

STŘEDOŠKOLSKÁ ODBORNÁ ČINNOST

Obor č. 2: Fyzika

Počítačové modelování dynamických magnetických systémů

Ondřej Sedláček

Hlavní město Praha

Praha, 2023

STŘEDOŠKOLSKÁ ODBORNÁ ČINNOST

Obor č. 2: Fyzika

Počítačové modelování dynamických magnetických systémů

Computer modelling of dynamic magnetic
systems

Jméno: Ondřej Sedláček

Škola: Gymnázium Christiana Dopplera, Zborovská 621, 150 00
Malá Strana

Kraj: Hlavní město Praha

Konzultant: RNDr. Pavel Josef, CSc.

Praha, 2023

Prohlášení

Prohlašuji, že jsem svou práci SOČ vypracoval samostatně a použil jsem pouze prameny a literaturu uvedené v seznamu bibliografických záznamů.

Prohlašuji, že tištěná verze a elektronická verze soutěžní práce SOČ jsou shodné.

Nemám závažný důvod proti zpřístupňování této práce v souladu se zákonem č. 121/2000 Sb., o právu autorském, o právech souvisejících s právem autorským a o změně některých zákonů (autorský zákon) ve znění pozdějších předpisů.

V Praze dne 9. září 2023

Ondřej Sedláček

Poděkování

Chtěl bych poděkovat ...

Anotace

Sem napišeš svůj abstrakt. Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

Klíčová slova

Šablona, L^AT_EX, SOČ, ...

Annotation

Write your abstract here! Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

Keywords

Template, L^AT_EX, High school professional activity, ...

OBSAH

1	Úvod	3
1.1	Nomenklatura	4
2	Úvodní sledování	5
2.1	Určení parametrů	6
2.1.1	Parametry týkající se konfigurace spinnerů	6
2.1.2	Parametry týkající se pohybu spinnerů	7
2.2	Modelování magnetů	8
2.3	Popis magnetických interakcí	8
3	Měření parametrů	9
3.1	Rozměry spinneru	9
3.2	Moment setrvačnosti	9
3.2.1	Aparatura	10
3.2.2	Analýza měření a výsledky	10
3.2.3	Popis skriptu	11
3.3	Remanence \vec{B}_r	13
3.3.1	Určení remanence přes magnetické pole	13
	Analýza měření	13
3.3.2	Určení remanence přes sílu	15
3.3.3	Výsledky	16
4	Tření	17
4.1	Analytický popis	18
4.1.1	Maximální doba otáčení	18
	Horní limit doby otáčení n spinnerů	19
	Důkaz	20
4.1.2	Určení jednotek parametrů α , β a γ	20
4.1.3	Experiment pro potvrzení analytického řešení	21
	Aparatura	21
	Zpracování dat	21
4.1.4	Výsledky a porovnání se simulací	23
4.1.5	Zhodnocení použití lineárního koeficientu	24
5	Simulace	27

5.1	Popis způsobu simulování	27
5.1.1	Runge-Kutta metody	27
5.2	Popisující interakce	29
5.3	Implementace	30
5.3.1	Použité datové struktury	30
	3D vektory	30
	Spinnery	31
	Ω -stavy	32
	Φ -stavy	32
5.3.2	Popis iteračního kroku	33
5.3.3	Časová komplexita	34
5.3.4	Webové rozhraní	34

1 ÚVOD

Motivací pro tuto práci byla úloha mezinárodní fyzikální soutěže zvané "*International Young Physicists Tournament*", neboli IYPT. U nás je avšak tato soutěž známější pod zkratkou TMF vycházející z překladu původního názvu - "*Turnaj mladých fyziků*". Soutěž se v České republice kéná pod záštitou Fakulty jaderné a fyzikálně inženýrské ČVUT, FZU AV ČR, MŠMT a JČMT a z podstaty soutěže je cílem úloh dovést středoškolské studenty k vědeckému sledování nejrůznějších jevů ze všech částí fyziky.

Úloha, kterou jsem se zabýval, je v pořadí desátá úloha letošního, tedy 37., ročníku. Zadání je následovné [7]:

10. Magnetický převod

"Vezměte několik identických prstových točítok¹ a připevněte k jejich koncům neodymové magnety. Pokud umístíte točítka v rovině vedle sebe a točíte jedním z nich, ostatní se začnou otáčet jen vlivem magnetického pole. Prozkoumejte a vysvětlete tento jev."

Zadání úlohy je, jak je pro TMF tradiční, velmi otevřené a je tedy na řešiteli, aby si vymezil přesnou oblast svého zkoumání. Tato práce se bude zabívat:

1. Určením vlastností *prstových točítok* (dále "fidget spinner" či pouze "spinner")
2. Popisem třecích sil působících na spinner
3. Vývojem simulace chování systémů více fidget spinnerů a porovnáním této simulace s realitou
4. Přenosem úhlové rychlosti
5. Přenosem momentu síly
6. Možným využitím získaných poznatků k vývoji efektivnějších magnetických převodů

¹Z překladu anglického "Fidget spinner".

1.1 NOMENKLATURA

V tabulce 1 definujeme symboly, které budeme používat v průběhu celé práce, společně s jejich významem:

Tab. 1: Nomenklatura

Vlastnosti spinneru			
Symbol	Jednotka	Popis	Poznámka
n		Celkový počet ramen	Ekvivaletní počtu magnetů
r	m	Poloměr spinneru	Ekvivaletní vzdálenosti osy otáčení od magnetů
S	$(m, m, 0)$	Střed spinneru v rovině	(tzn. pozice osy otáčení)
$P(i)$	$(m, m, 0)$	Pozice i . magnetu spinneru	Funkce indexu magnetu
φ	rad	Úhel rotace spinneru	
ω	$\text{rad} \cdot \text{s}^{-1}$	Úhlová rychlost spinneru	
I	$\text{kg} \cdot \text{m}^2$	Moment setrvačnosti spinneru	
α	$\text{rad} \cdot \text{s}^{-2}$	Koeficient rychlostně nezávislého brzdného úhlového zrychlení	viz Kap. 4
β	s^{-1}	Koeficient lineárně závislého brzdného úhlového zrychlení	viz Kap. 4
γ	rad^{-1}	Koeficient kvadraticky závislého brzdného úhlového zrychlení	viz Kap. 4
c_1, t_{\max}	s	Celková délka otáčení spinneru	viz Kap. 4

Vlastnosti magnetu			
Symbol	Jednotka	Popis	Poznámka
\vec{m}	$A \cdot \text{m}^2$	Magnetický moment	
\vec{B}_r	T	Remanentní magnetizace	(tzv. remanence)
V	m^3	Objem magnetu	
$F_m(\vec{r}, \vec{m}_1, \vec{m}_2)$	N	Silová interakce mezi magnetickými momenty \vec{m}_1 a \vec{m}_2 vzdálenými o \vec{r}	[1]
$B(\vec{r}, \vec{m})$	T	Magnetická indukce tvořená magnetickými momentem \vec{m} ve vzdálenosti \vec{r}	[1, 2]
$\tau_F, \tau_{\text{mag}}$	Nm	Momenty sil působící na spinner vycházející ze silové a magnetické interakce	[2, 3], viz Rov. 31

Dále stojí za zmínku, že pro vyjádření chyby měření je v textu používána tzv. *shorthand error notation* [5] (pro naše účely zkráceno na SEN). Pro jasnost uvedeme příklad, kde zápis pomocí SEN vypadá takto: 11.5(12), a ekvivalentní přepis do standardní notace je: 11.5 ± 1.2 . Tímto zjednodušíme zápis: $11.5 \pm 1.2 = 11.5(12)$ [6].

2 ÚVODNÍ SLEDOVÁNÍ

Prvním krokem v řešení této úlohy bylo kvalitativní sledování jejich chování v co největším rozpětí konfigurací, abychom mohli určit relevantní parametry a odstranit nezajímavé konfigurace.

Hlavním poznatkem je změna chování systému dvou spinnerů v závislosti na jejich relativních rychlostech. Máme-li na stole 2 spinnery, ze kterých je jeden nehybný, a druhý roztočíme na nízké otáčky, dojde po krátké chvíli k silné, ale chaotické, interakci (viz příloha 1). Naopak, roztočíme-li druhý spinner značně rychleji, nedochází téměř k žádné interakci (viz příloha 2). Druhý spinner se prvnímu spinneru efektivně jeví jako permanentní magnet - druhý magnet se tedy nanejvýše umístí do energeticky nejvýhodnější polohy a dále zůstává nehybný.



Obr. 1: Spinner osazeným neodymovými magnety



Obr. 2: Tři interagující spinnery

Dalším cenným poznatkem je, že při interakci více spinnerů se systém chová chaoticky téměř vždy (viz příloha 3). Toto pro nás dělá měření interakcí více jak dvou spinnerů nepříznivé a k získání použitelných výsledků je důležité omezit naše bádání pouze na jeden či dva spinnery. Poté, co kvalitně popíšeme menší počet spinnerů, se můžeme pomocí simulace pokusit o extrapolování našeho modelu na více spinnerů.

Z přesného zadání můžeme také vyčíst nějaké důležité předpoklady. Jmenovitě se jedná o umístění všech spinnerů v jedné *"rovině vedle sebe"*, což z velké míry usnadní budoucí výpo-

čty, točením pouze *"jedním z nich"* a omezení interakcí mezi spinnery pouze na *"vlivy magnetického pole"*. Neměli bychom opomenout ani skutečnost, že všechny spinnery mají být *"identické"*.

2.1 URČENÍ PARAMETRŮ

Z úvodního sledování není těžké určit relevantní parametry a vybrat, které z nich je možné s naším vybavením měřit.

2.1.1 Parametry týkající se konfigurace spinnerů

Jakožto nejdůležitější bychom určitě označili relativní pozice všech spinnerů, které popíšeme pomocí jejich středů S_1, S_2, \dots (každý střed je braný jako vektor ve spinnerové rovině) a jejich poloměrů r_1, r_2, \dots . Dále bude k přesnému určení pozic magnetů nezbytné znát okamžité úhly rotace spinnerů, které označíme $\varphi_1, \varphi_2, \dots$. Nakonec k popsání spinneru musíme určit počet ramen, neboli počet připevněných magnetů. Tento počet označíme n a pro naše spinnery platí $n = 3$.

Pomocí těchto údajů je triviální vyjádřit pozici $P(i)$ libovolného magnetu pomocí jeho indexu i (kde $0 \leq i < n$):

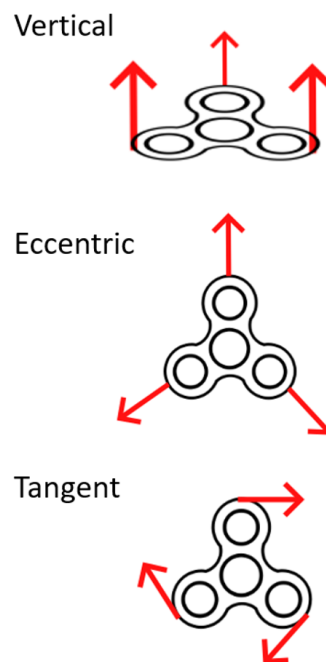
$$P(i) = S + \left(r \cos \left(\varphi + \frac{2\pi i}{n} \right), r \sin \left(\varphi + \frac{2\pi i}{n} \right), 0 \right) \quad (1)$$

Kromě pozice magnetu hraje také klíčovou roli na-směrování jeho pólů. Zde definujeme 3 důležité orientace pólů (viz Obr. 3):

1. **Vertikální** (*vertical*)
2. Odstředivá (*eccentric*)
3. Tečná (*tangent*)

V našich experimentech jsme používali převážně vertikální konfiguraci, jelikož takto bylo uchycení magnetů nejjednodušší. Magnety se totiž samy připevnily ke kovovému závaží v každém z ramen spinneru (viz Obr. 1), které je zde z důvodu zvýšení momentu setrvačnosti.

