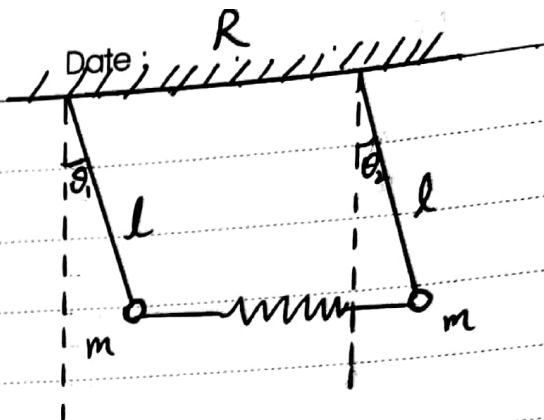


弹簧耦合摆的简正坐标(-阶近似解)

(θ_1, θ_2 均为小量, 弹簧原长为 R)

(1) 分离变量法

以天花板为势能零点, 写出动、势能表达式



$$T = \frac{1}{2} m (l \dot{\theta}_1)^2 + \frac{1}{2} m (l \dot{\theta}_2)^2$$

$$U = -mgl \cos \theta_1 - mgl \cos \theta_2 + \frac{1}{2} k l^2 (\theta_2 - \theta_1)^2, \quad (\text{形变量 } \Delta x \approx l \theta_1 - l \theta_2)$$

$$\text{总能量 } E = T + U = \frac{1}{2} m l^2 \dot{\theta}_1^2 + \frac{1}{2} m l^2 \dot{\theta}_2^2 - mgl \left(2 - \frac{1}{2} \theta_1^2 - \frac{1}{2} \theta_2^2 \right) + \frac{1}{2} k l^2 (\theta_2 - \theta_1)^2$$

(这里用了 $\cos \theta \approx 1 - \frac{1}{2} \theta^2$ 近似, -阶近似)

由于 E 守恒, 两边对 t 求导

$$\dot{Q} + \dot{Q} =$$

$$0 = \frac{1}{2} m l^2 \cdot 2 \dot{\theta}_1 \cdot \ddot{\theta}_1 + \frac{1}{2} m l^2 \cdot 2 \dot{\theta}_2 \cdot \ddot{\theta}_2 + \frac{1}{2} m g l \cdot 2 \theta_1 \cdot \dot{\theta}_1 + \frac{1}{2} m g l \cdot 2 \theta_2 \cdot \dot{\theta}_2 + k l^2 (\theta_1 - \theta_2) (\dot{\theta}_1 - \dot{\theta}_2)$$

$$\Rightarrow [m l \ddot{\theta}_1 - k l (\theta_2 - \theta_1) - m g \theta_1] \dot{\theta}_1 + [m l \ddot{\theta}_2 + k l (\theta_2 - \theta_1) - m g \theta_2] \dot{\theta}_2 = 0$$

由于 $\dot{\theta}_1, \dot{\theta}_2$ 相互独立, 所以系数为 0

$$\Rightarrow \begin{cases} m l \ddot{\theta}_1 - k l (\theta_2 - \theta_1) - m g \theta_1 = 0 & (1) \\ m l \ddot{\theta}_2 + k l (\theta_2 - \theta_1) - m g \theta_2 = 0 & (2) \end{cases}$$

> 两个方程, 但系数有混合

$$\textcircled{1} + \textcircled{2} \text{ 得 } \rightarrow \begin{cases} m l (\ddot{\theta}_1 + \ddot{\theta}_2) - m g (\theta_1 + \theta_2) = 0 \end{cases}$$

$$\textcircled{1} - \textcircled{2} \text{ 得 } \rightarrow \begin{cases} m l (\ddot{\theta}_1 - \ddot{\theta}_2) - m g (\theta_1 - \theta_2) + 2 k l (\theta_1 - \theta_2) = 0 \end{cases}$$

发现 $\theta_1 + \theta_2$ 与 $\theta_1 - \theta_2$ 分别为两组独立变量

解出 $\theta_1 + \theta_2$ 与 $\theta_1 - \theta_2$ 后, 即可知 $\theta_1(t)$ 与 $\theta_2(t)$

方法二：利用 Lagrange 方程。

No.

Date:

$$L = T - V = \frac{1}{2} m l^2 \dot{\theta}_1^2 + \frac{1}{2} m l^2 \dot{\theta}_2^2 + m g l (2 - \frac{1}{2} \theta_1^2 - \frac{1}{2} \theta_2^2) - \frac{1}{2} k l^2 (\theta_1 - \theta_2)^2$$

由 Lagrange 方程。

$$\begin{cases} \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{\theta}_1} \right) - \frac{\partial L}{\partial \theta_1} = 0 \\ \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{\theta}_2} \right) - \frac{\partial L}{\partial \theta_2} = 0 \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} m l^2 \ddot{\theta}_1 - m g l \theta_1 + k l^2 (\theta_2 - \theta_1) = 0 \\ m l^2 \ddot{\theta}_2 - m g l \theta_2 + k l^2 (\theta_2 - \theta_1) = 0. \end{cases}$$

由能量方程得到动力学方程的简便方法。

关于 θ_1, θ_2 的独立性问题

我目前认为 θ_1, θ_2 ; $\dot{\theta}_1, \dot{\theta}_2$; $\ddot{\theta}_1, \ddot{\theta}_2$ 均相互独立。

因为 θ_1, θ_2 为相互独立的坐标，整个系统的自由度数才为 2

只不过只有考虑 $\dot{\theta}_1, \dot{\theta}_2$ 的独立性才能得出 $A \dot{\theta}_1 + B \dot{\theta}_2 = 0$ 的形式

进而得到 $A = B = 0$

也可考虑 θ_1 与 θ_2 的独立性， $\ddot{\theta}_1$ 与 $\ddot{\theta}_2$ 的独立性，但得不出有意义的结果。

欢迎讨论（若感兴趣的话：）