وهش فبر

 $\pi/$ 

مجلهٔ پژوهش فیزیک ایران، جلد ۱۱، شمارهٔ ۳، پاییز ۱۳۹۰

r.koohiesfahani@ph.iut.ac.ir :

(دريافت مقاله: ١٣٨٩/٨/٣ ؛ دريافت نسخهٔ نهايي: ١٨٩/١٣)

پیدایش نظریهٔ گراف در سال ۱۷۶۳، مطالعهٔ شبکهها به عنوان یک ابزار مهم در برخی زمینهها مانند علوم اجتماعی گسترش یافته تا جاییکه دههٔ گذشته شاهد به وجود آمدن یک شاخه جدید تحقیقاتی به نام "شبکههای پیچیده<sup>۲۳</sup> بود. این شبکهها ساختاری بی نظم، پیچیده و وابسته به زمان دارند و تعداد رئوس آنها گاهی به میلیونها رأس میرسد. بسیاری از سامانههای موجود در طبیعت و صنعت از چنین ساختارهایی تشکیل شدهاند. به عنوان مثال می توان، شبکههای عصبی، شبکههای اشاره کرد [۱ تا ۳]. در چند دههٔ اخیر یک سوال اساسی در مورد دینامیک غیرخطی شبکهها مطرح بوده است. اینکه یک شبکه چگونه به حالت همگامی میرسد و هر شبکه چه

نظم، خصوصیت پایه ای و مهم طبیعت و مفه ومی اساسی در علم است. الگوهای نظم را می توان به راحتی در سیستمهای فیزیکی، زیستی، اجتماعی و غیره مشخص کرد. اصولاً نظم به حالت پایا (استاتیک) یک ساختار تعلق می گیرد. مانند ساختار منظم کریستال که اتمها کاملاً یک ساختار دوره ای را تولید می کنند. با این وجود می تواند یک خصوصیت مهم در دینامیک جمعی نیز باشد. رفتار بیولوژی موجودات زنده تماماً بر پایهٔ نظم دینامیکی قرار دارد؛ همانند شبکهٔ عصبی در مغز. اولین قدم برای درک رفتار دسته جمعی سیستمها، مدل سازی آنها با شبکه است که در آن هر رأس بیانگر یک واحد دینامیکی و وجود یال بین آنها نمایان گر برهم کنش و تبادل اطلاعات بین آنها است. با

۲. Complex networks

1. Collective dynamics

حتی در همین حالت خاص نیز رفتار سیستم بسیار پیچیده است و جوابهای متعددی برای آن به دست می آید. با تبدیل  $\theta_i \to \theta_i - \omega$  و تقسیم رابطهٔ (۱) بر K/N و بازتعریف زمان خواهیم داشت [۶]:

$$\frac{d\theta_i}{d\tau} = \sum_{j=1}^{N} a_{ij} \sin(\theta_j - \theta_i) , \ i = 1, \Upsilon, ..., N , \qquad (\Upsilon)$$

که در آن  $\frac{t}{K/N} = \tau$  است. برای مشخص کردن میزان همگامی در شبکهها از پارامتر نظم (r) استفاده می شود کـه در هـر زمـان معیاری از رفتار دسته جمعی نوسانگرها در شبکه است.

$$re^{i\psi} = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} e^{i\theta_i} . \tag{(7)}$$

فاز Ψ، میانگین فاز نوسانگرها است. در این مقاله فرآیند همگامسازی بر روی شبکهٔ منظم را مورد بررسی قرار می دهیم. نتایج تحلیلی توسط نتایج مدل سازی مورد تأیید قرار می گیرد. برای حل عددی معادله های (۲) از روش اویلر استفاده شده است. محاسبات عددی ما نشان داد که برای این مدل استفاده از روش دقیق تر رانگ – کوتا منجر به نتایج دقیق تر نمی شود و تنها زمان انجام محاسبات را افزایش می دهد. بنابراین همهٔ محاسبات با استفاده از روش اویلر انجام شد.

