

## § Граничні цикли 2 §

## Задача 1: Задача з грузиком.

**Умова.** На конвеєрі, що рухається з постійною швидкістю  $u$ , стоїть вантаж масою  $m$ . Вантаж утримується на конвеєрі за допомогою пружини жорсткістю  $k$ . Нехай  $x(t)$  позначає координату вантажу вздовж горизонтальної прямої (початок координат відповідає положенню вантажу, при якому пружина не стиснута і не розтягнута). На вантаж з боку конвеєра діє сила сухого тертя, яка визначається за формулою:

$$F = F(\dot{x}) = \begin{cases} F_0, & \text{якщо } \dot{x} < u \\ -F_0, & \text{якщо } \dot{x} > u \end{cases}, \quad (1.1)$$

тобто конвеєр “тягне за собою” вантаж з силою, що не залежить від швидкості. При  $\dot{x} = u$  вважаємо, що сила тертя не визначена. Зауважимо, що ця сила розривна.

Запишіть систему диференціальних рівнянь, побудуйте фазовий портрет та опишіть характер руху вантажу.

**Розв’язок.** Для простоти позначень, введемо коефіцієнт тертя  $\mu = \frac{F_0}{mg}$ . Достатньо природньо вважати  $\mu \in [0, 1]$  (сила тертя не може стати більше за силу тяжіння). Також, позначимо циклічну частоту  $\omega^2 = \frac{k}{m}$ . Отже, маємо диференціальне рівняння

$$\ddot{x} + \omega^2 x = \mu g \cdot \theta(\dot{x}), \quad \theta(\dot{x}) = \begin{cases} 1, & \dot{x} < u \\ -1, & \dot{x} > u \end{cases} \quad (1.2)$$

Спочатку цікаво дослідити поведінку цієї системи, якщо в нас було б  $\theta(\dot{x}) = 1$  завжди (це відповідає, наприклад, дуже великому значенню  $u$ ). Тоді система набуває вигляду  $\ddot{x} + \omega^2 x = \mu g$ . Це рівняння можемо розв’язати явно. Зробимо заміну  $z = \mu g - \omega^2 x$ , тоді наше рівняння можна переписати у вигляді:  $\ddot{z} + \omega^2 z = 0$ . Розв’язком є  $z(t) = A \cos \omega t + B \sin \omega t$ , тоді наша функція  $x(t)$ :

$$x(t) = \frac{\mu g - z(t)}{\omega^2} = \frac{\mu g}{\omega^2} + A' \cos \omega t + B' \sin \omega t \quad (1.3)$$

По суті, цей розв'язок можна дещо спростити:

$$x(t) = \frac{\mu g}{\omega^2} + x_m \cos(\omega t + \phi), \quad (1.4)$$

де  $\phi$  – фазовий зсув. Отже, маємо звичайні гармонічні коливання, але вже навколо ненульового положення рівноваги  $x_+ = \frac{\mu g}{\omega^2}$ . Далі будемо позначати це положення через  $\ell := \frac{\mu g}{\omega^2}$ .

А що станеться, якщо  $\theta(\dot{x}) = -1$ ? Наприклад, якщо конвеєр рухається з дуже великою швидкістю ліворуч? Тоді рівняння має вигляд  $\ddot{x} + \omega^2 x = -\mu g$ . Можна переконатись, що розв'язок цього рівняння майже аналогічний:

$$x(t) = -\ell + x_m \cos(\omega t + \phi) \quad (1.5)$$

Таким чином, знову маємо гармонічні коливання, але ненульове положення рівноваги вже  $x_- = -\ell$ . Таким чином, в залежності від напрямку руху конвеєра, в нас буде або положення рівноваги  $-\ell$ , або  $+\ell$ . Цей висновок буде далі корисним, проте аж ніяк не вичерпно дає відповідь на задачу, оскільки вираз  $\dot{x}$  під час руху постійно то додатний, то від'ємний.