Tyto konfigurace jsme také schopni popsat a to opět jakožto funkci indexu magnetu. Nejdříve vyjádříme směrový vektor $\vec{u}(i)$ pro i . magnet v každé konfiguraci:



Obr. 3: Tři námi vyhranění orientace magnetů

Tab. 2: Směrové vektory pro různé konfigurace

Konfigurace	Směrový vektor magnetu
Vertikální	$\vec{u}(i) = (0, 0, 1)$
Odstředivá	$\vec{u}(i) = \widehat{P(i) - S}$
Tečná	$\vec{u}(i) = (0, 0, 1) \times \widehat{(P(i) - S)}$

Když nyní zvolíme velikost magnetického momentu našich magnetů $|\vec{m}_0|$, jsme schopni popsat magnetický moment včetně jeho velikosti ²:

$$\vec{m} = |\vec{m}_0| \cdot \vec{u}(i) \quad (2)$$

Velikost magnetických momentů bude záviset na teplotě, velikosti a materiálových vlastnostech magnetů (např. jejich chemickém složení a kvalitě), ale to, jaká je pravá velikost magnetických momentů $|\vec{m}_0|$, je momentálně nepodstatné a určíme ji později (viz Kap. 3.3).

Posledním parametrem, který zmíníme, ale nebudeme se jím zabývat, je přitahování, či odpuzování magnetů. V našem případě jsem se zaměřili převážně na systémy, kde se všechny magnety odpuzují.

2.1.2 Parametry týkající se pohybu spinnerů

Druhou, složitější, částí popisu našeho systému je jeho pohyb a chování v čase. Zde se nevyhneme úhlovým rychlostem jednotlivých spinnerů, které budeme značit $\omega_1, \omega_2, \dots$. Poté by nás přirozeně napadlo úhlové zrychlení $\alpha_1, \alpha_2, \dots$, ale pro náš případ bude šikovnější využít toho, že $\tau = I\alpha$, kde τ značí moment síly a I značí moment setrvačnosti³ spinneru. Moment setrvačnosti určíme později ve své vlastní kapitole (viz Kap. 3.2).

Posledním parametrem, který zmíníme, je tření v ložiscích spinnerů a jiné odporové síly. Těm se budeme do hloubky věnovat v kapitole 4.

²Všimněme si, že $u(i) = \hat{u}(i)$.

³Někdy také značeno J .

2.2 MODELOVÁNÍ MAGNETŮ

V průběhu našich experimentů používáme neodymové (NdFeB) magnety krychlového tvaru o hraně 5mm a jakosti N35.⁴ Toto označení jakosti neodymových magnetů popisuje jejich chemické složení, tepelnou odolnost a hlavně sílu [8], která je popsána pomocí tzv. remanentní magnetizace, neboli remanence.

Jelikož jsou magnety poměrně malé, můžeme je ve větších vzdálenostech aproximovat jakožto magnetické dipóly. Zároveň existuje velmi elegantní způsob, jak vypočítat velikost magnetického dipólu z jeho remanence [2]:

$$|\vec{m}_0| = \frac{1}{\mu_0} |\vec{B}_r| V \quad (3)$$

Tabulkové hodnoty pro remanenci NdFeB magnetů jsou sice známy, ale v našem případě budeme přesnou hodnotu $|\vec{B}_r|$ našich magnetů měřit později, v kapitole 3.3.

2.3 POPIS MAGNETICKÝCH INTERAKCÍ

Jelikož k popisu magnetů používáme idealizaci pomocí magnetických dipólů, můžeme popsat interakce mezi nimi pomocí následujících rovnic. Hlavní interakce mezi dvěma magnetickými dipóly jsou:

1. Silové interakce [1] mezi dvěma momenty \vec{m}_1 a \vec{m}_2 , které jsou od sebe vzdáleny \vec{r} ⁵:

$$F_m(r, m_1, m_2) = \frac{3\mu_0}{4\pi ||r||^5} \left[(m_1 \cdot r)m_2 + (m_2 \cdot r)m_1 + (m_1 \cdot m_2)r - \frac{5(m_1 \cdot r)(m_2 \cdot r)}{||r||^2} r \right] \quad (4)$$

2. Magnetické interakce, neboli působení momentu síly [2] na \vec{m}_2 z důvodu vytvoření magnetické indukce $B(r, m_1)$ momentem \vec{m}_1 [1]:

$$B(r, m) = \frac{\mu_0}{4\pi} \frac{3\hat{r}(\hat{r} \cdot m) - m}{|r|^3} \quad (5)$$

$$\tau = m_2 \times B(r, m_1)$$

⁴Jakosti neodymových magnetů se pohybují od N35 do N55 [8].

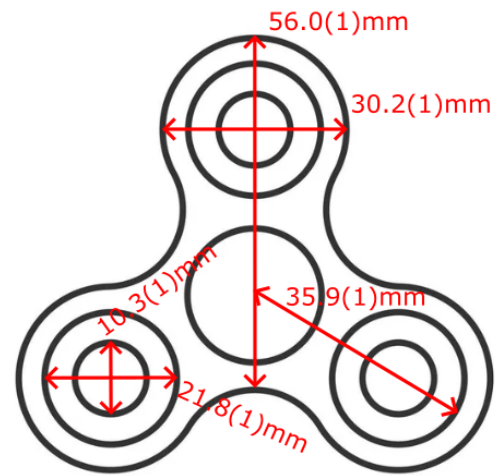
⁵ $\vec{r} = P_1 - P_2$

3 MĚŘENÍ PARAMETRŮ

3.1 ROZMĚRY SPINNERU

K popsání spinneru nejdříve určíme jeho rozměry (viz Obr. 4). Nejdůležitější rozměr pro nás bude vzdálenost osy otáčení od místa, kde budou umístěny magnety. To je v našem případě $r = 35.9(1)\text{mm}$.

Vzhledem k tomu, že na sebe spinnery mohou vzájemně působit pouze magnetickými silami, jak je řečeno v zadání, není třeba řešit zbytek geometrie spinneru v budoucích modelech. Spinner budeme dále modelovat pouze jako n magnetických dipólů, které se otáčejí kolem středu S a pevně si udržují své relativní pozice. Tomuto celkovému systému definujeme moment setrvačnosti podle následujícího měření.



Obr. 4: Ilustrace spinneru společně s vyznačenými rozměry

3.2 MOMENT SETRVAČNOSTI

K určení momentu setrvačnosti spinneru bylo využito idealizace spinneru jakožto fyzického kyvadla, pro které platí: [9]

$$\omega = \sqrt{\frac{mgr}{I}} \quad (6)$$

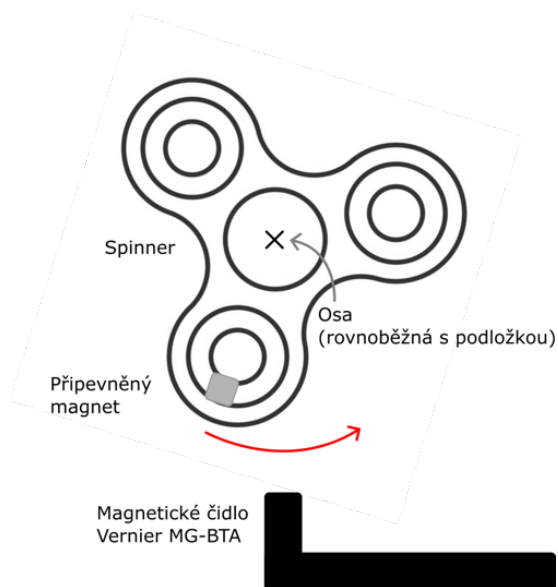
A po vyjádření z rovnice 6 tedy získáváme:

$$I = \frac{mgr}{\omega^2} = \frac{mgr}{4\pi^2 f^2} \quad (7)$$

Nyní stačí změřit frekvenci kmitů zavěšeného spinneru s několika magnety na jednom z jeho ramen.

3.2.1 Aparatura

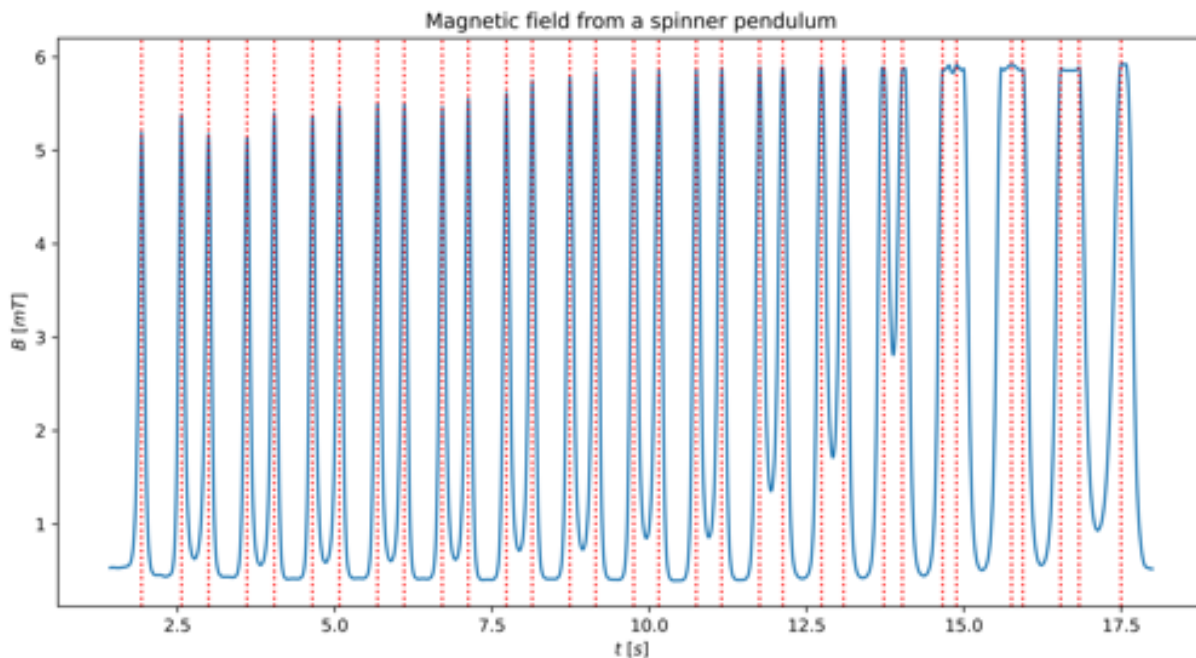
Po připevnění šesti neodymových magnetů o jednotkové hmotnosti $0.92(1)g$ byl spinner připevněn pevně ve své ose otáčení. Pod takto zavěšený spinner bylo umístěno Magnetické čidlo Vernier MG-BTA, které zaznamenávalo, jak blízko se magnety nacházejí. Po umístění spinneru mimo rovnovážnou polohu byl ponechán oscilovat a záznam průběhu magnetické indukce v čase byl čidlem nasnímán (viz Obr. 6).



Obr. 5: Ilustrace aparatury pro měření frekvence kmitů spinneru

3.2.2 Analýza měření a výsledky

Průběh následně analyzujeme pomocí programovacího jazyka Python [10] a knihovny scipy [11]. Námi kýžená maxima vyhledáme použitím funkce `scipy.signal.find_peaks` a z jejich počtu jsme schopni určit počet period, kterými kyvadlo prošlo za určený čas.



Obr. 6: Nasnímaný průběh magnetické indukce v čase (modře) pro spinnerové kyvadlo. Peaky, označující uplynutí jedné půlperiody, jsou vyznačeny červeně.

Máme-li tedy pole p^6 všech časů nalezených peaků, je výpočet frekvence následující:

$$f = \frac{|p| - 1}{2(p_{max} - p_{min})} = 1.00(1)Hz \quad (8)$$

Dalším dosazením do předchozí rovnice 7 získáváme výslednou hodnotu⁷:

$$I = 4.80(50) \cdot 10^{-5} kg \cdot m^2 \quad (9)$$

3.2.3 Popis skriptu

V níže připnutém ústřížku kódu 1 nejdříve načteme použité knihovny: `numpy` [12] pro provedení konvoluce, `matplotlib` pro vytvoření grafu 6 [13] a nakonec `scipy`, kde využijeme funkce `find_peaks`, jak již bylo zmíněno.