## ساده ترین روش حل عـددی معـادلات دیفرانـسیل، روش اویلـر ساده ترین روش حل عـددی معـادلات دیفرانـسیل، روش اویلـر است. در این روش با دانستن شرایط اولیهٔ یک معادلهٔ دیفرانـسیل مرتبهٔ اول، شرایط بعدی در هر زمان به دست میآید. اگـر معادلـه بـه صـورت (t, y(t)) = f(t, y(t)) و شـرایط اولیـه y = (x, y(t)) را داشته باشـیم، بـا در نظـر گـرفتن قـدمهـای زمانی بـه صـورت داشته باشـیم، بـا در نظـر گـرفتن قـدمهـای زمانی بـه صـورت داشته باشـیم، بـا در نظـر گـرفتن قـدمهـای زمانی بـه صـورت $t_n = t_{n-1} + h$ $\frac{y(t_n + h) - y(t_n)}{h} = f(t_n, y(t_n)) + o(h^r)$ تا مرتبه اول h:

 $y(t_n + h) = y(t_{n+1}) = f(t_n, y(t_n))h + y(t_n)$ بنابراین با داشتن شرایط اولیه می توان مقدار تابع را در زمانهای بعدی به دست آورد.

حالت های همگامی را به خود اختصاص میدهد. چنین تـلاش هـایی بـر روی شـبکه هـای بـیمقیـاس'، تـصادفی و جهان کوچک ؓ انجام گرفته است [۴ – ۶]. در ایـن مقالـه شـبکه منظم ٔ که توسط زنجیرهای از رئوس ساخته شده و در آن هـر رأس به چند همسایه اول خود متصل است، مورد بررسی قرار می گیرد. هر رأس به نوسانگر فازی تشبیه شده و برهم کنش بین نوسانگرها و همگام سازی مورد مطالعه قرار می گیرد. همگام سازی به عنوان سازگاری آهنگ نوسانگرها از طریق برهمکنش ضعیف بین آنها شـناخته مـیشـود و در بـسیاری از پدیدههای طبیعی مشاهده شده و کاربردهای فراوانسی دارد. بـه عنوان مثال می توان همگام شدن در کرمهای شب تاب، مولدهای جریان متناوب و سیستمهای آکوستیکی را نام برد. مدلهای مختلفی برای توصیف این پدیده ارائه شده که یکی از آنها مدل کوراموتو<sup>ہ</sup> است[۷]. قابل حل بودن این مدل از یک سو و توصيف قابل قبول پديدهٔ همگامسازي توسط آن از سوي ديگر باعث شد تا مدل كوراموتو يكي از موفقيت آميزترين مدلها معرفی شود. تحول زمانی هر نوسانگر در این مدل به ایـن گونـه است:

$$\frac{d\theta_i}{dt} = \omega_i + \frac{K}{N} \sum_{j=1}^N a_{ij} \sin(\theta_j - \theta_i), \quad i = 1, r, ..., N \quad , \qquad (1)$$

که در آن X ضریب جفت شدگی نوسانگرها و N تعداد رئوس شبکه است که حضور آن تضمین کنندهٔ رفتار صحیح تابع در حد Nهای بزرگ (حد ترمودینامیکی) میباشد. اگر دو رأس i و i, به هم متصل باشند  $_{ij}$  برابر ۱ و در غیر این صورت صفر است.  $\omega$  فرکانس ذاتی هر نوسانگر است. در حالت کلی هر نوسانگر می تواند فرکانس ذاتی متفاوتی داشته باشد. به عبارت دیگر فرکانس هر نوسانگر را می توان از یک توزیع فرکانسی به دست آورد. ولی در این مقاله فقط حالتهایی بررسی می شود که در آنها فرکانس ذاتی تمام رئوس یکسان است. خواهیم دید

- ۴. Regular
- ۵. Kuramoto model

۱. Scale-Free

۲. Random

۳. Small-World

۶. Euler method

در شبکهٔ منظم هر رأس به چند همسایههای نزدیک خود متصل است. بنابراین از رابطهٔ (۲) داریم:

$$\frac{d\theta_i}{d\tau} = \sum_{j=i-Nc}^{i+Nc} \sin(\theta_j - \theta_i) , i = 1, \gamma, ..., N$$
(\*)

$$r\sin\psi\sum_{j=1}^{N}\cos\theta_{j} = r\cos\psi\sum_{j=1}^{N}\sin\theta_{j} , \qquad (a)$$

دنبال جوابهای پایدار هستیم، بنابراین 
$$\sigma = \frac{\partial \theta_i}{\partial \tau}$$
 است. تابع  

$$\sum_{i,j} \sin(\theta_j - \theta_i) = 0 \quad \text{int} \quad \sigma_i = 0 \quad \text{int} \quad \sigma$$

$$r\sum_{i=1}^{N}\cos\theta_{i}\sum_{j=i-Nc}^{i+Nc}\sin(\theta_{j}-\psi) = \cdot, \qquad (9)$$

$$r\sum_{i=1}^{N}\sin\theta_{i}\sum_{j=i-Nc}^{i+Nc}\sin(\theta_{j}-\psi) = \circ.$$
 (V)

