

МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

**федеральное государственное автономное  
образовательное учреждение высшего образования  
«Национальный исследовательский Нижегородский государственный университет  
им. Н.И. Лобачевского»**

Институт информационных технологий, математики и механики

---

УТВЕРЖДЕНО  
решением Ученого совета ННГУ  
протокол № 10 от 02.12.2024 г.

**Рабочая программа дисциплины**

Качественные методы нелинейной динамики

---

Уровень высшего образования  
Бакалавриат

---

Направление подготовки / специальность  
02.03.02 - Фундаментальная информатика и информационные технологии

---

Направленность образовательной программы  
Инженерия программного обеспечения

---

Форма обучения  
очная

---

г. Нижний Новгород

2025 год начала подготовки

## 1. Место дисциплины в структуре ОПОП

Дисциплина Б1.В.ДВ.03.03 Качественные методы нелинейной динамики относится к части, формируемой участниками образовательных отношений образовательной программы.

## 2. Планируемые результаты обучения по дисциплине, соотнесенные с планируемыми результатами освоения образовательной программы (компетенциями и индикаторами достижения компетенций)

Формируемые компетенции (код, содержание компетенции)	Планируемые результаты обучения по дисциплине (модулю), в соответствии с индикатором достижения компетенции		Наименование оценочного средства	
	Индикатор достижения компетенции (код, содержание индикатора)	Результаты обучения по дисциплине	Для текущего контроля успеваемости	Для промежуточной аттестации
<p>ПК-2: Способен к применению общенаучных базовых знаний математических и естественных наук, фундаментальной информатики и информационных технологий; применять в профессиональной деятельности современные языки программирования и методы параллельной обработки данных, операционные системы, электронные библиотеки и пакеты программ, сетевые технологии</p>	<p>ПК-2.1: Знает основы научно-исследовательской деятельности в области информационных технологий, имеет научные знания в теории информационных систем</p> <p>ПК-2.2: Умеет применять полученные знания в области фундаментальных научных основ теории информации и решать стандартные задачи в собственной научно-исследовательской деятельности</p> <p>ПК-2.3: Имеет практический опыт научно-исследовательской деятельности в области информационных технологий</p> <p>ПК-2.1: Знает основы научно-исследовательской деятельности в области информационных технологий, имеет научные знания в теории информационных систем</p> <p>ПК-2.2: Умеет применять полученные знания в области фундаментальных научных основ теории информации и решать стандартные задачи в собственной научно-исследовательской</p>	<p>ПК-2.1: Знает: основные термины, понятия и методы нелинейной динамики, применяемые для анализа и исследования поведения конкретных динамических объектов, основные бифуркации нелинейных динамических систем и механизмы перехода к хаотическим режимам, приемы исследования динамики нелинейных систем второго порядка.</p> <p>ПК-2.2: Умеет: использовать методы и приемы нелинейной динамики при решении конкретных задач динамики систем, планировать вычислительный эксперимент на ЭВМ.</p> <p>ПК-2.3: Владеет основными методами и представлениями нелинейной динамики и технологией вычислительного эксперимента при проведении исследований динамики конкретных объектов и систем.</p> <p>ПК-2.1:</p>	<p>Контрольная работа</p> <p>Собеседование</p>	<p>Зачёт:</p> <p>Контрольные вопросы</p> <p>Задачи</p>

	<p>деятельности ПК-2.3: Имеет практический опыт научно-исследовательской деятельности в области информационных технологий</p>	<p>Знает: основные термины, понятия и методы нелинейной динамики, применяемые для анализа и исследования поведения конкретных динамических объектов, основные бифуркации нелинейных динамических систем и механизмы перехода к хаотическим режимам, приемы исследования динамики нелинейных систем второго порядка.</p> <p>ПК-2.2: Умеет: использовать методы и приемы нелинейной динамики при решении конкретных задач динамики систем, планировать вычислительный эксперимент на ЭВМ.</p> <p>ПК-2.3: Владеет основными методами и представлениями нелинейной динамики и технологией вычислительного эксперимента при проведении исследований динамики конкретных объектов и систем.</p>		
--	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	--	--