Prvním krokem je načtení dat ze souboru `kyvadlo.csv` a jejich převedení z textového formátu do 2D pole pojmenovaného `data`. Dále izolujeme data jednotlivých os do separátních proměnných `xdata`, `ydata`.

`ydata` vyhladíme, abychom se zbavili šumu a to pomocí konvoluce skrze funkci `numpy.convolve`. Délku 1D konvoluční matice jsme zvolili $m = 15$ a konvoluční matice délky m v našem případě vypadá obecně takto:

$$M_{conv} = \underbrace{\left(\frac{1}{m} \quad \frac{1}{m} \quad \dots \quad \frac{1}{m} \right)}_{m \text{ krát}} \quad (10)$$

Tato konvoluční matice přesněji provádí aritmetický průměr m za sebou jdoucích hodnot.

Nyní provedeme hledání peaků na vyhlazených datech pomocí funkce `find_peaks`, která akceptuje další dobrovolné argumenty:

1. `height`: určuje minimální absolutní velikost peaku
2. `threshold`: minimální rozdíl dvou sousedních hodnot, aby bod mohl být peakem
3. `distance`: minimální indexová vzdálenost dvou peaků

Poté určíme časový interval, kde se peaky nacházejí (a přidáme na každou stranu 0.5 sekundy pro přehlednost grafu), a vygrafujeme původní naměřená data (modře) společně s pozicemi peaků (červeně). Dále ozačíme osy.

Nakonec dopočítáme frekvenci kmitů kyvadla podle vzorce 8 a vypíšeme ji.

⁶ $|p|$ označuje počet prvků pole p ; p_{min} označuje čas prvního peaku; p_{max} označuje čas posledního peaku.

⁷Tato hodnota je srovnatelná s jinými zdroji dostupnými online (viz. [17]).

```

1 # imports
2 import numpy as np
3 import matplotlib.pyplot as plt
4 import scipy.signal as sig
5
6 # helper function to convert the map and filter iterators to a list
7 lmap = lambda f,x : list(map(f, x))
8 lfilt = lambda f,x : list(filter(f, x))
9
10 with open("./kyvadlo.csv", "r") as read:
11     data = read.readlines()[1:] # load all the value rows
12     # convert all rows into value arrays
13     data = lmap(lambda row: row.rstrip().split(","), data)
14
15     xdata = lmap(lambda row: float(row[0]), data) # x axis data
16     ydata = lmap(lambda row: float(row[1]), data) # y axis data
17     mov = 15 # the amount of smoothing
18     # smooths out the data using convolution
19     ydata_clean = np.convolve(ydata, np.ones(mov)/mov, "same")
20
21     # find the peaks from the data using scipy.signal.find_peaks
22     peaks, heights = sig.find_peaks(
23         ydata_clean,
24         height=1,
25         threshold=0.0001,
26         distance=35
27     )
28     # get the sampling frequency
29     samples_per_sec = (len(xdata) / max(xdata))
30     # find the start and end time of where the peaks are
31     peaks_s = peaks[0] - int(samples_per_sec / 2)
32     peaks_e = peaks[-1] + int(samples_per_sec / 2)
33
34     # plot the smoothed out data
35     plt.plot(xdata[peaks_s: peaks_e], ydata_clean[peaks_s: peaks_e])
36     # plot all the peak lines
37     for p in peaks:
38         plt.axvline(p / samples_per_sec, color="r", linestyle=":")
39
40     # set all other styling of the plot
41     plt.title("Magnetic field from a spinner pendulum")
42     plt.ylabel("$B$ [mT]")
43     plt.xlabel("$t$ [s]")
44
45     # calculate and print out the resulting frequency
46     f = 1/2 * ((len(peaks)-1) / ((max(peaks) - min(peaks)) /
47         samples_per_sec))
48     print(f"{f:.2f} Hz")

```

Ústřížek kódu 1: Kód k analyzování spinnerového kyvadla

3.3 REMANENCE \vec{B}_r

K určení remanence našich magnetů využijeme dvou různých metod. Jedna z nich bude založena na silové interakci magnetů a jedna na magnetem vytvořeném poli.

3.3.1 Určení remanence přes magnetické pole

Prvním způsobem, jak určit přesnou hodnotu remanentní magnetizace našich magnetů, je měření magnetického pole pomocí magnetometru mobilního telefonu. Aplikace **Phyphox** umožňuje čtení těchto dat, která následně analyzujeme.

Měření provedeme pro sloupce 2 a 3 magnetů, abychom overili, zda je náš způsob měření konsistentní. Dále také měříme větší neodymový magnet, jehož parametry nám nejsou známy, a který budeme používat v některých budoucích experimentech. Abychom odstranili pozadí tvořené magnetickým polem země, provedeme měření magnetického pole jednou a poté magnet otočíme. K získání výsledku jednoduše odečteme rozdíl naměřených hodnot, což bude dvojnásobek velikosti magnetického pole tvořeného magnetem. Je zřejmé, že tímto odstraníme z měření jiné, neměnné, zdroje magnetických polí.

Kromě provádění měření pro různé počty a velikosti magnetů, budeme také měřit pole v různých vzdálenostech od magnetu, abychom dále potvrdili, zda je měření a náš model konzistentní. Celkem provedeme tedy měření 2 magnetů, 3 magnetů a velkého magnetu pro vzdálenosti 5 cm, 10 cm, 20 cm a 30 cm.

Analýza měření

Výstupem aplikace **Phyphox** jsou soubory typu `.csv`, neboli "*Comma separated values*" [16]. Toto je poměrně čitelný a přívětivý formát ukládání dat, která v **Pythonovém** skriptu načteme pomocí funkce `open`, stejně jako v kódu 1. Jinak budeme používat tyto knihovny: `numpy`, `matplotlib` pro vytvoření grafu 7, `scipy`, kde využijeme funkce `curve_fit`, a `math` [14]. Poté ručně určíme názvy všech datových souborů a časové intervaly, na kterých jsou magnety orientovány k snímači a od snímače.

Po načtení dat vyjmeme pouze hodnoty ve dříve zmíněných intervalech a najdeme jejich průměrnou hodnotu a odchylky. Z rozdílu průměrných hodnot magnetického pole v obou otočeních magnetů určíme velikost magnetického pole generovaného pouze magnetem (očistěného od pozadí). Z odchylek také určíme celkovou odchylku výsledné hodnoty.

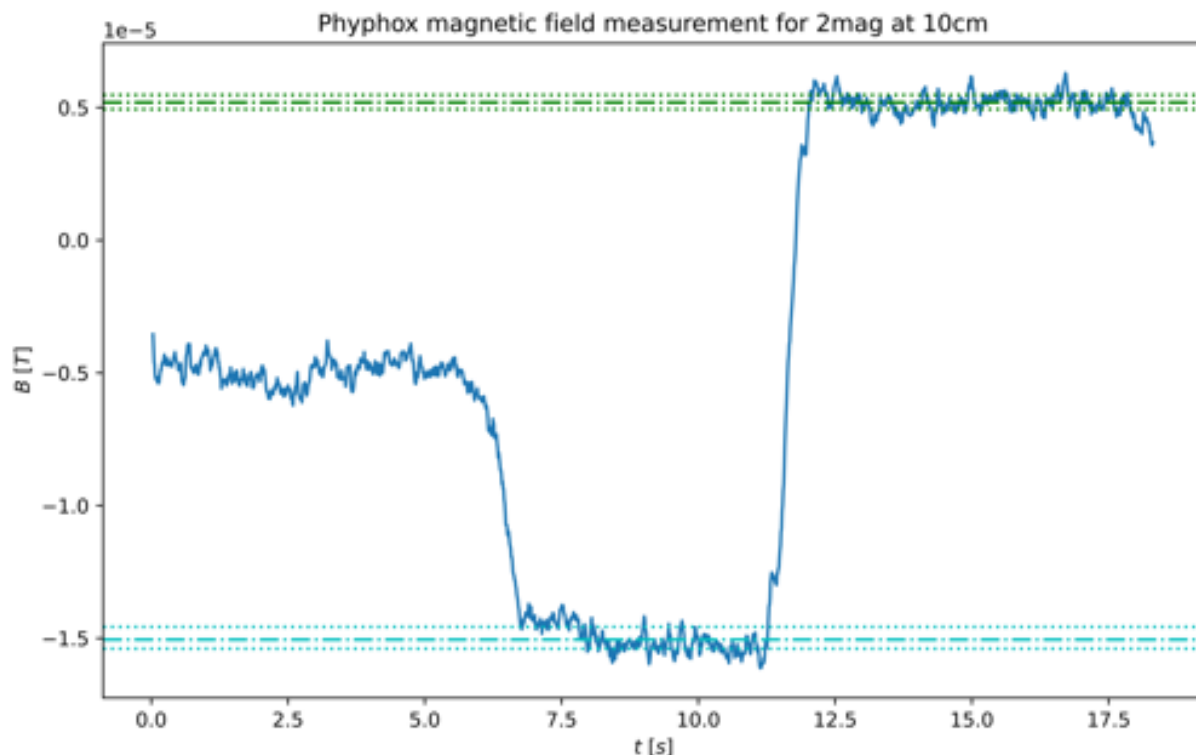
Následně pro každé měření vytvoříme graf (příkladem je Obr. 7).


```

1 down_vals = lmap(lambda j: ydata[j], lfilter(lambda j: down_intervals[i]
    ][0] < xdata[j] < down_intervals[i][1], range(len(ydata))))
2 up_vals = lmap(lambda j: ydata[j], lfilter(lambda j: up_intervals[i][0] <
    xdata[j] < up_intervals[i][1], range(len(ydata))))
3
4 down_avg = np.average(down_vals)
5 up_avg = np.average(up_vals)
6
7 amp = (up_avg - down_avg) / 2
8
9 down_error = [
10     np.average(lmap(lambda x: down_avg - x, lfilter(lambda x: x <=
        down_avg, down_vals))),
11     np.average(lmap(lambda x: x - down_avg, lfilter(lambda x: x > down_avg
        , down_vals)))]
12 ]
13 up_error = [
14     np.average(lmap(lambda x: up_avg - x, lfilter(lambda x: x <= up_avg,
        up_vals))),
15     np.average(lmap(lambda x: x - up_avg, lfilter(lambda x: x > up_avg ,
        up_vals)))]
16 ]

```

Ústřížek kódu 2: Kód k určení průměrné hodnoty magnetického pole a odchylek



Obr. 7: Nasnímaný průběh magnetické indukce v čase (modře) pro určení remanence. Průměrné hodnoty horní orientace (zeleně čerchované) a dolní orientace (modře čerchované). Odpovídající odchylky jsou znázorněny tečkovaně. Výsledná hodnota magnetické indukce tohoto příkladu, tedy dvou magnetů ve vzdálenosti 10 cm, je: $B = 1.01(8) \cdot 10^{-5} \text{T}$

Po zanalyzování všech měření můžeme vytvořit graf závislosti B na vzdálenosti (viz Obr. 8):

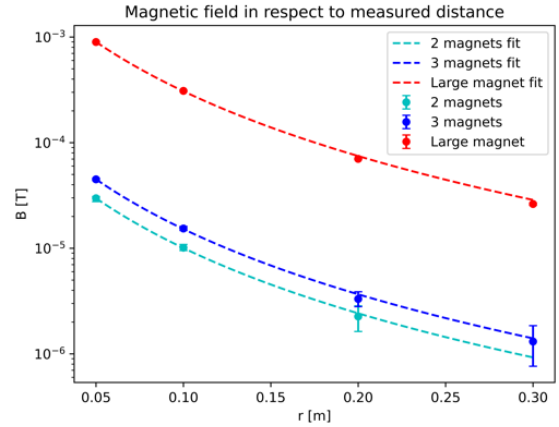
Pro určení B_r z naměřených hodnot provedeme zjednodušení vzorce 5, kdy nahradíme vektory pouze jejich velikostmi:

$$|B| = \frac{\mu_0 |m|}{2\pi r^3} \quad (11)$$

Zde si všímáme úměrnosti $B \propto r^{-3}$, kterou také sledujeme v našich naměřených datech. Následným dosazením rovnice 3 a vyjádřením remanence získáváme:

$$|B_r| = \frac{2\pi r^3 |B|}{V} \quad (12)$$

Pro každou naměřenou hodnotu B dopočítáme odpovídající B_r a výsledky zobrazíme v jednotném grafu 10.

