

МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования «Дальневосточный федеральный университет» (ДВФУ)

ИНСТИТУТ МАТЕМАТИКИ И КОМПЬЮТЕРНЫХ ТЕХНОЛОГИЙ (ШКОЛА)

Департамент математического и компьютерного моделирования

ОТЧЁТ

к лабораторной работе №4 по дисциплине «Математическое и копмьютерное моделирование»

Направление подготовки 01.03.02 «Прикладная математика и информатика»

Выполнил студент гр.

Б9121-01.03.02сп

Держапольский Ю.В.

(Ф.И.О.) (подпись)

Профессор д.ф.-м. н.

 Пермяков М. С.
 (Ф.И.О.)
 (подпись)

 $\ll 30$ » мая 2024 г.

г. Владивосток

2024

Содержание

1	1 Введение	3
2	2 Математическая модель	4
3	3 Анализ модели	5
4	4 Вычислительные эксперименты	6
	4.1 Алгоритм	6
	4.2 Программа	6
	4.3 Результаты	6
5	5 Заключение	g

1. Введение

2. Математическая модель

Мы изучаем перемещение тела по по вращающемуся диску. Примем за тело материальную точку с массой m, а угловую скорость диска — Ω . Трением будем пренебрегать.

Поскольку система является неинерциальной, то на тело действует сила инерции:

$$\overrightarrow{F}_i = m \frac{d\overrightarrow{V}}{dt},$$

где \overrightarrow{V} – вектор скорости.

Во вращающейся системе отсчёта наблюдателю кажется, что тела движутся по изогнутой траектории. Такой эффект называется эффектом Кориолиса. Сила Кориолиса равна:

$$\overrightarrow{F_k} = m \frac{d\overrightarrow{V}}{dt},$$

но в общем случае сила Кориолиса $\overrightarrow{F_k} \perp \overrightarrow{V}$ и равна:

$$\overrightarrow{F_k} = -2m \left[\overrightarrow{\Omega} \times \overrightarrow{V} \right].$$

Приравнивая формулы имеем:

$$m\frac{d\overrightarrow{V}}{dt} = -2m\left[\overrightarrow{\Omega} \times \overrightarrow{V}\right].$$

Преобразовывая, мы получаем систему линейных дифференциальных уравнений:

$$\begin{cases} \ddot{x} = 2\Omega \dot{y}, \\ \ddot{y} = -2\Omega \dot{x}. \end{cases}$$

Уравнения второго порядка, значит нужно 2 начальных условия для каждого – положение и скорость:

$$\begin{cases} x(0) = x_0, & \dot{x}(0) = x_1, \\ y(0) = y_0, & \dot{y}(0) = y_1. \end{cases}$$

3. Анализ модели

Найдём первый интеграл системы.

$$\begin{cases} \ddot{x} = 2\Omega \dot{y}, \\ \ddot{y} = -2\Omega \dot{x}. \end{cases} \Rightarrow \frac{\ddot{x}}{\ddot{y}} = -\frac{\dot{y}}{\dot{x}} \Rightarrow \dot{x}\ddot{x} + \dot{y}\ddot{y} = 0.$$

Интегрируя, получаем:

$$\frac{\dot{x}^2}{2} + \frac{\dot{y}^2}{2} = const.$$

Это сумма проекций кинетической энергии системы. Поскольку наша система замкнутая, то и закон сохранения энергии является справедливым. Это и подтверждает данное соотношение.

4. Вычислительные эксперименты

4.1. Алгоритм

Для реализации моделей сделаем замену переменных $u(t)=\dot{x}(t),\quad v(t)=\dot{y}(t),$ и получим систему дифференциальных уравнений первого порядка:

$$\begin{cases} \dot{x} = u, & \dot{y} = v, \\ \dot{u} = 2\Omega v, & \dot{v} = -2\Omega u, \\ x(0) = x_0, & y(0) = y_0, \\ u(0) = x_1, & v(0) = y_1. \end{cases}$$

Для компьютерного вычисления будем использовать метод Рунге-Кутты, с помощью которого получим численное решение системы дифференциальных уравнений с заданными параметрами. После чего построим их решения и фазовые плоскости.