### 3. Структура и содержание дисциплины

#### 3.1 Трудоемкость дисциплины

	очная
<b>Общая трудоемкость, з.е.</b>	<b>2</b>
<b>Часов по учебному плану</b>	<b>72</b>
в том числе	
<b>аудиторные занятия (контактная работа):</b>	
- занятия лекционного типа	<b>32</b>
- занятия семинарского типа (практические занятия / лабораторные работы)	<b>0</b>
- КСР	<b>1</b>
<b>самостоятельная работа</b>	<b>39</b>
<b>Промежуточная аттестация</b>	<b>0</b>
	<b>Зачёт</b>

### 3.2. Содержание дисциплины

(структурированное по темам (разделам) с указанием отведенного на них количества академических часов и виды учебных занятий)

Наименование разделов и тем дисциплины	Всего (часы)	в том числе			
		Контактная работа (работа во взаимодействии с преподавателем), часы из них			Самостоятельная работа обучающегося, часы
		Занятия лекционного типа	Занятия семинарского типа (практические занятия/лабораторные работы), часы	Всего	
0 Ф 0	0 Ф 0	0 Ф 0	0 Ф 0	0 Ф 0	
Введение. Синхронизация в динамических системах.	4	1	0	1	3
Построение математических моделей систем автоматической фазовой синхронизации (систем с фазовым управлением). Задачи исследования динамики таких систем.	19	9	0	9	10
Применение качественных методов нелинейной динамики к исследованию стационарных режимов и бифуркаций в моделях систем с фазовым управлением второго порядка.	19	9	0	9	10
Численное исследование бифуркаций в моделях систем с фазовым управлением.	29	13	0	13	16
Аттестация	0				
КСР	1			1	
Итого	72	32	0	33	39

#### Содержание разделов и тем дисциплины

1. Понятие синхронизации.
2. Явления синхронизации в природе и технике.
3. Синхронизация как подстройка ритмов.
4. Осциллирующий объект, ритм, взаимодействие осциллирующих систем, подстройка ритмов, связь и связанность.
5. Взаимная синхронизация.
6. Синхронизация внешней силой, захват фазы и частоты.
7. Синхронизация с использованием принципа автоматического управления. Основные элементы систем и принцип функционирования.
8. Структурная схема системы с фазовым управлением. Характеристики основных элементов. Получение общего уравнения динамики системы в операторной форме.
9. Динамика типовых моделей систем фазовой синхронизации с фильтрами первого порядка. ФАП с интегрирующим фильтром. ФАП с пропорционально-интегрирующим фильтром.
10. Типы особых траекторий наблюдаются в модели системы с фазовым управлением второго порядка.
11. Режимы фазовой синхронизации и квазисинхронизации в системе с фазовым управлением.
12. Понятие области захвата в режиме фазовой синхронизации.
13. Применение метода малого параметра (метода Понтрягина) к исследованию модели системы фазовой синхронизации
14. Динамические системы с цилиндрическим фазовым пространством: типы предельных циклов, приемы исследования.

#### 4. Учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы обучающихся

Самостоятельная работа обучающихся включает в себя подготовку к контрольным вопросам и заданиям для текущего контроля и промежуточной аттестации по итогам освоения дисциплины приведенным в п. 5.

Для обеспечения самостоятельной работы обучающихся используются:  
Электронные курсы, созданные в системе электронного обучения ННГУ:

Качественные методы нелинейной динамики-2, <https://e-learning.unn.ru/course/view.php?id=5418>.

Иные учебно-методические материалы:

1. Андронов А.А., Витт А.А., Хайкин С.Э. Теория колебаний. М. 1981. – 567 с.
2. Шалфеев В.Д., Матросов В.В. Нелинейная динамика систем фазовой синхронизации. Н.Новгород, ННГУ, 2013. - 366 с
3. Прошин, Ю.Н. Моделирование и визуализация нелинейных динамических систем. Часть 1. Точечные отображения / Ю.Н. Прошин, М.А. Шакиров – Казань: Казан. ун-т, 2017. – 36 с

