

目录	1
----	---

## 目录

<b>1 有阻尼情况下的受驱单摆</b>	<b>2</b>
1.1 极限情况的分析 . . . . .	2
1.2 python具体实现 . . . . .	3
<b>2 二阶龙格库塔法的证明</b>	<b>4</b>

李子龙

201818000807036

2019 年 3 月 30 日

## 1 有阻尼情况下的受驱单摆

### 1.1 极限情况的分析

运动方程是：

$$\frac{d^2\theta}{dt^2} = -mg\sin\theta - \kappa l \frac{d\theta}{dt} + f_0 \cos w_0 t, \quad (1)$$

对以上方程进行无量纲化，作变换： $t_1 = \sqrt{\frac{l}{g}}t, w_0 = \sqrt{\frac{g}{l}}w_0$ 。从而新方程为（在新方程中，仍用 $t$ 来标记 $t_1$ ）：

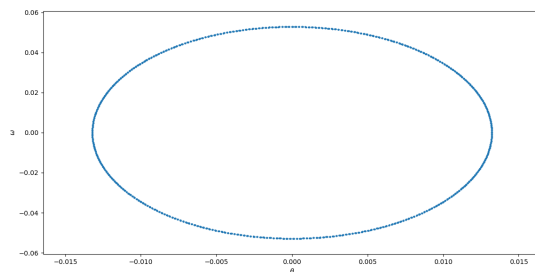
$$\frac{d^2\theta}{dt^2} + K \frac{d\theta}{dt} + \sin\theta = F \cos w_0 t, \quad (2)$$

考虑一个可以研究的极限情况， $F \ll 1, \theta \ll 1$ 。此时方程可以近似为：

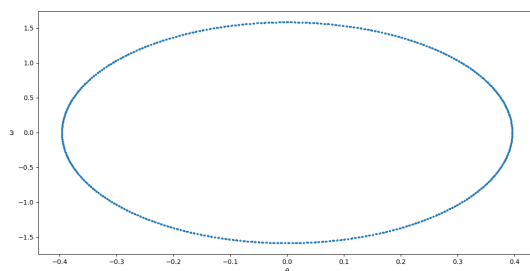
$$\frac{d^2\theta}{dt^2} + K \frac{d\theta}{dt} + \theta = F \cos w_0 t, \quad (3)$$

考虑到 $K > 0$ ，等式右端为0时的齐次方程的通解为： $Ae^{\lambda_1 t} + Be^{\lambda_2 t}, \lambda_1, \lambda_2 = \frac{-K \pm \sqrt{K^2 - 4}}{2}$ 。 $\lambda_1, \lambda_2$ 的实部都是负的，因而以上两项都是指数衰减的函数，在 $t \rightarrow \infty$ 时，迅速趋向于0。对于公式3的特解，可以考虑如 $C_1 \cos w_0 t + C_2 \sin w_0 t$ 的形式，可以解得： $C_1 = \frac{F(1-w^2)}{K^2 w^2 + (1-w^2)^2}, C_2 = \frac{KFw}{K^2 w^2 + (1-w^2)^2}$ ，从而特解为： $\frac{F}{\sqrt{K^2 w^2 + (1-w^2)^2}} \cos(w_0 t + \phi_0)$ 。所以，在 $t$ 很大时，单摆表现出三角函数的运动周期，同时，振幅由上式给出。

以上的分析描述了单摆运动的很多情形。比如，在 $F = 0.2, w_0 = 4, K = 0.2$ 时，由以上分析给出的振幅为0.0132，这与模拟的结果非常一致。

图 1:  $F = 0.2, w_0 = 4$ 

更一般的观察发现，以上分析对 $F$ 不是很小的某些情形也成立，这取决于 $F/w_0^2$ 的大小，比如 $F = 6, w_0 = 4, K = 0.2$ 时与分析的结果符合仍然很好。

图 2:  $F = 6, w_0 = 4$ 

## 1.2 python具体实现

equ.2可以写成两个一阶的微分方程：

$$\begin{cases} \frac{dy}{dt} = -KY - \theta + F\cos w_0 t, \\ \frac{d\theta}{dt} = y, \end{cases} \quad (4)$$

首先定义了一个自己的ODE函数，它需要变量的导数方程、初始条件以及所求时间点为参数，在具体实现中采用了龙格库塔法，因为直接的欧拉法收敛的效果并不好。

```
1 def my_ode(func, begin_value, time_list):
```

然后定义了一个专门求解有阻尼受迫振动单摆的对象。

```
1 class pelunum_resist_drive(object):
```

对象的Pelunum函数调用ODE函数对设定的参数进行模拟，返回的是 $\theta(t)$ 和 $y(t)$ 。

```
1 def Pelunum(self):
```

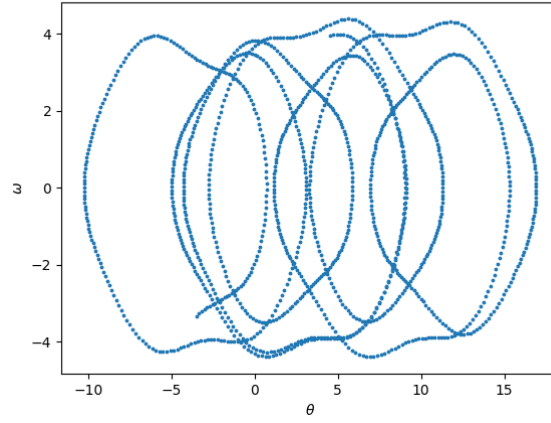


图 3: 一个混沌解 $F = 3.2, w_0 = 2/3, K = 0.5$ 。

## 2 二阶龙格库塔法的证明

$$y(t + \tau) = y(t) + y'(t)\tau + \frac{y''(t)}{2}\tau^2 + O(\tau^3), \quad (5)$$

设 $y(t + \tau)$ 可以表达成以下的形式:

$$y(t + \tau) = y(t) + c_1\alpha_1 + c_2\alpha_2, \quad (6)$$

其中:

$$\begin{cases} \alpha_1 = \tau g(y, t), \\ \alpha_2 = \tau g(y + v_{21}\alpha_1\tau, t + v_{21}\tau). \end{cases} \quad (7)$$

比较equ.5和equ.6, 可以得到:  $\alpha_1 + \alpha_2 = 1, \alpha_2 v_{21} = \frac{1}{2}$ , 在此限制下可以取:  $\alpha_1 = \alpha_2 = \frac{1}{2}, v_{21} = 1$ 。  
证毕。□