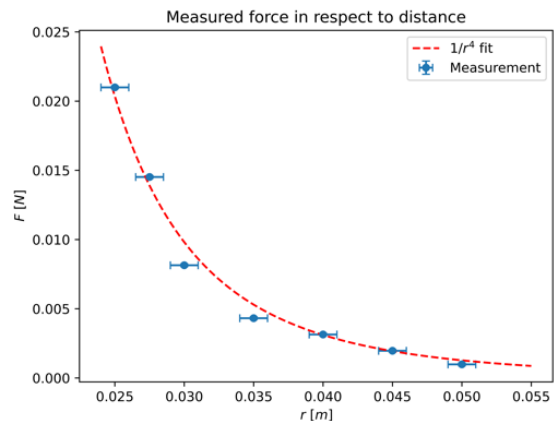


Obr. 8: Závislost magnetické indukce na vzdálenosti. Sledujeme, že $B \propto r^{-3}$

3.3.2 Určení remanence přes sílu

Druhý způsob, kterým jsme schopni určit remanenci, je skrze přitahování (resp. odpuzování) jednoho magnetu k (resp. od) druhého magnetu. Posazením jednoho magnetu na váhu a sledováním změny měřené hmotnosti jsme z gravitačního zrychlení schopni dopočítat působící sílu druhého magnetu, který je umístěn v určité výšce. Zároveň první magnet podložíme lehkou, tlustou a nemagnetickou vrstvou (např. blokem polystyrenu), abychom zabránili interakci magnetu s kovovými částmi váhy.

Výhodou této metody je, že jsme schopni přesněji měřit slabší magnety, jelikož je můžeme dát blíže. V předchozí kapitole jsme nebyli schopni přiblížit magnety dostatečně blízko ke snímači telefonu kvůli jeho rozměrům. Toto měření provádíme pouze pro 1 magnet, jelikož pro ten nám chybí výsledky z měření pomocí magnetického pole (ze dříve zmíněných důvodů). Výsledky můžeme vidět na grafu 9.



Obr. 9: Závislost magnetické síly na vzdálenosti. Sledujeme, že $F \propto r^{-4}$

Výpočet remanence provedeme podobně jako u rovnice 11 a to náhradou vektorů za jejich velikosti v rovnici 4. Tím jsme ji schopni zjednodušit na následující podobu:

$$|F| = \frac{3\mu_0}{2\pi r^4} |m|^2 \quad (13)$$

Po dosazení rovnice 3 a vyjádřením remanence získáváme:

$$B_r = \sqrt{\frac{2\pi\mu_0 r^4 F}{3V^2}} \quad (14)$$

Výsledné hodnoty B_r zobrazíme v jednotném grafu 10.

3.3.3 Výsledky

Výsledky obou způsobů měření sjednotíme do grafu závislosti B_r na vzdálenosti (viz Obr. 10). Očekávali bychom, že se B_r v závislosti na vzdálenosti nebude měnit, a pro každé měření určíme pomocí optimalizace fitu konstantní funkci souhrnnou hodnotu. Výsledkem všech měření bude aritmetický průměr těchto souhrnných hodnot.

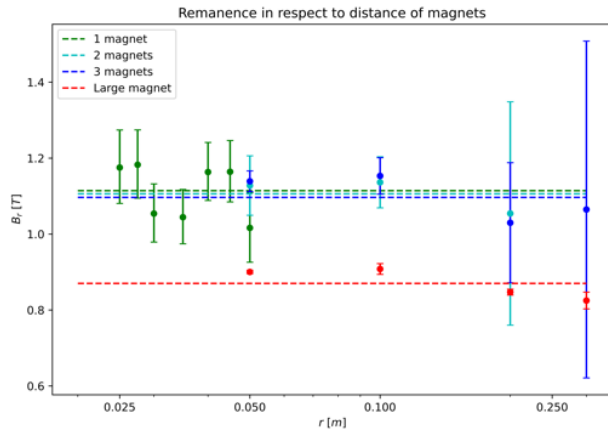
Výsledná hodnota remanence našich krychlových magnetů je ⁸:

$$B_r = 1.10(13)T$$

a našeho velkého magnetu je:

$$B_{r_{xl}} = 0.87(5)T$$

Důvodem, proč je remanence většího magnetu znatelně nižší, může být skutečnost, že takto velký magnet náš model není schopen popsat jako jediný magnetický dipól, nebo například jeho stáří.



Obr. 10: Souhrnný graf všech měření remanence. Ve výpočtu výsledné hodnoty B_r není započítávána remanence velkého magnetu, jelikož není součástí stejné várky magnetů a budeme s ním nakládat později jinak.

⁸Námi naměřené hodnoty jsou srovnatelné s externími zdroji (viz. [8]).

4 TŘENÍ

O třecích jevech při otáčení spinneru jsme si již byli schopni udělat představu při úvodním kvalitativním sledování. Tření bude hrát značnou roli v našem systému, jelikož to bude hlavní limitující faktor průběhu chaotického chování. Dalším využitím, kromě našeho úhlavního záměru - zpřesnění popisu chování, bude také například možnost odhadnutí maximálního času, než se spinnery zastaví a systém ztratí všechnu svou energii. Zajímavým, a lehkým měřitelným, pro nás bude průběh úhlové rychlosti ω (resp. změna úhlové rychlosti ⁹) v čase, že kterého tkví i náš popis těchto třecích složek.

Zajímá-li nás tedy změna rychlosti, dovolíme si odhadnout, že hlavními zdroji tření bude ložisko a odpor vzduchu. Provedeme idealizaci ložiska a řekneme, že jeho brzným moment síly, a tím pádem i úhlové zpomalení, bude neměnné v čase a nezávislé na rychlosti. Toto nemusí být vždy pravda, např. objeví-li se v našem, přirozeně neideálním, ložisku nějaké nechtěné oscilace (které jsme sledovali) nebo je-li na ložisko působeno nějakou externí silou mířící kolmo na osu otáčení (jako například když se od sebe velmi silně odpuzují magnety ze dvou blízkých spinnerů). Oba tyto příklady jsou příliš složité k popsání a nejsme je tedy schopni zkoumat. Toto brzdící úhlové zrychlení (resp. zpomalení) nezávislé na otáčkách spinneru označíme α .

Další výraznou složkou bude již zmíněný odpor vzduchu. Z látky středoškolské fyziky známe přibližnou úměrnost odporové síly na kvadrátu rychlosti ($F \propto v^2$) při turbulentním proudění (které v našem a případě očekáváme kvůli složité geometrii spinneru). V našem rotačním případě bychom tedy analogicky očekávali $\dot{\omega} \propto \omega^2$. Míru této závislosti označíme γ .

Poslední složkou, pro kterou nejsme schopni najít fyzikální podstatu, ale kterou přesto budeme zkoumat je lineární složka β . Existují-li tedy jevy, které nám unikly, a platí pro ně závislost $\dot{\omega} \propto \omega$, můžeme pro ně kompenzovat touto složkou. Zároveň budeme podrobně srovnávat výkony našich předpovědí s, i bez, této složky, abychom určili, zda dává smysl tuto složku využívat, či vůbec uvádět.

⁹ $\dot{\omega} = \tau$

4.1 ANALYTICKÝ POPIS

Všech tři dříve zmíněné složky dohromady tedy popisuje řídicí závislost systému: ¹⁰:

$$\dot{\omega}(t) = -\alpha - \beta\omega(t) - \gamma\omega^2(t) \quad (15)$$

Pokud bychom odstranili lineární komponent, získáváme:

$$\dot{\omega}(t) = -\alpha - \gamma\omega^2(t) \quad (16)$$

Obě tyto diferenciální rovnice jsou analyticky řešitelné a jejich řešení pro ω jsou v tomtéž pořadí ¹¹:

$$\omega(t) = -\frac{\sqrt{4\alpha\gamma - \beta^2} \tan\left(\frac{1}{2}\sqrt{4\alpha\gamma - \beta^2}(t - c_1)\right) - \beta}{2\gamma} \quad (17)$$

a

$$\omega(t) = -\sqrt{\frac{\alpha}{\gamma}} \tan\left(\sqrt{\alpha\gamma}(t - c_1)\right) \quad (18)$$

4.1.1 Maximální doba otáčení

Objevující se parametr c_1 ¹² je hodnota v sekundách, která odpovídá době, po které se spinner zastaví. Vyjádřením c_1 (např. z druhé rovnice) jsme schopni určit poměrně přesně, jak dlouho se bude spinner točit, známe-li jeho parametry α , (β) a γ a jeho počáteční úhlovou rychlost ω_0 :

$$c_1(\omega_0) = \frac{1}{\sqrt{\alpha\gamma}} \arctan\left(\sqrt{\frac{\gamma}{\alpha}}\omega_0\right) \quad (19)$$

Přáli bychom si vyjádřit celkovou dobu otáčení z počáteční kinetické energie, můžeme dosadit $E_k = \frac{1}{2}I\omega^2$, kde je nám I již známe (viz Kap. 3.2), a jednoduchou úpravou získáváme:

$$c_1(E) = \frac{1}{\sqrt{\alpha\gamma}} \arctan\left(\sqrt{\frac{2\gamma E}{\alpha I}}\right) \quad (20)$$

Jakmile dojde k tomu, že $t > c_1$, nepopisuje již funkce náš spinner, protože by začal opět nabývat energie, k čemuž nemůže dojít.

¹⁰Záporná znaménka používáme čistě z toho důvodu, aby nám koeficienty α , β a γ vycházely kladně, jelikož očekáváme, že systém bude zpomalovat.

¹¹Všimněme si, že rovnice 17 je ekvivalentní rovnici 18, když $\beta = 0$.

¹²Někdy také označujeme t_{max} .

Horní limit doby otáčení n spinnerů

Další zajímavou vlastností, kterou jsme schopni pro tento idealizovaný systém dokázat je, že máme-li libovolné (přirozené) množství spinnerů o počátečních energiích $E_1, E_2 \dots E_n$, které spolu neinteragují, je maximální dobou, po kterou se může některý z nich otáčet $t_{max} \leq c_1(\sum_{i=1}^n E_i)$. Tento fakt se může zdát triviálním a zbytečným, ale jsme tímto způsobem schopni např. určit horní časovou hranici, po kterou by musela běžet simulace, než bychom si byli poměrně ¹³ jistí, že již došlo k zastavení všech spinnerů.

Chtěli bychom-li zlepšit tento odhad i pro interagující spinnery, bylo by potřeba počítat s tím, že spinnery se mohou zrychlovat, zpomalovat a často budou oscilovat. Pokud bychom sledovali mnoho přibližně harmonických oscilací spinnerů, kdy se po relativně dlouhou dobu nepohybují svou nejvyšší rychlostí, mohli bychom se inspirovat efektivní hodnotou sinusoidy a udělat tak hrubý odhad, že $t_{max} \leq \sqrt{2}c_1(\sum_{i=1}^n E_i)$. Nad tím, jaká konstanta by byla dobrá můžeme dlouze polemizovat, ale to není zájmem této práce, proto nebudeme myšlenku dále ozvádět.