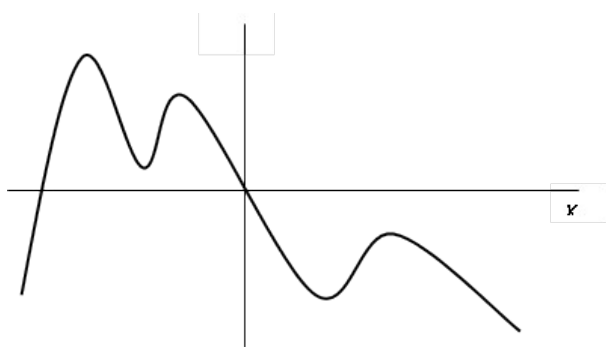
#### 5. Фонд оценочных средств для текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации по дисциплине (модулю)

5.1 Типовые задания, необходимые для оценки результатов обучения при проведении текущего контроля успеваемости с указанием критериев их оценивания:

5.1.1 Типовые задания (оценочное средство - Контрольная работа) для оценки сформированности компетенции ПК-2:

##### Вариант 1

Задание 1. Построить фазовый портрет нелинейного осциллятора с потенциалом  $V(x)$  вида



Задание 2. Для системы

$$dx/dt = y,$$

$$dy/dt = -(1 - rs)x - (r - s)y$$

построить на плоскости  $(r, s)$  области, соответствующие различным типам состояний равновесия.

Задание 3. Динамическая система

$$dx/dt = y,$$

$$dy/dt = g - ly - \sin x$$

при некоторых значениях параметров  $g$  и  $l$  имеет предельный цикл. Определите характер устойчивости этого цикла.

Задание 4. При каких значениях параметров  $\Gamma$  и  $m$  динамическая система

$$dx/dt = \Gamma - \cos x,$$

$$dy/dt = 2\Gamma(l - \sin x - my)$$

не имеет предельных циклов.

## Вариант 2

Задание 1. Найти состояния равновесия системы уравнение

$$\frac{dx}{dt} = \sin x, \quad \frac{dy}{dt} = \sin y$$

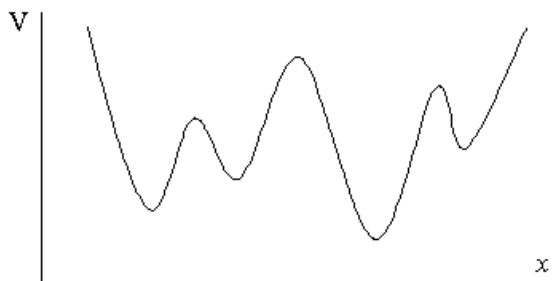
и определить характер состояний равновесия.

Задание 2. Динамическая система

$$dx/dt = y, \quad dy/dt = g - (1+b \cos x)y - \sin x$$

имеет при некоторых значениях параметров  $g, l, b$  петлю сепаратрис седла. Каков характер устойчивости предельного цикла, который может родиться от этой петли?

Задание 3. Построить фазовый портрет нелинейного осциллятора с потенциалом  $V(x)$  вида



Задание 4. При каких значениях параметров  $\Gamma$  и  $m$  динамическая система

$$dx/dt = r - \sin x,$$

$$dy/dt = 4r(1 - 2\cos x - my)$$

не имеет предельных циклов, используя функцию  $V(x) = (bx^2 + ay^2)/2$

### Критерии оценивания (оценочное средство - Контрольная работа)

Оценка	Критерии оценивания
превосходно	Работа выполнена полностью. Нет ошибок в логических рассуждениях. Студент показал полный объем знаний, умений в освоении пройденных тем и применение их на практике.
отлично	Работа выполнена полностью. Нет ошибок в логических рассуждениях. Возможно наличие одной неточности или описки, не являющихся следствием незнания или непонимания учебного материала. Студент показал полный объем знаний, умений в освоении пройденных тем и применение их на практике.
очень хорошо	Работа выполнена полностью, но обоснования шагов решения недостаточны
хорошо	Работа выполнена полностью, но обоснования шагов решения недостаточны. Допущена одна ошибка или два-три недочета.
удовлетворительно	Допущены более одной ошибки или более двух-трех недочетов.
неудовлетворительно	Работа выполнена не полностью. Допущены грубые ошибки.
плохо	Не выполнено ни одного задания или работа не сдана.