Повернемось до початкової системи. Отже, нехай  $v = \dot{x}$ , тоді

$$\begin{cases} \dot{x} = v \\ \dot{v} = -\omega^2 x + \mu g \cdot \theta(v) \end{cases} \quad (1.6)$$

Знайдемо точки спокою  $(\tilde{x}, \tilde{v})$ . З першого рівняння  $\tilde{v} = 0$ , а з  $\tilde{x}$  ситуація така сама, як в попередньому аналізі: якщо  $u > 0$ , то  $\theta(0) = 1$  і тому  $\tilde{x} = \ell$ . Проте, якщо  $u < 0$ , то  $\theta(0) = -1$  і тоді  $\tilde{x} = -\ell$ . В будь-якому разі, точка спокою одна і визначається лише знаком  $u$ .

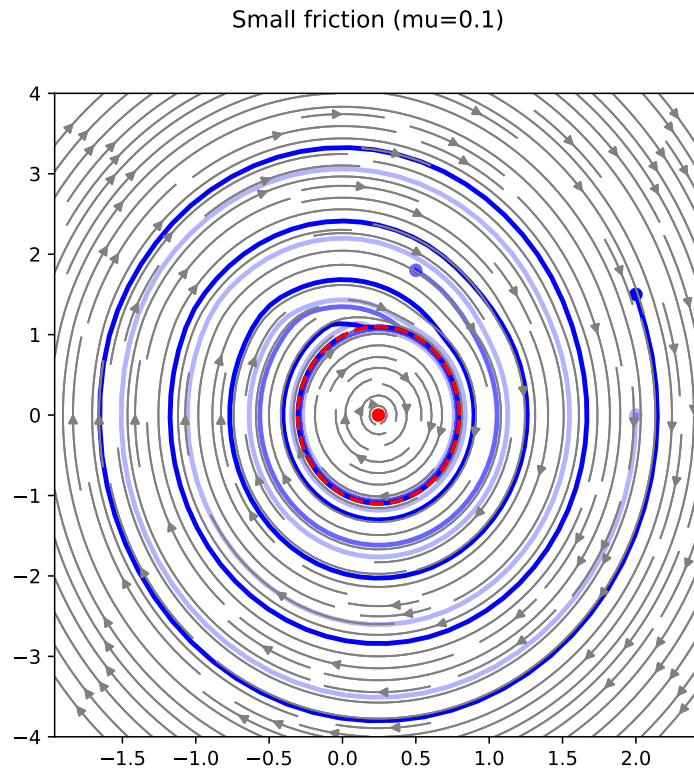
Сказати тип точки дуже важко, бо ми не можемо лінеаризувати доданок  $\theta(v)$ . Проте далі виявиться, що перед нами центр.

Побудуємо цю систему. Цікаві два випадки: мале тертя та велике тертя. Також поки фіксуємо  $u > 0$ , оскільки знак не принциповий для аналізу характеру руху. Результати показані на Рисунках 1 та 2.

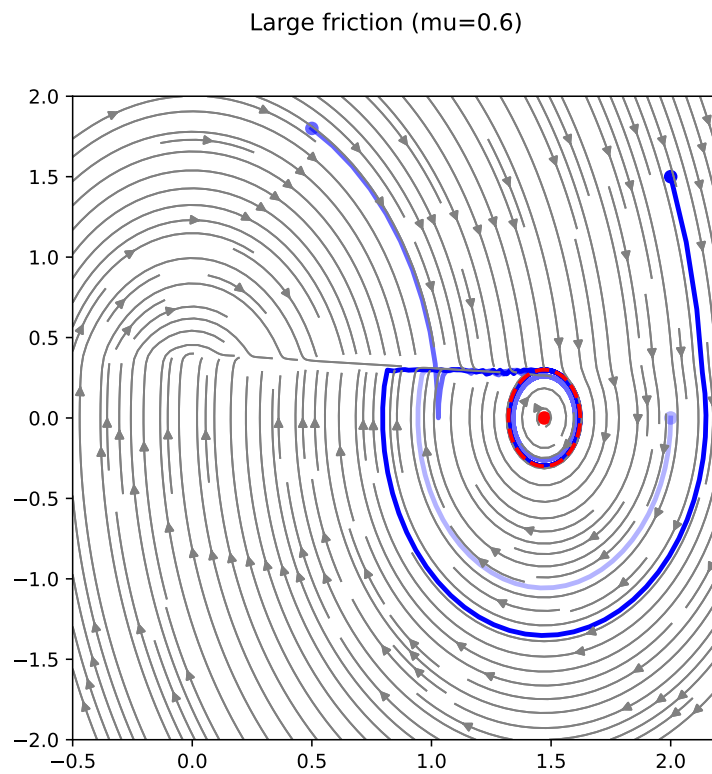
Бачимо, що рух складається з двох етапів:

