

Задача на моделирование

дисциплина: динамическое моделирование
направление: Математика
имени: Мурзина Анастасия Алексеевна
группы: 102000 Математика

Коласета Екатерина
Ренкина Валерия

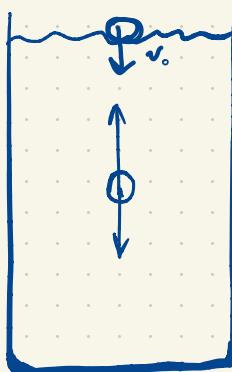
группа: 143235

Зависимость движения шара в
зависимости от высоты стрельбы

ITMO University

22.2020

1. Составление дифф. уравнения



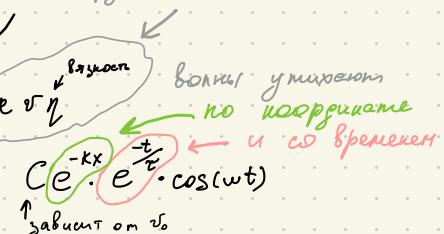
сила тяжести: $m g$

сила выталкивания: $p_0 g V$

сила вязкого трения: $GTR \eta \dot{x}$

сила сопротивления волн, стихающих в глубину

формуле Стокса, где можно еще добавить $K_2(V)^2 + K_3(V)^3$... но эти слагаемые очень малы и могут пренебречь на море забывают



Итак, общее уравнение:

$$m\ddot{x} = F_T - F_A - F_{\text{вяз}} + F_{\text{стик}}$$

$$m\ddot{x} = mg - p_0 g V_u - GTR \eta \dot{x} + C_p e^{-t/\tau} \cdot \cos(\omega t) \quad | : m$$

$$\ddot{x} = g - \frac{p_0 g V_u}{m} - \frac{GTR \eta}{m} \dot{x} + \frac{C_p}{m} e^{-t/\tau} \cdot \cos(\omega t)$$

Коэффициенты, которые задаёт пользователь модели:

Шар: m, v_0 Жесткость: $C_p \leftarrow \text{коэффициент шара} \%$

Коэффициенты, которые получаем из полужестких:

Шар: $p = \text{const}$

$$V = \frac{m}{p}$$

$$R = \sqrt{\frac{3V}{4\pi}}$$

Судокость: $C = 5v_0$

$$\eta = 1.92 e^{0.05 C_p}; \omega = e^{-\eta}$$

$$K = 0$$

$$\rho_0 = 1 + \frac{C_p}{100}$$

$$\gamma = 1$$

Что в итоге получаем?

$$\ddot{x} = A + B \dot{x} + D \cdot e^{-t/\tau} \cdot \cos(\omega t)$$

2. Решение групп задач

$$\ddot{x} = A + B\dot{x} + D e^{-\frac{t}{\tau}} \cos(\omega t)$$

$$\ddot{x} - B\dot{x} = D e^{-\frac{t}{\tau}} \cos(\omega t) + A$$

Замена: $z(t) = \dot{x} \Rightarrow z' = \ddot{x}$

$$z' - Bz = D e^{-\frac{t}{\tau}} \cos(\omega t) + A \Leftarrow \text{линейное}$$

Метод Лангауда:

$$z = C(t) \cdot e^{Bt}, \quad z' = C'e^{Bt} + BC \cdot e^{Bt}$$

$$C'e^{Bt} + BC \cdot e^{Bt} - Bz = D e^{-\frac{t}{\tau}} \cos(\omega t) + A$$

$$C' = D e^{-\frac{t}{\tau}-Bt} \cdot \cos(\omega t) + A \cdot e^{-Bt}$$

$$C = \int (D e^{-\frac{t}{\tau}-Bt} \cdot \cos(\omega t) + A \cdot e^{-Bt}) dt$$

$$C = D \int e^{-\frac{t}{\tau}(\frac{1}{\tau}+B)} \cos(\omega t) dt + A \int e^{-Bt} dt \quad (2.1)$$

$$C = \frac{D e^{-(\frac{1}{\tau}+B)t} \tau^2 (\omega \sin(\omega t) - \cos(\omega t) (\frac{1}{\tau} + B))}{1 + 2B\tau + B^2\tau^2 + \omega^2\tau^2} - \frac{A}{B} e^{-Bt} + \text{const}$$

$$Z = \frac{D e^{-\frac{t}{\tau}} \tau^2 (\omega \sin(\omega t) - \cos(\omega t) (\frac{1}{\tau} + B))}{1 + 2B\tau + B^2\tau^2 + \omega^2\tau^2} - \frac{A}{B} + \text{const.} e^{Bt}$$

