Московский авиационный институт

(Национальный исследовательский университет)

Факультет информационных технологий и прикладной математики
Кафедра мехатроники и теоретической механики

Лабораторная работа № 2 По курсу «Математическое моделирование»»

> Работу выполнил: Каменский Артемий Михайлович.

Группа: М8О-404Б-20

	Преподаватель
Майоров	Андрей Юрьевич
Дата:	2023
Подписн	o:

XV. Каменский Артемий

А) Постройте фазовый портрет колебаний механической системы, описываемый уравнением

$$\ddot{x} + \lambda^2 x = \beta x \dot{x}$$

Указание: ввести замену переменных вида x = x, $y = \dot{x}$, записать уравнение в новых переменных, разделить переменные в уравнении, интегрируя это уравнение получить первый интеграл. Далее, вводите функцию U(y) так, чтобы записать первый интеграл в виде $x = \pm \sqrt{U(y) - C}$, строите фазовый портрет в координатах x, y. Укажите характерные элементы фазового портрета: положение равновесия $x = x_*, \dot{x} = 0$, типичные траектории, сепаратрису. Для случая $\lambda = \beta = 1$ получите зависимость T(a) периода колебаний от начальной амплитуды в виде квадратуры, постройте график этой зависимости с помощью МАРLE, объясните поведение графика функции T(a).

- Б) Построить периодическое решение дифференциального уравнения методом Линштедта в окрестности устойчивого частного решения $x=0, \dot{x}=0$ для случая $\lambda=\beta=1$. Для этого следует:
- 1. Разложить нелинейную функцию исследуемого уравнения в ряд по возмущениям x,\dot{x} в окрестности точки покоя x=0, $\dot{x}=0$ и удержать члены до третьего порядка включительно. Ввести в уравнение колебаний малый параметр ε , используя замену переменных $x = \varepsilon y$, $\dot{x} = \varepsilon \dot{y}$, и новое время τ по формуле $\tau = \omega t$, где

$$\omega = \omega_0 + \varepsilon \omega_1 + \varepsilon^2 \omega_2 + \cdots$$

- искомая частота колебаний. Получить в явном виде периодическое решение $y = y(\tau), \ \dot{y} = \dot{y}(\tau)$ задачи Коши $y(0) = y_0$, $\dot{y}(0) = 0$ для преобразованного дифференциального уравнения с точностью до членов порядка ε^3 . После этого следует вернуться к старым переменным x, \dot{x} и получить приближенное выражение периодических колебаний в виде x = x(t), $\dot{x} = \dot{x}(t)$.
- 2. С помощью MAPLE постройте две сравнительные фазовые кривые на плоскости переменных x, \dot{x} , соответствующие аналитическому (приближенному) решению и строгому решению задачи Коши (полученному на основе численного счета). Рассмотрите два интервала изменения времени t: $t \in [0,10], \ t \in [0,1/\varepsilon]$. Численные значения параметров и начальных условий таковы:

y(0) = 1	$\dot{y}(0) = 0$	$\varepsilon = 0.01$
· · · · ·	,	

- > with(LinearAlgebra):
- with(ComputationalGeometry):
- > with(Optimization):
- **>** *with*(*plots*): *with*(*plottools*):
- 1. Разложим нелинейность в ряд Тейлора, удерживая члены до третьего порядка включительно:
- > mtaylor(xy, [x=0, y=0], 4)

- 2. Введём в уравнение движения малый параметр є, используя замену _nеременных $x = \varepsilon y, \dot{x} = \varepsilon$
- > $\frac{d^2}{dt^2}(y(t)) + y(t) = \text{epsilon} \cdot y(t) \cdot \frac{d}{dt}(y(t))$ $\frac{\mathrm{d}^2}{\mathrm{d}t^2} y(t) + y(t) = \epsilon y(t) \left(\frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}t} y(t) \right)$ (2)
- 3. Делаем замену времени на $\tau = \omega t$
 - . 4. Представим частоту колебания ω в виде ряда по малому параметру :
- > $\omega^2 \frac{d^2}{d \tan^2} (y(\tan)) + y(\tan) = epsilon \cdot y(\tan) \cdot omega \cdot \frac{d}{d \tan} (y(\tan))$

$$\omega^{2} \left(\frac{d^{2}}{d\tau^{2}} y(\tau) \right) + y(\tau) = \epsilon y(\tau) \omega \left(\frac{d}{d\tau} y(\tau) \right)$$
 (3)

$$y := \tau \mapsto y_0(\tau) + y_1(\tau) \cdot \epsilon + y_2(\tau) \cdot \epsilon^2$$
 (4)