ندارند، انتظار داریم جواب 
$$(arPhi_j - \psi)$$
 sin( $eta_j - \psi$  مستعل از شماره  $j = i - Nc$   
 $i + Nc$ 

$$f(\theta) = \sum_{j=i-Nc} \sin(\theta_j - \psi)$$
 داریے: ( $\theta_j - \psi$ ) داریے: ( $\theta_j - \psi$ ) داریے: ( $\theta_j - \psi$ ) دارے ( $\theta_j - \psi$ ) د

$$\sum_{i=1}^{N} \cos \theta_{i} = \circ, \quad \sum_{i=1}^{N} \sin \theta_{i} = \circ, \quad (1)$$

$$\sum_{j=i-Nc}^{i+Nc} \sin(\theta_j - \psi) = \cdot .$$
(Y)

از آنجا که دنبال جوابهای پایدار هستیم، قبل از بررسی این دو حالت به بررسی روشهای تعیین پایداری جوابهای پایا میپردازیم.

$$b_{i}$$
,  $b_{i}$ ,

در ماتریس پایداری تمام زوایا را از حالت تعادل خارج می کردیم. در این روش فقط یک رأس را از حالت تعادل خارج می کنیم و پایداری آن رأس را مورد بررسی قرار می دهیم. سپس این کار را با تمامی رئوس دیگر نیز انجام می دهیم.

در ابتدا فرض می کنیم شبکهٔ منظمی داریم که تنها به همسایهٔ اول خود متصل است (lc=1). اگر یکی از جوابهای مدل کوراموتو برای آن به صورت  $\{\theta_{1}^{*}, \theta_{7}^{*}, ..., \theta_{N}^{*}\}$  باشد، معادلهٔ کوراموتو برای رأسی مانند ۲ تبدیل خواهد شد به:

$$\theta_{\Upsilon} = \sin(\theta_{\Upsilon}^* - \theta_{\Upsilon}^*) + \sin(\theta_{\Upsilon}^* - \theta_{\Upsilon}^*) = \circ.$$
 (A)

با تبدیل (t) جام جام جواهیم داشت:  

$$\delta_{r}(t) = \exp\{-[\cos(\theta_{r}^{*} - \theta_{r}^{*}) + \cos(\theta_{r}^{*} - \theta_{r}^{*})]t\},$$
 (۹)  
بنابراین برای داشتن پایاداری بایاد عبارت

از طرفی (میرونی) (م

$$\sin(x) = -\sin(y), \qquad (1 \circ)$$
$$a)x = \pi + y \to \cos(x) + \cos(y) = \circ,$$

 $b)x = r\pi - y \rightarrow \cos(x) + \cos(y) = r\cos(y)$ , بنابراین تنها حالت b قابل قبول بوده با ایـن شـرط کـه تفـاوت

Ν	ويژه مقدار
۴	(ناپایدار) (۴*)
۵	•,-۱/۱۱۸(*۲), -•/۴۲۷۱(*۲) (پایدار)
۶	$\circ, -\circ/\Delta(*Y), -1/\Delta(*Y), -Y$
٧	$\circ, -\circ/$ $F$ $S$ $(* r), -1/0$ $r$ $F$ $(* r), -7/r$ $r$ $o$ $(* r)$
^	•,-•/FIFT(*T), -1/FIFT(*T), -T/FIFT(*T), -T/ATAF

**جدول ۱**. ویژه مقادیر برای حالت میانگین درجهٔ ۲ و پخش حول فضای فاز. در اینجا  $\frac{7\pi}{N} = A = N$  است. اعـداد درون پرانتـز بیـانگر تعداد دفعات تکرار آن ویژه مقدار هستند.

