Лабораторная работа №4. Модель гармонических колебаний

Дисциплина: Математическое моделирование

Ганина Т. С.

28 марта 2025

Группа НФИбд-01-22

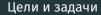
Российский университет дружбы народов, Москва, Россия



Докладчик

- Ганина Таисия Сергеевна
- Студентка Зго курса, группа НФИбд-01-22
- Фундаментальная информатика и информационные технологии
- Российский университет дружбы народов
- · Ссылка на репозиторий гитхаба tsganina

Вводная часть



Построить математическую модель гармонического осциллятора.

Задание

Вариант № 20

Постройте фазовый портрет гармонического осциллятора и решение уравнения гармонического осциллятора для следующих случаев

- 1. Колебания гармонического осциллятора без затуханий и без действий внешней силы $\ddot{x}+0.8x=0$
- 2. Колебания гармонического осциллятора с затуханием и без действий внешней силы $\ddot{x}+0.8\dot{x}+0.4x=0$
- 3. Колебания гармонического осциллятора с затуханием и под действием внешней силы $\ddot{x} + \dot{x} + 5x = \cos{(5t)}$

На интервале $\,t\in \! \left[0;\, 41
ight]$ (шаг 0.05) с начальными условиями $\,x_{\!\scriptscriptstyle 0} = 0.4, y_{\!\scriptscriptstyle 0} = 0.3\,$

Рис. 1: Задание

Выполнение работы

```
using Differential Equations, Plots
function f1(u, p, t)
    x, y = u
    g, w = p
    dx = v
    dv = -g .*v - w^2 .*x
    return [dx, dy]
end
p1 = [0.0.8]
tspan = (0, 41)
u1 = [0.4. 0.3]
problem1 = ODEProblem(f1, u1, tspan, p1)
sol1 = solve(problem1, Tsit5(), saveat = 0.05)
```

5/19

```
# Визуализация результатов
plot(sol1.
    title = "Колебания гармонического осциллятора
    \п без затуханий и без действий
    \n внешней силы". label = ["x" "v"].
    xaxis = "Время моделирования",
    linewidth = 2. legend = :right)
plot(sol1. idxs = (1.2).
    title = "Фазовый портрет".
    xaxis = "x". vaxis = "v".
    label = "зависимость x от v")
```

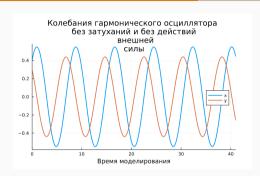


Рис. 2: Колебания гармонического осциллятора без затуханий и без действий внешней силы

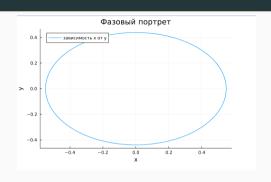


Рис. 3: Фазовый портрет для модели колебаний гармонического осциллятора без затуханий и без действий внешней силы

```
model mathmod4 1
  parameter Real g = 0;
  parameter Real w = 0.8;
  parameter Real x0 = 0.4:
  parameter Real v0 = 0.3:
  Real x(start=x0);
  Real v(start=v0);
equation
    der(x) = v:
    der(v) = -g .*v - w^2 .*x:
end mathmod4 1;
```

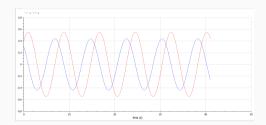


Рис. 4: Колебания гармонического осциллятора без затуханий и без действий внешней силы, OpenModelica

