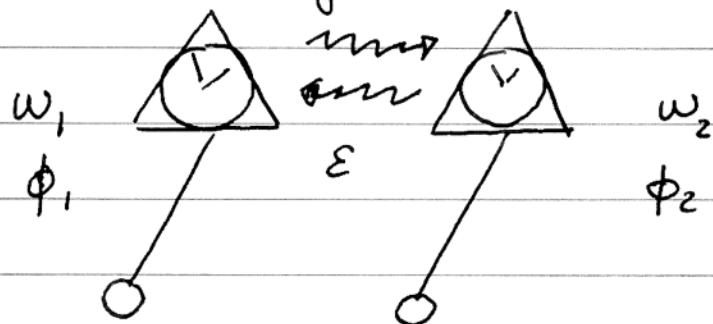


## LA SINCRONIZZAZIONE

La sincronizzazione è un fenomeno molto importante in biologia. Si osserva nei ritmi circadiani, nel pacemaker del cuore e nella dinamica fra neuroni.

Per la prima volta fu analizzata da Christiaan Huygens che suppose di avere due orologi a pendolo posti ad una certa distanza fra loro. Ogni orologio risente l'azione dell'altro ed esiste un'infusione di informazione finché entro la quale i pendoli oscillano in fase.



Supponiamo che i pendoli sono debolmente accoppiati con intensità  $\varepsilon$ .

Sia  $\omega_1$  e  $\omega_2$  le corrispondenti pulsazioni e  $\phi_1$  e  $\phi_2$ , le fasi.

in assenza di accoppiamento ( $\varepsilon = 0$ ) vale

$$\frac{d\phi_1}{dt} = \omega_1 \quad \text{e} \quad \frac{d\phi_2}{dt} = \omega_2, \quad \text{ma pure}$$

effetto dell'interazione si avrà

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{d\phi_1}{dt} = \omega_1 + \varepsilon G_1(\phi_1, \phi_2) \\ \frac{d\phi_2}{dt} = \omega_2 + \varepsilon G_2(\phi_2, \phi_1) \end{array} \right.$$

le funzioni  $G_1$  e  $G_2$  sono periodiche.

Consideriamo un caso semplificato:

Teorema di STrogatz - Minolti:

$$G_1 = \sin(\phi_1 - \phi_2)$$

$$G_2 = \sin(\phi_2 - \phi_1) \quad \text{e quindi}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{d\phi_1}{dt} = \omega_1 - \varepsilon \sin(\phi_1 - \phi_2) \\ \frac{d\phi_2}{dt} = \omega_2 + \varepsilon \sin(\phi_1 - \phi_2) \end{array} \right.$$

definiamo  $\Theta = \phi_1 - \phi_2$

$$\Delta\omega = \omega_1 - \omega_2$$

Sottraendo membro a membro le due  
equazioni precedenti si ottiene

$$\frac{d}{dt}(\phi_1 - \phi_2) = \Delta\omega - 2\varepsilon \sin(\phi_1 - \phi_2)$$

ovvero

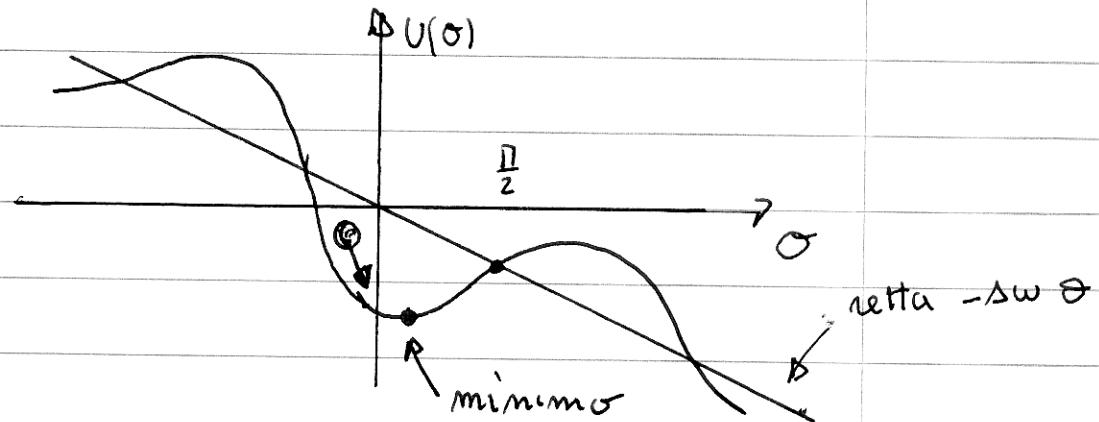
$$\frac{d}{dt} \theta = \Delta\omega - 2\varepsilon \sin\theta$$

questa mi dice che finché  $\Delta\omega$  è  
necessario un valore speciale di  $\theta$   
per avere sincronizzazione, ovvero  
dovremo avere  $\frac{d\theta}{dt} < 0$ .