### 5.1.2 Типовые задания (оценочное средство - Собеседование) для оценки сформированности компетенции ПК-2:

1. Понятие синхронизации.
2. Виды синхронизации: взаимная синхронизация, синхронизация внешней силой, синхронизация с использованием принципа автоматического управления Структурная схема и принцип действия системы с фазовым управлением.
3. Структурная схема и принцип действия системы с фазовым управлением.
4. Приведите общее уравнение динамики системы с фазовым управлением и поясните его физический смысл.
5. От чего зависит размерность динамической системы, описывающей поведение системы с фазовым управлением?
6. Приведите математическую модель системы с фазовым управлением в случае пропорционально-интегрирующего фильтра в цепи управления.

7. Приведите математическую модель системы с фазовым управлением в случае фильтра третьего порядка в цепи управления.
8. Какие типы особых траекторий наблюдаются в модели системы с фазовым управлением второго порядка?
9. Какое состояние системы с фазовым управлением называют режимом фазовой синхронизации?
10. Какое состояние системы с фазовым управлением называют режимом квазисинхронизации?
11. Какое состояние системы с фазовым управлением называют асинхронным режимом?
12. Какими особыми траекториями модели системы с фазовым управлением второго порядка определяются синхронный, квазисинхронный и асинхронный режимы?
13. Возможен ли режим квазисинхронизации в модели системы с фазовым управлением второго порядка?
14. Изобразите фазовые портреты консервативной модели системы с фазовым управлением второго порядка.
15. Какие бифуркации наблюдаются в динамической модели системы с фазовым управлением второго порядка при интегрирующем фильтре в цепи управления?
16. Приведите параметрический и фазовые портреты системы фазовой синхронизации с интегрирующим фильтром в цепи управления.
17. Пользуясь параметрическим и фазовыми портретами модели системы с фазовым управлением второго порядка при интегрирующем фильтре в цепи управления, поясните характер развития динамики системы при изменении ее параметров.
18. Какие бифуркации наблюдаются в динамической модели системы с фазовым управлением второго порядка при пропорционально-интегрирующем фильтре в цепи управления?
19. Приведите параметрический и фазовые портреты системы фазовой синхронизации с пропорционально-интегрирующим фильтром в цепи управления.
20. Поясните понятие области захвата в режим фазовой синхронизации. Какими бифуркациями определяются границы этой области?
21. Пользуясь параметрическим и фазовыми портретами модели системы с фазовым управлением второго порядка при пропорционально-интегрирующем фильтре в цепи управления, поясните характер развития динамики системы при изменении ее параметров.
22. Какие методы и приемы нелинейной динамики применяются при анализе математических моделей системы с фазовым управлением второго порядка.
23. К каким динамическим системам применяется метод малого параметра (метод Понтрягина)?
24. С помощью какого метода устанавливается существование круговых движений в модели системы с фазовым управлением второго порядка?
25. Как устанавливается свойство диссипативности модели системы с фазовым управлением второго порядка?

### **Критерии оценивания (оценочное средство - Собеседование)**

Оценка	Критерии оценивания
зачтено	Уровень и полнота освоения учебного материала позволяет обучающемуся давать верные ответы на 80-100% заданий
не зачтено	Количество правильно данных ответов меньше 80% (от 0 до 79%)

