

Цель работы

Смоделировать колебания гармонического осциллятора в разных условиях

Задание

Построить фазовый портрет гармонического осциллятора и решение уравнения гармонического осциллятора для следующих случаев:

1. Колебания гармонического осциллятора без затуханий и без действий внешней силы $\ddot{x} + 3.3x = 0$
2. Колебания гармонического осциллятора с затуханием и без действий внешней силы $\ddot{x} + 3\dot{x} + 0.3x = 0$
3. Колебания гармонического осциллятора с затуханием и под действием внешней силы $\ddot{x} + 3.3\dot{x} + 3x = 3.3\sin(3t)$

На интервале $t \in [0; 33]$ (шаг 0.05) с начальными условиями $x_0 = 1.3$, $y_0 = 0.3$

Теоретическое введение

Движение груза 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: $\ddot{x} + 2\gamma\dot{x} + \omega_0^2x = 0$ где x - переменная, описывающая состояние системы, γ - параметр, характеризующий потери энергии, ω_0 - собственная частота колебаний, t - время.

Выполнение работы

Julia

Открыв Pluto.jl я приступил к написанию кода. Сначала я подключил библиотеки Plots и DifferentialEquations:

```
using Plots
using DifferentialEquations
```

Далее я ввёл данные, приведённые в условии задачи:

```
tspan = (0, 33)
dt = 0.05
x0 = [1.3]
y0 = [0.3]
```

Задал функцию, являющуюся дифференциальным уравнением для первого случая:

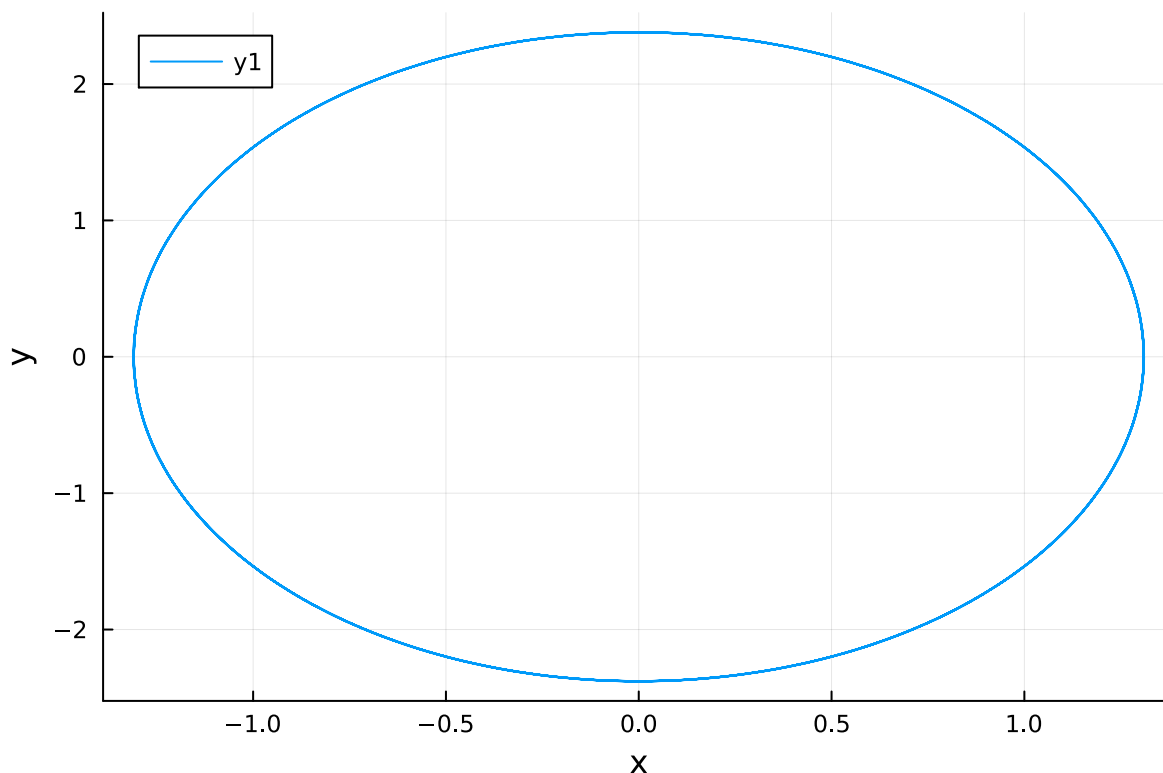
```
function harmonicOscillator(ddu, du, u, w, t)
    ddu .= -3.3 * u
end
```