- Представим частоту колебания ω в виде ряда по малому параметру:
- > omega := omega₀ + omega₁ · epsilon + omega₂ · ϵ^2

$$\omega := \omega_2 \, \epsilon^2 + \omega_1 \, \epsilon + \omega_0 \tag{5}$$

 $\Rightarrow \omega^2 \frac{d^2}{d \tan^2} (y(\tan)) + y(\tan) - epsilon \cdot y(\tan) \cdot omega \cdot \frac{d}{d \tan} (y(\tan)) = 0$

$$\left(\epsilon^2 \omega_2 + \epsilon \omega_I + \omega_0\right)^2 \left(\frac{\mathrm{d}^2}{\mathrm{d}\tau^2} y_0(\tau) + \left(\frac{\mathrm{d}^2}{\mathrm{d}\tau^2} y_I(\tau)\right) \epsilon + \left(\frac{\mathrm{d}^2}{\mathrm{d}\tau^2} y_2(\tau)\right) \epsilon^2\right) + y_0(\tau) + y_I(\tau) \epsilon \quad (6)$$

$$+y_2(\tau) \epsilon^2 - \epsilon \left(y_0(\tau) + y_1(\tau) \epsilon + y_2(\tau) \epsilon^2\right) \left(\epsilon^2 \omega_2 + \epsilon \omega_1 + \omega_0\right) \left(\frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}\tau} y_0(\tau) + \left(\frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}\tau}\right) \left(\frac{\mathrm{d}\tau}\right) \left(\frac{$$

$$y_I(\tau)$$
 $\in +\left(\frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}\tau}y_2(\tau)\right)\epsilon^2 = 0$

Сгруппируем по степеням параметра €

> collect(%, epsilon)