Le cose può essere meglio capirle  
utilizzando la tecnica del potenziale

$$U(\theta) = - \int (\Delta\omega - 2\varepsilon \sin\theta) d\theta$$

$$U(\theta) = - \Delta\omega \theta - 2\varepsilon \cos\theta$$



La pendenza delle rette oblique è data  
da  $\Delta\omega$ . Quindi ci ha un potenziale  
periodico inclinato. L'inclinazione  
è data da  $\Delta\omega$ . Se la pendenza  
è l'zero le posizioni rappresentative

Si adatterà sul minimo del potenziale.

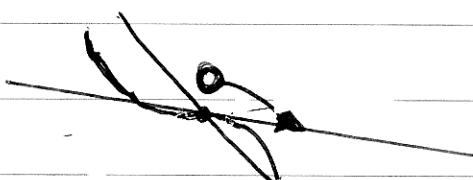
Si osservi che il minimo non coincide necessariamente  $\theta = 0$  ( $\theta_1 = \theta_2$ );

ma si avrà  $\theta_1 - \theta_2 = \theta_0$ .

Questo vuol dire che si ha rimozionez-  
zazione con  $\theta_1 = \theta_0 + \theta_2$  e  
la fase degli oscillatori non è identica.

Diversamente se la pendola del potenziale  
( $\Delta w$ ) è tale che in  $\theta = \frac{\pi}{2}$  la  
derivate è negativa, le particelle  
rappresentativa non trovano minimi  
e quindi scivoleranno in basso all'infinito.

Non si ha rimozionez-



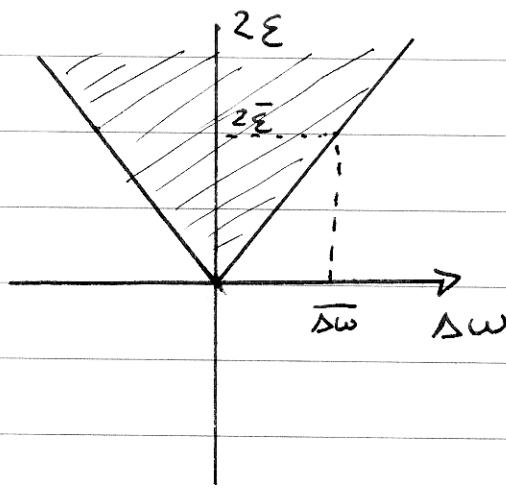
$$\left. \frac{dU}{d\theta} \right|_{\theta=\frac{\pi}{2}} < 0 \Rightarrow -\Delta w + 2\varepsilon \sin \theta \Big|_{\theta=\frac{\pi}{2}}$$

$$\text{quindi } -\Delta w + 2\varepsilon < 0$$

$$2\varepsilon < \Delta w$$

Viceversa per avere rimozionez-

$$\Delta w < 2\varepsilon$$



finito  $\Delta\bar{\omega}$  occorre supporre le soglie  $2\bar{\epsilon}$  per avere risonanza, quindi in tutte le regioni tratteggiate (Vedi figura) ci ha risonanza. Notare che per  $\Delta\omega = 0$  ci ha sempre risonanza.

Tornando al caso generale

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{d\phi_1}{dt} = \omega_1 + \epsilon G_1(\phi_1, \phi_2) \\ \frac{d\phi_2}{dt} = \omega_2 + \epsilon G_2(\phi_2, \phi_1) \end{array} \right.$$

$G_1$  e  $G_2$  sono periodici.

$f_1$  e  $f_2$  si chiamano frequenze di lock-in. Sono quelle frequenze alle quali avviene la risonanza.