С помощью методов SecondOrderODEProblem и solve решил это дифференциальное уравнение по начальным данным и вывел значения x и y в соответствующие массивы:

```
prob = SecondOrderODEProblem(harmonicOscillator, y0, x0, tspan)
sol = solve(prob, dtmax = dt)
diffX = [u[1] for u in sol.u]
diffY = [u[2] for u in sol.u]
```

Далее с помощью метода plot я вывел фазовый портрет осциллятора, где ось x соответствует переменной x, а ось y - переменной y:

```
plt = plot(
    diffY,
    diffX,
    xlabel = "x",
    ylabel = "y"
)
```



Аналогичным образом задал и решил дифф. уравнения для второго и третьего случаев:

```
function harmonicOscillator2(ddu, du, u, w, t)
    ddu .= -3*du -0.3*u
end

prob2 = SecondOrderODEProblem(harmonicOscillator2, y0, x0, tspan)
sol2 = solve(prob2, dtmax = dt)
diffX2 = [u[1] for u in sol2.u]
diffY2 = [u[2] for u in sol2.u]

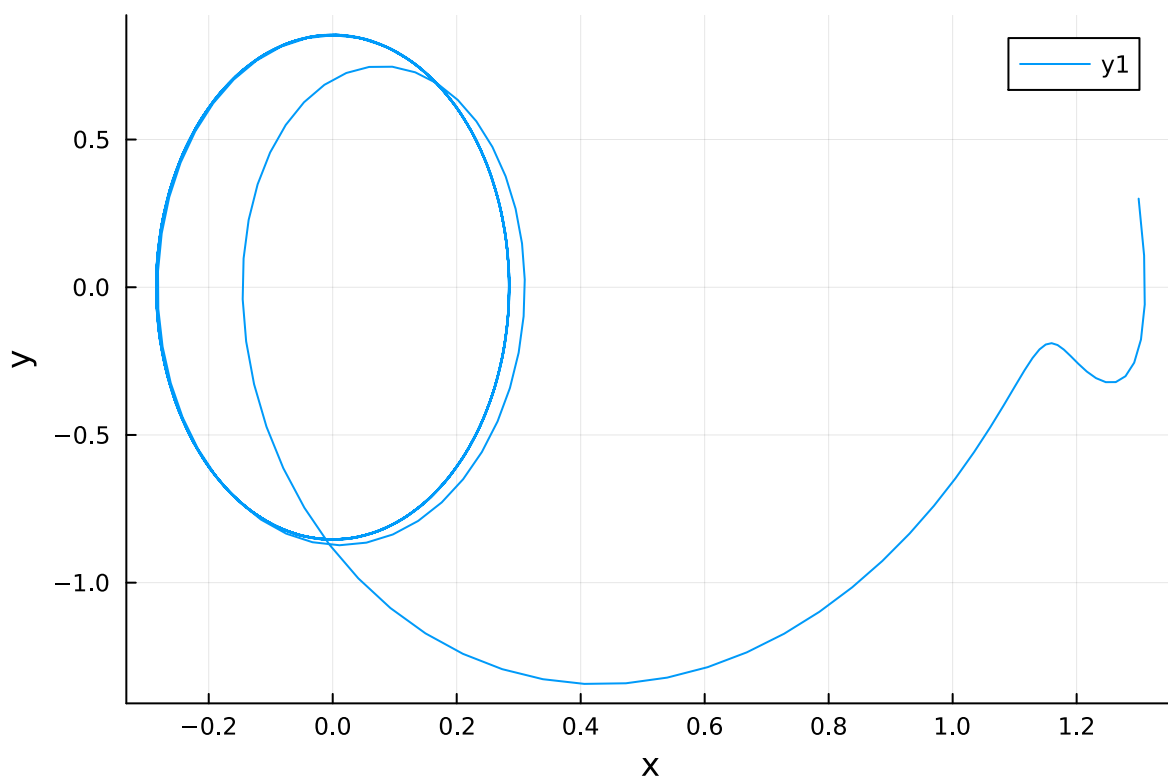
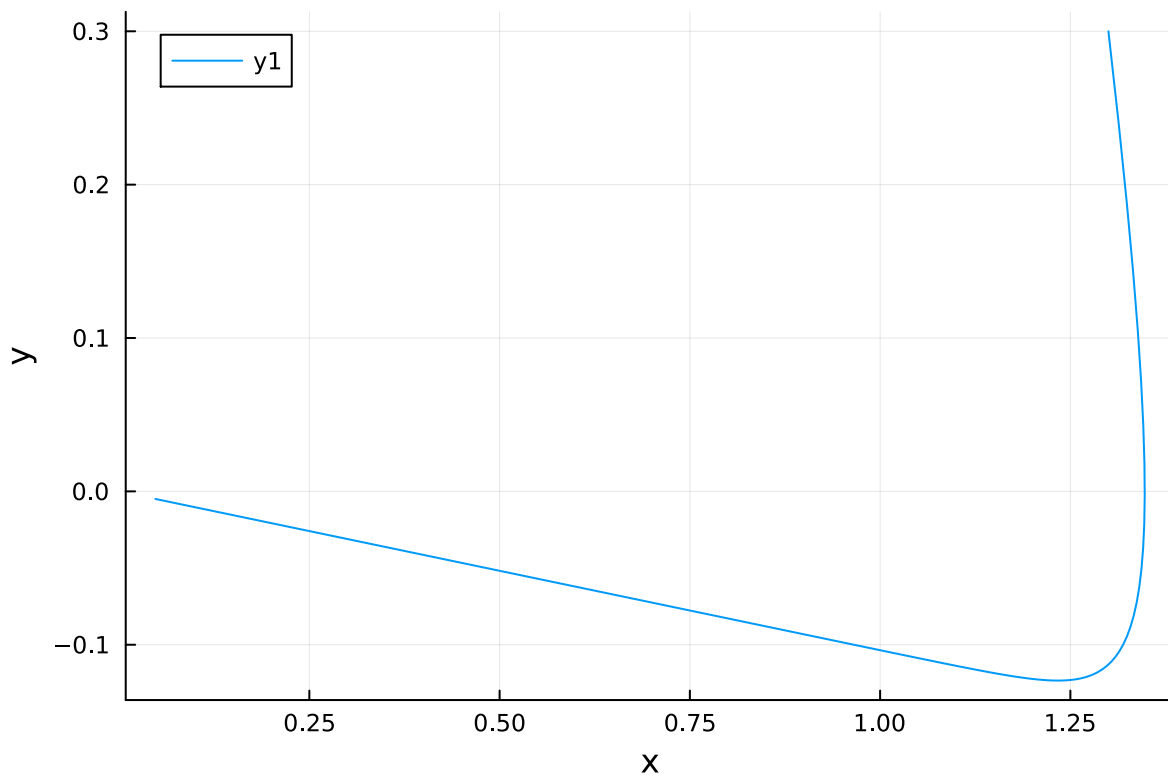
function harmonicOscillator3(ddu, du, u, w, t)
    ddu .= - 3.3 * du .- 3 * u .+ 3.3 * sin(3 * t)
end

prob3 = SecondOrderODEProblem(harmonicOscillator3, y0, x0, tspan)
sol3 = solve(prob3, dtmax = dt)
diffX3 = [u[1] for u in sol3.u]
diffY3 = [u[2] for u in sol3.u]
```

