

chll secll.10 二阶微分方程



Table of Contents

ch11 sec11.10 二阶微分方程

二阶微分方程 悬挂在弹簧上的重物 弹簧与胡克定律 猜测验证的方法 一般弹簧方程的解 初始值和边界值问题

简谐振荡的图像

二阶微分方程

物体在重力场中自由下落,二阶导数表示为:

$$\frac{d^2s}{dt^2} = -g$$

s 表示为物体在 t 时刻距离地面的高度, g 表示加速度

首先积分获得速度表示:

$$\frac{ds}{dt} = -gt + v_0$$

再次积分得到:

$$s = -rac{1}{2}gt^2 + v_0t + s_0$$

微分方程 $\frac{d^2s}{dt^2} = -g$ 因为含有二阶导数, 所以就成为二阶微分方程. 上面经过两次积分获得通解, 带入初值条件可以确定参数, 得到特解

• md"""

• ## 二阶微分方程

0

• 物体在重力场中自由下落,二阶导数表示为:

\$\frac{d^2s}{dt^2}=-g\$

• \$s 表示为物体在 t 时刻距离地面的高度, g表示加速度\$

• 首先积分获得速度表示:

\$\frac{ds}{dt}=-gt+v_0\$

• 再次积分得到:

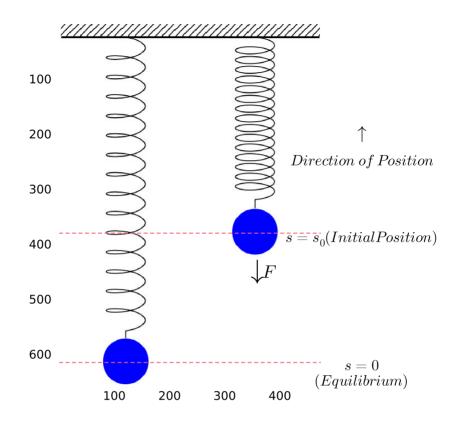
\$s=-\frac{1}{2}gt^2+v_0t+s_0\$

• 微分方程 \$\frac{d^2s}{dt^2}=-g\$ 因为含有二阶导数,所以就成为二阶微分方程. 上面经过两次积分获得通解,带入初值条件可以确定参数,得到特解

0.00

悬挂在弹簧上的重物

如图:为了简化问题,忽略弹簧自身质量,



当弹簧悬挂物体之后,处于拉升状态,拉伸形变产生的力方向向上,与重力平衡.此时的位置 s=0,表示静息状态位置,成为平衡位置

如果我们向上挤压弹簧,弹簧会产生向下的力使弹簧悬挂重物回到平衡位置.

问题: 如果我们向上压弹簧,然后释放,重物的运动轨迹是什么样的?

```
| Md"""

## 悬挂在弹簧上的重物

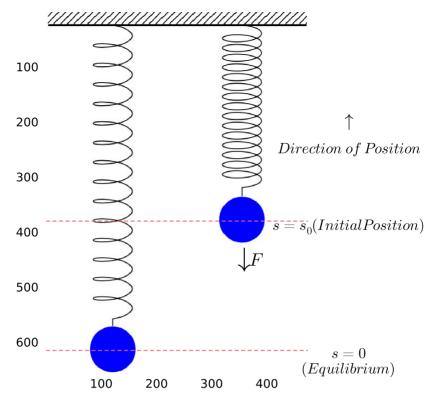
如图:为了简化问题,忽略弹簧自身质量。

$(store["spring"])

"当弹簧悬挂物体之后,处于拉升状态, 拉伸形变产生的力方向向上,与重力平衡。此时的位置$s=0$,表示静息状态位置,成为平衡位置

如果我们向上挤压弹簧,弹簧会产生向下的力使弹簧悬挂重物回到平衡位置。

问题: 如果我们向上压弹簧,然后释放,重物的运动轨迹是什么样的?"""
```



弹簧与胡克定律

胡克定律如下:

$$F = -ks$$

当弹簧发生位移时, 会产生作用力, 力的方向与位移方向相反, 不同材质的弹簧产生的力不同, 这由弹簧系数 k决定

当我们向上挤压弹簧,弹簧位移方向向上,根据胡克定律,产生向下的力.根据牛顿第二定律,力会迫使物体产生位移,由此得到:

$$-ks = m\frac{d^2s}{dt^2}$$

移项后得到悬挂在弹簧上物体震荡方程:

$$\frac{d^2s}{dt^2} = -\frac{k}{m}s$$

由此可知, 弹簧上物体震荡可由二阶微分方程描述.

