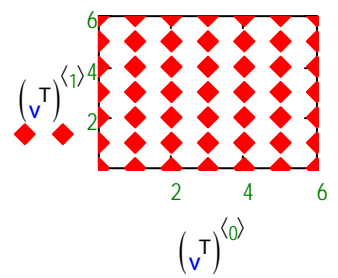
$v1x :=$ 
 $v1y :=$ 
 $v1 := \begin{pmatrix} v1x \\ v1y \end{pmatrix}$

$v := \text{augment}(v, v1) =$



	0	1	2
0	0.01	1.0083333333333333	2.0066666666666667
1	0.01	0.01	...

$$\underline{v1x} := 4 \cdot \frac{v1x}{100} = 0.88$$

$$\underline{v1y} := 8 \cdot \frac{v1y}{100} = 5.84$$



Зададим также значения параметров a и b:

$\underline{a} :=$ 
 $\underline{b} :=$ 

$$\underline{a} := 2 \cdot \frac{a}{100} = 0.5$$

$$b = 59 \quad 3 \cdot b = 177$$

$$\underline{b} := 3 \cdot \frac{b}{100} = 1.77$$

Задание параметра b для получения анимированной фазовой диаграммы:

$$b := \frac{\text{FRAME}}{100}$$

Стационарное решение и собственные значения для текущих параметров a и b:

$$ss(a, b) = \begin{pmatrix} 0.5 \\ 3.54 \end{pmatrix}$$

$$ev(a, b) = \begin{pmatrix} 0.26 - 0.4270831300812525i \\ 0.26 + 0.4270831300812525i \end{pmatrix}$$

$$b = 1.77$$

если > пред. цикл

$$a^2 + 1 = 1.25$$

Теперь решим систему дифференциальных уравнений, правые части, которой имеют вид:

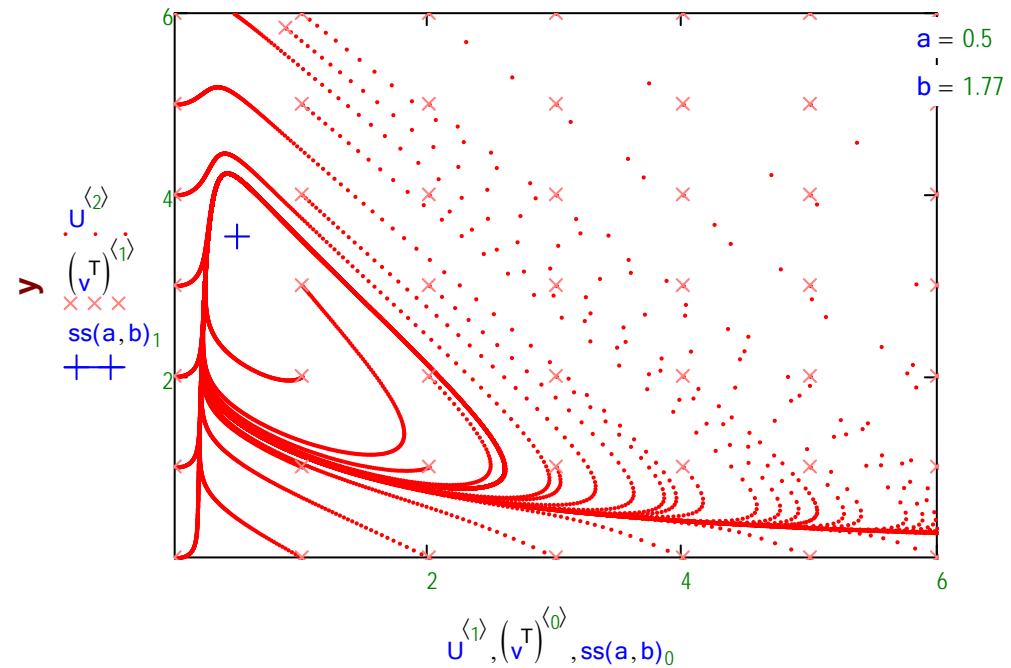
$$D(t, Y) := \begin{bmatrix} a - (b + 1) \cdot Y_0 + (Y_0)^2 \cdot Y_1 \\ b \cdot Y_0 - (Y_0)^2 \cdot Y_1 \end{bmatrix}$$

а начальные условия задаются матрицей v.

```
tb := 0    te := 20    N := 1500
```

```
U :=
  y ← v<0>
  Z ← Rkadapt(y, tb, te, N, D)
  z1 ← Z
  for k ∈ 1..last[(v<T>)<1>]
    y ← v<k>
    z2 ← Rkadapt(y, tb, te, N, D)
    z1 ← stack(z1, z2)
  z1
```

Матрица U имеет размерность (K-во нач. усл.) * N x 3. Решения для последовательности н.у. идут одно за другим. Чтобы конечные решения для k-го н.у. не соединялись линией с начальными значениями i+1-го решения, график строим в виде точек.