### **5.2. Описание шкал оценивания результатов обучения по дисциплине при промежуточной аттестации**

## Шкала оценивания сформированности компетенций

Уровень сформированности компетенций (индикатора достижения компетенций)	плохо	неудовлетворительно	удовлетворительно	хорошо	очень хорошо	отлично	превосходно
	не зачтено			зачтено			
<u>Знания</u>	Отсутствие знаний теоретического материала. Невозможность оценить полноту знаний вследствие отказа обучающегося от ответа	Уровень знаний ниже минимальных требований. Имели место грубые ошибки	Минимально допустимый уровень знаний. Допущено много негрубых ошибок	Уровень знаний в объеме, соответствующем программе подготовки. Допущено несколько негрубых ошибок	Уровень знаний в объеме, соответствующем программе подготовки. Допущено несколько несущественных ошибок	Уровень знаний в объеме, соответствующем программе подготовки. Ошибок нет.	Уровень знаний в объеме, превышающем программу подготовки.
<u>Умения</u>	Отсутствие минимальных умений. Невозможность оценить наличие умений вследствие отказа обучающегося от ответа	При решении стандартных задач не продемонстрированы основные умения. Имели место грубые ошибки	Продемонстрированы основные умения. Решены типовые задачи с негрубыми ошибками. Выполнены все задания, но не в полном объеме	Продемонстрированы все основные умения. Решены все основные задачи с негрубыми ошибками. Выполнены все задания в полном объеме, но некоторые с недочетами	Продемонстрированы все основные умения. Решены все основные задачи. Выполнены все задания в полном объеме, но некоторые с недочетами	Продемонстрированы все основные умения. Решены все основные задачи с отдельными несущественными недочетами, выполнены все задания в полном объеме	Продемонстрированы все основные умения. Решены все основные задачи. Выполнены все задания, в полном объеме без недочетов
<u>Навыки</u>	Отсутствие базовых навыков. Невозможность оценить наличие навыков вследствие отказа обучающегося от ответа	При решении стандартных задач не продемонстрированы базовые навыки. Имели место грубые ошибки	Имеется минимальный набор навыков для решения стандартных задач с некоторыми недочетами	Продемонстрированы базовые навыки при решении стандартных задач с некоторыми недочетами	Продемонстрированы базовые навыки при решении стандартных задач без ошибок и недочетов	Продемонстрированы навыки при решении нестандартных задач без ошибок и недочетов	Продемонстрирован творческий подход к решению нестандартных задач

## Шкала оценивания при промежуточной аттестации

Оценка		Уровень подготовки
<b>зачтено</b>	<b>превосходно</b>	Все компетенции (части компетенций), на формирование которых направлена дисциплина, сформированы на уровне не ниже «превосходно», продемонстрированы знания, умения, владения по соответствующим компетенциям на уровне выше

		предусмотренного программой
	<b>отлично</b>	Все компетенции (части компетенций), на формирование которых направлена дисциплина, сформированы на уровне не ниже «отлично».
	<b>очень хорошо</b>	Все компетенции (части компетенций), на формирование которых направлена дисциплина, сформированы на уровне не ниже «очень хорошо»
	<b>хорошо</b>	Все компетенции (части компетенций), на формирование которых направлена дисциплина, сформированы на уровне не ниже «хорошо».
	<b>удовлетворительно</b>	Все компетенции (части компетенций), на формирование которых направлена дисциплина, сформированы на уровне не ниже «удовлетворительно», при этом хотя бы одна компетенция сформирована на уровне «удовлетворительно»
<b>не зачтено</b>	<b>неудовлетворительно</b>	Хотя бы одна компетенция сформирована на уровне «неудовлетворительно».
	<b>плохо</b>	Хотя бы одна компетенция сформирована на уровне «плохо»

### **5.3 Типовые контрольные задания или иные материалы, необходимые для оценки результатов обучения на промежуточной аттестации с указанием критериев их оценивания:**

#### **5.3.1 Типовые задания (оценочное средство - Контрольные вопросы) для оценки сформированности компетенции ПК-2**

1. Понятие устойчивости движения. Анализ локальной устойчивости состояний равновесия динамических систем. Теорема Гробмана-Хартмана.
2. Исследование устойчивости состояний равновесия с использованием метода функций Ляпунова.
3. Динамические системы первого порядка.
4. Типы состояний равновесия в двумерных динамических системах. Разбиение плоскости параметров характеристического уравнения по типу его корней.
5. Устойчивость периодических движений динамических систем второго порядка.
6. Метод точечных преобразований для исследования предельных циклов динамических систем второго порядка.
7. Устойчивость периодических движений многомерных динамических систем. Мультипликаторы периодических движений. Седловые предельные циклы.
8. Устойчивость непериодических движений многомерных динамических систем. Показатели Ляпунова.
9. Бифуркации состояний равновесия автономных динамических систем второго порядка: седло-узловая бифуркация, бифуркация рождения предельного цикла (бифуркация Андронова-Хопфа).
10. «Безопасные» и «опасные» границы области устойчивости состояния равновесия.

