Отчёт по лабораторной работе №4

Дисциплина: Математическое моделирование

Исаев Булат Абубакарович НПИбд-01-22

Содержание

Список иллюстраций

Список таблиц

1 Цель работы

1. Построить решение уравнения гармонического осциллятора без затухания (2)
2. Записать уравнение свободных колебаний гармонического осциллятора с затуханием, построить его решение. Построить фазовый портрет гармонических колебаний с затуханием.
3. Записать уравнение колебаний гармонического осциллятора, если на систему действует внешняя сила, построить его решение. Построить фазовый портрет колебаний с действием внешней силы. **Примечание:** Параметры y и w_0 задаются самостоятельно

2 Выполнение лабораторной работы

Формула для выбора варианта: (1132227131 % 70) + 1 = 22 вариант.

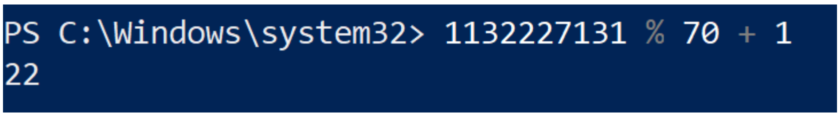
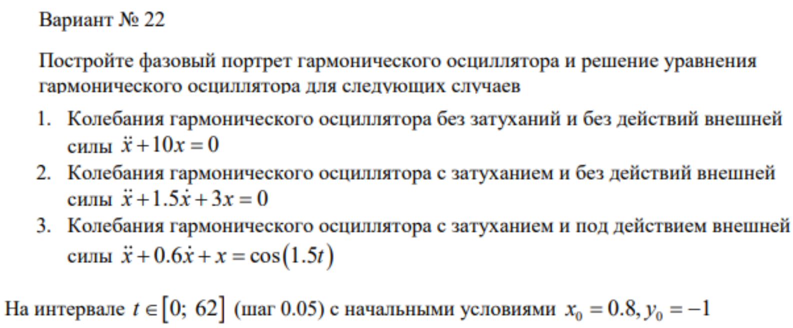


Рис. 2.1: Узнаём наш вариант по формуле (“Номер Студенческого” % “Количество вариантов” + 1)



Вариант № 22

Постройте фазовый портрет гармонического осциллятора и решение уравнения гармонического осциллятора для следующих случаев

1. Колебания гармонического осциллятора без затуханий и без действий внешней силы $\ddot{x}+10x=0$
2. Колебания гармонического осциллятора с затуханием и без действий внешней силы $\ddot{x}+1.5\dot{x}+3x=0$
3. Колебания гармонического осциллятора с затуханием и под действием внешней силы $\ddot{x}+0.6\dot{x}+x=\cos(1.5t)$

На интервале $t \in [0;\ 62]$ (шаг 0.05) с начальными условиями $x_0=0.8, y_0=-1$

Рис. 2.2: Просматриваем наше задание

Модель гармонических колебаний

Движение грузика на пружинке, маятника, заряда в электрическом контуре, а также эволюция во времени многих систем в физике, химии, биологии и других науках при определенных предположениях можно описать одним и тем же дифференциальным уравнением, которое в теории колебаний выступает в качестве основной модели. Эта модель называется линейным гармоническим осциллятором.

Уравнение свободных колебаний гармонического осциллятора имеет следующий вид:

$$\ddot{x} + 2\gamma\dot{x} + \omega_0^2 x = 0 \qquad (1)$$

где x – переменная, описывающая состояние системы (смещение грузика, заряд конденсатора и т.д.), γ – параметр, характеризующий потери энергии (трение в механической системе, сопротивление в контуре), ω_0 – собственная частота колебаний, t – время. (Обозначения $\ddot{x} = \frac{\partial^2 x}{\partial t^2}, \dot{x} = \frac{\partial x}{\partial t}$)

Уравнение (1) есть линейное однородное дифференциальное уравнение второго порядка и оно является примером линейной динамической системы.

При отсутствии потерь в системе ($\gamma = 0$) вместо уравнения (1.1) получаем уравнение консервативного осциллятора энергия колебания которого сохраняется во времени.

$$\ddot{x} + \omega_0^2 x = 0 \qquad (2)$$

Для однозначной разрешимости уравнения второго порядка (2) необходимо задать два начальных условия вида

$$\begin{cases} x(t_0) = x_0 \\ \dot{x}(t_0) = y_0 \end{cases} \qquad (3)$$

Уравнение второго порядка (2) можно представить в виде системы двух уравнений первого порядка:

$$\begin{cases} \dot{x} = y \\ \dot{y} = -\omega_0^2 x \end{cases} \qquad (4)$$

Начальные условия (3) для системы (4) примут вид:

$$\begin{cases} x(t_0) = x_0 \\ y(t_0) = y_0 \end{cases} \qquad (5)$$

Независимые переменные x, y определяют пространство, в котором «движется» решение. Это фазовое пространство системы, поскольку оно двумерно будем называть его фазовой плоскостью.