- md"""
- ### 弹簧与胡克定律
- 胡克定律如下:
- \$F=-ks\$
- 当弹簧发生位移时, 会产生作用力, 力的方向与位移方向相反, 不同材质的弹簧产生的力不同, 这由弹簧系数 \$k\$决定
- 当我们向上挤压弹簧,弹簧位移方向向上,根据胡克定律,产生向下的力.根据牛顿第二定律,力会迫使物体产生位移,由此得到:
- \$-ks=m\frac{d^2s}{dt^2}\$
- 移项后得到悬挂在弹簧上物体震荡方程:
- \$\frac{d^2s}{dt^2}=-\frac{k}{m}s\$
- 由此可知, 弹簧上物体震荡可由二阶微分方程描述.

.

猜测验证的方法

生活在现代的人类是幸运的, 很多物理现象都已近被充分研究过了, 我们理解的速度大大加快.

如果回到过去,那完全是另一种景象. 面对没有规律可循的物理现象,科学家只能通过不断的猜测-验证方法慢慢的理解物理现象.

在现代,解决新问题任然采用的是这种办法,所以理解猜测-验证方法很有意义.

- md"""
- ### 猜测验证的方法
- 生活在现代的人类是幸运的, 很多物理现象都已近被充分研究过了,我们理解的速度大大加快。
- 如果回到过去,那完全是另一种景象。面对没有规律可循的物理现象,科学家只能通过不断的猜测-验证方法慢慢的理解物理现象。
- 在现代,解决新问题任然采用的是这种办法, 所以理解猜测-验证方法很有意义.

Example

example 1

通过猜测和验证方法求微分方程:

$$\frac{d^2s}{dt^2} = -s$$

的通解

当一个函数的二阶导数为原函数取负值. 翻开工具箱, 发现有两个函数满足这个条件, 就是正弦和余弦函数, 并且三角函数有周期性,所以很可能作为候选

$$\frac{d^2}{dt^2}(\cos t) = \frac{d}{dt}(-\sin t) = -\cos t$$

$$\frac{d^2}{dt^2}(\sin t) = \frac{d}{dt}(-\cos t) = -\sin t$$

对于这个问题猜想构建方法,我仍然想提一下之前讲到的"鸭子类型",对于一个函数,我们只需要关注它的行为,不要在意它的形式是什么.对于弹簧震荡问题,原始的函数到底是什么,我们不清楚.但是如果用其他方法构建出的函数可以精确反应弹簧的行为就可以,不需要继续追问具体的函数到底是什么.

这两个函数都能从二阶微分方程获得原始函数的负值. 到底哪一个函数在是真正的函数. 或许是其中之一, 也有可能是两者共同作用, 所以我们可以采用组合形式:

$$s(t) = C_1 cost + C_2 sint$$

对 s(t) 求两次导数可以得到:

$$rac{d^2}{dt^2}s = -(C_1 cost + C_2 sint)$$

推测的函数满足二阶微分方程

根据实际数据, 我们可以确定两个常量

- *对于这个问题猜想构建方法,我仍然想提一下之前讲到的"鸭子类型",对于一个函数,我们只需要关注它的行为,不要在意它的形式是什么。对于弹簧震荡问题,原始的函数到底是什么,我们不清楚。但是如果用其他方法构建出的函数可以精确反应弹簧的行为就可以,不需要继续追问具体的函数到底是什么。
- * 这两个函数都能从二阶微分方程获得原始函数的负值。到底哪一个函数在是真正的函数。或许是其中之一,也有可能是两者共同作用,所以我们可以采用组合形式:
- \$s(t)=C_1cost+C_2sint\$
- * 对 \$s(t)\$ 求两次导数可以得到:
- \$\frac{d^2}{dt^2}s=-(C_1cost+C_2sint)\$
- * 推测的函数满足二阶微分方程
- * 根据实际数据, 我们可以确定两个常量
- 111111

Example

example 1

通过猜测和验证方法求微分方程:

$$\frac{d^2s}{dt^2} = -s$$

的特解

从实例 1, 已经得到 通解:

$$s(t) = C_1 cost + C_2 sint$$

向上压缩弹簧, 初始位移为t=0时, s_0 , 带入方程:

$$s(0) = C_1 cos0 + C_2 sin0 = C_1 \cdot 1 + C_2 \cdot 0 = s_0$$

所以有:

$$C_1 = s_0$$

当弹簧处于初始挤压位置时,初始速度为0,所以位移在t=0时刻的一阶导数为0:

由此得:

$$C_2 = 0$$

带入方程得到:

$$s(t) = s_0 cost$$

```
$C_1=s_0$
当弹簧处于初始挤压位置时,初始速度为$0$,所以位移在 $t=0 时刻$的一阶导数为 $0$:
由此得:
$C_2=0$
带入方程得到:
$s(t)=s_0cost$
```

