

*МИНИСТЕРСТВО ОБРАЗОВАНИЯ И НАУКИ
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ*

федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего профессионального образования

**САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ НАЦИОНАЛЬНЫЙ ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ
УНИВЕРСИТЕТ ИТМО**

Лабораторная работа №3
«Динамика нелинейных систем»
по дисциплине «Моделирование технических систем»

Вариант 3

Выполнили:
студенты гр. R4133с
Борисов М. В.
Симонов П.
Мацуганов А. И.

Преподаватель:
Семенов Д. М.

Санкт-Петербург
2021 г.

Задание

Дана нелинейная система.

$$\begin{cases} \dot{x}_1 = -x_1 \\ \dot{x}_2 = rx_2 - x_2^3 + x_2^5 \end{cases}$$

1. Найти возможные бифуркации в системе
2. Определить тип положений равновесия для всех значений бифуркационного параметра r
3. Построить фазовые портреты линеаризованной и исходной линейной систем для каждого типа положения равновесия

Решение

$$\begin{cases} x_1 = 0 \\ rx_2 - x_2^3 + x_2^5 = 0 \end{cases}$$
$$\begin{cases} x_1 = 0 \\ x_2(x_2^4 - x_2^2 + r) = 0 \end{cases}$$
$$\begin{cases} x_1 = 0 \\ x_2 = 0; \pm \sqrt{\frac{1}{2}(1 \pm \sqrt{1 - 4r})} \end{cases}$$

Таким образом получаем следующие точки равновесия:

$$(0, 0), \quad (1)$$

$$\left(0, \sqrt{\frac{1}{2}(1 + \sqrt{1 - 4r})}\right), \text{ где } r \in \left[-\infty, \frac{1}{4}\right] \quad (2)$$

$$\left(0, -\sqrt{\frac{1}{2}(1 + \sqrt{1 - 4r})}\right), \text{ где } r \in \left[-\infty, \frac{1}{4}\right] \quad (3)$$

$$\left(0, \sqrt{\frac{1}{2}(1 - \sqrt{1 - 4r})}\right), \text{ где } r \in \left[0, \frac{1}{4}\right] \quad (4)$$

$$\left(0, -\sqrt{\frac{1}{2}(1 - \sqrt{1 - 4r})}\right), \text{ где } r \in \left[0, \frac{1}{4}\right] \quad (5)$$

При r вне указанных диапазонов корни получаются комплексными.

Якобиан:

$$J = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 5x_2^4 - 3x_2^2 + r \end{bmatrix}$$

Собственные значения якобиана очевидны и лежат на диагонали.

Для пар точек равновесия (2), (3) и (4), (5) якобиан будет одинаков в силу чётности степени x_2 .

Получаем три различных якобиана:

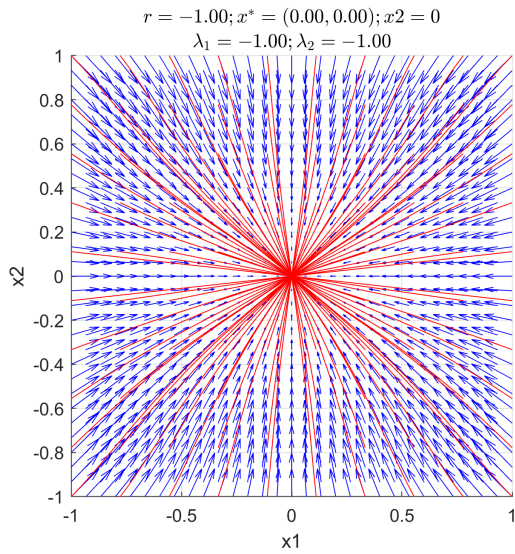
$$J_1 = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & r \end{bmatrix} \quad (6)$$

$$J_{2,3} = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & \frac{5(\sqrt{1-4r}+1)^2}{4} - \frac{3\sqrt{1-4r}}{2} + r - \frac{3}{2} \end{bmatrix} \quad (7)$$

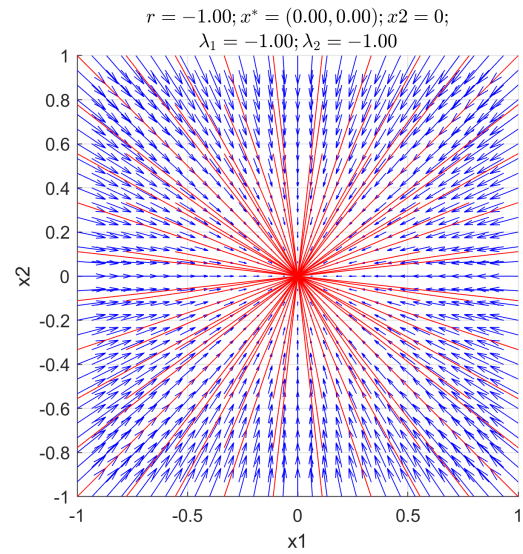
$$J_{4,5} = \begin{bmatrix} -1 & 0 \\ 0 & \frac{5(\sqrt{1-4r}-1)^2}{4} + \frac{3\sqrt{1-4r}}{2} + r - \frac{3}{2} \end{bmatrix} \quad (8)$$

