

Лабораторная работа №2

Линейные математические модели колебательных явлений

Мат. моделирование динамических процессов 1

БГУ, ММФ, 3 курс, 6 семестр

специальность Компьютерная математика и системный анализ

февраль 2022

ММФ, КМ и СА, доц. Лаврова О.А., доц. Щеглова Н.Л.

Объект моделирования -- пружинный осциллятор

Концептуальная постановка задачи

- Объектом исследования является физическое тело массы m , которое находится на одном конце пружины, второй конец пружины жестко закреплен. Тело имеет небольшие размеры по сравнению с длиной пружины, поэтому принимаем его за материальную точку.
- Тело движется вперед или назад по горизонтальной поверхности. Обозначим через $r(t)$ координату тела вдоль оси пружины относительно положения равновесия $r = 0$, когда пружина не сжата и не растянута. Будем считать, что $r(t) > 0$, когда пружина растянута и $r(t) < 0$, когда она сжата.
- Расстояние между положением равновесия $r = 0$ и стенкой, к которой крепится пружина, равно L .
- Тело находится под действием **силы упругости** пружины. Сила упругости описывается законом Гука $F = -k r$, где коэффициент упругости $k = \text{const} > 0$. Закон Гука является экспериментальным и справедлив при небольших отклонениях пружины от ее положения равновесия.
- Можно сделать допущение, что тело движется без трения. Предположение об отсутствии трения справедливо для небольших промежутков времени. Если учитывать сопротивление среды, то можно полагать, что **сила трения** пропорциональна скорости движения $F_{\text{тр}} = -\mu \frac{dr(t)}{dt}$ с коэффициентом трения $\mu = \text{const} > 0$. Приведенная зависимость называется формулой Стокса и является допустимой при малых скоростях движения.
- На тело может действовать **внешняя сила**, например $F = F_0 \sin(t \omega_2)$.

Принимая во внимание, что в момент времени $t = 0$ пружину растянули на величину r_0 и сообщили телу скорость v_0 , требуется определить координату тела $r(t)$ как функцию времени.

Задание 1. Гармонические колебания

Математическая модель пружинного осциллятора без учета сопротивления среды представляет собой задачу Коши для линейного однородного дифференциального уравнения второго порядка с постоянными коэффициентами следующего вида

$$\begin{aligned} \frac{d^2 r(t)}{dt^2} + \omega^2 r(t) &= 0, \\ r(0) &= r_0, \\ \frac{dr(0)}{dt} &= v_0, \end{aligned} \tag{1}$$

где $\omega = \sqrt{k/m} = \text{const} > 0$ -- собственная частота колебаний.

Задание 1.1 (Амплитуда колебаний)

Найдите условия на величины начальных данных r_0 и v_0 , при выполнении которых груз не может удариться о стенку. Для этого необходимо найти аналитическое решение математической модели (1) в виде $r(t) = A \cos(t \omega + \phi_0)$ и сформулировать условие $A \leq L$. Здесь L -- это расстояние между положением равновесия $r \equiv 0$ и стенкой, к которой крепится пружина.

Найденное условие задает ограничения на применимость математической модели (1), так как при соударении со стеной тело испытывает дополнительную силу, которая должна быть учтена в математической модели.

Задание сформулировано на основе материала из [1, стр. 34, упр. 4].

Задание 1.2 (Динамическая визуализация с учетом соударения тела о стенку)

Осуществите динамическую визуализацию поведения пружинного осциллятора с возможностью интерактивного задания параметров модели ω , r_0 , v_0 , L .

В случае соударения со стенкой, к которой крепится пружина, остановите анимацию, например, с использованием выражения **WhenEvent** функции **NDSolve** или опции **Method** (значение **EventLocator**) функции **NDSolve**.

Справочную информацию можно найти по ссылкам

<https://reference.wolfram.com/language/ref/WhenEvent.html>

<http://reference.wolfram.com/language/tutorial/NDSolveEventLocator.html>.