И вывел их фазовые портреты:

```
plt2 = plot(
    diffY2,
    diffX2,
    xlabel = "x",
    ylabel = "y"
)
```

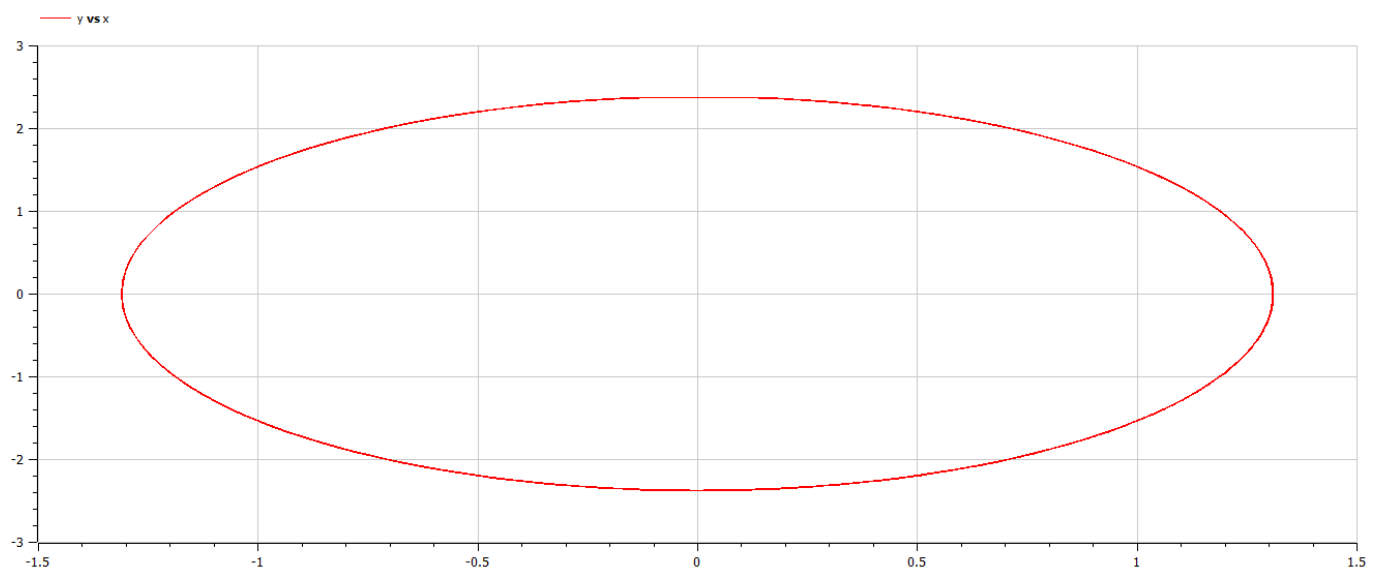
```
plt3 = plot(  
    diffY3,  
    diffX3,  
    xlabel = "x",  
    ylabel = "y"  
)
```



Открыв OpenModelica я написал код для трёх случаев, задав начальные значения x_0 и y_0 , а также дифференциальные уравнения гармонического осциллятора для трёх случаев:

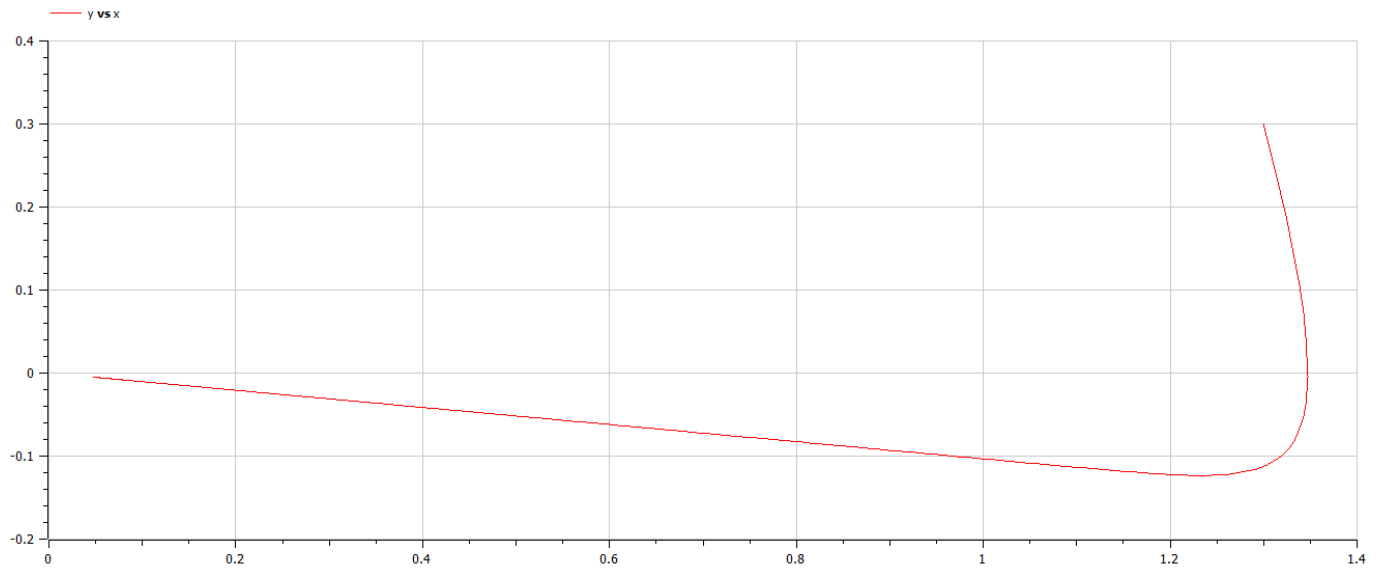
- Первый случай:

```
model lab04_1
  Real x;
  Real y;
  initial equation
    x = 1.3;
    y = 0.3;
  equation
    der(x) = y;
    der(y) = -3.3 * x;
end lab04_1;
```