Значение фазовых координат x, y в любой момент времени полностью определяет состояние системы. Решению уравнения движения как функции времени отвечает гладкая кривая в фазовой плоскости. Она называется фазовой траекторией. Если множество различных решений (соответствующих различным начальным условиям) изобразить на одной фазовой плоскости, возникает общая картина поведения системы. Такую картину, образованную набором фазовых траекторий, называют фазовым портретом.

Рис. 2.3: Посмотрим как работает модель гармонических колебаний

Лабораторная работа № 3

Задание

1. Построить решение уравнения гармонического осциллятора без затухания (2)
2. Записать уравнение свободных колебаний гармонического осциллятора с затуханием, построить его решение. Построить фазовый портрет гармонических колебаний с затуханием.
3. Записать уравнение колебаний гармонического осциллятора, если на систему действует внешняя сила, построить его решение. Построить фазовый портрет колебаний с действием внешней силы.

***Примечание*:** Параметры γ и ω_0 задаются самостоятельно

Вопросы к лабораторной работе

1. Запишите простейшую модель гармонических колебаний
2. Дайте определение осциллятора
3. Запишите модель математического маятника
4. Запишите алгоритм перехода от дифференциального уравнения второго порядка к двум дифференциальным уравнениям первого порядка
5. Что такое фазовый портрет и фазовая траектория?

Рис. 2.4: Изучаем задачу лабораторной

3 Код лабораторной

Начало

//Параметры осциллятора (x'' + g* x' + w^2* x = f(t)) | (w - частота) | (g - затухание) w = 1.00; g = 0.00;

//Правая часть уравнения f(t) function f=f(t) f = sin(0.0.* t); endfunction

///Вектор-функция f(t, x) для решения системы дифференциальных уравнений x' = y(t, x) где x - искомый вектор function dx=y(t, x) dx(1) = x(2); dx(2) = -w.* w.* x(1) - g.* x(2) - f(t); endfunction

//Точка, в которой заданы начальные условия t0 = 0; //Вектор начальных условий x(t0) = x0 x0 = [-1; 1]; //Интервал на котором будет решаться задача t = [0: 0.05: 50]; //Решаем дифференциальные уравнения с начальным условием x(t0) = x0 на интервале t с правой частью, заданной y и записываем решение в матрицу x x = ode(x0, t0, t, y); //Количество столбцов в матрице n = size(x, “c”);

//Переписываем отдельно x в y1, x' в y2 for i = 1: n y1(i) = x(1, i); y2(i) = x(2, i); end

//Рисуем фазовый портрет: зависимость x(x') plot(y1, y2); xgrid();

Конец

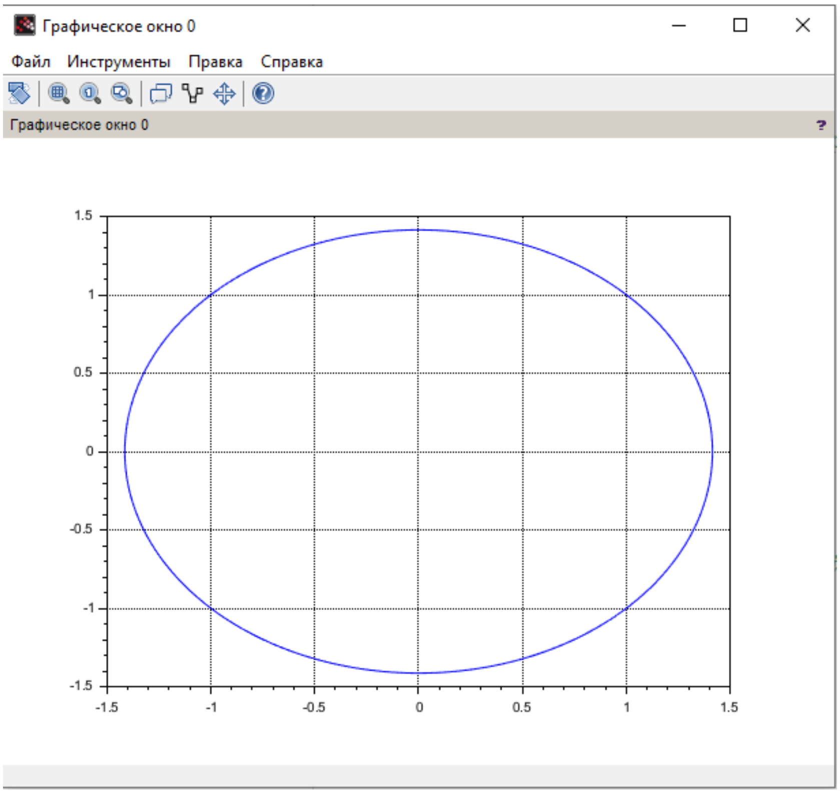


Рис. 3.1: Просматриваем график, полученный по уравнению этой лабораторной

4 Наш код

Начало

// Интервал времени t0 = 0; t_end = 62; dt = 0.05; t = t0:dt:t_end;