По полученному закону сохранения энергии можем вывести соотношение: $u^2+v^2-x_1^2-y_1^2=0$. Также проверим его выполнение для численного решения.

4.2. Программа

Для расчётов и визуализации был использован язык Python с библиотеками numpy и matplotlib.

4.3. Результаты

Построим траектории, выходящие из точки (5,3) и имеющие начальные скорости: $(4,4),(5,5),(1,1),\left(\frac{\pi}{4},\frac{\pi}{4}\right)$ на отрезке времени [0,5]. Также покажем закон сохранения энергии.

Для начала возьмём $\Omega=1$.

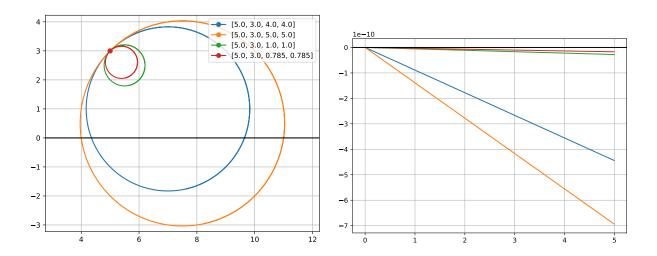


Рис. 1: Результат при количестве разбиений отрезка n=1000.

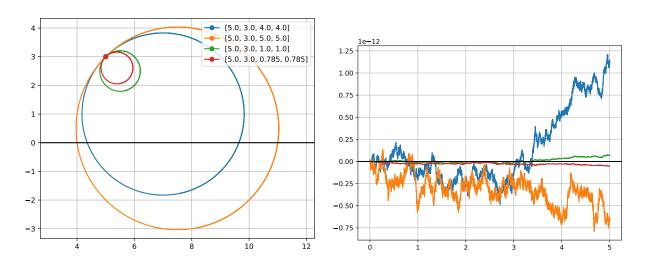


Рис. 2: Результат при количестве разбиений отрезка n = 100000.

Из графиков движения видно, что траекторией тела, которое находится во вращающейся системе координат, является окружность. Видно, что чем больше начальная скорость, тем больше радиус окружности у траектории.

У первого эксперимента с малым количеством разбиений отрезка времени погрешность относительно большая, из-за чего закон сохранения энергии не выполняется. У второго же, точно больше и можно сказать, что соотношение выполняется с некоторой погрешностью. Также из обоих экспериментов видно, что чем меньше радиус, тем меньше и погрешность в сохранении энергии.

Теперь возьмём $\Omega=10$.

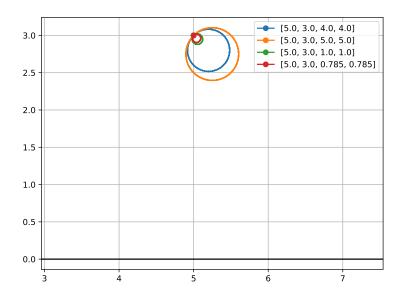


Рис. 3: Траектории при $\Omega=10$.

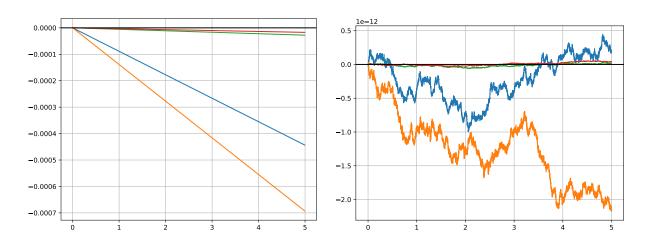


Рис. 4: Закон сохранения при количестве n=1000 и n=100000.

При большей угловой скорости вращения получаем окружности меньшего радиуса. Аналогично ведут себя результаты, показывающие закон сохранения энергии.

5. Заключение