

Равновесие



$\vec{r} = \vec{r}_0 = \text{const}$ - для всех t . \Rightarrow система в равновесии в данной с.к.

$\vec{r} = \vec{r}(q)$ для стерж. см-н (объект сгруппирован)

Полож. равновес. (н.р.) сдв. координ $x_0 = \begin{pmatrix} q_0 \\ 0 \end{pmatrix}$ $x = \begin{pmatrix} q \\ \dot{q} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} q \\ v \end{pmatrix}$

Если q_0 - н.р., в стерж. см-не $\Leftrightarrow Q(q_0, 0, t) = 0$

Если $Q = -\nabla \Pi$, то в н.р. $\nabla \Pi = 0$.

Принцип вирт. перемещ.

$\vec{r} = \vec{r}_0$ (надоб. координ) экв-н н.р. $\Leftrightarrow \forall \delta \vec{r}$ из н.р. $\rightarrow \delta A = \int \vec{F} \cdot \delta \vec{r} dm = 0$.

Условие $Q = 0$

Пример

$$\ddot{x} = \alpha x^\beta, \quad \beta \in (0, 1)$$

$$x(0) = 0, \quad \dot{x}(0) = 0$$

(«как» $m \alpha x^\beta$ равна 0 в т. 0)
(экв-н в т. 0 по полож. равновесию?)

1. $x=0$ - реш-е.

2. Решен. $x = at^b \neq 0$

$$\alpha b(b-1)t^{b-2} = \alpha a^\beta t^{\beta b}$$

$$b-2 = \beta b \Rightarrow b = \frac{2}{1-\beta} > 0 \Rightarrow x(0) = 0, \text{ при } \dot{x}(0) = 0 \text{ тоже.}$$

$$\frac{2(1+\beta)}{(1-\beta)^2} = \alpha a^{\beta-1} \Rightarrow a = \left[\frac{2(1+\beta)}{\alpha(1-\beta)^2} \right]^{\frac{1}{\beta-1}}$$

Как так? 2 реш-я для нач. укл. $x=0, \dot{x}=0$.

А почему это αx^β не удовл. укл. Либмануа! Уж-за этого τ . Колеб. не происходит.

Задача 1



$$\Pi = 2lF \cos \varphi + mgl \sin \varphi$$

$$\Pi_{,\varphi} = mgl \cos \varphi - 2lF \sin \varphi = 0$$

$$F = \frac{mg}{2} \cotg \varphi$$

Чем сильнее груз, тем меньше вынужденная сила.

Задача 2



$$\delta A = nPS\delta x - F\delta x = 0$$

$$F = nP$$

Задача 3



Миграция в бранс. слое.

Т. масса m гравитация равна сбалансирована, иначе элемент поднимется или опустится.

В бранс. слое не происходит:

$$\vec{F} = -\nabla \Pi \quad \Pi = mgz - \frac{m\omega^2}{2}(x^2 + y^2)$$

$$\delta A = -\nabla \Pi \delta \vec{r} = 0 = -d\Pi \Rightarrow \Pi = \text{const} \Rightarrow z = \frac{\omega^2}{2g}(x^2 + y^2) + C$$

Задача 4



Нечеткая миграция.

Д-то, что гравитация миграция сбалансирована

$$\begin{cases} \delta A = P_1 S_1 dl_1 + P_2 S_2 dl_2 = 0 \\ S_1 dl_1 + S_2 dl_2 = 0 \end{cases}$$

$$\Rightarrow dl_2 = -\frac{S_1}{S_2} dl_1 \Rightarrow \delta A = (P_1 - P_2) dl_1 = 0 \Rightarrow P_1 = P_2$$

Задача 5

$$\begin{cases} x^2 + y^2 + z^2 = 1 \\ x + y + z = 1 \end{cases}$$

- нахождение геометрии по уравнениям в трех измерениях

Нечеткая миграция сбалансирована



1. Из принципа вирт. перемен. - т. А и В, т.к. $\delta \vec{r} \perp m \vec{g}$

Формальное решение:

- Если связь задана в виде $F(\vec{r}_1, \dots, \vec{r}_n, t) = 0$, то $\underbrace{f_i, \vec{r}_i}_{! \text{ это связка!}} \cdot \delta \vec{r}^* = 0$



$$\begin{cases} 2x \delta x + 2y \delta y + 2z \delta z = 0 \\ \delta x + \delta y + \delta z = 0 \\ x^2 + y^2 + z^2 - 1 = 0 \\ x + y + z - 1 = 0 \end{cases}$$