> زوایا از  $\pi/r$  کمتر و از  $\pi/r - \pi$ بیشتر باشد. اکنون اگر فرض کنیم که در شبکهٔ منظم هر رأس به دو همسایهٔ اول خود متصل است، معادلهٔ کوراموتو برای رأس فرضی شمارهٔ ۲ چنین می شود:

> $\begin{aligned} & \cdot \\ \theta_{\Upsilon} \sin(\theta_{\Upsilon}^{*} - \theta_{\Upsilon}^{*} - \delta_{\Upsilon}) + \sin(\theta_{N}^{*} - \theta_{\Upsilon}^{*} - \delta_{\Upsilon}) + \sin(\theta_{\Upsilon}^{*} - \theta_{\Upsilon}^{*} - \delta_{\Upsilon}) \\ & + \sin(\theta_{\Upsilon}^{*} - \theta_{\Upsilon}^{*} - \delta_{\Upsilon}) = \\ & -\delta_{\Upsilon} \cos(\theta_{\Upsilon}^{*} - \theta_{\Upsilon}^{*}) - \delta_{\Gamma} \cos(\theta_{N}^{*} - \theta_{\Upsilon}^{*}) - \delta_{\Gamma} \cos(\theta_{\Upsilon}^{*} - \theta_{\Upsilon}^{*}) \\ & -\delta_{\Gamma} \cos(\theta_{\Upsilon}^{*} - \theta_{\Upsilon}^{*}) = g(\delta_{\Upsilon}, \{\theta^{*}\}) \end{aligned}$

در اينجا از تقريب خطي مرتبهٔ اول استفاده كرديم.

اکنون فرض می کنیم شبکهٔ منظمی داریم که هر رأس فقط به همسایه های اول خود متصل است و یک شبکهٔ دیگر که هر رأس فقط به همسایه های دوم خود متصل است. معادلات حاکم بر آنها چنین می شود:

$$\theta_{\rm Y} = \sin(\theta_{\rm Y}^* - \theta_{\rm Y}^* - \delta_{\rm Y}) + \sin(\theta_{\rm Y}^* - \theta_{\rm Y}^* - \delta_{\rm Y})$$

$$= -\delta_{\rm Y} \cos(\theta_{\rm Y}^* - \theta_{\rm Y}^*) - \delta_{\rm Y} \cos(\theta_{\rm Y}^* - \theta_{\rm Y}^*) = f_{\rm Y}(\delta_{\rm Y}, \{\theta^*\}),$$
(17)

$$\begin{aligned} & \bullet_{\mathsf{Y}} = \sin(\theta_N^* - \theta_{\mathsf{Y}}^* - \delta_{\mathsf{Y}}) + \sin(\theta_{\mathsf{Y}}^* - \theta_{\mathsf{Y}}^* - \delta_{\mathsf{Y}}) \\ &= -\delta_{\mathsf{Y}} \cos(\theta_N^* - \theta_{\mathsf{Y}}^*) - \delta_{\mathsf{Y}} \cos(\theta_{\mathsf{Y}}^* - \theta_{\mathsf{Y}}^*) = f_{\mathsf{Y}}(\delta_{\mathsf{Y}}, \{\theta^*\}). \end{aligned}$$

 $g(\delta_{Y}, \{\theta^{*}\}) = f_{1}(\delta_{Y}, \{\theta^{*}\}) + f_{Y}(\delta_{Y}, \{\theta^{*}\})$  با توجه به اینکه ( $\delta_{Y}, \{\theta^{*}\}$ ) با توجه به این جوابهای معادلهٔ g ترکیبی خطی از جوابهای معادلت  $f_{Y}$  و  $f_{Y}$  است.

به طور خلاصه اگر شبکهای با Nc همسایهٔ اول داشته باشیم برای داشتن جوابی پایدار باید این دو شرط همزمان برقرار باشند: ۱) اختلاف زوایا کمتر از ۳/۲ و اگر بیش از یک همسایهٔ اول دارند باید تمامی اختلاف زوایا با همسایگانش کمتر و یا

مساوی با ۲/۳ باشد. زیرا داشتن یک همسایه با اختلاف فاز کمتر از ۲/۲ باعث وجود یک ویژه مقدار منفی می شود و بنابراین اگر همسایهای با اختلاف فاز  $\pi/۲$  داشته باشیم، (ویژه مقدار صفر) مشکلی پیش نمی آید. اما اگر تنها یک همسایه با اختلاف  $1/\pi$  داشته باشیم، ویژه مقدار صفر است و طبق معادلهٔ (۹) رأس ۲ به جای اول خود برنخواهد گشت. ۲) طبق معادلهٔ (۱۰) باید تقارن در توزیع زوایا داشته باشیم. یعنی یا همگی نوسانگرها همفاز باشند و یا به طور مرتب حول دایرهٔ فضای فاز توزیع شده باشند.

