

# Лабораторная работа №4

Модель гармонических колебаний

Дугаева Светлана Анатольевна

# Содержание

Цель работы	4
Задание	5
Выполнение лабораторной работы	6
Решение задачи: . . . . .	6
Построение модели гармонических колебаний . . . . .	9
Выводы	12

# Список иллюстраций

0.1	Решение1 . . . . .	7
0.2	Фазовый портрет1 . . . . .	7
0.3	Решение2 . . . . .	8
0.4	Фазовый портрет2 . . . . .	8
0.5	Решение3 . . . . .	9
0.6	Фазовый портрет3 . . . . .	9
0.7	код1 . . . . .	10
0.8	код2 . . . . .	10
0.9	код3 . . . . .	11

## Цель работы

Изучить модель гармонических колебаний, построить фазовый портрет гармонического осциллятора и решение уравнения гармонического осциллятора для нескольких случаев.

# Задание

## Вариант 29

Постройте фазовый портрет гармонического осциллятора и решение уравнения гармонического осциллятора для следующих случаев 1. Колебания гармонического осциллятора без затуханий и без действий внешней силы  $x'' + 5.1x = 0$  2. Колебания гармонического осциллятора с затуханием и без действий внешней силы  $x'' + 0.9x' + 2x = 0$  3. Колебания гармонического осциллятора с затуханием и под действием внешней силы  $x'' + 0.9x' + 1.9x = 3.3 \cos(5t)$  На интервале  $t = (0; 38)$  (шаг 0.05) с начальными условиями  $x_0 = 0.9, y_0 = -1.9$

# Выполнение лабораторной работы

## Решение задачи:

Уравнение свободных колебаний гармонического осциллятора имеет следующий вид:

$$x'' + 2jx' + w_0^2 x = 0 \quad (1)$$

где  $x$  – переменная, описывающая состояние системы (смещение грузика, заряд конденсатора и т.д.),  $j$  – параметр, характеризующий потери энергии (трение в механической системе, сопротивление в контуре),  $w_0$  – собственная частота колебаний,  $t$  – время. Уравнение (1) есть линейное однородное дифференциальное уравнение второго порядка, и оно является примером линейной динамической системы.

1. При отсутствии потерь в системе ( $j = 0$ ) вместо уравнения (1) получаем уравнение консервативного осциллятора энергия колебания которого сохраняется во времени:  $x'' + w_0^2 x = 0$ . В моем варианте, уравнение выглядит следующим образом:  $x'' + 5.1x = 0$ , где  $w_0^2 = 5.1$ .

Решение уравнения колебания гармонического осциллятора без затуханий и без действий внешней силы (рис. @fig:001):

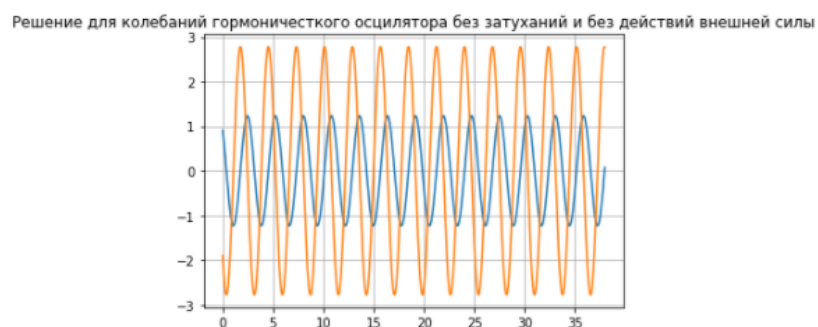


Рис. 0.1: Решение1

Фазовый портрет (рис. @fig:002):