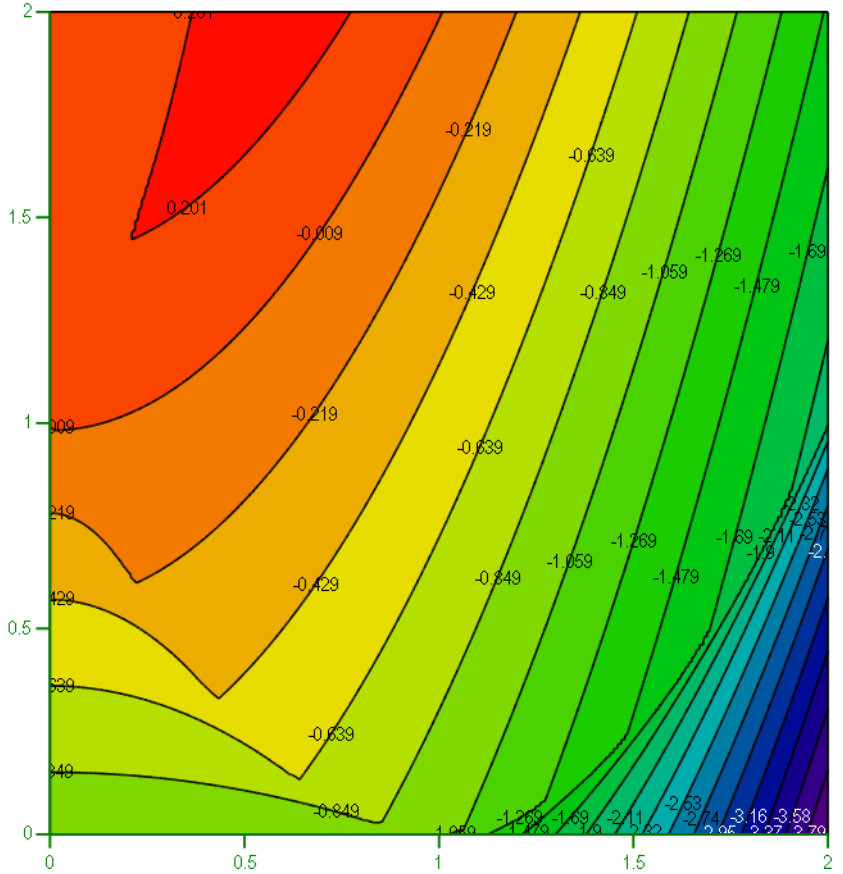


Контурные диаграммы Re(λ(a,b)) и Im(λ(a,b)) можно построить показанным ниже способом. Из первого видно, что при b > a²+1 действительно Re(λ) > 0.

```
Ncm := 200 a1 := 0 a2 := 2 b1 := 0 b2 := 2
```

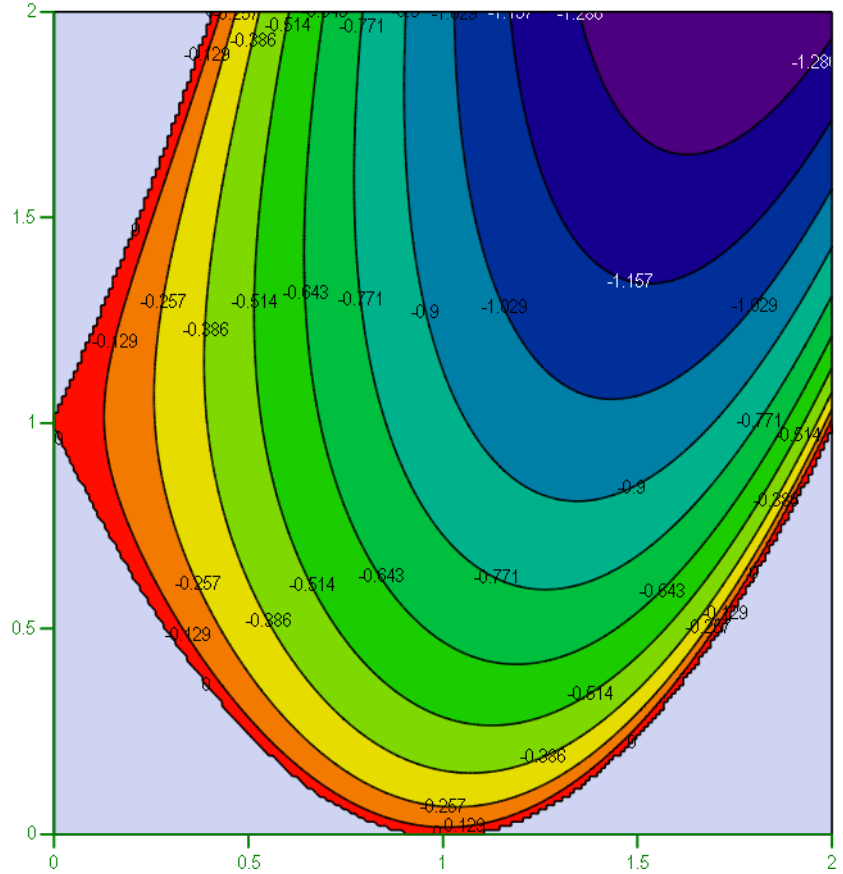
```
re(a, b) := Re(ev(a, b)_0) im(a, b) := Im(ev(a, b)_0)
```

```
R := CreateMesh(re, a1, a2, b1, b2, Ncm, Ncm)
```



R

```
I := CreateMesh(im, a1, a2, b1, b2, Ncm, Ncm)
```



I