Tuto vložku zakončíme důkazem dříve vyslovené věty, že $t_{max} \leq c_1(\sum_{i=1}^n E_i)$:

Nejdříve zdůrazníme několik zřejmých faktů o naší funkci $c_1(\omega_0)$:

$$c_1(E) = \frac{1}{\sqrt{\alpha\gamma}} \arctan\left(\sqrt{\frac{2\gamma E}{\alpha I}}\right)$$

$$c_1(E) \text{ je rostoucí a prostá funkce pro } \alpha, \gamma \in \mathbb{R}^+$$

$$E_1, E_2, \dots, E_n \in \mathbb{R}^+ \implies c_1(E_1), \dots, c_1(E_n) \in \mathbb{R}^+$$
(21)

Bez újmy na obecnosti poté můžeme říci:

$$E_1 \leq E_2 \leq \dots \leq E_n \in \mathbb{R}^+ \implies c_1(E_1) \leq \dots \leq c_1(E_n) \in \mathbb{R}^+$$
(22)

A obecně vybereme energie E_u a E_v takové, že $E_u > E_v$ ($u \neq v \wedge 1 \leq u, v \leq n$), pro které dokážeme následující:

$$c_1(E_u + E_v) \stackrel{?}{\geq} \max(c_1(E_u), c_1(E_v))$$
(23)

¹³Nemůžeme si být kompletně jistí kvůli interakcím spinnerů a nepřestnostem simulace.

Důkaz

$$c_1(E_u + E_v) > \max(c_1(E_u), c_1(E_v))$$

$$c_1(E_u + E_v) > \max(c_1(E_u), c_1(E_v)) \equiv c_1(E_u + E_v) > c_1(E_u) \because (c_1(E_u) \geq c_1(E_v) \because E_u \geq E_v)$$

$$\begin{aligned}
& c_1(E_u + E_v) > c_1(E_u) \\
& \frac{1}{\sqrt{\alpha\gamma}} \arctan\left(\sqrt{\frac{2\gamma(E_u + E_v)}{\alpha I}}\right) > \frac{1}{\sqrt{\alpha\gamma}} \arctan\left(\sqrt{\frac{2\gamma E_u}{\alpha I}}\right) \\
& \arctan\left(\sqrt{\frac{2\gamma(E_u + E_v)}{\alpha I}}\right) > \arctan\left(\sqrt{\frac{2\gamma E_u}{\alpha I}}\right) \\
& \sqrt{\frac{2\gamma(E_u + E_v)}{\alpha I}} > \sqrt{\frac{2\gamma E_u}{\alpha I}} \\
& \sqrt{\frac{2\gamma}{\alpha I}} \sqrt{E_u + E_v} > \sqrt{\frac{2\gamma}{\alpha I}} \sqrt{E_u} \\
& \sqrt{E_u + E_v} > \sqrt{E_u} \\
& E_u + E_v > E_u \\
& E_v > 0 \\
& \text{QED}
\end{aligned} \tag{24}$$

Dále pouhou analogií pro libovolné dvojice, větší k -tice a konečně celou n -tici energií je zřejmé, že vyplývá:

$$\begin{aligned}
& \forall E_j; (1 \leq j \leq n) : c_1(E_j) \leq c_1\left(\sum_{i=1}^n E_i\right) \\
& \Updownarrow \\
& t_{max} \leq c_1\left(\sum_{i=1}^n E_i\right) \\
& \text{QED}
\end{aligned} \tag{25}$$

4.1.2 Určení jednotek parametrů α , β a γ

Přepsáním rovnice 15 pouhými jednotkami jsme jednoduše schopni určit jednotky koeficientů α , β a γ :

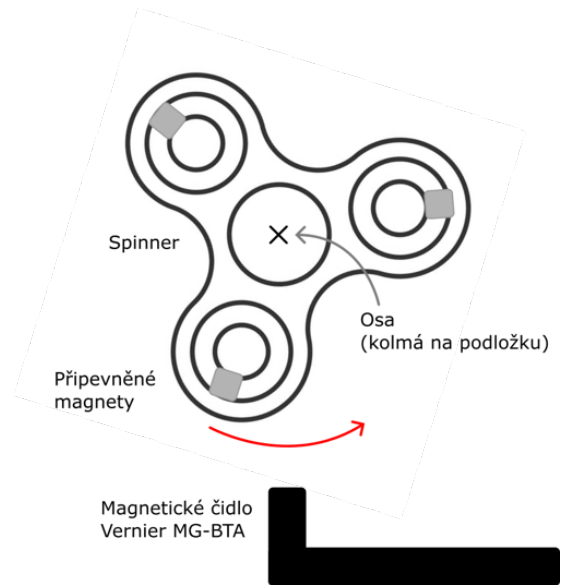
$$\begin{aligned}
[rad \cdot s^{-2}] &= -[\alpha] - [\beta][rad \cdot s^{-1}] - [\gamma][rad \cdot s]^2 \\
[rad \cdot s^{-2}] &= -[rad \cdot s^{-2}] - [s^{-1}][rad \cdot s^{-1}] - [rad^{-1}][rad^2 \cdot s^{-2}] \\
\implies [\alpha] &= [rad \cdot s^{-2}]; [\beta] = [s^{-1}]; [\gamma] = [rad^{-1}]
\end{aligned} \tag{26}$$

4.1.3 Experiment pro potvrzení analytického řešení

Abychom ověřili, zda výsledky našich diferenciálních rovnic odpovídají realitě, budeme sledovat jak se snižuje úhlová rychlost každého z našich spinnerů. K tomu využijeme opět magnetického čidla Vernier MG-BTA, které bude sledovat momenty, kdy se kolem něj mihne jeden z magnetů připevněných na ramenou spinneru (velmi podobně jako u Obr. 5). Časová hustota těchto vrcholů je úměrná úhlové rychlosti - přesněji 1 vrchol za sekundu se rovná $\frac{2}{3}\pi \text{ rad/s}$.

Aparatura

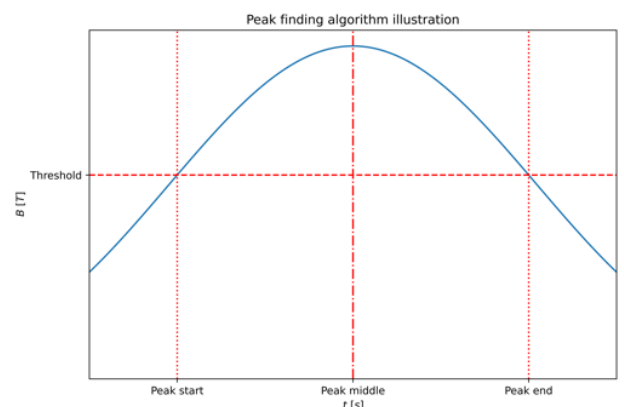
Aparatura tohoto experimentu (vyobrazená na Obr. 11) je velmi podobná té na Obr. 5. Jediným rozdílem je, že nyní má spinner osazená všechna ramena a to pouze jedním magnetem. Zároveň není zavěšen ve své ose, ale leží na podložce a je tedy jeho osa otáčení kolmá na podložku (resp. rovnoběžná se směrem gravitačního zrychlení). V této orientaci budou prováděna i všechna následující měření v dalších kapitolách.



Obr. 11: Ilustrace aparatury pro měření přibližné úhlové rychlosti spinneru

Zpracování dat

Ke zpracování dat opět použijeme jazyka Python a stejných knihoven jako doposud. Prvním úkolem je převedení průběhů kmitů magnetického pole (způsobených mihnutím magnetu před čidlem) do průběhu úhlové rychlosti v čase. K tomuto bude potřeba určit peaky a jejich pozici v čase a následně konvolucí počítat množství peaků na určitých intervalech. Pozice peaků určíme tak, že budeme sledovat kdy naměřená hodnota překročí nějaký práh. Toto bude začátek našeho peaku. Když půjde zpět pod hodnotu prahu, ukončíme peak a pozici maxima řekneme, že je ve středu tohoto časového intervalu (viz Obr. 12).



Obr. 12: Ilustrace fungování algoritmu pro hledání peaků


```

1 # imports
2 import math
3 def lmap(f,x):
4     return list(map(f,x))
5
6 # function that converts the B/t relation to omega/t relation
7 def process_raw_decay_data(
8     id,
9     startTime = -1,
10    threshold = 0.7):
11    # the times of the found peaks
12    peaks = []
13    with open(f"./inputs/Spinner_{id}_decay_rate.csv") as inp:
14        # parse in the data lines
15        lines = inp.read().split("\n")
16        # find the starting index from which the data points are after
17        # startTime
18        startInd = 1
19        while (float(lines[startInd].split(",")[0]) < startTime):
20            startInd += 1
21
22        hitPeak = False # keeps track of if we found the sttart of a
23        # peak
24        startPeak, endPeak = 0 # bounding times of the peak
25        for i in range(
26            startInd,
27            len(lines)-1):
28            # going through each line
29            row = lines[i].split(",")
30
31            # if we go over the threshold, the peak has started
32            if (float(row[1]) >= threshold and not hitPeak):
33                # we start the peak
34                hitPeak = True
35                startPeak = float(row[0])
36
37            # if we go back under and have found a start
38            if (float(row[1]) < threshold and hitPeak):
39                # we end the peak
40                hitPeak = False
41                endPeak = float(row[0])
42                # and save it's middle value
43                peaks.append((endPeak+startPeak)/2)

```

Ústřížek kódu 3: Kód k hledání pozic peaků

Druhým krokem je projít celý čas měření a rozdělit ho na menší intervaly. V těchto intervalech spočítáme počet peaků a přepočtem $1 \text{ peak} = \frac{2\pi}{3} \text{ rad/s}$ určíme přibližnou průměrnou rychlost v tomto okolí.

```

1  results = {}
2  interval = 1
3  step = 0.1
4  curTime = startTime
5  x = 0
6  while x < len(peaks):
7      if (peaks[x] > curTime+interval):
8          # if the peaks are positioned outside the interval stop
9          # and reposition the interval by step
10         curTime += step
11         x = 0
12     elif (peaks[x] > curTime and peaks[x] < curTime+interval):
13         # a peak is positioned in the time interval
14         if (not curTime in results): results[curTime] = 0
15         results[curTime] += 1 # increase the count amount
16     x += 1
17
18     with open(f"./outputs/Spinner_{id}
19     _decay_rate_PROCESSED_FLOATING_AVERAGE.csv", 'w') as res:
20         res.write("t, peaks/s, omega \n")
21         # go through all the results
22         for x in range(4, len(results.keys())):
23             # create a 5 element floating average
24             flAverage = 0
25             for y in range(5):
26                 flAverage += results[list(results.keys())[x-y]]
27             flAverage = flAverage/5
28
29             # write the time, avg. peak count and avg. omega to file
30             res.write(str(round(list(results.keys())[x-y], 1)) + "," +
31             str(flAverage) + "," + str(flAverage*2*math.pi/3) + "\n")
32         # return the output file location
33         return f"./outputs/Spinner_{id}
34         _decay_rate_PROCESSED_FLOATING_AVERAGE.csv"

```

Ústřížek kódu 4: Pokračování kódu 3 - výpočet úhlové rychlosti pomocí konvoluce

4.1.4 Výsledky a porovnání se simulací

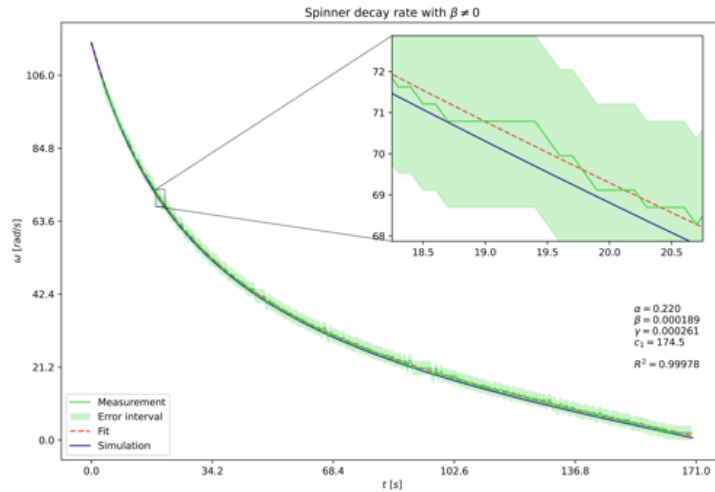
Po analýze všech naměřených dat výše uvedeným algorimem (celkem 7 měření, protože máme 7 různých spinnerů) a provedením fitu funkcí dle rovnice 17 získáváme koeficienty v následucích rozmezích:

$$\begin{aligned}
 0.220 &\leq \alpha \leq 0.927 \\
 0.0 \cdot 10^{-15} &\leq \beta \leq 2.5 \cdot 10^{-3} \\
 2.22 \cdot 10^{-4} &\leq \gamma \leq 3.17 \cdot 10^{-4}
 \end{aligned} \tag{27}$$

