1 Гармонический осциллятор

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

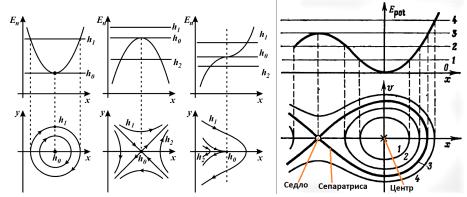
Построение фазового портрета:

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

$$\begin{cases} \dot{x} = y\\ \dot{y} = -f(x) \end{cases}$$

 $\ddot{\Pi}$ риравниваем $\dot{y}=0$, чтобы, решив уравнение, найти количество состояний равновесия и их координаты по x.

Затем рассчитываем $U(x) = -\int f(x) dx$ - взятую с обратным знаком работу действующих в системе сил, или же - потенциальную энергию системы. Подставляя полученные выше состояния равновесия, находим значения энергии в состояниях равновесия, т.е. их координаты по y. Для получившегося выражения энергии строится график U(x), а затем, снося различные уровни энергии, под ним строится фазовый портрет $\dot{x}(x)$.



Анализ колебательных режимов: не ебу

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":

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

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

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

равновесия, построении фазового портрета и поиска возможного представного цялла. 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 $x = x_0 = const$) 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.