11. Бифуркации автономных динамических систем второго порядка: сепаратрисные связки и петли сепаратрис.
12. Бифуркация двойного предельного цикла в автономных динамических системах второго порядка.
13. Бифуркация петли сепаратрисы седло-узла в автономных динамических системах второго порядка.
14. Применение метода точечных преобразований для анализа бифуркации двойного предельного цикла в автономных динамических системах второго порядка.
15. Анализ устойчивости периодических движений многомерных динамических систем (на примере системы с трехмерным фазовым пространством).
16. «Безопасные» и «опасные» границы области устойчивости состояния равновесия.
17. Применение метода точечных преобразований для анализа бифуркации двойного предельного цикла в автономных динамических системах второго порядка.
18. Анализ устойчивости периодических движений многомерных динамических систем (на примере системы с трехмерным фазовым пространством).
19. Применение метода точечных отображений для исследования устойчивости периодических движений в многомерных динамических системах.
20. Устойчивость неподвижной точки отображения Пуанкаре, типы бифуркаций неподвижной точки при переходе через границы области устойчивости.
21. Седло-узловая бифуркация периодических движений многомерных динамических систем.
22. Переход к хаотическому поведению в многомерных динамических системах через перемежаемость I типа.
23. Суперкритическая бифуркация удвоения периода предельного цикла в многомерных динамических системах.
24. Переход к хаотическому поведению в многомерных динамических системах через последовательность бифуркаций удвоения периода.
25. Субкритическая бифуркация удвоения периода предельного цикла в многомерных динамических системах. Переход к хаотическому поведению через перемежаемость III типа.
26. Бифуркация рождения двумерного тора в многомерных динамических системах. Резонансные предельные циклы и квазипериодические движения. Физическая интерпретация возникающих режимов.
27. Субкритическая бифуркация двумерного тора в многомерных динамических системах. Переход к хаотическому поведению через перемежаемость II типа.
28. Нелокальные бифуркации многомерных динамических систем: бифуркация петли сепаратрисы седло-узла, бифуркация петли сепаратрисы седло-фокуса.

29. Сценарии перехода к хаотическому поведению: каскад бифуркаций удвоения периода, разрушение двумерного тора, перемежаемость.
30. Приемы исследования динамических систем второго порядка: критерий отсутствия предельных циклов, циклы без контакта, поворот векторного поля.
31. Метод малого параметра (метод Понтрягина) исследования предельных циклов в системах, близких к нелинейным консервативным системам.
32. Нелинейный осциллятор: построение фазового портрета консервативного нелинейного осциллятора, период колебаний, неизохронность.

### Критерии оценивания (оценочное средство - Контрольные вопросы)

Оценка	Критерии оценивания
зачтено	Дан полный, развернутый ответ на контрольный вопрос (вопросы), показана совокупность осознанных знаний об объекте, проявляющаяся в свободном оперировании понятиями, умении выделить существенные и несущественные его признаки, причинно-следственные связи. Студент демонстрирует глубокие и прочные знания материала по заданным вопросам, исчерпывающе и последовательно, грамотно и логически стройно его излагает. Возможны несущественные неточности в определениях
не зачтено	Дан неполный ответ, представляющий собой разрозненные знания по теме вопроса с существенными ошибками в определениях. Присутствуют фрагментарность, нелогичность изложения. Обучающийся не осознает связь данного понятия, теории, явления с другими объектами дисциплины. Отсутствуют выводы, конкретизация и доказательность изложения. Речь неграмотная. Дополнительные и уточняющие вопросы преподавателя не приводят к коррекции ответа обучающегося не только на поставленный вопрос, но и на другие вопросы темы. ИЛИ Не получены ответы по базовым вопросам дисциплины

### 5.3.2 Типовые задания (оценочное средство - Задачи) для оценки сформированности компетенции ПК-2

**Задачи 1.** Построить фазовые портреты систем:

$$\frac{dx}{dt} = x^3 - ax^2 - 2a^2x, a > 0,$$

$$\frac{dx}{dt} = x^4 + 2x^2 + 1 - b,$$

$$\frac{dx}{dt} = ax^3 - bx, a > 0$$

в зависимости от параметров  $a$  и  $b$ .