- Спочатку рух виглядає як затухаючі коливання.
- Далі рух зупиняється, якщо тертя велике – починає рухатись з певною постійною швидкістю (далі обговоримо, з якою саме), а далі виходить на менші коливання.

Найцікавіше, що без зміни знаку тертя, не дивлячись на те, що в системі є тертя, система все одно може нескінченно рухатись (тобто наша система еквівалентна випадку без тертя, лише зі зсувом у точці рівноваги). Проте,



**Рис. 1:** Фазовий портрет для системи для тертя  $\mu = 0.1$ . Інші параметри:  $\omega = 2$  рад/с,  $g = 9.81$  м/с<sup>2</sup>,  $u = 1.0$  м/с.



**Рис. 2:** Фазовий портрет для системи для тертя  $\mu = 0.7$ . Інші параметри:  $\omega = 2$  рад/с,  $g = 9.81$  м/с<sup>2</sup>,  $u = 0.3$  м/с.

чому тоді в нас грузик тормозить, коли є зміна знаку тертя? Річ у тому, що на фазовому портреті, коли грузик переходить пряму  $v = u$ , то він виходить на коло меншого радіусу. Таким чином, після кожного перетину цієї прямої, радіус стає все меншим і меншим, поки швидкість не стане достатньо малою.

Цікаво також наступне – а на яку саме швидкість виходє груз? Достатньо логічно вважати, що на швидкість конвеєра  $u$ . Дійсно, уявімо просту ситуацію: нехай ми відпускаємо грузик на початковій відстані  $x_0 > 0$  з нульовою швидкістю. Звичайно, що при цьому сила тертя буде направлена праворуч, а сила пружини буде тягнути грузик ліворуч. Грузик почне рухатись лише якщо сила пружини буде більше за силу тертя:  $kx_0 > \mu mg \implies x_0 > \frac{\mu mg}{k} = \ell$ . В будь-якому іншому випадку, грузик не зрушиться, а отже буде просто рухатись зі швидкістю конвеєра.

Тепер нехай грузик ще і має початкову швидкість. З плином часу, швидкість коливається в певних межах від від'ємного до додатного значення, а амплітуда коливань також зменшується. В деякий момент, швидкість стає нульовою, а координата опиняється в межах  $(0, \ell)$  – тоді грузик зупиняється і починає рухатись по прямій.

Що відбувається далі? Оскільки грузик рухається праворуч зі швидкістю  $u$ , то з часом координата стає достатньо великою і грузик знову починає коливатись.

Більш того, ми можемо дуже конкретно вказати на який цикл виходить наш грузик. А саме, ми знаємо, що координата грузика при малих швидкостях описується як  $x(t) = \ell + x_m \cos(\omega t + \phi)$ . Оскільки грузик починає “відриватись” на координаті  $\ell$  зі швидкістю  $u$ , то ця залежність набуває вигляду  $x(t) = \ell + \frac{u}{\omega} \sin \omega t$ . На фазову портреті, це відповідає еліпсу з півосями  $u/\omega$  та  $u$  з центром у  $(\ell, 0)$ . Він позначений червоним пунктирами на Рисунках 1 та 2.