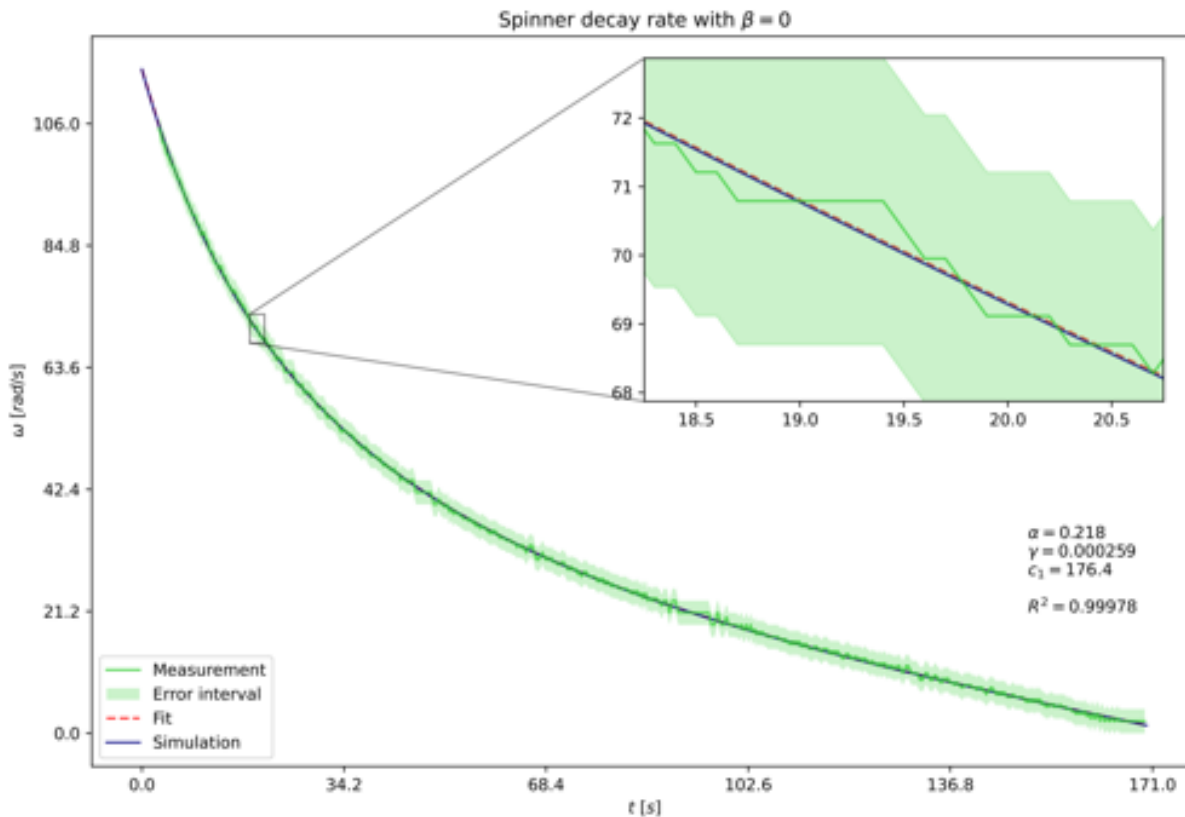
4.1.5 Zhodnocení použití lineárního koeficientu

Nyní je na řadě prozkoumání významu a užitečnosti lineárního brzdného koeficientu. Získané výsledky pro β z předchozích sedmi měření se pohybují velmi nahodile a mezi měřeními zaznamenáváme řádové rozdíly. Toto je prvním indikátorem toho, že lineární složka nebude součástí dobrého popisu tření (alespoň pro tento případ).

Fitujeme-li stejná data funkcí bez lineární složky získáváme graf 14. Vidíme, že simulace, jejíž implementací se budeme zabývat v Kap. 5, v tomto případě viditelně lépe kopíruje naměřené hodnoty.

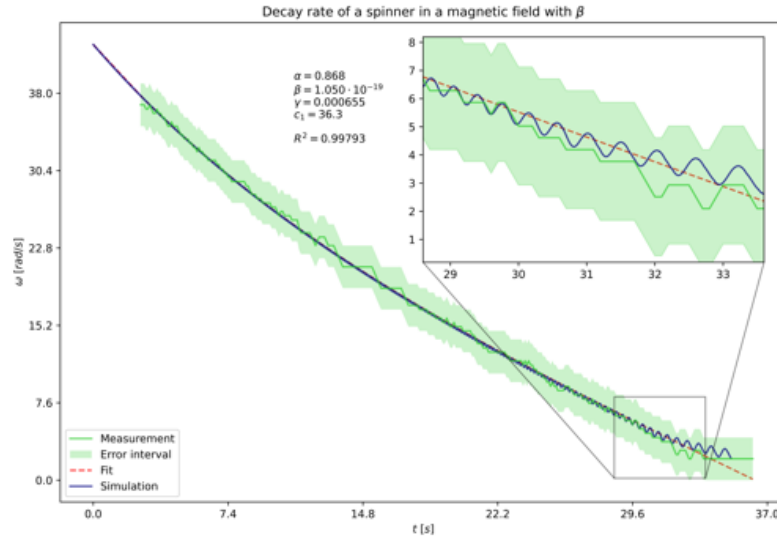


Obr. 13: Příklad grafu měřeného průběhu úhlové rychlosti v čase (zeleně) v porovnání s fitem užívajícím všech tří brzdných složek (červeně). Simulace modře.



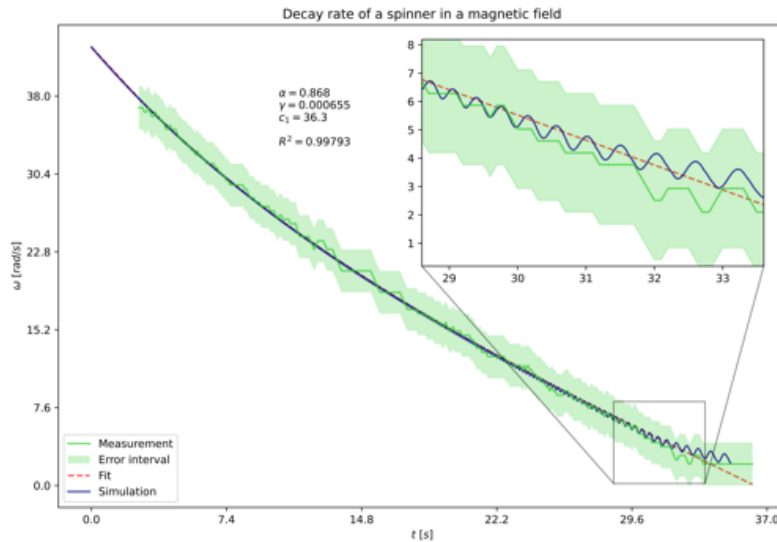
Obr. 14: Příklad grafu měřeného průběhu úhlové rychlosti v čase (zeleně) v porovnání s fitem užívajícím pouze složek α a γ (červeně). Simulace modře.

Poslední měření, které jsme k účelům porovnání těchto dvou metod provedli, bylo sledování úhlové rychlosti, když jsme spinner umístili do blízkosti našeho velkého magnetu. Velký magnet jsme upevnili 8cm od středu spinneru a stejnou aparaturou jako v minulém experimentu jsme sledovali jeho chování. Zde jsme prováděli pouze jedno měření a fitovali jsme ho opět oběma způsoby, které porovnáváme níže:



Obr. 15: Graf měřeného úhlové rychlosti v čase v porovnání s fitem užívajícím všech tří složek. (barevné schéma jako v Obr. 13)

Jak můžeme vidět na Obr. 15, koeficient β nám vychází efektivně nulový a průběhy fitů, ani simulací se od sebe téměř neliší. Z těchto měření tedy ověřujeme naši předchozí představu, že lineární komponent tření není fyzikálně signifikantní.



Obr. 16: Graf měřeného úhlové rychlosti v čase v porovnání s fitem užívajícím složek α a γ . (barevné schéma jako v Obr. 14)

5 SIMULACE

Jak již bylo zmíněno v předchozí kapitole a jak vychází z názvu této práce, značnou částí našeho zkoumání bylo také počítačové simulování těchto systémů.

5.1 POPIS ZPŮSOBU SIMULOVÁNÍ

Naším cílem bude vytvoření tzv. "*Discrete event simulation*" neboli *DES* [18]. Jedná se o druh simulační metody, která popisuje náš stav pomocí diskrétních stavů, které existují v daném čase. Z jednoho určitého stavu poté pomocí určitých pravidel popisujících náš systém simulační algoritmus provádí odhad toho, jak bude vypadat další stav po uplynutí Δt sekund, kde Δt je velmi malé. Toto nazveme nejdím simulačním krokem. Poté stačí opakovat simulační kroky dle libosti.

5.1.1 Runge-Kutta metody

Runge-Kutta metody, pojmenované po Carlu Davidu Tolmé Rungeovi a Martinu Wilhelmu Kuttovi, jsou rodinou metod používaných k řešení implicitních a explicitních diferenciálních rovnic. Implicitní metody popisující budoucí stav systému z předchozího stavu, stejně jak budeme dělat my v naší *DES*. Runge-Kutta metody (také označované pouze RK metody) jsou tedy ideálním nástrojem pro simulování našeho problému. nejjednodušším příkladem RK metody je například Eulerova metoda. Těchto metod je nespočet, ale jejich obecný předpis je následující [19]:

$$\begin{aligned} y_{n+1} &= y_n + \Delta t \sum_{i=1}^s b_i k_i \\ k_m &= f\left(t_n + c_m \Delta t, y_n + \left(\sum_{j=1}^{s-1} k_j a_{m,j}\right) \Delta t\right) \end{aligned} \tag{28}$$

V tomto předpisu jednotlivé znamenají: t_n je čas stavu y_n a Δt je krátký časový krok; s je stupeň RK metody; $a_{m,j}$, b_i a c_m jsou specifické koeficienty dané RK metody; y_n je stávající stav a y_{n+1} je budoucí, předpovídaný, stav; k_m je pomocný sub-stav; $f(t, y) = \dot{y}$.

