Модель гармонических колебаний

Лабораторная работа №4

Покрас Илья Михайлович

2 марта 2023

Российский университет дружбы народов, Москва, Россия

Цели и задачи

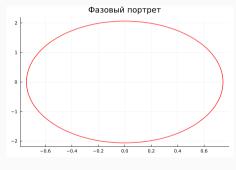
Целью данной лабораторной работы является построение математических моделей гармонический колебаний.

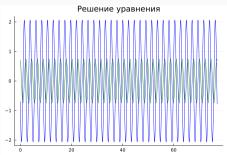
Построить фазовый портрет гармонического осциллятора и решенить уравнения гармонического осциллятора для следующих случаев: 1. Колебания гармонического осциллятора без затуханий и без действий внешней силы 2. Колебания гармонического осциллятора с затуханием и без действий внешней силы 3. Колебания гармонического осциллятора с затуханием и под действием внешней силы

Код Julia:

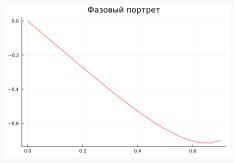
```
using DifferentialEquations
                                          plt1 = plot(dpi=300, title="Фазовый портрет", legend=false)
                                          plot!(plt1, X1, Y1, color=:red)
g_8 = 7.0
X_0 = 0.7
                                          plt2 = plot(dpi=300, title="Решение уравнения", legend=false
                                          plot!(plt2, T, X1, color=:green)
                                          plot!(plt2, T, Y1, color=:blue)
function ode_fn;(du, u, p, t)
   du[1]=u[2]
                                          plt3 = plot(dpi=300, title="Фазовый портрет", legend=false)
                                          plot!(plt3, X2, Y2, color=:red)
 unction ode fn2(du, u, p, t)
   du[1]-u[2]
                                          plt4 = plot(dpi=300, title="Решение уравнения", legend=false
   du[2]=-w2*u[1]-g2*u[2]
                                          plot!(plt4, T, X2, color=:green)
                                          plot!(plt4, T, Y2, color=:blue)
 unction ode fn.(du. u. p. t)
   du[1]=u[2]
   du[2]=-wa*u[1]-ga*u[2]+0.7*sin(7*t)
                                          plt5 = plot(dpi=300, title="Фазовый портрет", legend=false)
                                          plot!(plt5, Xa, Ya, color=:red)
tspan = (0.0, 77.0)
prob, = ODEProblem(ode fn, [Xo, Yo], tspan
                                          plt6 = plot(dpi=300, title="Решение уравнения", legend=false
sol, - solve(prob, dtmax=0.05)
                                          plot!(plt6, T, X3, color=:green)
prob<sub>2</sub> - ODEProblem(ode fn<sub>2</sub>, [X<sub>o</sub>, Y<sub>o</sub>], tspan
                                          plot!(plt6, T, Y3, color=:blue)
sol<sub>2</sub> = solve(prob<sub>2</sub>, dtmax=0.05)
prob. = ODEProblem(ode fn., [Xo. Yol, tspan)
sol, = solve(prob, dtmax=0.05)
                                          savefig(plt1, "model1 1.png")
X, - [u[1] for u in sol, u]
                                          savefig(plt2, "model1_2.png")
V_* = [u[2] \text{ for } u \text{ in sol}_* u]
                                          savefig(plt3, "model2 1.png")
X_2 = [u[1] \text{ for } u \text{ in sol}_2.u]
                                          savefig(plt4, "model2 2.png")
Y_2 = [u[2] \text{ for } u \text{ in sol}_2.u]
X_3 = [u[1] \text{ for } u \text{ in sol}_3.u]
                                          savefig(plt5, "model3 1.png")
Y_3 = [u[2] \text{ for } u \text{ in sol}_3.u]
                                           savefig(plt6, "model3 2.png")
```

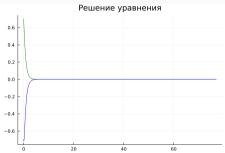
Первый случай:



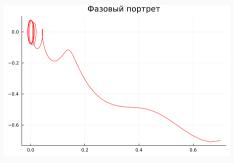


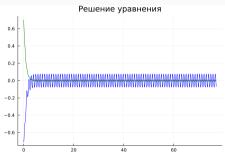
Второй случай:





Третий случай:





Код OpenModelica:

```
model Model1

Real x(start = 0.7);
Real y(start = -0.7);
Real w = 7.7;
Real g = 0.0;
Real t = time;
equation

der(x) = y;
der(y) = -w*x - g*y;
annotation(experiment(StartTime = 0, StopTime = 77, Tolerance = 1e-6, Interval = 0.05));
end Model1;
```

Рис. 1: Код OpenModelica для первого случая

```
model Model2

Real x(start = 0.7);
Real y(start = -0.7);
Real w = 7.7;
Real g = 7.0;
Real t = time;
equation

der(x) = y;
der(y) = -w*x - g*y;
annotation(experiment(StartTime = 0, StopTime = 77, Tolerance = 1e-6, Interval = 0.05));
end Model2;
```

Рис. 2: Код OpenModelica для второго случая

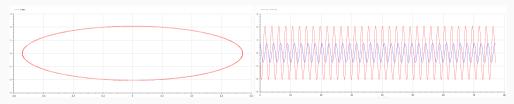
```
model Model2

Real x(start = 0.7);
Real y(start = -0.7);
Real w = 7.7;
Real g = 7.0;
Real t = time;
equation

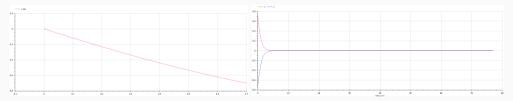
der(x) = y;
der(y) = -w*x - g*y;
annotation(experiment(StartTime = 0, StopTime = 77, Tolerance = 1e-6, Interval = 0.05));
end Model2;
```

Рис. 3: Код OpenModelica для третьего случая

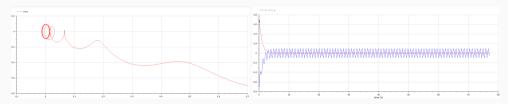
Первый случай:



Второй случай:



Третий случай:





В резльтате проделанной работы был написан код на Julia и OpenModelica для решения 3 случаев движения гармонического осциллятора.