$$\begin{split} & \text{Content}(u, \textbf{Q}, \textbf{Q}, \textbf{MAN}) \\ & - y_2(\tau) \ \omega_2 \left(\frac{d}{d\tau} \ y_2(\tau) \right) \epsilon^2 + \left(\omega_2^2 \left(\frac{d^2}{d\tau^2} \ y_2(\tau) \right) - \left(y_I(\tau) \ \omega_2 + y_2(\tau) \ \omega_I \right) \left(\frac{d}{d\tau} \ y_2(\tau) \right) \right) \\ & - y_2(\tau) \ \omega_2 \left(\frac{d}{d\tau} \ y_I(\tau) \right) \right) \epsilon^6 + \left(\omega_2^2 \left(\frac{d^2}{d\tau^2} \ y_I(\tau) \right) + 2 \ \omega_I \ \omega_2 \left(\frac{d^2}{d\tau^2} \ y_2(\tau) \right) - \left(y_0(\tau) \ \omega_2 \right) \right) \\ & + y_I(\tau) \ \omega_I + y_2(\tau) \ \omega_O \right) \left(\frac{d}{d\tau} \ y_2(\tau) \right) - \left(y_I(\tau) \ \omega_2 + y_2(\tau) \ \omega_I \right) \left(\frac{d}{d\tau} \ y_I(\tau) \right) \\ & - y_2(\tau) \ \omega_2 \left(\frac{d}{d\tau} \ y_O(\tau) \right) \right) \epsilon^5 + \left(\left(2 \ \omega_O \ \omega_2 + \omega_I^2 \right) \left(\frac{d^2}{d\tau^2} \ y_2(\tau) \right) + 2 \ \omega_I \ \omega_2 \left(\frac{d^2}{d\tau^2} \ y_I(\tau) \right) \right) \\ & + \omega_2^2 \left(\frac{d^2}{d\tau^2} \ y_O(\tau) \right) - \left(y_O(\tau) \ \omega_I + y_I(\tau) \ \omega_O \right) \left(\frac{d}{d\tau} \ y_I(\tau) \right) - \left(y_O(\tau) \ \omega_2 + y_I(\tau) \ \omega_I \right) \\ & + y_2(\tau) \ \omega_O \right) \left(\frac{d}{d\tau} \ y_I(\tau) \right) - \left(y_I(\tau) \ \omega_2 + y_I(\tau) \ \omega_I \right) \left(\frac{d}{d\tau} \ y_O(\tau) \right) \right) \epsilon^4 + \left(2 \ \omega_O \ \omega_I \left(\frac{d^2}{d\tau^2} \right) \\ & + y_2(\tau) \ \omega_O \right) \left(\frac{d}{d\tau} \ y_I(\tau) \right) - \left(y_I(\tau) \ \omega_2 + y_I(\tau) \ \omega_I \right) \left(\frac{d}{d\tau} \ y_O(\tau) \right) \right) \epsilon^4 + \left(2 \ \omega_O \ \omega_I \left(\frac{d^2}{d\tau^2} \right) \\ & + \left(2 \ \omega_O \ \omega_2 + \omega_I^2 \right) \left(\frac{d^2}{d\tau^2} \ y_I(\tau) \right) + 2 \ \omega_I \ \omega_I \left(\frac{d^2}{d\tau^2} \ y_O(\tau) \right) - y_O(\tau) \ \omega_O \left(\frac{d}{d\tau} \ y_I(\tau) \right) \right) \\ & - \left(y_O(\tau) \ \omega_I + y_I(\tau) \ \omega_O \right) \left(\frac{d}{d\tau} \ y_I(\tau) \right) - \left(y_O(\tau) \ \omega_I + y_I(\tau) \ \omega_O \right) \left(\frac{d}{d\tau} \ y_O(\tau) \right) \right) \epsilon^3 + \left(\omega_O^2 \left(\frac{d^2}{d\tau^2} \ y_I(\tau) \right) + 2 \ \omega_O \ \omega_I \left(\frac{d^2}{d\tau^2} \ y_I(\tau) \right) + \left(2 \ \omega_O \ \omega_I + \omega_I^2 \right) \left(\frac{d^2}{d\tau^2} \ y_I(\tau) \right) \right) \epsilon^2 \\ & + \left(2 \ \omega_O \ \omega_I \left(\frac{d^2}{d\tau^2} \ y_O(\tau) \right) + \omega_O^2 \left(\frac{d^2}{d\tau^2} \ y_I(\tau) \right) - y_O(\tau) \ \omega_O \left(\frac{d}{d\tau} \ y_O(\tau) \right) + y_I(\tau) \right) \epsilon \\ & + \omega_O^2 \left(\frac{d^2}{d\tau^2} \ y_O(\tau) \right) + y_O(\tau) = 0 \end{aligned}$$

- 5. Приравнивая к нулю коэффициенты при последовательных степенях ε , получим уравнения для определения функций у $0(\tau)$, у $1(\tau)$, у $2(\tau)$. Затем последовательно решаем три задачи Коши. Обнуляя секулярные члены находим ω 1, ω 2.
- 6. Первая задача Коши. $y_0(0) = a, y_0'(0) = 0$

$$> dsolve\left(\left\{\omega_0^2 \left(\frac{d^2}{d\tau^2} y_0(\tau)\right) + y_0(\tau) = 0, \ y_0(0) = a, D(y_0)(0) = 0\right\}, y_0(\tau)\right)$$

$$y_0(\tau) = a\cos\left(\frac{\tau}{\omega_0}\right)$$

$$(8)$$

>
$$subs\left(\omega_0 = 1, y_0(\tau) = a\cos\left(\frac{\tau}{\omega_0}\right)\right)$$

$$y_0(\tau) = a\cos(\tau)$$
(9)

= Π олучили $y_o(\tau) = a \cos(\tau)$

>
$$subs\left(\omega_0 = 1, y_0(\tau) = a\cos(\tau), 2\omega_0\omega_I\left(\frac{d^2}{d\tau^2}y_0(\tau)\right) + \omega_0^2\left(\frac{d^2}{d\tau^2}y_I(\tau)\right) - y_0(\tau)\omega_0\left(\frac{d}{d\tau}y_0(\tau)\right) + y_I(\tau) = 0\right)$$

$$2\omega_I\left(\frac{\partial^2}{\partial \tau^2}(a\cos(\tau))\right) + \frac{d^2}{d\tau^2}y_I(\tau) - a\cos(\tau)\left(\frac{\partial}{\partial \tau}(a\cos(\tau))\right) + y_I(\tau) = 0$$
(10)