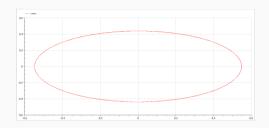


Рис. 5: Фазовый портрет для модели колебаний гармонического осциллятора без затуханий и без действий внешней силы, OpenModelica

```
function f2(u, p, t)
    x, y = u
    g \cdot w = p
    dx = v
    dv = -g .*v - w^2 .*x
    return [dx, dy]
end
p2 = [0.8. 0.4]
tspan = (0.41)
u2 = [0.4. 0.3]
problem2 = ODEProblem(f2, u2, tspan, p2)
sol2 = solve(problem2, Tsit5(), saveat = 0.05)
```

```
# Визуализация результатов
plot(sol2.
    title = "Колебания гармонического осциллятора
    \n с затуханием и без действий
    \n внешней силы". label = ["x" "v"].
    xaxis = "Время моделирования",
    linewidth = 2, legend = :right)
plot(sol2, idxs = (1.2).
    title = "Фазовый портрет",
    xaxis = "x". vaxis = "v".
    label = "зависимость x от v")
```

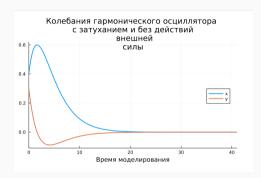


Рис. 6: Колебания гармонического осциллятора с затуханием и без действий внешней силы

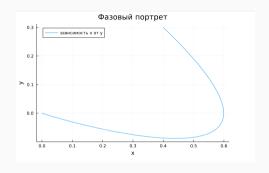


Рис. 7: Фазовый портрет для модели колебаний гармонического осциллятора с затуханием и без действий внешней силы

```
model mathmod4 2
  parameter Real g = 0.8;
  parameter Real w = 0.4;
  parameter Real x0 = 0.4;
  parameter Real y0 = 0.3;
  Real x(start=x0);
  Real v(start=v0):
equation
    der(x) = v;
    der(v) = -g .*v - w^2 .*x:
end mathmod4_2;
```

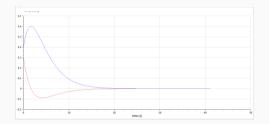


Рис. 8: Колебания гармонического осциллятора с затуханием и без действий внешней силы, OpenModelica

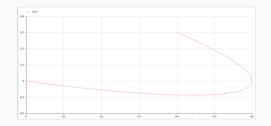


Рис. 9: Фазовый портрет для модели колебаний гармонического осциллятора с затуханием и без действий внешней силы, OpenModelica

```
f(t) = \cos(5*t)
function f3(u, p, t)
    x, y = u
    g, w = p
    dx = v
    dy = -g .*y - w^2 .*x + f(t)
    return [dx, dy]
end
p3 = [1, 5]
tspan = (0, 41)
u3 = [0.4, 0.3]
problem3 = ODEProblem(f3, u3, tspan, p3)
```

15/19

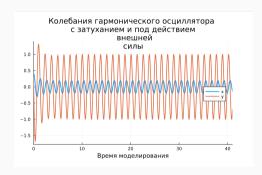


Рис. 10: Колебания гармонического осциллятора с затуханием и под действием внешней силы

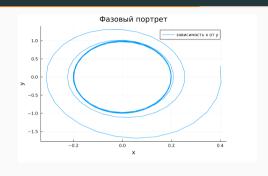


Рис. 11: Фазовый портрет для модели колебаний гармонического осциллятора с затуханием и под действием внешней силы

```
model mathmod4 3
  parameter Real g = 1;
  parameter Real w = 5;
  parameter Real x0 = 0.4:
  parameter Real v0 = 0.3:
  Real x(start=x0);
  Real v(start=v0);
equation
  der(x) = v:
  der(y) = -g .*y - w^2 .*x + cos(5*time);
end mathmod4 3;
```

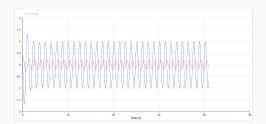


Рис. 12: Колебания гармонического осциллятора с затуханием и под действием внешней силы, OpenModelica

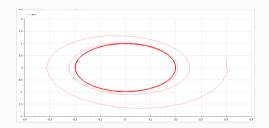


Рис. 13: Фазовый портрет для модели колебаний гармонического осциллятора с затуханием и под действием внешней силы, OpenModelica

Результаты



В процессе выполнения данной лабораторной работы я построила математическую модель гармонического осциллятора.