Для (6) положение равновесия имеет тип

Устойчивый узел $r < 0, (\lambda_{1,2} \in \mathbb{R}; \lambda_1 \cdot \lambda_2 > 0))$



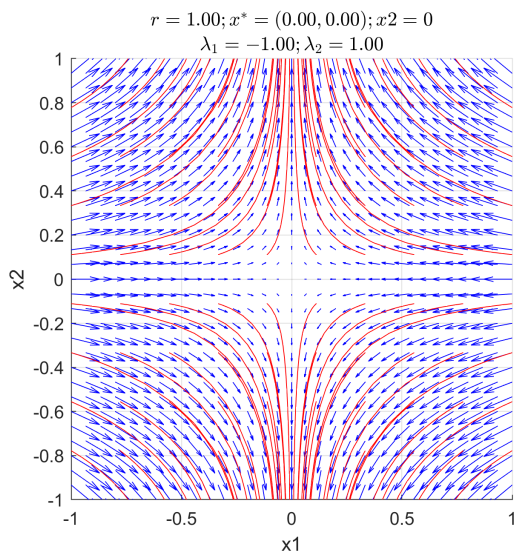
(a) Исходная система



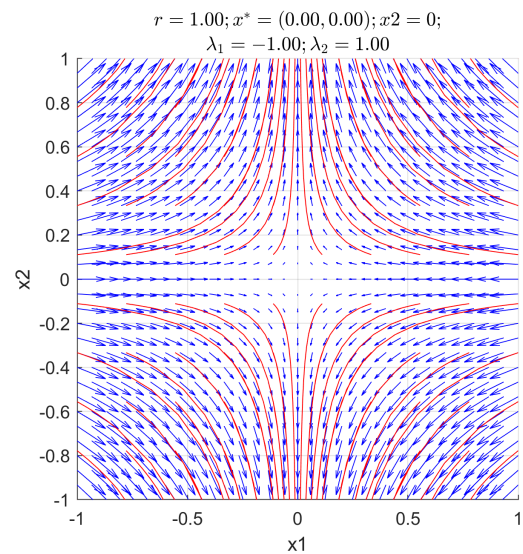
(b) Линеаризованная система

Рис. 1: Фазовые диаграммы

Седло $r > 0, (\lambda_{1,2} \in \mathbb{R}; \lambda_1 \cdot \lambda_2 < 0))$



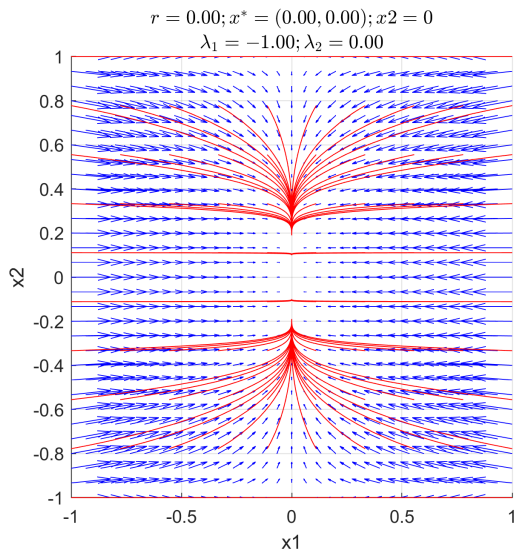
(a) Исходная система



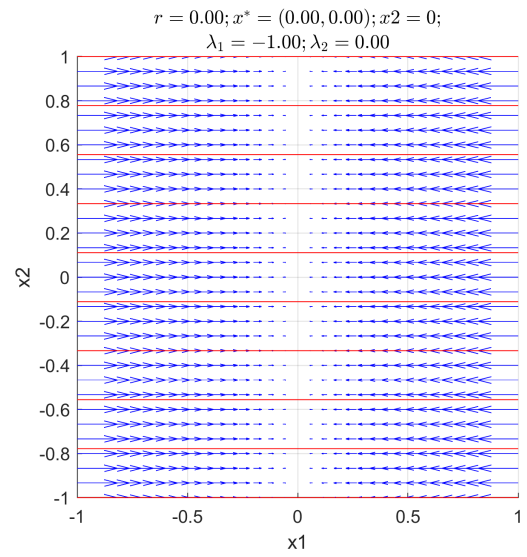
(b) Линеаризованная система

Рис. 2: Фазовые диаграммы

Вырожденный случай $r = 0, (\lambda_2 = 0)$



(a) Исходная система

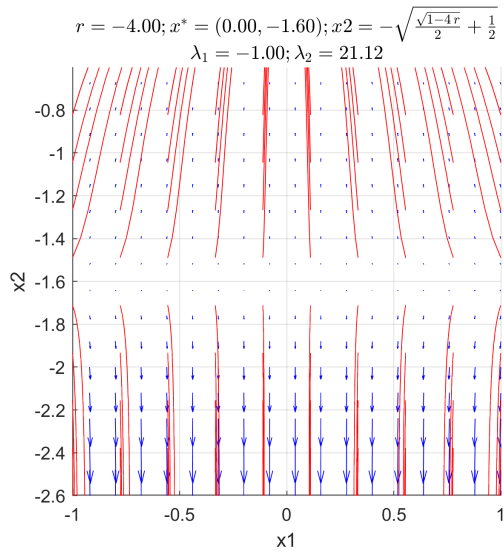


(b) Линеаризованная система

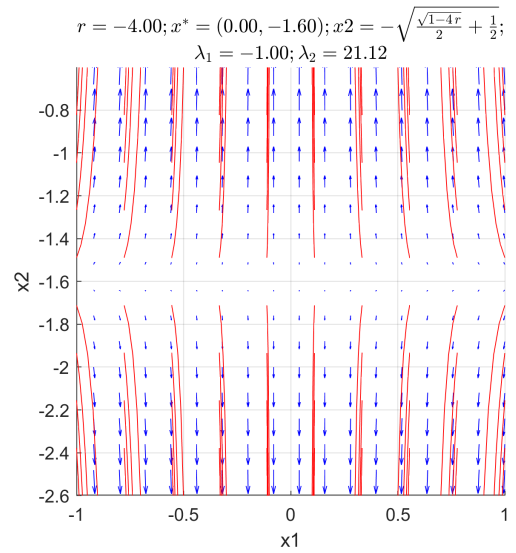
Рис. 3: Фазовые диаграммы

Для (7) положение равновесия имеет тип

Седло $r < \frac{1}{4}, (\lambda_{1,2} \in \mathbb{R}; \lambda_1 \cdot \lambda_2 > 0)$