 \rightarrow simplify(%)

$$-2 \omega_{l} a \cos(\tau) + \frac{d^{2}}{d\tau^{2}} y_{l}(\tau) + a^{2} \sin(\tau) \cos(\tau) + y_{l}(\tau) = 0$$
 (11)

= 7. Вторая задача Коши. $y_1(0) = 0, y_1'(0) = 0$

>
$$dsolve\left\{\left\{-2 \omega_{I} a \cos(\tau) + \frac{d^{2}}{d\tau^{2}} y_{I}(\tau) + a^{2} \sin(\tau) \cos(\tau) + y_{I}(\tau) = 0, y_{I}(0) = 0, D(y_{I})(0)\right\}$$

= $0, y_{I}(\tau)$

$$y_I(\tau) = \frac{a\sin(\tau) \left(a\cos(\tau) - a + 3\omega_I \tau\right)}{3}$$
 (12)

> $subs(\omega_1 = 0, \%)$

$$y_I(\tau) = \frac{a\sin(\tau) \left(a\cos(\tau) - a\right)}{3} \tag{13}$$

Получили
$$y_I(\tau) = \frac{a \sin(\tau) (a \cos(\tau) - a)}{3}$$

$$subs \left(\omega_0 = 1, \omega_I = 0, \ y_0(\tau) = a \cos(\tau), y_I(\tau) = \frac{a \sin(\tau) \left(a \cos(\tau) - a \right)}{3}, \left(\omega_0^2 \left(\frac{d^2}{d\tau^2} \right) \right) + 2 \omega_0 \omega_I \left(\frac{d^2}{d\tau^2} y_I(\tau) \right) + \left(2 \omega_0 \omega_2 + \omega_I^2 \right) \left(\frac{d^2}{d\tau^2} y_0(\tau) \right) + y_2(\tau)$$

$$- y_0(\tau) \omega_0 \left(\frac{d}{d\tau} y_I(\tau) \right) - \left(y_0(\tau) \omega_I + y_I(\tau) \omega_0 \right) \left(\frac{d}{d\tau} y_0(\tau) \right) \right) = 0$$

$$\frac{d^2}{d\tau^2} y_2(\tau) + 2 \omega_2 \left(\frac{\partial^2}{\partial \tau^2} \left(a \cos(\tau) \right) \right) + y_2(\tau) - a \cos(\tau) \left(\frac{\partial}{\partial \tau} \right)$$

$$(14)$$

$$\left(\frac{a\sin(\tau)\left(a\cos(\tau)-a\right)}{3}\right)\right) - \frac{a\sin(\tau)\left(a\cos(\tau)-a\right)\left(\frac{\partial}{\partial \tau}\left(a\cos(\tau)\right)\right)}{3} = 0$$

$$\frac{d^2}{d\tau^2} y_2(\tau) + y_2(\tau) + \frac{\left(-3\cos(\tau)^3 + 2\cos(\tau)^2 + 2\cos(\tau) - 1\right)a^3}{3} - 2\omega_2 a\cos(\tau) = 0$$
 (15)

8. Третья задача Коши. $y_2(0) = 0, y_2'(0) = 0$ > $dsolve(\{\%, y_2(0) = 0, D(y_2)(0) = 0\}, y_2(\tau))$

$$y_2(\tau) = \frac{a\left(-3 a^2 \cos(\tau)^3 + \frac{16 \cos(\tau)^2 a^2}{3} + \frac{a^2 \cos(\tau)}{3} + \tau \left(a^2 + 24 \omega_2\right) \sin(\tau) - \frac{8 a^2}{3}\right)}{24}$$
(16)

> $solve(a^2 + 24 \omega_2 = 0, \omega_2)$

$$-\frac{a^2}{24}$$
 (17)

Решили уравнение, обнулили секуялрный член $\omega_2 = -\frac{a^2}{24}$

>
$$subs$$
 $\left(\omega_{2} = -\frac{a^{2}}{24}, y_{2}(\tau)\right)$
 $= \frac{1}{24} \left(a \left(-3 a^{2} \cos(\tau)^{3} + \frac{16 \cos(\tau)^{2} a^{2}}{3} + \frac{a^{2} \cos(\tau)}{3} + \tau \left(a^{2} + 24 \omega_{2}\right) \sin(\tau)\right)$
 $\left(-\frac{8 a^{2}}{3}\right)\right)$
 $y_{2}(\tau) = \frac{a \left(-3 a^{2} \cos(\tau)^{3} + \frac{16 \cos(\tau)^{2} a^{2}}{3} + \frac{a^{2} \cos(\tau)}{3} - \frac{8 a^{2}}{3}\right)}{24}$
(18)

