

1 Гармонический осциллятор

Задачи, обычно, выглядят так: "Построить фазовый портрет и описать возможные колебательные режимы системы: $\ddot{x} + f(x, a) = 0$ "

Составляем систему, принимая $\dot{x} = y$:

$$\begin{cases} \dot{x} = y \\ \dot{y} = -f(x) \end{cases} \quad U(x) = -\int f(x) dx - \text{взятая с обратным знаком работа действующих в системе}$$

сил, или же - потенциальная энергия системы. Для получившегося выражения строится график $U(x)$, а затем, сносая уровни энергии, строится фазовый портрет $\dot{x}(x)$.

АНАЛИЗ КОЛЕБАТЕЛЬНОГО РЕЖИМА

2 Задачи на системы быстрых и медленных движений

Задачи, обычно, выглядят так: "Исследовать динамику системы" или "Построить разбиение фазовой плоскости на фазовые траектории для системы, описываемой уравнениями":

$$\begin{cases} \mu \dot{x} = f(x, y) \\ \dot{y} = g(x) \end{cases}$$

В задаче должен быть задан параметр μ . В отличие от задач на Ван-Дер-Поля, должно быть ограничение значения параметра, например $0 < \mu \leq 1$.

Задача заключается в построении систем медленных и быстрых движений, поиске состояний равновесия, построении фазового портрета и поиска возможного предельного цикла.

От расположения параметра μ в системе уравнений (либо около x , либо около y) зависит направление прямых на фазовом портрете. Если параметр расположен около x – прямые горизонтальные, если около y – вертикальные.

По уравнению системы с параметром определяется направление стрелок путем подстановки различных точек выше и ниже фазовой траектории. Направление стрелок на самой же фазовой траектории определяется ??????. Система медленных движений определяет сам вид основной траектории и используется для нахождения состояний равновесия.

Составление системы БД:

1. Делим уравнение с параметром на сам параметр – получаем 1-е уравнение
2. Делим одно уравнение исходной системы на второе и выявляем, что в данном случае является константой (например $x = x_0 = \text{const}$) – получаем 2-е уравнение.

Составление системы МД:

1. Первое уравнение остается неизменным
2. Кладём параметр $\mu = 0$ – получаем 2-е уравнение. Затем, решая уравнение, находим точки пересечения с осью, после берём производную от полученного выше выражения, кладём её равной 0 и находим состояния равновесия.