一般弹簧方程的解

描述弹簧重物移动轨迹的微分方程:

$$\frac{d^2s}{dt^2} = -\frac{k}{m}s$$

这和实例 1 里的方程有差异, $\frac{k}{m} \neq 1$,所以原函数可能会不同, 需要继续猜测新的函数形式 为了后续代数计算方便,做代换: $\omega=\sqrt{k/m}$

微分方程变形为:

$$rac{d^2s}{dt^2} = -\omega^2 s$$

$$rac{d^2}{dt^2}sint
eq -\omega^2 sint$$

但是:

$$rac{d^2}{dt^2}sin\omega t = rac{d}{dt}\omega cos\omega t = -\omega^2 sin\omega t$$

所以 $sin\omega t$ 是原函数, 同样的方法可以得出 $cos\omega t$ 也是解

```
通解是这两个函数的线性组合
                   md"""
                  ## 一般弹簧方程的解
          • 描述弹簧重物移动轨迹的微分方程:
          $\frac{d^2s}{dt^2}=-\frac{k}{m}s$
          • 这和实例 1 里的方程有差异,{frac}_{k}_{m} \neq 1, where {frac}_{k}_{m} is the same of the same of
          为了后续代数计算方便,做代换:$ω=\sqrt{k/m}$
          • 微分方程变形为:
          $\frac{d^2s}{dt^2}=-ω^2s$
          • \frac{d^2}{dt^2} \sin \theta - \omega^2 \sin \theta
          • 但是:
          $\frac{d^2}{dt^2}sin \omega t =\frac{d}{dt}\wcos\wt=-\w^2sin \omega t$
```

所以\$sin \omega t\$ 是原函数,同样的方法可以得出 \$cos \omega t\$ 也是解

• 通解是这两个函数的线性组合

• 111111

Definition

微分方程:

$$rac{d^2s}{dt^2} + \omega^2 s = 0$$

的通解为:

$$s(t) = C_1 cos\omega t + C_2 sin\omega t$$

弹簧的震荡周期为:

$$T = \frac{2\pi}{\omega}$$

这就是简谐运动

```
- md"""
- !!! definition
- 微分方程:
- 微分方程:
- $\frac{d^2s}{dt^2}+ω^2s=0$
    的通解为:
- $s(t)=C_1cos \omega t+C_2 sin \omega t$
- 弹簧的震荡周期为:
- $T=\frac{2\pi}{\omega}$
    这就是简谐运动
```

初始值和边界值问题

初始值和边界值对干确定微分方程的特解有非常的作用

Example

example 3

根据条件确定一下微分方程的解:

$$\frac{d^2s}{dt^2} + 4s = 0$$

- (a). 边界值条件为:s(0) = 0, $s(\pi/4) = 20$
- (b). 初始条件为:s(0) = 1, s'(0) = -6

因为 $\omega^2 = 4$,所以 $\omega = 2$,通解方程为:

$$s(t) = C_1 cos2t + C_2 sin2t$$

(a).

带入边界值条件s(0) = 0,得 $C_1 = 0$,所以方程的变为 $s(t) = C_2 sin2t$,带入第二个条件:

$$s(\pi/4)=C_2sin(2\cdotrac{\pi}{4})=C_2=20$$

所以满足边界值的方程为:

$$s(t) = 20sin2t$$

(b).

带入初始值条件:

$$s(0) = C_1 sin(2 \cdot 0) + C_2 sin(2 \cdot 0) = C_1 = 1$$
 由此通解变形为: $\$s(t) = cos2t + C_2 sin2t$ 对上式求导得:

$$s^{\prime}(t)=-2sin2t+2C_{2}cos2t$$

带入初始条件:

$$s'(0) = -2sin(2 \cdot 0) + 2C_2cos(2 \cdot 0) = 2C_2 = -6$$

, 所以有 $C_2 = -3$

解为:

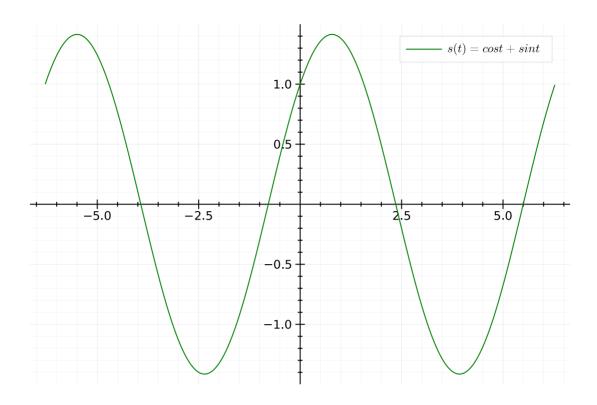
$$s(t) = cos2t - 3sin2t$$

```
md"""
• ## 初始值和边界值问题
• 初始值和边界值对于确定微分方程的特解有非常的作用
• !!! example
     example 3
     根据条件确定一下微分方程的解:
     $\frac{d^2s}{dt^2}+4s=0$
     - (a). 边界值条件为:$s(0)=0$,$s(\pi/4)=20$
     - (b). 初始条件为:$s(0)=1$, s'(0)=-6
• 因为$\omega^2=4$,所以$\omega=2$,通解方程为:
$s(t)=C_1cos2t+C_2sin2t$
• (a).
 带入边界值条件$s(0)=0$,得$C_1=0$,所以方程的变为$s(t)=C_2sin2t$,带入第二个条件:
$s(\pi/4)=C_2sin(2 \cdot \frac{\pi}{4})=C_2=20$
• 所以满足边界值的方程为:
• s(t)=20\sin 2t
· (b).
• 带入初始值条件:
• $s(0)=C_1sin(2 \cdot 0)+C_2sin(2 \cdot 0)=C_1=1
 由此通解变形为:
$s(t)=cos2t+C_2sin2t$
• 对上式求导得:
$s'(t)=-2sin2t+2C_2cos2t$
• 带入初始条件:
• $s'(0)=-2sin(2 \cdot 0)+2C_2cos(2 \cdot 0)=2C_2=-6$,
• 所以有 $C_2=-3$
• 解为:
$s(t)=cos2t-3sin2t$
```

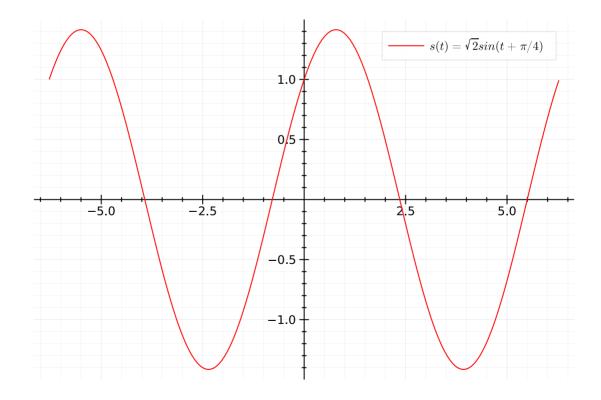
. """

简谐振荡的图像

我们先来看看 s(t) = cost + sint的图像:



在看看另一个函数的图像 $s(t) = \sqrt{2} sin(t+\pi/4)$



图像说明,可以把组合形式改为单个函数形式,可以得出如下结论:

Definition

如果有方程:

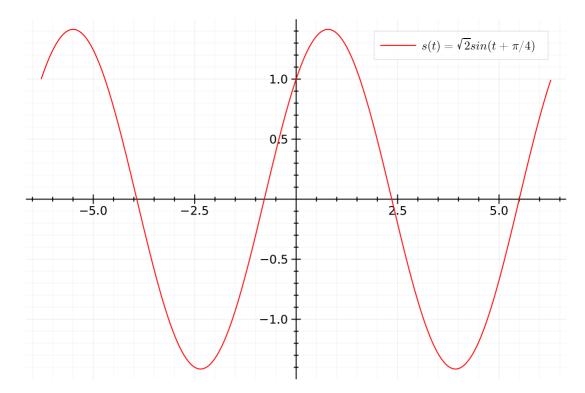
$$s(t) = C_1 cos\omega t + C_2 sin\omega t$$

那么可以改写为如下形式:

$$S(t) = Asin(\omega t + \phi)$$

其中
$$A=\sqrt{C_1^2+C_2^2}, tan\phi=rac{C_1}{C_2}$$

```
    md"""
        ## 简谐振荡的图像
        我们先来看看 $s(t)=cost+sint$的图像:
        $(store["shm1"])
        在看看另一个函数的图像 $s(t)=\sqrt{2}sin(t+\pi/4)$
        $(store["shm2"])
        图像说明,可以把组合形式改为单个函数形式,可以得出如下结论:
        !!! definition
        如果有方程 :
        $s(t)=C_1cos \omega t+C_2 sin \omega t$
        那么可以改写为如下形式:
        $$(t)=Asin(\omega t+\phi)$
        其中$A=\sqrt{C_1^2+C_2^2}, tan \phi=\frac{C_1}{C_2}$
        """
```



```
tspan=-2pi:0.02:2pi
s1(t)=cos(t)+sin(t)
s2(t)=sqrt(2)*sin(t+pi/4)
shm=plot(s1,tspan, label=L"s(t)=cost+sint",lw=1,color=:green,frame=:origin)
shm2=plot(s2,tspan,
    label=L"s(t)=\sqrt{2}\sin(t+\pi/4)",lw=1,color=:red,frame=:origin)
save("shm1",shm)
save("shm2",shm2)
end
```

read (generic function with 1 method)