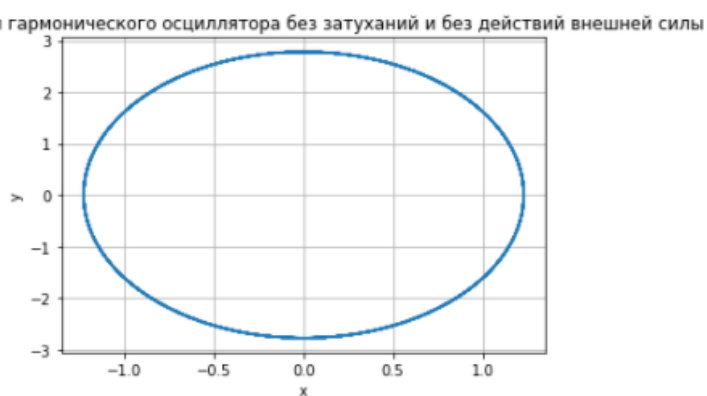


Рис. 0.2: Фазовый портрет1

2. Во втором случае учитываются потери в системе, поэтому  $j = 0.9$ , в таком случае уравнение (1) принимает вид:  $x'' + 0.9x' + 2x = 0$ , где  $w_0^2 = 2$ .

Решение уравнения колебания гармонического осциллятора с затуханием и без действий внешней силы (рис. @fig:003):

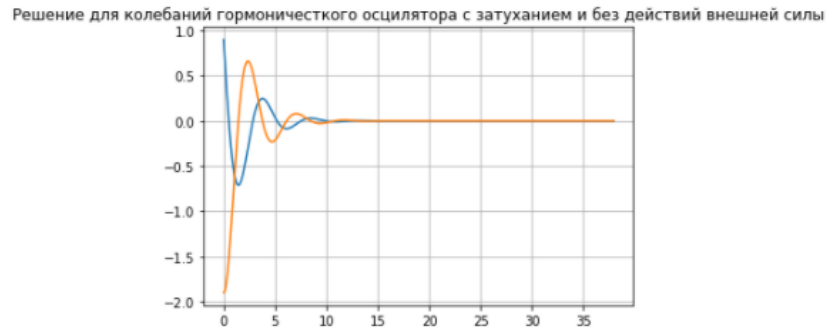


Рис. 0.3: Решение2

Фазовый портрет (рис. @fig:004):

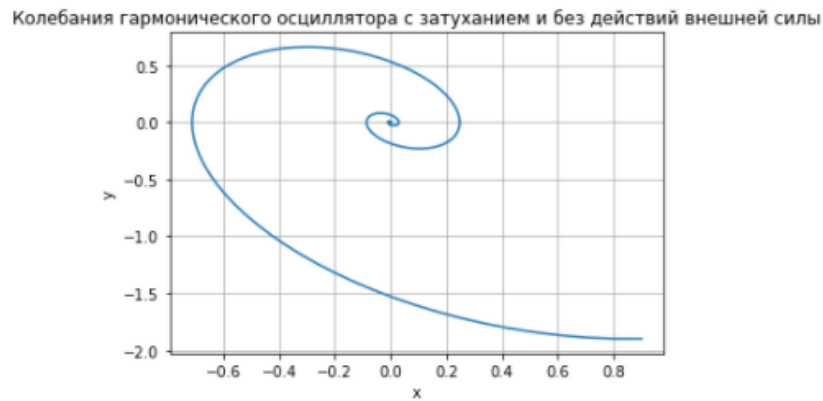


Рис. 0.4: Фазовый портрет2

3. Поскольку в третьем случае учитываются действия внешних сил, находящихся вне системы, то уравнение (1) приравнивается к функции  $f(t) = 3.3\cos(5t)$ . Получим:  $x'' + 0.9x' + 1.9x = 3.3\cos(5t)$ , где  $j = 0.9$ ,  $w_0^2 = 1.9$ .