Задание 2. Колебания с учетом сопротивления среды

Полагаем, что на пружинный осциллятор действует сила трения, заданная формулой Стокса $F_{\text{тр}} = -\mu \frac{dr(t)}{dt}$, где коэффициент трения $\mu = \text{const} > 0$.

Математическая модель пружинного осциллятора с учетом сопротивления среды представляет собой задачу Коши для линейного однородного дифференциального уравнения второго порядка с постоянными коэффициентами следующего вида

$$\begin{aligned} m \frac{d^2 r(t)}{dt^2} &= -k r(t) - \mu \frac{dr(t)}{dt}, \\ r(0) &= r_0, \\ \frac{dr(0)}{dt} &= v_0. \end{aligned} \tag{2}$$

Задание 2.1 (Качественный анализ по фазовому портрету)

Изобразите фазовые траектории для модели (2) для трех возможных типов поведения системы: затухающее колебание, критическое колебание, апериодическое затухание.

Для каждого типа поведения **проанализируйте** характер положения равновесия $r(t) \equiv 0$, $v(t) \equiv 0$ (узел, седло, фокус, центр или др.) и его устойчивость по фазовому портрету.

Задание 2.2 (Качественный анализ по теореме Ляпунова)

Определите собственные значения матрицы динамической системы, соответствующей математической модели (2).

По собственным значениям **проанализируйте** характер положения равновесия $r(t) \equiv 0$, $v(t) \equiv 0$ (узел, седло, фокус, центр или др.) и его устойчивость для различных типов поведения системы: затухающее колебание, критическое колебание, апериодическое затухание.

Задание 2.3 (Анализ частных случаев)

Проанализируйте, какому типу поведения соответствует движение пружинного осциллятора ($m = 10$ кг, $k = 10$ Н/м) в воздухе ($\mu = 1.82 \cdot 10^{-5}$ Нс/м²), в воде ($\mu = 1.002 \cdot 10^{-3}$ Нс/м²), в глицерине ($\mu = 1.49$ Нс/м²)? Приведенные значения для коэффициента трения μ соответствуют температуре 20°C.

Задание 3. Вынужденные колебания

Полагаем, что тело, закрепленное на пружине, движется без трения. Предположим, что на тело действует внешняя периодическая сила $F(t) = F_0 \sin(t \omega_2)$ с частотой $\omega_2 = \text{const} > 0$.

Математическая модель пружинного осциллятора без учета сопротивления среды под действием внешней силы представляет собой задачу Коши для линейного неоднородного дифференциального уравнения второго порядка с постоянными коэффициентами следующего вида

$$\begin{aligned} m \frac{d^2 r(t)}{dt^2} &= -k r(t) + F_0 \sin(t \omega_2), \\ r(0) &= r_0, \\ \frac{dr(0)}{dt} &= v_0. \end{aligned} \tag{3}$$

Задание 3.1 (Частное решение математической модели)

Постройте частное решение $r^*(t)$ математической модели (3) при наличии резонанса в виде $r^*(t) = t(C_1 \sin(\omega t) + C_2 \cos(\omega t))$, где $\omega = \sqrt{k/m}$ собственная частота колебаний. Построение осуществите на основе метода неопределенных коэффициентов для коэффициентов C_1 и C_2 с использованием возможностей символьных вычислений.

Постройте частное решение $r^*(t)$ математической модели (3) без резонанса в виде $r^*(t) = C \sin(\omega_2 t)$, где $\omega_2 \neq \omega$. Построение осуществите на основе метода неопределенных коэффициентов для коэффициента C с использованием возможностей символьных вычислений.

Задание 3.2 (Графики вынужденных колебаний)

Изобразите резонансное и нерезонансное общее решение математической модели (3) для произвольно заданных значений параметров модели ω , ω_2 , F_0 , r_0 , v_0 .