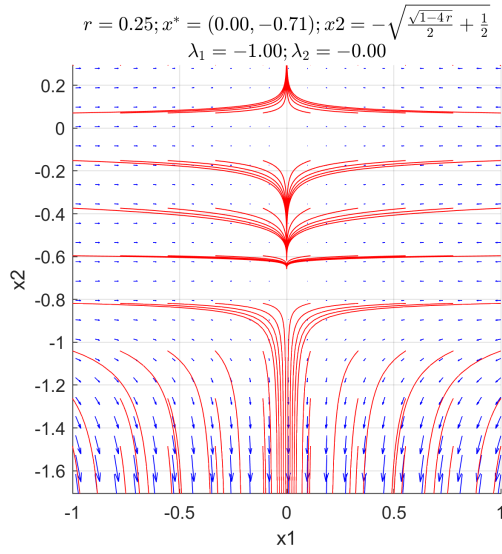
(a) Исходная система



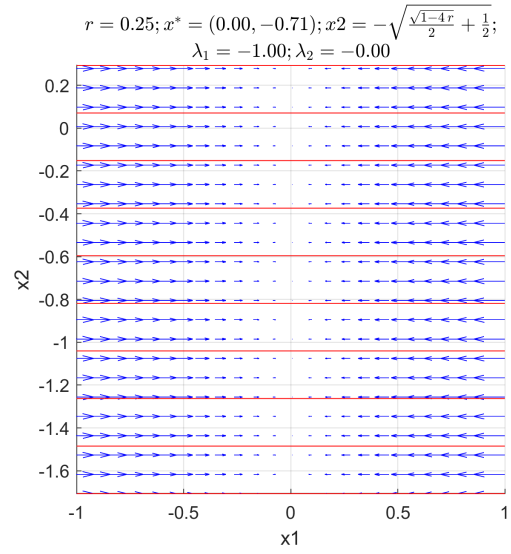
(b) Линеаризованная система

Рис. 4: Фазовые диаграммы

Вырожденный случай $r = \left\{ \frac{1}{4} \right\}, (\lambda_2 = 0)$



(a) Исходная система

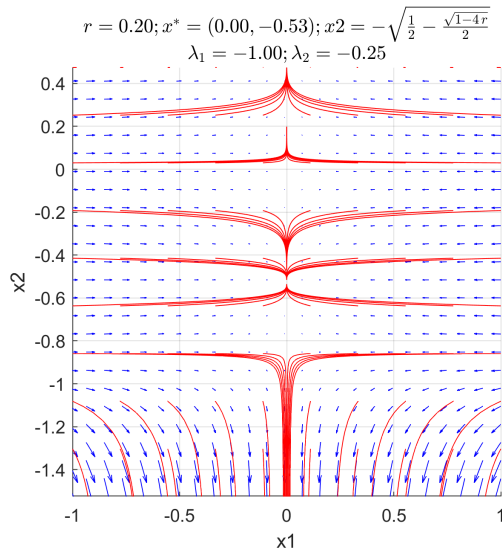


(b) Линеаризованная система

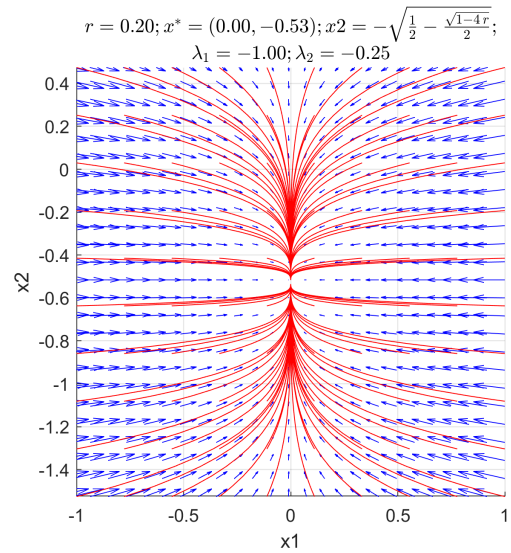
Рис. 5: Фазовые диаграммы

Для (8) положение равновесия имеет тип

Устойчивый узел $0 < r < \frac{1}{4}, (\lambda_{1,2} \in \mathbb{R}; \lambda_1 \cdot \lambda_2 > 0)$



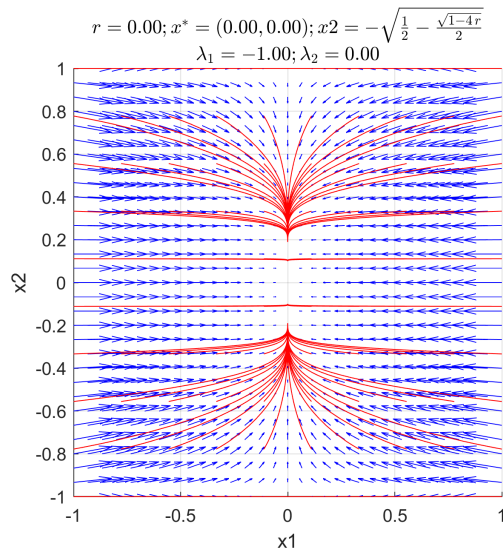