Specifické koeficienty se nejčastěji zapisují pomocí tzv. Butcherových tabulek [20] (pomenovaných po Johnu Charlesovi Butcherovi). Zápis obecné Butcherovy tabulky pro RK metodu s . stupně je:

Tab. 3: Zápis obecné Butcherovy tabulky pro RK metodu s . stupně

$c_1 = 0$					
c_2	$a_{2,1}$				
c_3	$a_{3,1}$	$a_{3,2}$			
\vdots	\vdots		\ddots		
c_s	$a_{s,1}$	$a_{s,2}$	\cdots	$a_{s,s-1}$	
<hr/>					
	b_1	b_2	\cdots	b_{s-1}	b_s

Některé z podmínek, které sice nezaručují konzistentnost a stabilitu metody, ale dobrými základními pravidly jsou [20]:

$$\begin{aligned}
 1) \quad & \sum_{i=1}^s b_i = 1 \\
 2) \quad & \sum_{j=1}^{i-1} a_{i,j} = c_i \quad (i \in \{2, \dots, s\})
 \end{aligned} \tag{29}$$

Níže vypíšeme Butcherovy tabulky několika základních metod, které byly později implementovány v simulaci [21]:

Tab. 4: **Eulerova metoda**

0		
1/2	1/2	1/2
1		

Tab. 5: Metoda středního bodu

0		
1/2	1/2	1/2
0	1	1

Tab. 6: Heunova metoda

0		
1	1	1
1/2	1/2	1/2

Tab. 7: Ralstonova metoda

0		
2/3	2/3	2/3
1/4	3/4	3/4

Tab. 8: Obecná metoda 2. stupně

0		
α	α	α
$1 - \frac{1}{2\alpha}$	$\frac{1}{2\alpha}$	$\frac{1}{2\alpha}$

Tab. 9: Simpsonovo pravidlo 3/8

0				
1/3	1/3			
2/3	-1/3	1		
1	1	-1	1	
<hr/>				
	1/8	3/8	3/8	1/8

Tab. 10: **Standardní Runge-Kutta metoda 4. stupně (neboli RK4)**

0				
1/2	1/2			
1/2	0	1/2		
1	0	0	1	
<hr/>				
	1/6	2/6	2/6	1/6

Tab. 11: Ralstonova metoda 4. stupně

0				
0.4	0.4			
0.45573725	0.29697761	0.15875964		
1	0.21810040	-3.05096516	3.83286476	
<hr/>				
	0.17476028	-0.55148066	1.20553560	0.17118478

5.2 POPISUJÍCÍ INTERAKCE

Řídícími interakcemi našeho simulovaného modelu budou opět popsány rovnicemi 4 a 5. V simulaci se však zaměříme na interakce celých spinnerů, ne pouze 2 dipólů. Pro popsání spinneru musíme určit několik vlastností týkajících se:

1. **Konfigurace:** pozice, velikosti, počet ramen (viz Kap. 2.1.1)
2. **Pohybu:** úhlová rychlost, moment setrvačnosti (viz Kap. 3.2), třecí koeficienty (viz Kap. 4)
3. **Magnetů:** velikost momentů, remanence (viz Kap. 3.3), orientace (viz Obr. 3)

Naším cílem je popisovat rotaci jednotlivých spinnerů v čase. Toto provedeme určením celkového momentu sílu jakožto součtu silových a magnetických složek přes všechny externí magnetické momenty. Popisující rovnice spinneru jsou tedy ¹⁴:

$$I\dot{\omega} = \sum_{external} (\tau_F + \tau_{mag})$$

$$\dot{\varphi} = \omega$$
(30)

Ve výše uvedených rovnicích τ_F popisuje moment síly pocházející ze silové interakce, kterým na spinner (neboli na všechny jeho magnety) působí nějaký externí magnetický moment $m_{external}$ umístěný v prostoru na pozici $P_{external}$. Moment síly určíme pomocí ramene r , přes které síla F na spinner působí: $\vec{\tau} = \vec{F} \times \vec{r}$.

¹⁴První rovnice vychází z definice momentu síly: $\dot{L} = I\dot{\omega} = \tau$

τ_{mag} popisuje moment síly pocházející z toho, že na každý magnet spinneru působí externí magnetické pole $B(r, m_{external})$ tvořené externím magnetickým momentem $m_{external}$ umístěný v prostoru na pozici $P_{external}$. Pomocí momentu magnetu umístěného na spinneru jednoduše dopočítáme moment síly podle rovnice 5: $\tau = m \times B(r, m_{external})$.

Předpisy τ_F a τ_{mag} jsou:

$$\begin{aligned}\tau_F &= \sum_{j=0}^n F_m(P_{external} - P(j), m(j), m_{external}) \times (P(j) - S) \\ \tau_{mag} &= \sum_{j=0}^n m(j) \times B(P(j) - P_{external}, m_{external})\end{aligned}\tag{31}$$

5.3 IMPLEMENTACE

K implementaci naší simulace použijeme softwarový systém zvaný `Node.js`, který používá programovací jazyk `JavaScript` (JS) [22]. K tomuto rozhodnutí jsme došli, jelikož `Node.js` je rychlejší než `Python`, ale stále nabízí větší množství programátorsky nápomocných prvků. Pro nás to bude ideální kompromis mezi jednoduchostí implementace a rychlostí. V průběhu implementace také používáme datového formátu `JSON` [23] a nativní knihovnu `Node.js` zvanou `fs` (`File System`), pomocí které budeme naše výsledky exportovat do `.csv` souborů pro další zpracování. Použití jazyka `JavaScript` také nabízí jednoduché znovupoužití již napsaného kódu k vytvoření webového rozhraní s vizualizací simulovaného systému. Toto rozhraní je skvělé k odstraňování chyb v průběhu vývoje a zároveň zjednodušuje interpretaci generovaných výsledků.

5.3.1 Použité datové struktury

3D vektory

První datovou strukturou, kterou budeme používat v našich výpočtech jsou 3D vektory. Jejich implementace společně s užitečnými funkcemi (sčítání, odčítání, vektorov a skalární násobení, apod.) je triviální.

3D vektory v našem kódu budou instancí třídy pojmenované `v3` a jejich jediné vlastnosti jsou jejich x, y a z komponenty vyjádřené jako 64-bitová čísla podle standardu `IEEE 754` [25].

Spinnery

Další strukturou jsou jednotlivé spinnery, které budeme označovat symbolem \mathbb{S} a případně odpovídajícím číselným indexem, či jiným identifikátorem v pravém dolním indexu. Je-li z kontextu zřejmé, o jaký spinner se jedná, můžeme k jeho vlastnostem referovat čistě podle znaků určených v nomenklatuře (viz Kap. 1.1). Je-li potřeba oddělovat jednotlivé spinnery, budeme k jejich vlastnostem referovat exaktně a to skrze horní index; například, chtěli bychom-li určit počet ramen (značeno písmenem n) nějakého externího spinneru, použili bychom $\mathbb{S}_{external}^n$. Pokud bychom chtěli získat pozici 1. magnetu 3. spinneru, použili bychom $\mathbb{S}_3^P(1)$, jelikož $P(i)$ je funkce. Pomocí tohoto způsobu zápisu také v průběhu následujících kapitol konkretizujeme rovnice 30 a 31.

V kódu jsou spinnery instancí třídy `spinner`, jejíž vlastnosti jsou vypsány v tabulce 12.

Tab. 12: Výpis vlastností třídy `spinner`:

Symbol	Datový typ	Iniciální hodnota
r ¹⁵	float64	0.0359
S ¹⁶	v3	žádná
I ¹⁷	float64	$4.80 \cdot 10^{-5}$
φ_0 ¹⁸	float64	žádná
φ ¹⁹	float64	žádná
ω_0 ²⁰	float64	žádná
ω ²¹	float64	žádná
α ²²	float64	0.868
β ²³	float64	0.0
γ ²⁴	float64	0.00068
n ²⁵	int	3
m_0 ²⁶	float64	$\frac{1.1049 \cdot 0.005^3}{4\pi \cdot 10^{-7}} = 0.1099$
magnet_orientation ²⁷	"vertical" / "radial" / "tangent"	"vertical"
constant_ω ²⁸	bool	false
$m(i)$ ²⁹	funkce (int → v3)	nelze měnit
$P(i)$ ³⁰	funkce (int → v3)	nelze měnit
copy () ³¹	funkce (∅ → spinner)	nelze měnit

¹⁵Poloměr (viz Obr. 4)

¹⁶Střed

¹⁷Moment setrvačnosti (viz Kap. 3.2)

¹⁸Počáteční úhel

¹⁹Okamžitý úhel

²⁰Počáteční úhlová rychlost

²¹Okamžitý úhlová rychlost

²²Konstantní koeficient tření (viz Kap. 4)

²³Lineární koeficient tření (viz Kap. 4)

²⁴Kvadratický koeficient tření (viz Kap. 4)

²⁵Počet ramen/magnetů

²⁶Velikost magnetického momentu (viz Rov. 3)

²⁷Orientace magnetů (viz Obr. 3)

²⁸Určuje, zda má úhlová rychlost spinneru zůstat konstantní (simuluje hnaný spinner)

²⁹Funkce vracející orientaci magnetu podle jeho indexu

³⁰Funkce vracející pozici magnetu podle jeho indexu

³¹Funkce vracející novou instanci spinneru se stejným stavem

Ω -stavy

Další důležitou datovou strukturou je něco, co nazveme Ω -stav. Tato datová struktura má za úkol uložit celkový stav systému (tedy stavy všech m spinnerů) a provádět na nich operace potřebné k řešení diferenciálních rovnic pomocí RK metod. Zároveň Ω -stav disponuje funkcí pro výpočet všech momentů sil pro všechny spinnery.

Hlavní vlastností Ω -stavů je tedy pole spinnerů $\mathbb{P} = \{\mathbb{S}_1, \mathbb{S}_2, \dots, \mathbb{S}_m\}$ a na libovolný prvek tohoto pole se budeme odkazovat následovně: $\Omega^{\mathbb{P}}(m) = \mathbb{S}_m$.

Jelikož úkolem Ω -stavu je i určení všech momentů sil, musí mít i vlastnost značenou A , což je pole dopočítaných úhlových zrychlení jednotlivých spinnerů: $A = \{\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_m\}$ (na jednotlivé prvky se opět odkazujeme takto: $\Omega^A(m) = \alpha_m$). Nyní je na řadě provést formalizaci řídicích rovnic 30 a 31:

$$\begin{aligned}\tau_F(\mathbb{S}, m_{\text{external}}, P_{\text{external}}) &= \sum_{j=1}^{\mathbb{S}^n} F_m(P_{\text{external}} - \mathbb{S}^P(j), \mathbb{S}^m(j), m_{\text{external}}) \times (\mathbb{S}^P(j) - \mathbb{S}^S) \\ \tau_{\text{mag}}(\mathbb{S}, m_{\text{external}}, P_{\text{external}}) &= \sum_{j=1}^{\mathbb{S}^n} \mathbb{S}^m(j) \times B(\mathbb{S}^P(j) - P_{\text{external}}, m_{\text{external}})\end{aligned}\tag{32}$$

Nyní, když jsme formalizovali silové a magnetické interakce z jednoho externího magnetického dipólu, stačí určit celkový moment síly τ_{tot} , což je součet obou složek ze všech magnetů všech ostatních spinnerů, a z toho jednoduše dopočítat úhlové zrychlení:

$$\alpha_k = \frac{\tau_{\text{tot}}}{I} = \frac{1}{I} \sum_{j=1; j \neq k}^{|\Omega^{\mathbb{P}}|} \sum_{i=1}^{\mathbb{S}_j^n} \tau_F(\mathbb{S}_k, \mathbb{S}_j^m(i), \mathbb{S}_j^P(i)) + \tau_{\text{mag}}(\mathbb{S}_k, \mathbb{S}_j^m(i), \mathbb{S}_j^P(i))\tag{33}$$

Poslední vlastností Ω -stavu je krátký časový úsek Δt . Z výpočtu zrychlení je pak provedena predikce budoucího stavu Ω' , který by měl nastat po uplynutí Δt :

$$\Omega'^{\mathbb{P}}(k)^{\omega} = \mathbb{S}_k^{\omega} + \Omega^{\Delta t} \cdot \alpha_k \quad \forall k \in 1, \dots, \Omega^m\tag{34}$$

V kódu jsou tyto struktury instancemi třídy `omega_state`.

Φ -stavy

Poslední datovou strukturou jsou tzv. Φ -stavy, které jsou velmi podobné Ω -stavům svou funkcí. Jejich účelem je opět umožnit použití RK metod - v průběhu jednoho simulačního kroku tedy dochází k dvojitému numerickému integrování. Nejdříve, abychom získali z

úhlového zrychlení úhlovou rychlost, a poté poduhé, abychom z úhlové rychlosti získali úhel ($\alpha_k \xrightarrow{RK} \mathbb{S}_k^\omega \xrightarrow{RK} \mathbb{S}_k^\varphi$).

Vlastnosti Φ -stavů jsou stejné jako u Ω -stavů, kromě pole A , které je nahrazeno polem O^{32} , které místo úhlových zrychlení obsahuje úhlové rychlosti každého spinneru. Ω -stavy a Φ -stavy na sebe navazují následovně:

$$\Phi^O(k) = \Omega'^{\mathbb{P}}(k)^\omega \quad \forall k \in 1, \dots, \Phi^m \quad (35)$$

Poté je predikce dalšího Φ -stavu analogická predikci Ω -stavu:

$$\Phi'^{\mathbb{P}}(k)^\omega = \mathbb{S}_k^\varphi + \Phi^{\Delta t} \cdot \omega_k \quad \forall k \in 1, \dots, \Phi^m \quad (36)$$

V kódu jsou tyto struktury instancemi třídy `phi_state`.

