

01;09

## Применение метода собственных координат для восстановления параметров системы Лоренца при воздействии шумов

© В.В. Афанасьев, Р.Р. Нигматуллин, Ю.Е. Польский

Казанский государственный технический университет им. А.Н. Туполева  
E-mail: vafv@kstu-kai.ru

Поступило в Редакцию 25 февраля 2004 г.

Рассматривается восстановление параметров системы Лоренца при воздействии шумов по порождаемым системой процессам при помощи метода собственных координат. Проведены сравнительные исследования влияния низкочастотных и высокочастотных аддитивных и мультипликативных шумов на относительную погрешность оценки параметров системы. Показано, что метод собственных координат позволяет повысить точность восстановления параметров системы при действии аддитивных шумов.

Нелинейные системы с динамическим хаосом широко используются в системах скрытой передачи информации, а также в коммуникационных системах, использующих динамический хаос в качестве источника колебаний, несущих информацию [1]. Важным аспектом создания эффективных систем передачи информации такого типа является возможность идентификации нелинейных систем, порождающих хаотические сигналы, с восстановлением параметров нелинейных систем при воздействии шумов и помех.

Эффективным средством определения параметров зашумленных структур, описываемых системами нелинейных дифференциальных уравнений, является метод собственных координат [3]. Этот метод позволяет преобразовать функции  $y(x, V)$  ( $x$  — независимая переменная,  $V$  — исходный вектор параметров) в соотношения вида

$$Y(x) = C_1(V)X_1(x) + \dots + C_k(V)X_k(x) \quad (1)$$

через дифференциальные уравнения, которым удовлетворяют эти функции. Соотношение (1) дает возможность оценить  $V$  по реализациям

процессов, порождаемых нелинейными системами, не прибегая к аналитическому решению исходных систем нелинейных дифференциальных уравнений. Оценка параметров нелинейных систем по методу собственных координат проводится путем преобразования дифференциальных уравнений в интегральные с последующим оригинальным применением процедуры линейной регрессии [3].

Целью работы является исследование возможности применения метода собственных координат для восстановления параметров нелинейной системы с динамическим хаосом при воздействии шумов.

В качестве объекта исследования взята наиболее изученная динамическая система Лоренца

$$\dot{X} = -\sigma X + \sigma Y, \quad \dot{Y} = -XZ + rX - Y, \quad \dot{Z} = XY - bZ, \quad (2)$$

(где  $X, Y, Z$  — переменные;  $r, \sigma, b$  — параметры системы [2]), используемая для формирования хаотических сигналов и описания динамики процессов в целом ряде многомодовых нелинейных устройств систем.

В работе при помощи имитационного моделирования исследовано влияние шумов на качество восстановления параметров динамической системы Лоренца по временным рядам переменных  $X, Y, Z$ , формируемых путем численного интегрирования системы уравнений (1) по методу Эйлера. Аддитивные и мультипликативные шумы при моделировании вводились в соответствии с

$$\begin{aligned} \dot{X} &= \sigma(1 + m_\sigma)(Y - X) + u_x X_0, & \dot{Y} &= -XZ + r(1 + m_r)X - Y + u_y Y_0, \\ \dot{Z} &= XY - b(1 + m_b)Z + u_z Z_0, \end{aligned} \quad (3)$$

где  $m_\sigma, m_r, m_b$  определяют относительную интенсивность мультипликативных шумов (флуктуаций параметров системы) по отношению к значениям параметров  $r, \sigma, b$ ;  $u_x, u_y, u_z$  определяют относительную интенсивность аддитивных шумов по отношению к значениям  $X_0, Y_0, Z_0$  в состоянии равновесия системы ( $X_0 = Y_0 = \sqrt{b(r-1)}, Z_0 = (r-1)$  [2]). Моделирование  $m$  и  $u$  проводилось при помощи генераторов случайных чисел.

Параметры системы Лоренца при моделировании выбирались из условия обеспечения динамического хаоса с возникновением странного аттрактора:  $r = 28, \sigma = 10, b = 8/3$  [2]. Восстановление параметров выполнено по двум методикам для сравнительного анализа их возможностей.

	Шумы	Средние интенсивности шумов (в %), при которых относительная погрешность оценки < 1.5%					
		$\sigma$		$r$		$b$	
		I	II	I	II	I	II
ВЧ шумы	$m$	0.5	2	3	5	4	6
	$u$	0.075	0.025	1.5	0.3	2	0.4
НЧ шумы	$m$	0.3	1.5	2	3	2.5	4
	$u$	0.002	0.00065	0.025	0.008	0.07	0.02