 $\sum_{i=1}^{N} \cos \theta_i = \sum_{i=1}^{N} \sin \theta_i = 0$  . . . زمانی که فاز نوسانگرها حول دایرهٔ فضای فاز به طور منظم  $\sum_{i=1}^{N} \cos \theta_i = 0$  و  $\sum_{i=1}^{N} \sin \theta_i = 0$  پخش شده باشیند شرایط  $\sum_{i=1}^{N} \cos \theta_i = 0$  و  $\sum_{i=1}^{N} \cos \theta_i$  ارضاء می شود. در این حالت پارامتر نظم برابر با صفر است. در اینجا تعداد رئوسی که حول دایرهٔ فضای فاز قرار می گیرند را با می دهیم.

. . . (Nc = 1) (Nc = 1) اختلاف زوایا در این حالت برابر با  $\pi / N$  است، بنابراین سیستم به ازای ۵ رأس به بالا در حالت پایدار قرار می گیرد (جدول ۱). در حالت ۴=N که هر چهار ویژه مقدار برابر با صفر هستند، ناپایداری آن از طریق اجرای برنامه تأیید شد.



شکل ۱. الف)پیکربندی فاز شبکه ۳۰ تایی با  $\frac{7\pi}{c_1} = 0$  و ۳۰ =  $N_{circle}$ ؛ ب)فضای فاز شبکه ۶۰ تایی با  $\frac{7\pi}{c_1} = 0$  و ۶۰ =  $N_{circle}$  (پارامتر نظم صفر)

**جدول ۲**. ویژه مقادیر برای حالت میانگین درجهٔ ۲ و پخش حول فضای فاز. در اینجا ۲<u>۳ ×۲ م ۵</u> و N<sub>circle</sub> = N است. اعداد درون پرانتز بیـانگر تعداد دفعات تکرار آن ویژه مقدار هستند.

Ν	ويژه مقدار
۵	°, °, °, Y/Q, Y/Q
۶	-۲, •(*۲), 1(*۲)
٧	-•/۶VAF(*Y),-Y/Y •Y9(*Y),•/•VF۶(*Y),•
٨	-Y/ATAF,-Y/F1FY(*Y),-1/F1FY(*Y),-°/F1FY(*Y),°

پایداری باید  $\frac{\pi}{r} \le \alpha \le \frac{\pi}{r}$  باشد (در حالت تک همسایه به  $Nc \times \alpha \le \frac{\pi}{r}$  یاید به عبارتی داریم  $Nc \times \alpha < \pi/r$  کاهش مییابد)، و یا به عبارتی داریم  $Nc \times \alpha < \pi/r$  کاهش مییابد).  $\pi \le \alpha \le \frac{\pi}{rNc}$  همسایه به Nc < N کاهش مییابد).

برای سادگی به دستگاه مختصاتی می رویم که •= // باشد. اگر Nc=۱ باشد و معادله را حول رأس ۱ مطابق شکل (۲–الف) بنویسیم خواهیم داشت ٥= κin θ + sin θ + . اکنون اگر حول رأس ۲ بنویسیم (شکل (۲– ب)) خواهیم داشت ٥= κin θ + sin θ + s

 $\sin \theta_i = \sin \theta_{n(YNC+Y)+i}, \quad n = 0, Y, Y, \dots$ 

. . . در این حالت به راحتی می توان اثبـات کـرد کـه ۲Nc+۱ دسـته بنابراین برای حالتی همانند ۱۰ رأس، دو پیکربندی فضای فاز متفاوت وجود دارد. در حالت اول همگی روی دایرهٔ فضای فاز به طور مرتب پخش می شوند ( ۲ $\pi$  /۱۰ –  $\Delta \theta$  , ۱۰ =  $N_{circle}$ )، و در حالت دوم از رأس شمارهٔ ۱ تا ۵ پخش می شوند و از ۶ تا ۱۰ روی آنها به ترتیب قرار می گیرند ( ۲ $\pi$  /۱۰ –  $\Delta \theta$  , ۵ =  $N_{circle}$ ). شکل ۱، همین موضوع را برای یک شبکه با ۳۰ –  $N_{circle}$  =۳۰ که ۳۰ –  $N_{circle}$  می شبکه با ۶۰ – ۲۶ که به صورت ۳۰ –  $N_{circle}$  چیده شده است، نمایش می دهد.