Per esempio in caso di risonanza con armoniche si ha  $f_1 = f_0$  (fondamentale)

$$f_2 = 3f_0 \quad (\text{terza armonica})$$

in generale  $\frac{f_1}{f_2} = \frac{m}{n}$  dove

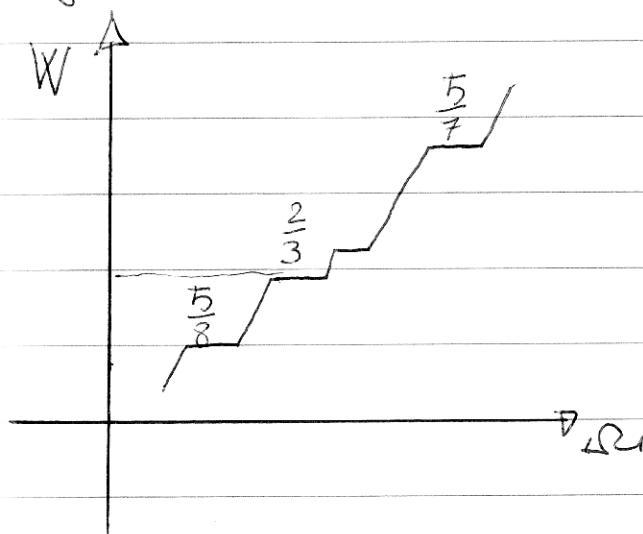
$m$  ed  $n$  sono numeri interi.

definiamo  $W = f_1/f_2$  e

supponiamo di variare liberamente le frequenze degli oscillatori  $w_1$  e  $w_2$ .

Si definisce  $\omega_1 = \frac{w_1}{w_2}$

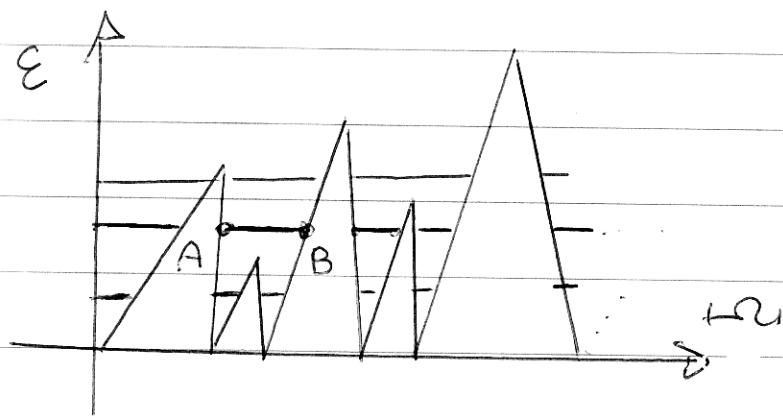
È possibile graficare  $W$  in funzione di  $\omega_1$ ,



si ottengono dei plateaux in  $W$   
al variare di  $\omega_1$   
Infatti se si ha  
minimizzazione  
esiste un range  
dove  $f_1/f_2$

rimanerà costante nonostante si varii  $w_1/w_2$  (locking).

Se in un grafico si riportano i plateaux in funzione di  $E$  e si ottiene il seguente grafico



Il grafico si costruisce nel seguente modo. Si fissa l'accoppiamento  $E$  e si varia  $w$ . Si traccia un segmento (vedi A e B in figura) simbolo che  $w = f_1/f_2$  rimane costante. Si trovano molti segmenti per lo stesso valore di  $E$ . Ad ogni segmento corrisponde un dato rapporto  $w$ .

A causa del particolare aspetto della figura, i triangoli prendono il nome di lingue di Arnold (noso matematico russo che per la prima volta le descrise)

## La omnionizzazione fra sistemi caotici

Precedentemente abbiamo considerato due sistemi che possiedono delle frequenze proprie e sono interagenti.

In ogni caso tali sistemi sono soggetti ad una dinamica ordinata.

Si consideri, diversamente, due sistemi che singolarmente presentino un comportamento caotico. Prendiamo l'esempio di due modelli denominati di Rossler che per opportuni valori dei parametri si comportano singolarmente in modo caotico.

