



Рис. 2. Динамика первой переменной пространства состояний системы (1) при различных значениях управляющего параметра δ :
 $a - \delta = 0,2$; $b - \delta = -0,4$

Fig. 2. The dynamics of the first state-space variable for the system (1) at different values of control parameter δ :
 $a - \delta = 0.2$; $b - \delta = -0.4$