$$X = \int \left(\frac{D e^{-\frac{t}{\tau}} \tau^2 (\omega \sin(\omega t) - \cos(\omega t) (\frac{1}{\tau} + B))}{1 + 2B\tau + B^2\tau^2 + \omega^2\tau^2} - \frac{A}{B} + \text{const.} e^{Bt} \right) dt \quad (2.2)$$

$$X = \frac{D \tau^3 e^{-\frac{t}{\tau}}}{(\tau^2\omega^2 + \tau^2B^2 + 2\tau B + 1)(1 + \tau^2\omega^2)} \left(-\omega(\omega + B\tau) \sin(\omega t) + (-\tau\omega^2 + B + \frac{1}{\tau}) \cos(\omega t) \right) - \frac{A}{B} t + \text{const.} \frac{e^{Bt}}{B} + \text{const.} 2$$

(2.1.1)

$$\int e^{-t(\frac{1}{\tau} + B)} \cos(wt) dt = -\cos(wt) \frac{e^{-t(\frac{1}{\tau} + B)}}{\frac{1}{\tau} + B} - \int \frac{\omega e^{-(\frac{1}{\tau} + B)t} \sin(wt)}{\frac{1}{\tau} + B} dt$$

$$f' = -\omega \sin(wt)$$

$$g = -\frac{e^{-t(\frac{1}{\tau} + B)}}{\frac{1}{\tau} + B}$$

$$f' = -\omega^2 \cos(wt)$$

$$g = \frac{e^{-(\frac{1}{\tau} + B)t}}{(\frac{1}{\tau} + B)^2}$$

$$= -\cos(wt) \frac{e^{-t(\frac{1}{\tau} + B)}}{\frac{1}{\tau} + B} + \left(+ \frac{\omega e^{-(\frac{1}{\tau} + B)t} \sin(wt)}{(\frac{1}{\tau} + B)^2} + \int -\frac{\omega^2 e^{-(\frac{1}{\tau} + B)t} \cos(wt)}{(\frac{1}{\tau} + B)^2} dt \right)$$

$$\int e^{-t(\frac{1}{\tau} + B)} \cos(wt) dt = \frac{-\cos(wt) \frac{e^{-t(\frac{1}{\tau} + B)}}{\frac{1}{\tau} + B} + \frac{\omega e^{-(\frac{1}{\tau} + B)t} \sin(wt)}{(\frac{1}{\tau} + B)^2}}{1 + \frac{\omega^2}{(\frac{1}{\tau} + B)^2}} =$$

$$= \frac{\omega e^{-(\frac{1}{\tau} + B)t} \sin(wt) - \cos(wt) e^{-t(\frac{1}{\tau} + B)(\frac{1}{\tau} + B)}}{(\frac{1}{\tau} + B)^2 + \omega^2} =$$

$$= \frac{e^{-(\frac{1}{\tau} + B)t} (\omega \sin(wt) - \cos(wt)(\frac{1}{\tau} + B))}{\frac{1}{\tau^2} + 2\frac{B}{\tau} + B^2 + \omega^2} =$$

$$= \frac{e^{-(\frac{1}{\tau} + B)t} \tau (\sin(wt)\tau - \cos(wt)(1 + B\tau))}{\tau^2 + 2B\tau + B^2\tau^2 + \omega^2\tau^2}$$

$$\begin{aligned}
 (2.1) : C &= \text{Re} \int e^{-t(\frac{1}{\tau} + B)} \cos(\omega t) dt + A \int e^{-Bt} dt = \\
 &= D \frac{e^{-(\frac{1}{\tau} + B)t} \left(\omega \sin(\omega t) - \cos(\omega t) \left(\frac{1}{\tau} + B \right) \right)}{\frac{1}{\tau} + 2B\tau + B^2\tau^2 + \omega^2\tau^2} + A \frac{e^{-Bt}}{-B} + \text{const} \\
 &= \frac{D e^{-(\frac{1}{\tau} + B)t} \left(\omega \sin(\omega t) - \cos(\omega t) \left(\frac{1}{\tau} + B \right) \right)}{\frac{1}{\tau} + 2B\tau + B^2\tau^2 + \omega^2\tau^2} - \frac{A}{B} e^{-Bt} + \text{const}
 \end{aligned}$$

$$(2.2) \quad X = \int \left(\frac{D e^{-\frac{t}{\tau}} \tau^2 (\omega \sin(\omega t) - \cos(\omega t) (\frac{1}{\tau} + B))}{1 + 2B\tau + B^2\tau^2 + \omega^2\tau^2} - \frac{A}{B} + \text{const. } e^{Bt} \right) dt =$$