Sia  $\epsilon$  il valore del termine di accoppiamento ed  $\omega_1, \omega_2$  due coefficienti che caratterizzano una piccola differenza fra i due sistemi

$$\omega_{1,2} = 1 \pm \Delta\omega$$

Con  $\epsilon = 0$  (assenza di accoppiamento) i due sistemi si comportano caoticamente.

le equazioni possono essere scritte nel seguente modo

$$\left\{ \begin{array}{l} \ddot{x}_{1,2} = -\omega_{1,2} y_{1,2} - z_{1,2} + \varepsilon (x_{2,1} - x_{1,2}) \\ \dot{y}_{1,2} = \omega_{1,2} x_{1,2} + 0.15 y_{1,2} \\ \ddot{z} = 0.2 + z_{1,2} (x_{1,2} - 10) \end{array} \right.$$

ogni sistema è bidimensionale  
con variabili  $x, y, z$  e  
l'accoppiamento si trova sulla prima  
equazione, quantificato dalle  $\varepsilon$ .

Al variazione di  $\varepsilon$  si osserva  
una sincronizzazione crescente  
per i due sistemi ma mantenendo  
la dinamica caotica. Ad esempio  
di una certa soglia si ha una  
completa sincronizzazione che  
indica una dinamica caotica  
dei due sistemi ma con una differenza  
di fase costante. Si può definire  
il grado di sincronizzazione con  
una grandezza espressa nel  
seguente modo:

$$S^2(\tau) = \frac{\langle [x_2(t+\tau) - \bar{x}_2(t)]^2 \rangle}{[\langle x_2^2(t) \rangle - \langle x_2(t) \rangle]^2}$$

i simboli  $\langle \rangle$  indicano una media temporale e  $\tau$  è un tempo che esprime una transizione temporale delle grandezze in esame  $x_2(t)$

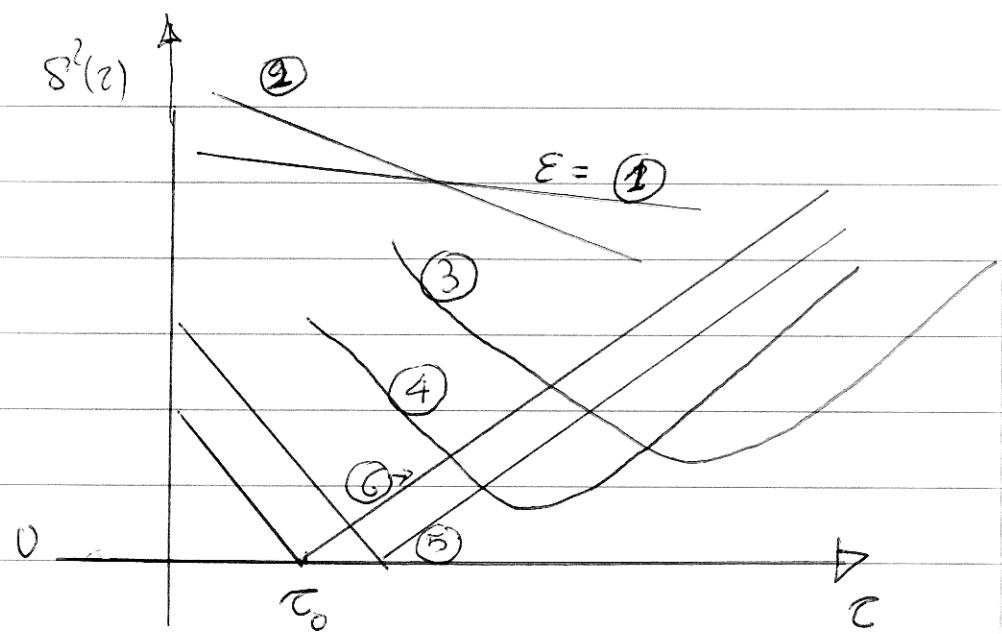
Si noti che se  $x_1$  e  $x_2$  sono variabili casuali

$$S^2(\tau) \neq 0 \quad \forall \tau$$

Infatti le differenze di due variabili casuali è casuale. Il numeratore rappresenta le variazioni della differenza, che non è nulla.

Se  $x_2(t)$  e  $x_1(t)$  sono sincronizzati e  $\tau_0$  è la differenza temporale,  $x_2(t+\tau_0) = x_1(t)$  e quindi la differenza è zero ovvero  $S^2(\tau) = 0$

Il grafico che segue riporta l'andamento di  $S^2(\tau)$  al varire di  $\tau$  per valori crescenti di  $\epsilon$ .



Si noti che in corrispondenza di  $z_0$  la funzione raggiunge lo zero e quindi si ha completa annullazione.