5.3.2 Popis iteračního kroku

Jak jsme již avizovali, pomocí Ω -stavů a Φ -stavů provedeme v každém iteračním kroku 2 numerické integrace: $\alpha_k \xrightarrow{RK} \mathbb{S}_k^\omega \xrightarrow{RK} \mathbb{S}_k^\varphi$. K simulování jsme používali metodu RK4, protože je nejvíce známá a při porovnání metod stejného stupně (např. RK4 a Ralstonovy metody 4. stupně) jsme neshledali téměř žádné rozdíly.

Průběh výpočtu budoucího Ω -stavu (a analogicky Φ -stavu) bude probíhat následovně:

Máme začáteční stav Ω_1 a určíme $k_1 = \Omega_1^A$. Poté vytvoříme nové spinnery, jejichž úhlové rychlosti jsou zároveň částečně ovlivněny úhlovými zrychleními z k_1 a budeme odhadovat jejich úhlové rychlosti po uplynutí $a_{2,1} \cdot \Delta t$:

$$\Omega_1^{\mathbb{P}}(k)^\omega = \Omega_1^{\mathbb{P}}(k)^\omega + k_1 \cdot a_{2,1} \cdot \Delta t$$

Takto vytvořené spinnery necháme zrychlovat po dobu $c_2 \cdot \Delta t$:

$$\Omega_1^{\prime\mathbb{P}}(k)^\omega = \Omega_1^{\mathbb{P}}(k)^\omega + \Omega_1^{\prime A}(k) \cdot c_2 \cdot \Delta t$$

Nakonec získáme k_2 jako úhlové zrychlení těchto zrychlených (a pootočených) spinnerů:

$$k_2 = \Omega_1^{\prime\prime A}$$

Obecně můžeme tedy vyjádřit k_{n+1} takto:

$$k_{n+1} = \left(\Omega_n^{\mathbb{P}}(k)^\omega + \left(\sum_{i=1}^n (k_i \cdot a_{n+1,i} \cdot \Delta t) \right) \cdot c_{n+1} \cdot \Delta t \right)^A \quad (37)$$

³² $\Phi^O = \{\omega_1, \omega_2, \dots, \omega_m\}; \Phi^O(m) = \omega_m$

Po určení všech k_1, \dots, k_s konečně získáváme nový, odhadovaný stav:

$$\Omega_{n+1}^{\mathbb{P}}(k)^\omega = \Omega_n^{\mathbb{P}}(k)^\omega + \left(\sum_{i=1}^s (b_i k_i) \right) \cdot \Delta t \quad (38)$$

Analogicky funguje naprosto identický postup pro Φ -stavy.

5.3.3 Časová komplexita

Pro dokončení simulace trvající T a časovým intervalem τ je potřeba udělat T/τ iteračních kroků. V každém kroku počítáme interakce každého magnetu s každým - pokud máme M spinnerů a každý z nich má N ramen, získáváme $(NM)^2$ interagujících dvojic. K tomu musíme provádět více výpočtů, abychom zpřesnili výsledky. Použijeme-li RK metodu K . stupně a potřebujeme v každém kroku provést U numerických integrací (pro nás je $U = 2$), získáváme finální časovou komplexitu:

$$\mathcal{O}\left(\left(\frac{T}{\tau}\right) \cdot (NM)^2 \cdot K^U\right) \quad (39)$$

5.3.4 Webové rozhraní

LITERATURA

- [1] YUNG, Kar W.; LANDECKER, Peter B. a VILLANI, Daniel D. An Analytic Solution for the Force Between Two Magnetic Dipoles. [Online]. *Magnetic and Electrical Separation*. 1998, roč. 9, č. 1, s. 39-52. ISSN 1055-6915. Dostupné z: <https://doi.org/10.1155/1998/79537>. [cit. 2023-12-16].
- [2] CULLITY, B. D. a GRAHAM, C. D. *Introduction to magnetic materials*. Second edition. Hoboken: IEEE Press, [2009]. ISBN 978-0-471-47741-9.
- [3] SERWAY, Raymond A. a JEWETT, John W. Jr. *Physics for scientists and engineers*. 6th ed. Belmont: Thomson-Brooks/Cole, 2004. ISBN 0-534-40842-7.
- [4] YE, Jianhe; ZHAN, Pengfei; ZENG, Jincheng; KUANG, Honglin; DENG, Yongfang et al. Concise magnetic force model for Halbach-type magnet arrays and its application in permanent magnetic guideway optimization. [Online.] *Journal of Magnetism and Magnetic Materials*. 2023, roč. 587. ISSN 03048853. Dostupné z: <https://doi.org/10.1016/j.jmmm.2023.171301>. [cit. 2023-12-16].
- [5] NATIONAL INSTITUTE OF STANDARDS AND TECHNOLOGY. *Standard Uncertainty and Relative Standard Uncertainty* [online]. [cit. 2023-12-16]. Dostupné z: <https://physics.nist.gov/cgi-bin/cuu/Info/Constants/definitions.html>
- [6] Jasper. *Shorthand error notation (with brackets) accros decimal point [duplicate]* [online]. [cit. 2023-12-16]. Dostupné z: <https://physics.stackexchange.com/questions/445141/shorthand-error-notation-with-brackets-accros-decimal-point>
- [7] *Turnaj mladých fyziků* [online]. [cit. 2023-12-16]. Dostupné z: <https://tmf.fzu.cz/tasks.php?y>
- [8] *Neodymium Magnet Grades* [online]. [cit. 2023-12-16]. Dostupné z: <https://totalelement.com/blogs/about-neodymium-magnets/neodymium-rare-earth-magnet-grades>
- [9] REICHL, Jaroslav a Martin VŠETIČKA. *Fyzické kyvadlo* [online]. [cit. 2023-12-16]. Dostupné z: <http://fyzika.jreichl.com/main.article/view/206-fyzicke-kyvadlo>

- [10] VAN ROSSUM, Guido, Drake VAN ROSSUM a L. FRED. *Python 3 Reference Manual*. Scotts Valley, CA: CreateSpace, 2009. ISBN 1441412697.
- [11] VIRTANEN, Pauli. SciPy 1.0: Fundamental Algorithms for Scientific Computing in Python. *Nature Methods*. 2020(17), 261-272.
- [12] HARRIS, Charles R. Array programming with NumPy. *Nature*. 2020(585), 357–362.
- [13] HUNTER, John D. Matplotlib: A 2D graphics environment. *Computing in science & engineering*. 2007, 9(3), 90-95.
- [14] VAN ROSSUM, Guido. *The Python Library Reference, release 3.8.2*. Python Software Foundation, 2020.
- [15] STAACKS, S; HÜTZ, S; HEINKE, H a STAMPFER, C. Advanced tools for smartphone-based experiments: phyphox. Online. *Physics Education*. 2018, roč. 53, č. 4. ISSN 0031-9120. Dostupné z: <https://doi.org/10.1088/1361-6552/aac05e>. [cit. 2023-12-17].
- [16] SHAFRANOVICH, Yakov. Common format and MIME type for comma-separated values (CSV) files. *RFC 4180, October*. 2005.
- [17] ALLAIN, Rhett. Let's Explore the Physics of Rotational Motion With a Fidget Spinner. *WIRED* [online]. 2017, **2017**, 1-1 [cit. 2023-12-19]. Dostupné z: <https://www.wired.com/2017/05/physics-of-a-fidget-spinner/>
- [18] STEWART, Robinson. *Simulation – The practice of model development and use*. 1. John Wiley, 2004. ISBN 978-0-470-84772-5.
- [19] PRESS, William H. *Numerical recipes: the art of scientific computing*. 3rd ed. Cambridge: Cambridge University Press, 2007. ISBN 978-0-521-88068-8.
- [20] ISERLES, A. *A first course in the numerical analysis of differential equations*. Cambridge: Cambridge University Press, 1996. ISBN 978-0-521-55655-2.
- [21] PCC, Ben. WIKIMEDIA FOUNDATION. *List of Runge–Kutta methods* [online]. 2007, 2023-12-20 [cit. 2023-12-22]. Dostupné z: https://en.wikipedia.org/wiki/Runge–Kutta_methods
- [22] FLANAGAN. *JavaScript: the definitive guide*. O'Reilly Media, 2006.
- [23] PEZOA, Felipe; REUTTER, Juan L.; SUAREZ, Fernando; UGARTE, Martín a VRGOČ, Domagoj. Foundations of JSON Schema. Online. In: *Proceedings of the 25th International Conference on World Wide Web*. Republic and Canton of Geneva, Switzerland: International World Wide Web Conferences Steering Committee, 2016, s. 263-273. ISBN 9781450341431. Dostupné z: <https://doi.org/10.1145/2872427.2883029>. [cit. 2023-12-22].

-
- [24] PEREIRA, Caio Ribeiro a PEREIRA, Caio Ribeiro. Introduction to Node.js. Online. In: *Building APIs with Node.js*. Berkeley, CA: Apress, 2016, s. 1-3. ISBN 978-1-4842-2441-0. Dostupné z: https://doi.org/10.1007/978-1-4842-2442-7_1. [cit. 2023-12-22].
- [25] GANSSLE, Jack. IEEE 754 Floating Point Numbers. Online. In: *The Firmware Handbook*. Elsevier, 2004, s. 203-205. ISBN 9780750676069. Dostupné z: <https://doi.org/10.1016/B978-075067606-9/50019-9>. [cit. 2023-12-22].

SEZNAM OBRÁZKŮ

1	Spinner osazeným neodymovými magnety	5
2	Tři interagující spinnery	5
3	Tři námi vyhranění orientace magnetů	6
4	Ilustrace spinneru společně s vyznačenými rozměry	9
5	Ilustrace aparatury pro měření frekvence kmitů spinneru	10
6	Nasnímaný průběh magnetické indukce v čase pro spinnerové kyvadlo . . .	10
7	Nasnímaný průběh magnetické indukce v čase pro účely měření remanence	14
8	Závislost magnetické indukce na vzdálenosti	15
9	Závislost magnetické síly na vzdálenosti	15
10	Souhrnný graf všech měření remanence	16
11	Ilustrace aparatury pro měření přibližné úhlové rychlosti spinneru	21
12	Ilustrace fungování algoritmu pro hledání peaků	21
13	Příklad grafu měřeného průběhu ω v t s $\beta \neq 0$	24
14	Příklad grafu měřeného průběhu ω v t s $\beta = 0$	24
15	Příklad grafu měřeného průběhu ω v t s $\beta \neq 0$ v magnetickém poli	25
16	Příklad grafu měřeného průběhu ω v t s $\beta = 0$ v magnetickém poli	25

SEZNAM TABULEK

1	Nomenklatura	4
2	Směrové vektory pro různé konfigurace	7
3	Zápis obecné Butcherovy tabulky pro RK metodu s . stupně	28
4	Butcherova tabulka Eulerovy metody	28
5	Butcherova tabulka metody středního bodu	28
6	Butcherova tabulka Heunovy metody	28
7	Butcherova tabulka Ralstonovy metody	28
8	Butcherova tabulka obecné metody 2. stupně	28
9	Butcherova tabulka Simpsonova pravidla $3/8$	29
10	Butcherova tabulka RK4	29
11	Butcherova tabulka Ralstonovy metody 4. stupně	29
12	Výpis vlastností třídy <code>spinner</code>	31

SEZNAM ÚSTŘIŽKŮ

1	Kód k analyzování spinnerového kyvadla	12
2	Kód k určení průměrné hodnoty magnetického pole a odchylek	13
3	Kód k hledání pozic peaků	22
4	Pokračování kódu 3 - výpočet úhlové rychlosti pomocí konvoluce	23

PŘÍLOHY

1. Videozáznam interakce nehybného a pomalého spinneru **VID1**
2. Videozáznam interakce nehybného a rychláho spinneru **VID2**
3. Videozáznam interakce 3 spinnerů **VID3**