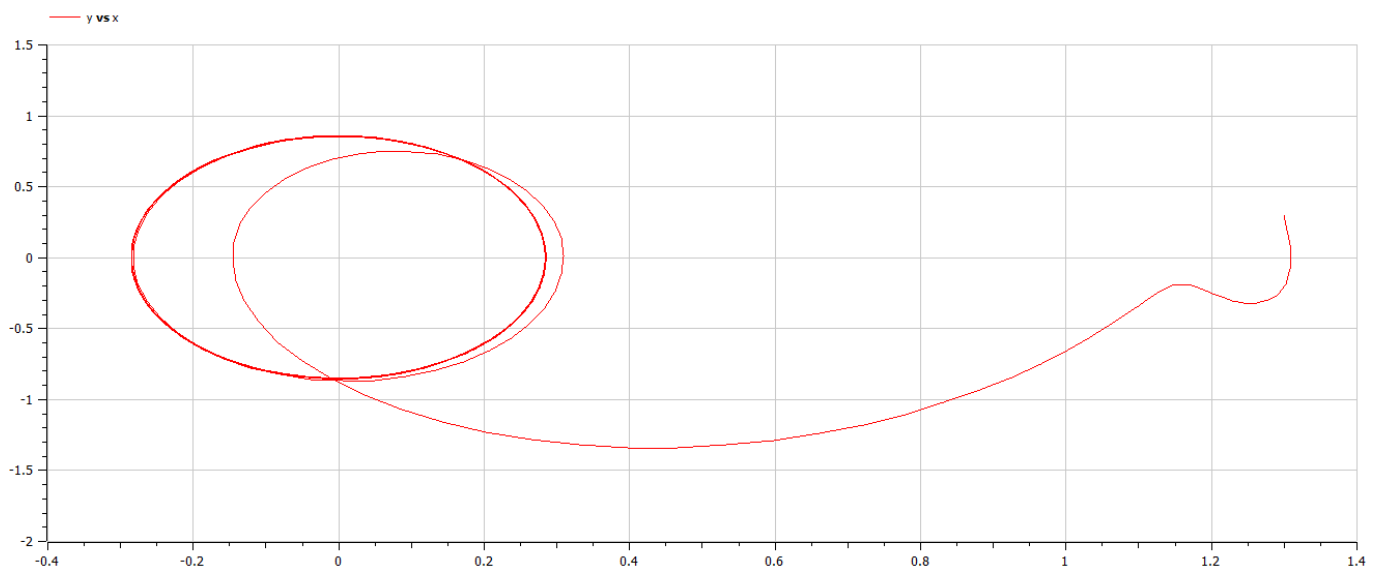
- Второй случай:

```
model lab04_2
  Real x;
  Real y;
  initial equation
    x = 1.3;
    y = 0.3;
  equation
    der(x) = y;
    der(y) = - 3 * y - 0.3 * x;
end lab04_2;
```



- Третий случай:

```
model lab04_3
  Real x;
  Real y;
  initial equation
    x = 1.3;
    y = 0.3;
  equation
    der(x) = y;
    der(y) = - 3.3 * y - 3 * x + 3.3 * sin(3 * time);
end lab04_3;
```



- Задание условий симуляции (одинаково для каждого случая):

Установки Симуляции - lab04_1

Основное

Интерактивная Симуляция

Translation Flags

Флаги Симуляции

Вывести

Интервал Симуляции

Начальное Время: 0 secs

Конечное Время: 33 secs

☐ Число Интервалов: 500☒ Interval: 0.05 secs

Интегрирование

Метод: dassl

Точность: 1e-6

Якобиан:

DASSL/IDA Options

☒ Нахождение Корня☒ Перезапустить После События

Размер Начального Шага:

☐ Save experiment annotation inside model i.e., experiment annotation☐ Save translation flags inside model i.e., __OpenModelica_commandLineOptions annotation☐ Save simulation flags inside model i.e., __OpenModelica_simulationFlags annotation☒ Симулировать

OK

Отмена

Вывод

Модель была построена на языках Julia и OpenModelica, результаты идентичные, на OpenModelica выполнение задания и анализ полученных результатов проще.