$$= \frac{D\tau^2}{1 + 2B\tau + B^2\tau^2 + \omega^2\tau^2} \left(\omega \underbrace{\int e^{-\frac{t}{\tau}} \sin(\omega t) dt}_{(2.2.1)} - (\frac{1}{\tau} + B) \underbrace{\int e^{\frac{t}{\tau}} \cos(\omega t) dt}_{(2.2.2)} \right) + \int \left(-\frac{A}{B} + \text{const. } e^{Bt} \right) dt =$$

$$= \frac{D\tau^2}{1 + 2B\tau + B^2\tau^2 + \omega^2\tau^2} \left(\omega \cdot \frac{e^{-\frac{t}{\tau}} \tau \left(\omega \tau \cos(\omega t) + \sin(\omega t) \right)}{1 + \tau^2 \omega^2} - \left(\frac{1}{\tau} + B \right) \tau e^{-\frac{t}{\tau}} \frac{(\omega \tau \sin(\omega t) - \cos(\omega t))}{1 + \tau^2 \omega^2} \right) - \frac{A}{B} t + \frac{e^{Bt}}{Bt} \text{const.}_1 + \text{const.}_2 =$$

$$= \frac{-D\tau^2 \cdot \tau e^{-\frac{t}{\tau}}}{(1 + 2B\tau + B^2\tau^2 + \omega^2\tau^2)(1 + \tau^2 \omega^2)} \cdot \left(\omega^2 \tau \cos(\omega t) + \omega \sin(\omega t) + \frac{\omega \tau}{\tau} \sin(\omega t) - \left(\frac{1}{\tau} \cos(\omega t) + B \omega \tau \sin(\omega t) - B \cos(\omega t) \right) \right) - \frac{A}{B} t + \frac{\text{const.}}{Bt} \cdot e^{Bt} + \text{const.}_2 =$$

$$= \frac{-D\tau^3 e^{-\frac{t}{\tau}}}{(1 + 2B\tau + B^2\tau^2 + \omega^2\tau^2)(1 + \tau^2 \omega^2)} \left(\omega(2 + B\tau) \sin(\omega t) + \left(\omega^2 \tau - \frac{1}{\tau} - B \right) \cos(\omega t) \right) - \frac{A}{B} t + \frac{\text{const.}}{Bt} \cdot e^{Bt} + \text{const.}_2$$

$$(22.1) \int e^{-\frac{t}{\tau}} g(\sin(wt)) dt = -\tau e^{-\frac{t}{\tau}} \sin(wt) - \int -\tau e^{-\frac{t}{\tau}} \omega \cos(wt) dt =$$

$\begin{matrix} g' \\ g = -\tau e^{-\frac{t}{\tau}} \\ f' = \omega \cos(wt) \end{matrix}$ $\begin{matrix} g' \\ f = -\omega^2 \sin(wt) \\ g = \tau^2 e^{-\frac{t}{\tau}} \end{matrix}$

$$= -\tau e^{-\frac{t}{\tau}} \sin(wt) - \left(\omega \cos(wt) \tau^2 e^{-\frac{t}{\tau}} - \int -\tau^2 \omega^2 e^{-\frac{t}{\tau}} \sin(wt) dt \right) \Rightarrow$$

$$\int e^{-\frac{t}{\tau}} g(\sin(wt)) dt = \frac{-\tau e^{-\frac{t}{\tau}} \sin(wt) - \omega \cos(wt) \tau^2 e^{-\frac{t}{\tau}}}{1 + \tau^2 \omega^2} =$$

$$= -\frac{e^{-\frac{t}{\tau}}}{1 + \tau^2 \omega^2} (\omega \cos(wt) + \sin(wt))$$

$$(2.2.2) \quad \int e^{-\tau t} \cos(\omega t) dt = -\tau e^{-\tau t} \cos(\omega t) - \int \cancel{\tau e^{-\tau t}} \sin(\omega t) dt =$$

$\underbrace{g}_{g = -\tau e^{-\tau t}}$ $\underbrace{f}_{f = \sin(\omega t)}$ $\underbrace{-g}_{-g}$ $\underbrace{f'}_{f' = -\omega \cos(\omega t)}$
 $\underbrace{g}_{g = \tau^2 e^{-\tau t}}$

$$= -\tau e^{-\tau t} \cos(\omega t) - \left(\omega \sin(\omega t) \tau^2 e^{-\tau t} - \int -\tau^2 \omega^2 e^{-\tau t} \cos(\omega t) dt \right) =>$$

$$\int e^{-\tau t} \sin(\omega t) dt = \frac{-\tau e^{-\tau t} \cos(\omega t) + \omega \sin(\omega t) \tau^2 e^{-\tau t}}{1 + \tau^2 \omega^2} =$$

$$= \frac{\tau e^{-\tau t} (\omega^2 \sin(\omega t) - \cos(\omega t))}{1 + \tau^2 \omega^2}$$