Получили
$$y_2(\tau) = \frac{a\left(-3 a^2 \cos(\tau)^3 + \frac{16 \cos(\tau)^2 a^2}{3} + \frac{a^2 \cos(\tau)}{3} - \frac{8 a^2}{3}\right)}{24}$$

> $y(\tan) := y_0(\tan) + y_1(\tan) \cdot \text{epsilon} + y_2(\tan) \cdot \epsilon^2$

$$y := \tau \mapsto y_0(\tau) + y_1(\tau) \cdot \epsilon + y_2(\tau) \cdot \epsilon^2$$
 (19)

_Подставляем в решение задачи Коши исходного ДУ полученные коэффициенты

>
$$subs$$
 $\left(y_2(\tau) = \frac{a \left(-3 a^2 \cos(\tau)^3 + \frac{16 \cos(\tau)^2 a^2}{3} + \frac{a^2 \cos(\tau)}{3} - \frac{8 a^2}{3} \right)}{24}, y_1(\tau) \right)$
= $\frac{a \sin(\tau) \left(a \cos(\tau) - a \right)}{3}, y_0(\tau) = a \cos(\tau), y(tau)$

$$a\cos(\tau) + \frac{a\sin(\tau) (a\cos(\tau) - a) \epsilon}{3}$$

$$+ \frac{a\left(-3 a^2 \cos(\tau)^3 + \frac{16\cos(\tau)^2 a^2}{3} + \frac{a^2 \cos(\tau)}{3} - \frac{8 a^2}{3}\right) \epsilon^2}{24}$$

$$\Rightarrow y(\tan) := a\cos(\tau) + \frac{a\sin(\tau) (a\cos(\tau) - a) \epsilon}{3}$$

$$+ \frac{a\left(-3 a^2 \cos(\tau)^3 + \frac{16\cos(\tau)^2 a^2}{3} + \frac{a^2 \cos(\tau)}{3} - \frac{8 a^2}{3}\right) \epsilon^2}{24}$$

$$y := \tau \mapsto a \cdot \cos(\tau) + \frac{a \cdot \sin(\tau) \cdot (a \cdot \cos(\tau) - a) \cdot \epsilon}{3}$$

$$+ \frac{a \cdot \left(-3 \cdot a^2 \cdot \cos(\tau)^3 + \frac{16 \cdot \cos(\tau)^2 \cdot a^2}{3} + \frac{a^2 \cdot \cos(\tau)}{3} - \frac{8 \cdot a^2}{3}\right) \cdot \epsilon^2}{24}$$

$$+ \frac{a \cdot \left(-3 \cdot a^2 \cdot \cos(\tau)^3 + \frac{16 \cdot \cos(\tau)^2 \cdot a^2}{3} + \frac{a^2 \cdot \cos(\tau)}{3} - \frac{8 \cdot a^2}{3}\right) \cdot \epsilon^2}{24}$$

_ω принимает вид

> omega :=
$$subs\left(\omega_0 = 1, \omega_1 = 0, \omega_2 = -\frac{a^2}{24}, \text{ omega}\right)$$

$$\omega := -\frac{a^2 \epsilon^2}{24} + 1$$
(22)

> $subs(tau = t \cdot omega, epsilon \cdot y(tau))$

$$\epsilon \left[a \cos\left(t\left(-\frac{a^2 \epsilon^2}{24} + 1\right)\right) + \frac{a \sin\left(t\left(-\frac{a^2 \epsilon^2}{24} + 1\right)\right) \left(a \cos\left(t\left(-\frac{a^2 \epsilon^2}{24} + 1\right)\right) - a\right) \epsilon}{3} + \frac{1}{24} \left(a \left(-3 a^2 \cos\left(t\left(-\frac{a^2 \epsilon^2}{24} + 1\right)\right)^3 + \frac{16 \cos\left(t\left(-\frac{a^2 \epsilon^2}{24} + 1\right)\right)^2 a^2}{3} + \frac{a^2 \cos\left(t\left(-\frac{a^2 \epsilon^2}{24} + 1\right)\right)}{3} - \frac{8 a^2}{3} \right) \epsilon^2 \right) \right]$$