Решение уравнения колебания гармонического осциллятора с затуханием и под действием внешней силы (рис. @fig:005):



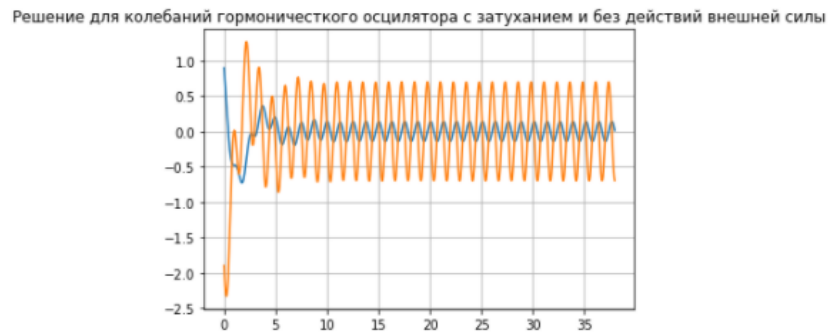


Рис. 0.5: Решение3

Фазовый портрет (рис. @fig:006):

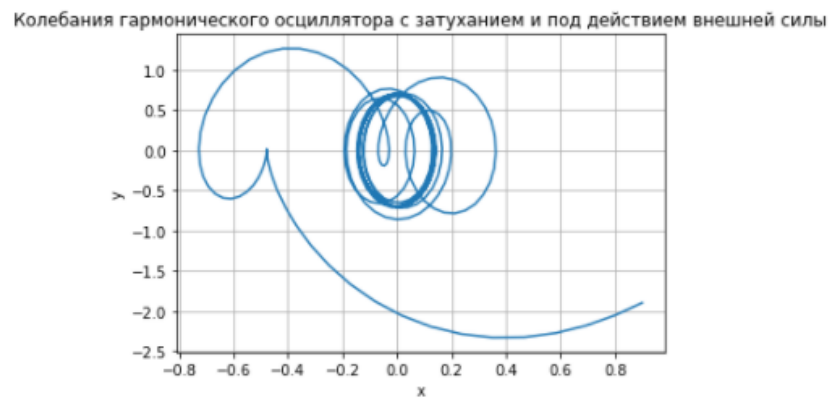


Рис. 0.6: Фазовый портрет3

## Построение модели гармонических колебаний

Код в jupyter notebook для первого случая (рис. @fig:007)

```

import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt1
from math import sin, cos
from scipy.integrate import odeint

Колебания гармонического осциллятора без затуханий и без действий внешней силы

w=np.sqrt(5.1)
g=0

def f(t):
    f = sin(0.00*t)
    return f

def dx(x,t):
    dx1 = x[1]
    dx2 = -w*w*x[0] - g*x[1] - f(t)
    return [dx1, dx2]

t0 = 0
t = np.arange(t0, 38, 0.05)
x0 = [0.9,-1.9]

x = odeint(dx,x0,t)
y=[[elem[0] for elem in x],[elem[1] for elem in x]]

plt1.grid()
plt1.title('Решение для колебаний гармонического осциллятора без затуханий и без действий внешней силы')
plt1.plot(t, x)

```

Рис. 0.7: код1

Код в jupyter notebook для второго случая (рис. @fig:008)

```

w=np.sqrt(2)
g=0.9

def f(t):
    f = sin(0.00*t)
    return f

def dx(x,t):
    dx1 = x[1]
    dx2 = -w*w*x[0] - g*x[1] - f(t)
    return [dx1, dx2]

x = odeint(dx,x0,t)
y=[[elem[0] for elem in x],[elem[1] for elem in x]]

plt1.grid()
plt1.title('Решение для колебаний гармонического осциллятора с затуханием и без действий внешней силы')
plt1.plot(t, x)

```

Рис. 0.8: код2

Код в jupyter notebook для третьего случая (рис. @fig:009)

```

w=np.sqrt(1.9)
g=0.9

def f(t):
    f = 3.3*cos(5*t)
    return f

def dx(x,t):
    dx1 = x[1]
    dx2 = -w*w*x[0] - g*x[1] - f(t)
    return [dx1, dx2]

x = odeint(dx,x0,t)
y=[[elem[0] for elem in x],[elem[1] for elem in x]]

pltl.grid()
pltl.title('Решение для колебаний гармонического осциллятора с затуханием и без действий внешней силы')
pltl.plot(t, x)

```

Рис. 0.9: код3

## Выводы

В ходе лабораторной работы мы построили решения уравнений, а также фазовые портреты для трех возможных моделей гармонического осциллятора.