( $Nc = \mathbf{Y}$ ) . . . ( $Nc = \mathbf{Y}$ ) در ایـن حالـت بیـشترین اخـتلاف فـاز بـین دو همـسایه برابـر ( $N = \mathbf{Y} = \mathbf{X}$  است. بنابراین انتظار داریم سیـستم بـه ازای ۸ رأس به بالا پایدار باشد (جدول ۲).

بنابراین با محاسبهٔ اختلاف فاز همسایههای هر رأس، می توان به پایداری و یا عدم پایداری شبکه پی برد. اگر اختلاف زاویهٔ هر رأس با اولین همسایهاش برابر با  $\alpha$  باشد، اختلاف زاویهٔ هر رأس با دورترین همسایهاش برابر  $\infty \times Nc$  است که زاویهٔ هر رأس با دورترین همسایهاش برابر  $\alpha \times \pi / N$ 



## جدول ٣. ويژه مقادير مربوط به حالت N = ٣n.

N	ويژه مقدار
٣	°, 1/0, 1/0
۶	°, °/Δ, °/Δ, \/Δ, \/Δ, Y
٩	°,°/YTF(*Y),1/Q(*Y),1/9F9V(*Y),°/XYSF
١٢	$\circ, \circ/ \Delta(* Y), 1/ \Delta(* Y), Y, \circ/ Y F \circ (* Y), 1(* Y), 1/AFF(* Y)$
۱۵	$\circ, 1/0(*Y), \circ/\Lambda F \delta \delta(*Y), \circ/T Y \circ \Lambda V(*Y), \circ/F S \circ S \Lambda(*Y), 1/1 \circ F \delta(*Y), 1/\Lambda \circ S(*Y), 1/S V \Lambda I(*Y)$

معادله به شکل زیر داریم.

 $\sin \theta_{\circ} = \sin \theta_{YNC+1} = \dots = \sin \theta_{n(YNC+1)}, n = \circ, 1, Y, \dots \qquad 1$   $\sin \theta_{1} = \sin \theta_{(YNC+1)+1} = \dots = \sin \theta_{n(YNC+1)+1}, n = \circ, 1, Y, \dots \qquad Y$   $e \quad y = 0$ 

 $\sin \theta_{\mathsf{Y}NC} = \sin \theta_{(\mathsf{Y}NC+\mathsf{I})+\mathsf{Y}NC} = \dots = \sin \theta_{n(\mathsf{Y}NC+\mathsf{I})+\mathsf{Y}NC}, n = \mathsf{o}, \mathsf{I}, \mathsf{Y}, \dots$  $\mathsf{Y}NC+\mathsf{I}$ 

- سینوس تمامی زوایا با هم برابر هستند. بنابراین ۲*۰۱* مجهول و یک معادله خواهیم داشت. سه نوع جواب وجود دارد:
- ۲=۱ تمامی رئوس دارای فاز یکسان هستند، که به حالت منجر می شود و پایدار است.
- ۲) برخی رئوس داری فاز x و برخی دارای فاز x+π هـستند.
   بنابراین اختلاف زاویه بـین دو رأس مجاور امکان دارد از π/۲ بیشتر باشد. پس ناپایدار نیست.
- ۳) زوایا به گونهای چیده شدهاند که جمع سینوس آنهـا صـفر خواهد بود که در این حالت ۰=r دارد.

. . . . ( ) در این جا نیز با بررسی حالات گوناگون به قانونی کلی دست خواهیم یافت.

## الف) ۲ همسایه

در اینجا N=۳n و یا به عبارتی N<sub>circle</sub> = ۳ است. ویـژه مقـادیر مطابق جدول ۳ می باشد.

همان طور که مشاهده می شود، ویژه مقدار هر N، برابر است با ویژه مقدارهای مضربهای N، به علاوهٔ چند ویژه مقدار دیگر. از آنجا که همگی این اعداد باید ضریب ۳ باشند و ویژه مقدارهای ۳ نیز مثبت است، بنابراین برای تمامی این اعداد، حالت ۰=۲ که ۳ = N<sub>circle</sub>، حالت ناپایدار است.

ب) ۴ همسایه

ویژه مقادیر مطابق جدول ۴ به دست آمد. همانگونه که مشاهده می شود سه عدد صفر داریم. ناپایداری آنها با اجرای برنامه تأیید شد. بنابراین به ازای N=۵ به هیچ عنوان حالت ۰=۲ پایدار نیست.