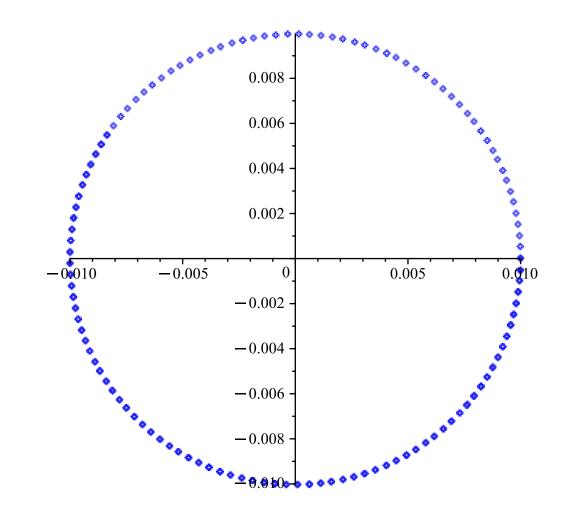
(27)

 $dx := t \rightarrow \frac{d}{dt} x(t)$

 $\rightarrow dx(t) := \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}t}(x(t))$

```
+0.00003333319444\cos(0.9999958333t)(\cos(0.9999958333t)-1)
     -0.00003333319444 \sin(0.9999958333 t)^2 + 3.749984375
     \times 10^{-7} \cos(0.9999958333 t)^2 \sin(0.9999958333 t) - 4.444425926
     \times 10^{-7} \cos(0.9999958333 t) \sin(0.9999958333 t)
> g(t) := \frac{d^2}{dt^2} (x(t))
                                        g := t \rightarrow \frac{d^2}{dt^2} x(t)
                                                                                                  (29)
-0.009999930556\cos(0.9999958333t)
                                                                                                  (30)
     -0.00003333305555 \sin(0.9999958333 t) (\cos(0.9999958333 t) - 1)
     -0.00009999916666\cos(0.9999958333\ t)\sin(0.9999958333\ t) -7.499937501
     \times 10^{-7} \cos(0.9999958333 t) \sin(0.9999958333 t)^2 + 3.749968750
     \times 10^{-7} \cos(0.9999958333 t)^3 + 4.444407407 \times 10^{-7} \sin(0.9999958333 t)^2 - 4.444407407
     \times 10^{-7} \cos(0.9999958333 t)^2
-
9. Строим две сравнительные фазовые кривые на плоскости переменных
 x, x'
     соответствующие аналитическому (приближенному) решению и строгому решению
    задачи Коши
 (полученному на основе численного счета).
На промежутке [0, 10] аналитическое решение на фазовой плоскости выглядит так:
```

> plot([x(t), dx(t), t=0...10], style=point, color=blue)



>
$$subs(x = 0.01, y = 0, 2 \cdot \ln(1 - y) + 2 \cdot y - C = x^2)$$

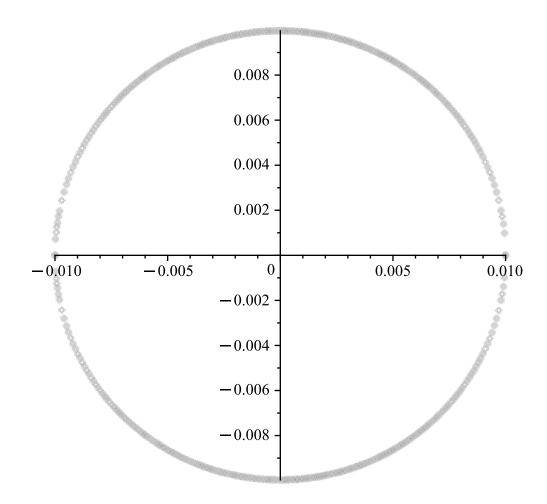
2 $\ln(1) - C = 0.0001$ (32)

>
$$solve(2 ln(1) - C = 0.0001, C)$$
 -0.0001000000000 (33)