Первая методика, служащая базой для сравнения точности восстановления  $r$ ,  $\sigma$ ,  $b$ , основана на оценке параметров  $\tilde{\sigma}$ ,  $\tilde{r}$ ,  $\tilde{b}$ , получаемой из уравнений (2) в соответствии с методом Эйлера:

$$\tilde{\sigma} = \frac{1}{N} \sum_i \frac{x_{i+1} - x_i}{h(y_i - x_i)}, \quad \tilde{r} = \frac{1}{N} \sum_i \frac{\frac{y_{i+1} - y_i}{h} + x_i z_i + y_i}{x_i},$$

$$\tilde{b} = \frac{1}{N} \sum_i \frac{x_i y_i - \frac{z_{i+1} - z_i}{h}}{z_i}, \quad (4)$$

где  $X_i$ ,  $Y_i$ ,  $Z_i$  — значения временных рядов переменных системы на  $i$ -м шаге,  $i = 1, \dots, N$ ,  $h$  — шаг численного интегрирования. Вторая методика восстановления параметров системы Лоренца основана на использовании метода собственных координат [3].

При имитационном моделировании временных рядов  $X_i$ ,  $Y_i$ ,  $Z_i$  значение  $N$  выбиралось не менее  $10^4$ , величина  $h$  — не более 1% от периода квазирезонансных колебаний в системе Лоренца [4]. С целью определения влияния спектрального состава шумов на восстановление параметров динамической системы Лоренца в работе проведено сравнительное исследование влияния исходных шумов из (3) и шумов, получаемых путем их низкочастотной цифровой фильтрации. Точность восстановления параметров определялась относительной погрешностью  $\tilde{\sigma}$ ,  $\tilde{r}$ ,  $\tilde{b}$ .

В таблице представлены полученные значения средних интенсивностей шумов  $m$  и  $u$  (в%), при которых относительная погрешность оценки параметров системы Лоренца не превышает 1.5% (I соответствует методу собственных координат, II — методике (4)).

Из данных таблицы видно, что метод собственных координат по сравнению с методикой (4) позволяет повысить точность восстановления параметров динамической системы Лоренца при действии аддитивных шумов не менее чем в 3–5 раз, причем низкочастотные шумы оказывают более сильное влияние на погрешность оценивания по сравнению с высокочастотными шумами, что связано с инерционностью нелинейных устройств и систем с хаотической динамикой. Необходимо отметить, что в динамической системе Лоренца инерционность нелинейным образом зависит от амплитуды колебаний переменных  $X$ ,  $Y$ ,  $Z$  [5], поэтому степень влияния шумов зависит от числа переходов фазовой траектории системы Лоренца в фазовом пространстве между областями с различными состояниями равновесия. Для мультипликативных шумов методика (4) дает преимущество только для шумов с нулевым средним значением, однако для этой методики характерны аномальные погрешности, связанные с близостью к нулю отдельных значений  $(X_i - Y_i)$ ,  $Y_i$ ,  $Z_i$  временных рядов процессов, порождаемых системой Лоренца.

Для проверки надежности работы методика восстановления параметров системы Лоренца по методу собственных координат была применена для анализа временных рядов  $X_i$ ,  $Y_i$ ,  $Z_i$ , порождаемых принципиально отличными от системы Лоренца нелинейными системами (Дуффинга, Ван-дер-Поля, фрактальным броуновским движением). Полученные оценки  $\hat{\sigma}$ ,  $\hat{r}$ ,  $\hat{b}$  оказались физически нереализуемыми в динамической системе Лоренца и характеризовались аномальным видом регрессионных зависимостей, получаемых по методу собственных координат. Это указывает на принципиальную возможность идентификации заданной системы из набора рассматриваемых нелинейных систем при помощи метода собственных координат.

Выводы:

1. По методу собственных координат возможны идентификация нелинейных систем и восстановление их параметров по порождаемым системами процессам в случае возникновения динамического хаоса и странных аттракторов.

2. Метод собственных координат позволяет, по сравнению со стандартной методикой (4), повысить точность восстановления параметров динамической системы Лоренца при действии аддитивных шумов не менее чем в 3–5 раз.

## Список литературы

- [1] *Дмитриев А.С., Панас А.И.* Динамический хаос: новые носители информации для систем связи. М.: Физматлит, 2002. 252 с.
- [2] *Лихтенберг А., Либерман М.* Регулярная и стохастическая динамика. М.: Мир, 1984. 528 с.
- [3] *Nigmatullin R.R.* // Applied Magnetic Resonance. 1998. V. 14. P. 601–633;  
*Nigmatullin R.R.* // Physica A. 2000. V. 285. P. 547–565; *Al-Hasan M., Nigmatullin R.R.* // Renewable Energy. 2003. V. 28 (1). P. 93–110.
- [4] *Афанасьев В.В., Михайлов С.В., Польский Ю.Е., Торопов А.Ю.* // Письма в ЖТФ. 1995. Т. 21. В. 23. С. 10–14.
- [5] *Афанасьев В.В., Польский Ю.Е.* // Вестник КГТУ им. А.Н. Туполева. 1997. № 1. С. 1–5.