**ج) ۶ همسایه** حالتی است که بتوان ۳=۰ را با شرایط N=Vn، بـه گونـهای کـه N<sub>circle</sub> = ۷ باشد، ایجاد کرد. ویژه مقادیر مطابق جـدول ۵ بـه دست آمد:

جدول ۴. ویژه مقادیر مربوط به حالت N=۵n.

Ν		ويژه مقدار
۵	°, °, °, Y/Q, Y/Q	
١٠	•(*Y),Y/Q(*Y),-1/YY91,1(*Y),Y/11A•(*Y)	

جدول ۵. ویژه مقادیر مربوط به حالت N=Vn.

Ν	ويژه مقدار
V	$r_{\Delta}, r_{\Delta}, \circ(*\Delta)$
14	$r_{0}, r_{0}, \circ(*\delta)$



ب) اگر ۲*+ ۲Nc و m* نسبت به هـم اول نباشـند و كـوچكترين مضرب مشترک آنها برابر با q باشد، q دسته معادله خواهیم داشت. بنابر این:

r=1 که به دو جواب r=1 که به دو جواب r=1(حالتی که تمامی زوایا برابـر صـفرند) و ۳=۰ (حـالتی کـه دور دایره قرار گرفتهاند) میرسیم. حل ایـن قـسمت کـاملا مـشابه قسمت ۵. ۲. ۳ است که نشان داده شد ۲=۰ نایایدار است. بنابراين حالت دوم (  $\sum_{j=i-Nc}^{i+Nc} \sin(\theta_j - \psi) = \circ$  ) هيچ جواب یایداری به جز r=1 نمی تواند داشته باشد.

## د)حالت کلی

همانطور که مشاهده می شود، ویژه مقدارهای هـر N = ۲Nc + ۱ برابر است با (N / ۲ (\*۲) ، (\*۲ و از طرفی ویـژه مقـادیر N / ۲ و از طرفی ویـژه Nهای ضرایب دیگر، این ویژه مقادیر را دارنـد (کـه دو تـای آن مثبت است) و بنابراین در حالت کلی این حالت ناپایدار است.

در اينجا دو حالت داريم. الف) اگر (r + 1) مضربی از m نباشد، تمام معادلات با هم برابر می شوند. به این معنا که تماما سینوس ها با هم برابرند، و از طرفی شرط  $heta_j = \cdot \sum_{i=i-N_c}^{i+N_c} \sin heta_j = \cdot$  طرفی شرط که تمام زوایا برابر صفر باشند که r=۱ را نتیجه می دهد.

همانگونه که مشاهده شد، به ازای یک شبکه با ساختار ثابت، امکان بروز دو جواب r=۱ و ·=۲ با توجه به شرایط اولیهٔ فازهای رئوس وجود دارد. با کم کردن بازهٔ فازهای اولیه از [πو π-) به (x<π المدت، فقط جواب r=۱ به دست می آید. میزان x بحرانی به تعداد یال و رئوس شبکه وابسته است که از آن حد به پایین فقط r=۱ داریم. در شکل x، r بحرانی به ازای هر تعداد یال و تعداد رأس مختلف به دست آورده شده است. همان گونه که مشاهده می شود هرچه تعداد یال درون شبکه بیشتر باشد، احتمال بهدست آوردن r=۱ بیشتر است، زیرا به ازای تعداد رئوس ثابت، با افـزایش تعـداد یـال x بحرانـی افزایش مے یابد. یعنی به ازای بازهٔ بیشتری از گسترهٔ فازها



شکل ۴: نحوه رسیدن به فاز همگام کامل (r=۱) برای شبکهٔ منظم با N=۲۰ , Nc=۱ خطوط، نشان دهندهٔ یالهای بین رئوس هستند. شکل اول فاز هر نوسانگر را در ۰=۲ نشان میدهد. شکلها به ترتیب نشان دهنده وضعیت رئوس به ازای هر ۵ قدم زمانی هستند.

باید شرط ۲/۲ >  $\Delta \theta < \pi / \tau$  برقرار باشد، شرط وجود -r به N > 4 کاهش مییابد و شرط وجود فقط r = 1 به N > 4 کاهش می یابد و شرط وجود فقط r = 1 به  $N \ge 4$  کام (نوعی شبکهٔ منظم که هر رأس به تمامی رئوس شبکهٔ کامل (نوعی شبکه منظم که هر رأس به تمامی رئوس دیگر متصل است)، شرط  $N \ge 4$  هیچگاه برآورده نمی شود، بنابراین حالت -r = - حالت پایدار این شبکه نمی تواند باشد و فقط می تواند حالت r = 1 را داشته باشد.