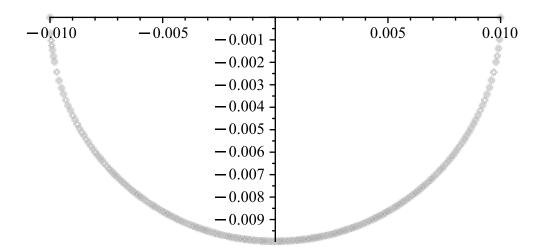
$$C$$
 (34)

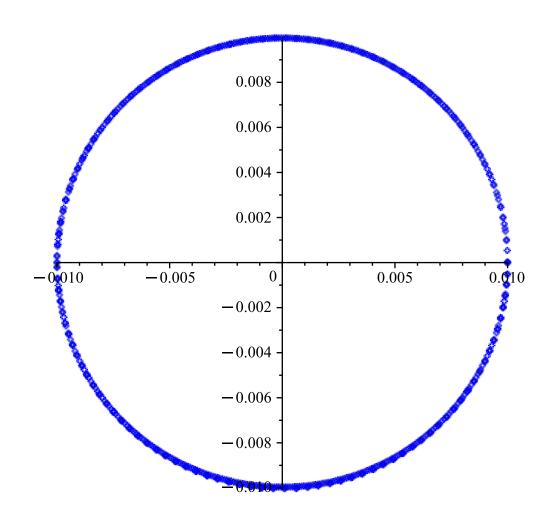
Строим график для строго решения

> $plot([x, solve(2 \cdot ln(1 - y) + 2 \cdot y + 0.0001 = x^2, y), x = -0.01 ...0.01], style = point, color = grey)$



> $plot([x, -solve(sqrt(2 \cdot ln(1 - y) + 2 \cdot y + 0.0001) = x, y), x = -0.01..0.01], style = point, color = grey)$



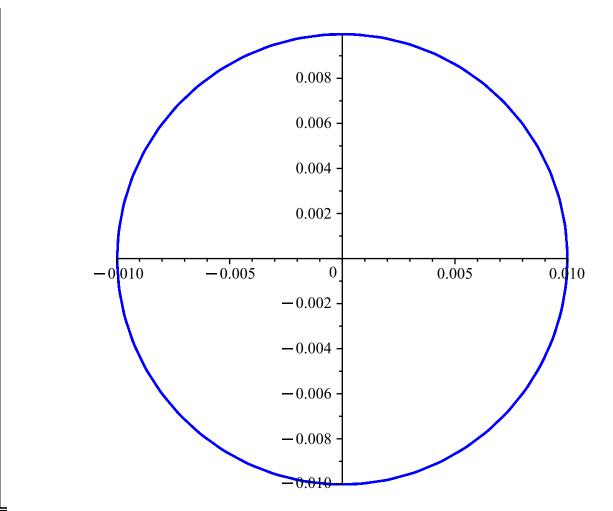


Итак получили,

что метод Лиштеда даёт хорошую точность в малой окрестности устойчивого положения равновесия.

Hа интервале $\left[0, \, rac{1}{ ext{epsilon}}
ight]$ график аналитиечского решение следующий :

> plot([x(t), dx(t), t=0..100], style=line, color=blue)



Значения, которые принимает x' строго решения при x = 0

>
$$solve(sqrt(2 \cdot ln(1 - y) + 2 \cdot y + 0.0001) = 0, y)$$

 $0.009966694482, -0.01003336107$ (35)

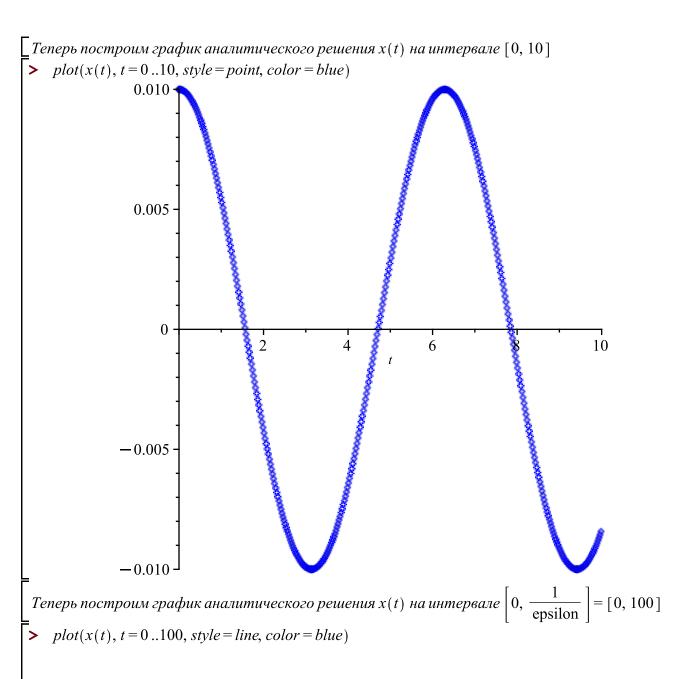
 $igl\lfloor B$ ремя, когда аналитический x(t)=0