// Начальные условия x0 = 0.8; y0 = -1; X0 = [x0; y0];

// Функция 1 function dx = osc1(t, x) dx(1) = x(2); dx(2) = -10*x(1); endfunction

// Функция 2 function dx = osc2(t, x) dx(1) = x(2); dx(2) = -1.5*x(2) - 3*x(1); endfunction

// Функция 3 function dx = osc3(t, x) dx(1) = x(2); dx(2) = -0.6*x(2) - x(1) - cos(1.5*t); endfunction

// Дифференциальные уравнения solution1 = ode(X0, t0, t, osc1); solution2 = ode(X0, t0, t, osc2); solution3 = ode(X0, t0, t, osc3);

// График 1 scf(1); subplot(3, 1, 1); plot(solution1(1, :), solution1(2, :), “b”); xlabel(“x (смещение)”); ylabel(“x‘ (скорость)”); title(“Фазовый портрет без затухания”); xgrid();

// График 2 scf(2); plot(solution2(1, :), solution2(2, :), “r”); xlabel(“x (смещение)”); ylabel(“x‘ (скорость)”); title(“Фазовый портрет с затуханием”); xgrid();

// График 3 scf(3); plot(solution3(1, :), solution3(2, :), “g”); xlabel(“x (смещение)”); ylabel(“x‘ (скорость)”); title(“Фазовый портрет с затуханием и внешней силой”); xgrid();

Конец

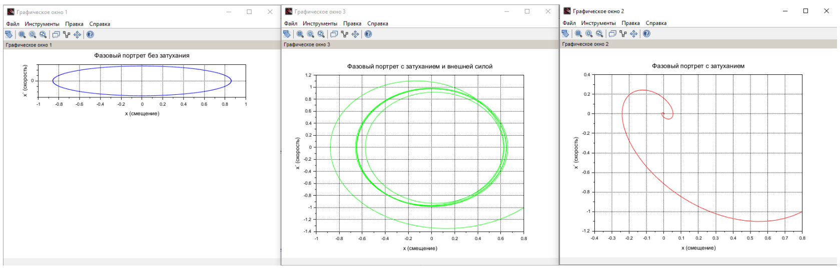


Рис. 4.1: Просматриваем графики, полученные по уравнениям нашей

5 Выводы

Мы научились работать с моделью гармонических колебаний

6 Вопросы к лабораторной работе

1. Запишите простейшую модель гармонических колебаний - **x“ + ω^2x = 0. где: x — смещение ω = sqrt(k/m) — циклическая частота k — жесткость пружины m — масса Решение этого уравнения имеет вид: x(t) = A * cos(ωt + φ)**

2. Дайте определение осциллятора - **Осциллятор — это система, совершающая колебания вокруг состояния равновесия под действием внутренних или внешних сил. Примеры: Маятник Электрический контур (LC-цепь) Кварцевый резонатор**

3. Запишите модель математического маятника - **Если маятник длиной l колеблется под действием силы тяжести, его уравнение движения: O + g/l * sin(O) = 0 При малых углах (sinO ≈ 0): O + g/l * O = 0**

4. Запишите алгоритм перехода от дифференциального уравнения второго порядка к двум дифференциальным уравнениям первого порядка - **Чтобы представить уравнение второго порядка в виде системы первого порядка:**

1. Вводим новую переменную: v = x(скорость) **2. Записываем систему:**
**x = v v‘ = -ω^2 * x

Такой подход используется в численных методах.

5. Что такое фазовый портрет и фазовая траектория? - **Фазовая траектория — это кривая в фазовом пространстве (ось x — положение, ось**

v — скорость), описывающая эволюцию системы Фазовый портрет — это множество всех возможных фазовых траекторий при разных начальных условиях

Фазовый портрет помогает понять динамику системы:

Замкнутые траектории — периодические колебания (например, гармонический осциллятор) Спираль к центру — затухающие колебания Расходящиеся траектории — неустойчивость

Список литературы

[1]

1. Колебания маятника [Электронный ресурс]. URL: https://infourok.ru/konspekt-uroka-po-teme-laboratornaya-rabota-izuchenie-kolebaniy-mayatnika-3608917.html?utm_source=chatgpt.com.