(a) Исходная система



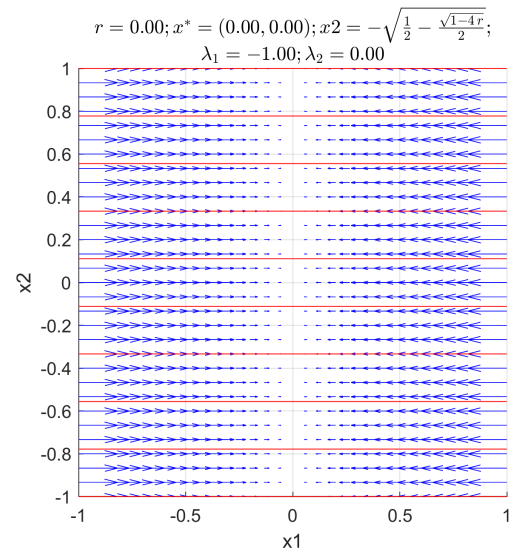
(b) Линеаризованная система

Рис. 6: Фазовые диаграммы

Вырожденный случай $r = \left\{0, \frac{1}{4}\right\}, (\lambda_2 = 0$



(a) Исходная система



(b) Линеаризованная система

Рис. 7: Фазовые диаграммы

Вывод

В работе исследована динамика нелинейной системы и найдены следующие изменения динамики:

- Седлоузловая бифуркация для положения (1) при $r = 0$
- Для положений (2)–(5) за пределами указанного диапазона значений r нет положений равновесия
- На краях диапазона положений (2) - (5) система вырождается