حل معادلهٔ کوراموتو روی شبکهٔ منظم دو دسته جواب پایـدار با ۰=r و ۲=۱ دارنـد. نحـوه رسـیدن بـه حالـت ۲=۱ کـه در آن تمامی فازهای رئوس یکسان هستند در شکل ۵ نـشان داده شده است.

حالت r=۰ زمانی اتفاق میافتد که تفاوت فاز هـر رأس بـا همسایههای آن هیچگاه بیشتر از π/۲ نباشـد و دسـت کـم یـک می توان به r=۱ دست یافت. بررسی تحلیلی شرایط اولیهای کـه موجب بروز فقط r=۱ در بازهٔ [مرهج-) می شود.

ابتدا شرایط وجود -r را بررسی می کنیم. باید اختلاف زاویه هر رأس با همسایه هایش کمتر از  $\pi/7$  باشد. اگر رئوس به صورت منظم حول دایره ای نشسته باشند و اختلاف زاویه هر رأس با رأس کناری برابر با  $\alpha$  باشد، بیشترین اختلاف زاویه بین هر رأس با همسایه اش برابر با  $Nc^*\alpha$  است. بنابراین داریم:

$$Nc * \alpha \le \frac{\pi}{r} \to \alpha \le \frac{\pi}{rNc}$$
 (\*)

از طرفی، با توجه به اینکه رئوس به صورت منظم حول دایـره هستند، α برابر با ۲π/N است، و اگر رئوس مانند شـکل ۱ روی هم قرار گرفته باشند، α بزرگتر از ۲π/N است.

$$\alpha \ge \mathrm{Y}\pi \,/\, N \;. \tag{(a)}$$

از (۴) و (۵) خـواهیم داشت  $N \ge {}^{e}Nc$  ، بنـابراین بـه ازای  $N \ge {}^{e}Nc$  که  $N < {}^{e}Nc$ 



**شکل ۵.** نحوه رسیدن به فاز ناهمگام (r=۰) برای شبکه منظم با Nc=۱ و N=۲۰. خطوط نشان دهندهٔ یالهای بین رئوس هستند. شکل اول فاز هر نوسانگر را در ۰=۲ نشان میدهد. شکلها به ترتیب نشان دهنده وضعیت رئوس به ازای هر ۵ قدم زمانی هستند.

با محدود کردن بازهٔ فاز اولیه نوسانگرها می توان به جواب پایدار تنها r=1 رسید. در بازه فازهای اولیه  $[\pi e \pi^{-})$  به ازای  $N \leq 4Nc$  فقط r=1وجود دارد و به ازای Nهای بیشتر هر دو حالت r=1, r=7 را داریم. (اگر رئوس فقط یک همسایه اول داشته باشند شرط به N < 4Nc کاهش می یابد.)

همسایه داشته باشد که تفاوت زاویهٔ کمتر از π/۲ باشد (به این معنا که اگر یک همسایه دارد بایستی اختلاف فاز کمتر از π/۲ و اگر بیشتر از یک همسایه دارد بیشترین اختلاف فاز کمتر یا مساوی با π/۲ باشد.) و همچنین رئوس به صورت منظم حول دایرهٔ فضای فاز قرار گرفته باشند. نحوهٔ رسیدن به حالت ۰=۲ در شکل ۵ نشان داده شده است.

Reports, 424 (2006) 175.

- 6. R Kouhi Esfahani, F Shahbazi and K Aghababaei Samani, "Noise-induced Synchronization in Small World Network of Phase Oscillators", Submitted to EPL (2011).
- 7. Y Kuramoto, "Chemical Osillators, Waves, and *Turbulence*", Springer, Berilin (1984).
- 8. K Aghababaei Samani, S Ghanbarian, *Phys. Rev.* E 77 (2008) 036209.
- 1. S H Strogatz, "Sync: The emergence science of spontaneous order", Hyprion, New York (2003).
- 2. J D Murry, "*Mathematical Biology*", Springer, New York (1980).
- 3. A T Winfree; "*The Geometry of Biological Time*"; Springer, New York (1980).
- 4. H Khoshbakht, F Shahbazi and K Aghababaei Samani J. Stat. Mech. (2008) 10020.
- 5. S Bocaletti, V Latora and M Chavez; Physics