Из принципа вирт. перемен. $\delta A = mg \delta z \Rightarrow \delta z = 0$

$$\begin{cases} x \delta x + y \delta y = 0 \\ \delta x + \delta y = 0 \end{cases} \Rightarrow \delta y = -\delta x, \quad x - y = 0 \Rightarrow x = y$$

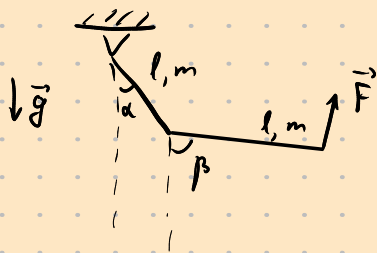
$$\begin{cases} 2x^2 + z^2 = 1 \\ z = 1 - 2x \end{cases}$$

$$2x^2 + 1 - 4x + 4x^2 = 1$$

$$\begin{cases} x = 0 \\ x = \frac{2}{3} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} y = 0 \\ y = \frac{2}{3} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} z = 1 \\ z = -\frac{1}{3} \end{cases}$$

2. Поиск условий экстремума обобщенного энергии при усл. связи

Задача 6



$$F = \text{const}$$

Найти н.р.

$$\begin{cases} Q_\alpha = -\Pi_{,\alpha}^g + Q_\alpha^F = 0 \\ Q_\beta = -\Pi_{,\beta}^g + Q_\beta^F = 0 \end{cases}$$

$$\Pi = -\frac{3}{2} mgl \cos \alpha - \frac{1}{2} mgl \cos \beta$$

$$Q_\beta^F = Fl \quad Q_\alpha^F = Fl \cos(\alpha - \beta)$$

$$\begin{cases} -\frac{3}{2} mgl \sin \alpha + Fl \cos(\alpha - \beta) = 0 \\ \frac{1}{2} mgl \sin \beta + Fl = 0 \end{cases}$$

$$\sin \beta = \frac{2F}{mg} \quad - \text{еще 3 случая: } 1. F > mg/2 - \text{нет р.}$$

$$2. F = mg/2 - \beta = \frac{\pi}{2}$$

$$3. F < mg/2 - \beta_1 = \arcsin \frac{2F}{mg}, \quad \beta_2 = \pi - \beta_1$$

$$-\frac{3}{2} mgl \sin \alpha + F (\cos \alpha \cos \beta + \sin \alpha \sin \beta) = 0$$

$$F \cos \beta + (F \sin \beta - \frac{3}{2} mg) \operatorname{tg} \alpha = 0$$

$$\operatorname{tg} \alpha = \frac{F \cos \beta}{\frac{3}{2} mg - F \sin \beta} \Rightarrow$$

$$\alpha_1 = \operatorname{arctg} f(\beta_1)$$

$$\alpha_2 = \pi + \alpha_1$$

$$\alpha_3 = -\alpha_1$$

$$\alpha_4 = \pi - \alpha_1$$

$$\left. \begin{array}{l} \alpha_1 \\ \alpha_2 \end{array} \right\} - \beta_1$$

$$\left. \begin{array}{l} \alpha_3 \\ \alpha_4 \end{array} \right\} - \pi - \beta_1$$



Устойчивость лог. системы

$$\dot{x} = Ax, \quad A = \text{const}$$

$$x = h e^{\lambda t} \Rightarrow \det(\lambda I - A) = P(\lambda) = 0 \Rightarrow \lambda_1, \dots, \lambda_n - \text{корни}$$

$$x \rightarrow 0 - \text{ас. уст.} \Leftrightarrow \begin{cases} \operatorname{Re} \lambda_i < 0 \\ i = 1, \dots, n \end{cases}$$

$$P(\lambda) = a_n \lambda^n + \dots + a_1 \lambda + a_0$$

$$\text{необх. уст.} \quad \operatorname{sign} a_n = \dots = \operatorname{sign} a_0$$

$$\Gamma = \begin{pmatrix} a_1 & a_0 & 0 & \dots & 0 \\ a_3 & a_2 & a_1 & a_0 & \dots & 0 \\ 0 & \dots & \dots & 0 & a_n \end{pmatrix}, \quad a_0 > 0 \text{ в } P(\lambda)$$

Матрица Гурвица

$$P(\lambda) \text{ уст.} \Leftrightarrow \Delta_i > 0 \quad \forall i = \overline{1, n}$$