Задание 4. Система линейных химических реакций

Содержательная постановка задачи

Вещество X поступает в систему с постоянной скоростью k_1 , превращается в вещество Y со скоростью, пропорциональной концентрации вещества X , и коэффициентом пропорциональности $k_2 = \text{const} > 0$. Вещество Y выводится из системы со скоростью, пропорциональной концентрации вещества Y , и коэффициентом пропорциональности $k_3 = \text{const} > 0$. Принимая во внимание, что в момент времени $t = 0$ концентрация вещества X равна X_0 , а концентрация вещества Y равна Y_0 , требуется определить концентрации веществ как функции времени $X(t)$, $Y(t)$ при $t \geq 0$.

Задание 4.1 (Математическая модель)

По содержательной постановке задачи **сформулируйте** концептуальную поставку задачи и **постройте** математическую модель для концентрации веществ $X(t)$ и $Y(t)$.

Задание 4.2 (Качественный анализ устойчивости)

Исследуйте положение равновесия соответствующей динамической системы второго порядка на устойчивость. Исследование осуществите по фазовому портрету и по анализу собственных значений матрицы системы.

Задание 5* (необязательное). Математическая модель любовных отношений

В простейшем случае модель отношений между мужчиной и женщиной может быть описана с помощью линейной однородной динамической системы второго порядка, см. [8, стр. 138],

$$\begin{aligned}\frac{dR(t)}{dt} &= aR + bJ, \\ \frac{dJ(t)}{dt} &= cR + dJ,\end{aligned}\tag{4}$$

где $R(t)$ -- состояние влюбленности мужчины (Romeo), $J(t)$ -- состояние влюбленности женщины (Juliet).

В зависимости от знаков параметров a, b, c, d , мужчина и женщина демонстрируют различные модели поведения.

Например, в случае, когда $a = 0, b > 0, c < 0, d = 0$, см. пример [8, стр. 138], мужчина стремится следовать состоянию женщины ($b > 0$), тогда как женщина постоянно изменяет свое состояние на противоположное мужскому ($c < 0$).

В примере [8, стр. 138] по фазовому портрету анализируется ситуация, когда мужчина и женщина демонстрируют одинаковую модель поведения в отношениях: $a < 0, b > 0, c = b, d = a$.

Проработайте примеры в книге [8, стр. 138--139].

Выполните упражнения 5.3.1--5.3.6 из [8, стр. 144]. В частности, в упражнениях предложено проанализировать по фазовому портрету, к чему приводить следующие ситуации:

упр. 5.3.4 -- мужчина и женщина демонстрируют противоположные модели поведения: $c = -b, d = -a$;

упр. 5.3.6 -- мужчина никак не проявляет свои чувства: $a = 0, b = 0$.

Литература

- [1] А. А. Самарский, А. П. Михайлов. Математическое моделирование: Идеи. Методы. Примеры. -- М.: Физматлит, 2001.
- [2] А. А. Андронов, А. А. Витт, С. Э. Хайкин. Теория колебаний. -- М.: Физматлит, 1959.
- [3] Ч. Г. Эдвардс, Д. Э. Пенни. Дифференциальные уравнения и краевые задачи: моделирование и вычисление с помощью Mathematica, Maple и Matlab. -- М.: ООО "И.Д. Вильямс", 2008.
- [4] S. Heinz. Mathematical Modeling. -- Springer, 2011.
- [5] Р. А. Прохорова. Обыкновенные дифференциальные уравнения : учебное пособие. -- Мн. : БГУ, 2017. <http://elib.bsu.by/handle/123456789/205697>
- [6] В. В. Амелькин. Дифференциальные уравнения : учебное пособие. -- Мн. : БГУ, 2012. <http://elib.bsu.by/handle/123456789/43871>
- [7] Л. Д. Ландау, Е. М. Лифшиц. Теоретическая физика. Том 1. Механика. -- М.: Наука, 1988.
- [8] S.H. Strogatz. Nonlinear Dynamics and Chaos: with applications to physics, biology, chemistry, and engineering. -- Perseus Books Publishing, 1994.