**Задача 2.** Исследовать число и устойчивость состояний равновесия динамической системы

$$\frac{dx}{dt} = -(x^3 - \alpha x + \mu)$$

**Задача 3.** Найти состояния равновесия и проанализировать их устойчивость в зависимости от параметров  $m$  и  $g$  в системе

$$\frac{dx}{dt} = mx + y - xz, \quad \frac{dy}{dt} = -x, \quad \frac{dz}{dt} = -gz + gx$$

**Задача 4.** Исследовать устойчивость нулевого положения равновесия системы

$$\frac{dx}{dt} = ay + mx^3 + x^5, \quad \frac{dy}{dt} = -bx + ny^3, \quad \text{где } \underline{a, b, m, n} > 0,$$

### Критерии оценивания (оценочное средство - Задачи)

Оценка	Критерии оценивания
зачтено	Работа выполнена полностью. Нет ошибок в логических рассуждениях. Возможно наличие одной неточности или опiski, не являющихся следствием незнания или непонимания учебного материала. Студент показал полный объем знаний, умений в освоении пройденных тем и применение их на практике.
не зачтено	Работа выполнена не полностью. Допущены грубые ошибки. ИЛИ Не выполнено ни одного задания или работа не сдана.

### 6. Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины (модуля)

Основная литература:

1. Анищенко В. С. Знакомство с нелинейной динамикой : лекции соровского профессора : учеб. пособие. - М. ; Ижевск : Институт компьютерных исследований, 2002. - 144 с. - ISBN 5-93972-116-8 : 88.30., 1 экз.
2. Пономаренко Валерий Павлович. Динамика систем синхронизации сложных сигналов : учеб. пособие / Горьков. гос. ун-т им. Н. И. Лобачевского. - Горький : [б. и.], 1987. - 80 с. - 0.15., 1 экз.
3. Пономаренко Валерий Павлович. Моделирование динамических процессов в автогенераторных системах с частотным управлением : учеб. пособие / Нижегородский государственный университет им. Н. И. Лобачевского. - Н. Новгород : ННГУ, 1997. - 114 с. - 20.00., 3 экз.
4. Шалфеев Владимир Дмитриевич. Нелинейная динамика систем фазовой синхронизации : монография / Нижегородский государственный университет им. Н. И. Лобачевского. - Н. Новгород : Изд-во ННГУ, 2013. - 366 с. - ISBN 978-5-91326-201-1 : 691.79., 2 экз.

Дополнительная литература:

1. Андронов Александр Александрович. Теория колебаний / с предисл. Л. И. Мандельштама. - 2-е изд. - М. : Наука, 1981. - 568 с. : ил. - 2.60., 274 экз.
2. Неймарк Юрий Исаакович. Динамические системы и управляемые процессы. - М. : Наука, 1978. - 336 с. : ил. - 1.50., 40 экз.
3. Блехман Илья Израилевич. Синхронизация динамических систем. - М. : Наука, 1971. - 894 с. : ил. - 3.70., 3 экз.

Программное обеспечение и Интернет-ресурсы (в соответствии с содержанием дисциплины):

Для реализации программы данного курса специальное программное обеспечение не требуется.

### **7. Материально-техническое обеспечение дисциплины (модуля)**

Учебные аудитории для проведения учебных занятий, предусмотренных образовательной программой, оснащены мультимедийным оборудованием (проектор, экран), техническими средствами обучения, компьютерами.

Помещения для самостоятельной работы обучающихся оснащены компьютерной техникой с возможностью подключения к сети "Интернет" и обеспечены доступом в электронную информационно-образовательную среду.

Программа составлена в соответствии с требованиями ОС ННГУ по направлению подготовки/специальности 02.03.02 - Фундаментальная информатика и информационные технологии.

Автор(ы): Никифорова Ирина Владимировна, кандидат физико-математических наук.

Заведующий кафедрой: Иванченко Михаил Васильевич, доктор физико-математических наук.

Программа одобрена на заседании методической комиссии от 02.12.2024, протокол № 5.