Критерий Рауса-Гурвица в форме Ляпуна и Митта

1. Если уст. - $a_i > 0$, то можно привести к виду $a_0 > 0$.

$$2. \begin{cases} \Delta_{2k} > 0 \\ \Delta_{2k+1} > 0 \end{cases} \quad (\text{мод}, \text{мод}) - \text{проверяется то, что угодно}$$

3. $P(\lambda) = a_2 \lambda^2 + a_1 \lambda + a_0$. Проверим, что необх. уст. уст. совпадает с критерием:

$$P(\lambda) \mapsto \frac{a_2}{a_0} \lambda^2 + \frac{a_1}{a_0} \lambda + 1$$

$$P = \begin{pmatrix} \frac{a_1}{a_0} & 1 \\ 0 & \frac{a_2}{a_0} \end{pmatrix} \quad 1. \quad P = P^T; \quad \frac{a_1}{a_0} > 0; \quad \frac{a_1 a_2}{a_0^2} > 0 \Rightarrow \operatorname{sign} a_2 = \operatorname{sign} a_1 = \operatorname{sign} a_0$$

2. P, P^T в форме Л.-М.

Решение

Линеаризуем ур-ни движения мех. сис-м ради приближения к ур-ям Вигера:

$$A\ddot{q} + B\dot{q} + Cq = 0$$

из кин. энергии процесс и гравит. центр линеаризованное консервативное сис.

Нормальная форма Коши:
$$\begin{cases} \dot{q} = u \\ \dot{u} = -A^{-1}Cq - A^{-1}Bu \end{cases} \quad (1) \quad \longleftrightarrow \quad \dot{x} = D_x$$

Как искать решения? Как построить $P(\lambda)$?

Покажем, что для ур-на сис-м (1) имеет след. образ:

$$q = h e^{\lambda t} \Rightarrow \det(\lambda^2 A + \lambda B + C) = 0$$

$$D = \begin{pmatrix} 0 & E \\ -A^{-1}C & -A^{-1}B \end{pmatrix} \quad \det(\lambda E - D) = \begin{vmatrix} \lambda E & -E \\ A^{-1}C & \lambda E + A^{-1}B \end{vmatrix}$$

$$\det(\lambda E - D) = 0 \Leftrightarrow \det(F(\lambda E - D)) = 0 \quad \forall F, \det F \neq 0$$

$$F_1 = \begin{pmatrix} E & 0 \\ 0 & A \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} E & 0 \\ 0 & A \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \lambda E & -E \\ A^{-1}C & \lambda E + A^{-1}B \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda E & -E \\ C & \lambda A + B \end{pmatrix}$$

$$F_2 = \begin{pmatrix} C & 0 \\ 0 & E \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} C & 0 \\ 0 & E \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \lambda E & -E \\ C & \lambda A + B \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \lambda C & -C \\ C & \lambda A + B \end{pmatrix} \sim$$

$$\lambda=0 \sim \begin{pmatrix} \lambda C & -C \\ \lambda C & \lambda^2 A + \lambda B + C \end{pmatrix} \sim \begin{pmatrix} \lambda C & -C \\ 0 & \lambda^2 A + \lambda B + C \end{pmatrix}$$

- не пер. е

$$\det \begin{pmatrix} \lambda C & -C \\ 0 & \lambda^2 A + \lambda B + C \end{pmatrix} = 0 \Leftrightarrow \det(\lambda^2 A + \lambda B + C) = 0 \quad \text{и т.д.}$$

Пример

$$\begin{cases} \ddot{x} + \dot{x} + x - \alpha y = 0 \\ \ddot{y} + \beta \dot{y} - x + y = 0 \end{cases} \quad - \text{материальное уравнение н.р.} \quad \begin{pmatrix} x \\ y \end{pmatrix} = \vec{0}$$

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad B = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & \beta \end{pmatrix} \quad C = \begin{pmatrix} 1 & -\alpha \\ -1 & 1 \end{pmatrix}$$

$$P(\lambda) = \begin{vmatrix} \lambda^2 + \lambda + 1 & -\alpha \\ -1 & \lambda^2 + \beta \lambda + 1 \end{vmatrix} = 0$$

$$\lambda^4 + \beta \lambda^3 + \lambda^2 + \lambda^3 + \beta \lambda^2 + \lambda + \lambda^2 + \beta \lambda + 1 - \alpha = 0$$

$$\lambda^4 + (\beta + 1)\lambda^3 + (\beta + 2)\lambda^2 + (\beta + 1)\lambda + (1 - \alpha) = 0$$

