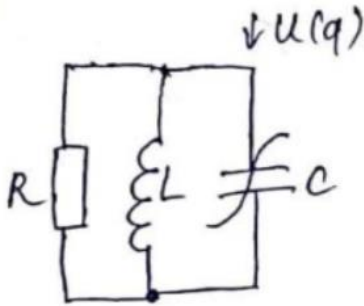


Колебательный контур с нелинейной емкостью при включении резистора параллельно катушке индуктивности

Схема:



$$I_C = \frac{dq}{dt}$$

$$U_C = U_L = U_R = U(q) \Rightarrow I_R = \frac{U(q)}{R}$$

$$U(q) = U_L = L \frac{dI_L}{dt} \Rightarrow \frac{dI_L}{dt} = \frac{U(q)}{L} \quad (1.1)$$

$$I_R + I_L + I_C = 0$$

$$\frac{U(q)}{R} + I_L + \frac{dq}{dt} = 0$$

$$\left(\frac{U(q)}{R} + I_L + \frac{dq}{dt} \right)' = \frac{dq}{dt} \cdot U'(q) \frac{1}{R} + \frac{dI_L}{dt} + \frac{d^2q}{dt^2} = 0 \quad (1.2)$$

$$(1.1)u(1.2) \Rightarrow \frac{d^2q}{dt^2} + \frac{dq}{dt} \cdot U'(q) \frac{1}{R} + \frac{U(q)}{L} = 0$$

$$\ddot{q} + \frac{U'(q)}{R} \dot{q} + \frac{U(q)}{L} = 0$$

Уравнение нелинейного диссипативного осциллятора:

$$\ddot{x} + \gamma \dot{x} + f(x) = 0$$

Пусть: $\frac{U'(q)}{R} = \gamma; \frac{U(q)}{L} = f(q) \Rightarrow \ddot{q} + \gamma \dot{q} + f(q) = 0$

γ - параметр диссипации.

Перейдем к системе Д.У. 1-го порядка:

$$\begin{cases} \dot{x}_1 = x_2 \\ \dot{x}_2 = -\gamma x_2 - f(x) \end{cases}$$

Заменяем $f(x_1) \approx x_1 g(x_1)$

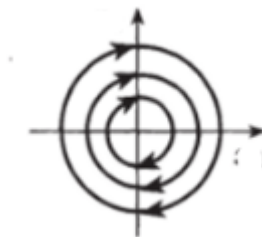
$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -g(x_1) & -\gamma \end{bmatrix};$$

$$\det(A - \lambda I) = \lambda^2 - \gamma\lambda + g(x_1) = 0$$

$$\lambda_{1,2} = \frac{-\gamma \pm \sqrt{\gamma^2 - 4g(x_1)}}{2}$$

1) $\gamma = 0 \Rightarrow \gamma = \frac{U'(q)}{R} = 0 \Rightarrow R \rightarrow \infty$ (отсутствие резистора, без диссипации):

$$\lambda_{1,2} = \frac{\sqrt{-4g(x_1)}}{2} - \text{корни чисто мнимые} - \text{центр}$$



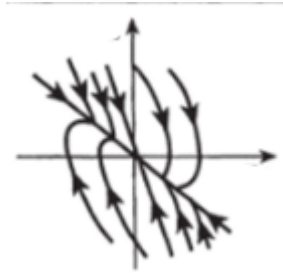
2) $\gamma^2 < 4g(x_1)$:

$$\lambda_{1,2} = -\text{Re} \pm i\text{Im} - \text{Устойчивый фокус}$$



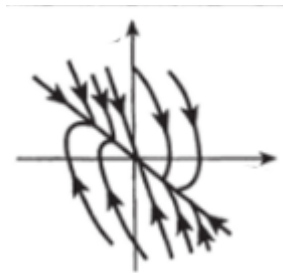
3) $\gamma^2 = 4g(x_1):$

$$\lambda_{1,2} = \frac{-\gamma}{2} < 0 - \text{Устойчивый узел}$$



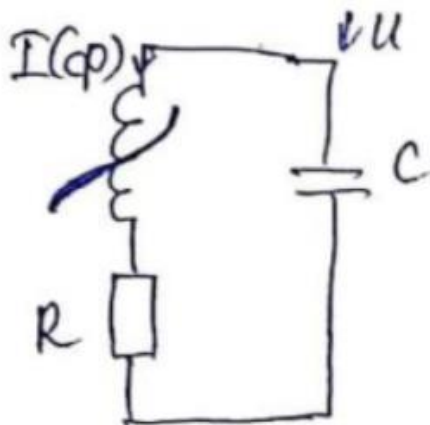
4) $\gamma^2 > 4g(x_1):$

$$\lambda_{1,2} = \text{Re} < 0 - \text{Устойчивый узел}$$



Колебательный контур с нелинейной индуктивностью при последовательном включении сопротивления.

Схема:



$$I(\Phi) = I_c = C \frac{dU_c}{dt} \Rightarrow \frac{dU_c}{dt} = \frac{I(\Phi)}{C} \quad (1.3)$$

$$U_L + U_R + U_C = 0 \Rightarrow$$

$$\frac{d\Phi}{dt} + I(\Phi) + U_C = 0$$

$$\left(\frac{d\Phi}{dt} + I(\Phi) \cdot R + U_C \right)' = \frac{d^2\Phi}{dt^2} + \frac{d\Phi}{dt} \cdot I'(\Phi) \cdot R + \frac{dU_C}{dt} = 0$$

$$\ddot{\Phi} + \dot{\Phi} \cdot I'(\Phi) \cdot R + \frac{I(\Phi)}{C} = 0$$

Пусть:
$$\begin{cases} I'(\Phi) \cdot R = \gamma \\ \frac{I(\Phi)}{C} = f(\Phi) \end{cases} \Rightarrow \ddot{\Phi} + \dot{\Phi}\gamma + f(\Phi) = 0 \quad - \quad \text{уравнение нелинейного}$$

диссипативного осциллятора.

γ - параметр диссипации.

Перейдем к системе Д.У. 1-го порядка:

$$\begin{cases} \dot{x}_1 = x_2 \\ \dot{x}_2 = -\gamma x_2 - f(x) \end{cases}$$

Заменим $f(x_1) \approx x_1 g(x_1)$

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -g(x_1) & -\gamma \end{bmatrix};$$

$$\det(A - \lambda I) = \lambda^2 - \gamma\lambda + g(x_1) = 0$$

$$\lambda_{1,2} = \frac{-\gamma \pm \sqrt{\gamma^2 - 4g(x_1)}}{2}$$

Собственные числа и фазовые портреты колебательного контура с нелинейной индуктивностью при последовательном включении сопротивления идентичны собственным числам и фазовым портретам колебательного контура с нелинейной емкостью включённой параллельно сопротивлению.