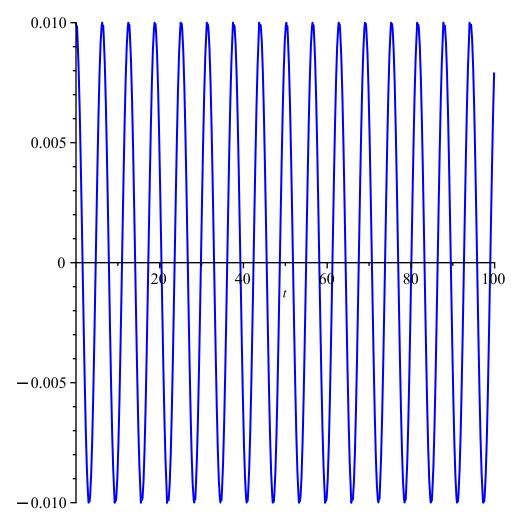
x(1.567469542)

$$-4.5666 \times 10^{-12} \tag{37}$$

$$> x(4.7)$$
 -0.00009044935516 (38)

>
$$k(t) := -0.009999972223 \sin(0.9999958333 t) + 0.00003333319444 \cos(0.9999958333 t) (\cos(0.9999958333 t) - 1) - 0.00003333319444 \sin(0.9999958333 t)^2 + 3.749984375$$





Теперь решателями Maple попытаемся найти решение задачи Коши исходного ДУ . Для удобства примем x(t) за z(t)

LambertW(
$$-1$$
. $e^{0.50000000000 x^2 - 1.000050000}$) + 1. (42)

$$z(t) = RootOf\left(t - \left(\int_{0}^{-Z} \frac{1}{\text{LambertW}\left(-e^{\frac{-a^2}{2} - \frac{20001}{20000}}\right) + 1} d_{-}a\right)\right)$$
 (43)

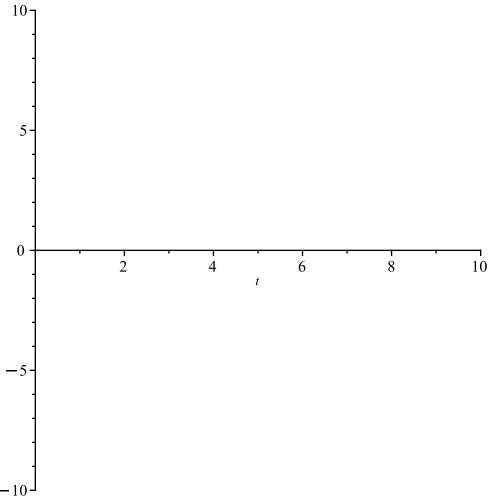
Как можно увидеть оно не выражается в элементарных функциях, то есть построить график строго решения x(t) не получается

$$z(t) = RootOf \left(\int_{-Z}^{\frac{1}{100}} \frac{1}{\text{LambertW} \left(-\frac{e^{\frac{19999}{20000}} e^{\frac{a^2}{2} - 1}}{e} \right) + 1} d_a a + t \right)$$
(44)

= _У меня и Maple не получилось построить x(t)

> plot(z(t), t=0..10, style=point, color=grey)

Warning, expecting only range variable t in expression z(t) to be plotted but found name z



Итог.

Для решения задачи Коши данного ДУ с нелинейной частью применён метод Лиштеда. Он позволил получить решение задачи в окрестности положения устойчивого равновесия. Построены фазовые кривые для строго и аналитических решений на плоскости x, x'. Фазовые кривые при наложении друг на друга практически совпали.