т.к. $a_4 = 1 > 0$ то все кор. гармонич. $\Delta_1 > 0$ по теор. ур. \Rightarrow
 \Rightarrow приведем элемент не надо, умножим кр. $\beta - \Gamma$ в гармон. $\Delta_1 - \Delta_3$.
 Из теор. ур. $\beta > -1$, $\alpha < 1$.

$$P = \begin{pmatrix} \beta+1 & 1-\alpha & 0 & 0 \\ \beta+1 & \beta+2 & \beta+1 & \alpha-1 \\ 0 & 1 & \beta+1 & \beta+2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\Delta_1 = \beta+1 > 0 \quad \Delta_3 = \begin{vmatrix} \beta+1 & 1-\alpha & 0 \\ 0 & \alpha+\beta+1 & \beta+1 \\ 0 & 1 & \beta+1 \end{vmatrix} =$$

$$= (\beta+1)^2 (\alpha+\beta) > 0 \Rightarrow \beta > -\alpha$$



G - область устойчивости

Поведем корень на ∂G :

$$1. \alpha = 1$$

$$P(\lambda) = \lambda [\lambda^3 + \dots + \beta+1]$$

усл. параметр
(можно параметр)

Первый корень $\lambda_k = 0$



$$2. \beta = -\alpha$$

$$P(\lambda) = \lambda^4 + (\beta+1)\lambda^3 + (\beta+2)\lambda^2 + (\beta+1)\lambda + 1 + \beta$$

$\pm i$ - корни (можно параметр)



Первый метод Ляпунова

$\dot{x} = X(x)$, $X(0) = 0$ - автономная СДУ (нелинейная)

$X(x)$ - непрерывна в т. $x=0$, а $X_{i,j} - J$ и определены в окр-ти н.р.

Тогда эту систему можно линеаризовать: $\dot{x} = Ax + f(x)$

$$A = X'_{i,j}(0) \quad \|f\| \leq \alpha \|x\|^2 \quad (\text{разр. в разг. теорема})$$

Теорема Ляпунова об устойчивости по линейным приближениям.

Если в сис-ме $\dot{x} = Ax$ $\operatorname{Re} \lambda_i < 0 \quad \forall i = \overline{1, n}$, λ_i — корни $P(\lambda)$ (хар. уравнен), то н.р. $x=0$ — ас. уст. и в линейном приближении, и в нелинейной сис-ме.

Если $\exists \lambda_i: \operatorname{Re} \lambda_i > 0$, то н.р. неуст. в обеих сис-мах.

Пример



$$ml^2 \ddot{\varphi} + \beta l \dot{\varphi} + mgl \sin \varphi = 0$$

Ускоряется н.р. $\varphi=0$ на устойчивость

линейное приближ.: $ml^2 \ddot{\varphi} + \beta l \dot{\varphi} + mgl \varphi = 0$

$$\underbrace{ml^2}_{0} \lambda^2 + \underbrace{\beta l}_{0} \lambda + \underbrace{mgl}_{0} = 0 \quad \text{— на ноль}$$

\Rightarrow устойчивость \Rightarrow

\Rightarrow н.р. $\varphi=0$ — ас. уст. по т. Ляпунова.



$$ml^2 \ddot{\varphi} + \beta l \dot{\varphi} - mgl \sin \varphi = 0$$

\downarrow мн.

$$ml^2 \ddot{\varphi} + \beta l \dot{\varphi} - mgl \varphi = 0$$

$\varphi=0$ — неуст. по т. Ляпунова.

Второй (прямой) метод Ляпунова

$\dot{x} = X(x)$, $X(0) = 0$ — автоном. СД, Y

$V(x)$, $V(0) = 0$ — ф-ция Ляпунова (скалярная). $V(x)$ непр. групп.

Производная в сис-ме: $\dot{V}_x = \nabla V \cdot X = V_i \dot{X}^i$.

Теорема Ляпунова

Если в сис-ме н.р. $U_\varepsilon(0) \exists V(x): V(x)$ имеет в $x=0$

строгой min, а $\dot{V}_x \leq 0$ в $U_\varepsilon(0) \Rightarrow$ н.р. $x=0$ — устойчиво.

Круга със минимален радиус хор. интервала, то в мин. см-не разб-
 лаватся перпенд. радиус-а с \sin и $\cos \Rightarrow$ в векторной (с точкой добав-
 кой) они могут быть как yes , так и $noyes$. Для r решает проблему.



$$V = C = \text{const}$$



