

Αυτόματες Εξισώσεις

Ορισμός:

Αυτόματη εξίσωση ή βιολογία λέγεται η εξίσωση για οποία η ανεξάρτητη μεταβλητή δεν εμφανίζεται σε κανένα όρο.

(IX)

- Η εξίσωση της αλυσίδας φασματικής ταξινόμησης  $\ddot{x} + \omega^2 x = 0$  είναι αυτόματη ενώ η  $\ddot{x} + \omega^2 x = f_0 \sin(t)$  δεν είναι.

Επιπλέον για εξισώσεις τύπου  $\ddot{x} = f(x, \dot{x}, t)$  ένας προκείμενος τρόπος να τα λύσει το Newton και ειδικότερα για  $\ddot{x} = f(x, \dot{x})$  για τις οποίες τα εμπόδια λήξης

- ισορροπίας είναι  $f(x, 0) = 0$

(X)

Η εξίσωση  $\ddot{x} = (1-x^2) + x\dot{x}$  έχει δύο εμπόδια ισορροπίας τα  $1-x^2=0 \Rightarrow \begin{cases} x=1 \\ x=-1 \end{cases}$

και θέτω  $y = \dot{x} \Rightarrow \begin{cases} \dot{y} = y \\ \dot{x} = (1-x^2) + yx \end{cases}$

Λύση:

$\frac{dy}{dx} = \frac{(1-x^2)+yx}{y}$  τὸν νόμο α τῆς αἰτίας ἀποδείκνυται  
στὸ χρόνο τῆς ἀίσεως.

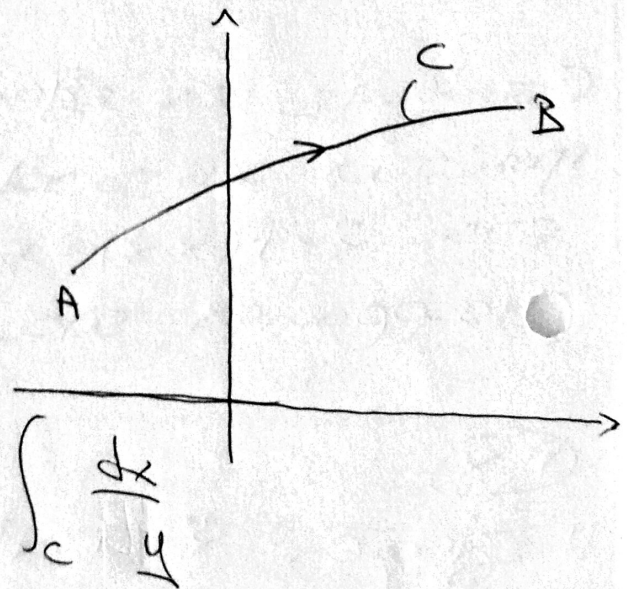
Παρατηρήσεις

- 1) Τα σφαιρὰ ἰσορροπία στὸν ἀεριστὸ χρόνο ἀποδείκνυται  
πᾶντὲς εἰς ἀπὸ τὸν αἰθῆρα
- 2) Οἱ κινήσεις κεντρικὲς εἰς ἀεριστὸ διασποράται  
καταστάσει αὐτῶν τῆς αἰτίας αὐτῶν τῶν σφαιρὰ  
ἰσορροπία τῶν ἀποδείκνυται ἀπὸ κινήσεις κεντρικὲς  
εἰς ἀεριστὸν.

Χρόνος μεταβολῆς:

Ἐπισημαστέ εἰς χρόνο  
τῆς ἀίσεως αὐτῶν τῶν  
τῶν μεταβολῆς ἀπὸ τὸ  
σφαιρὰ A εἰς B

Ἀπὸ τὸν χρόνο μεταβολῆς



$$T_{AB} = \int_C dt = \int_C \frac{\dot{x}}{x} dt = \int_C \frac{\dot{x} dt}{\dot{x}} = \int_C \frac{dx}{\dot{x}}$$

# Παραδείγματα

Οι εξισώσεις 
$$\begin{cases} \ddot{x} + \omega^2 x = 0 \\ \ddot{x} - \omega^2 x = 0 \end{cases}$$

Η εξίσωση  $\ddot{x} + \omega^2 x = 0$ , αντιστοιχεί σε ταλαντώσεις με δοσμένο χρόνο ελατήριος του λωρίδας  $(\dot{x})^2 + \omega^2 x^2 = C$

Για την εξίσωση  $\ddot{x} = \omega^2 x$

•  $\dot{x} = y \Rightarrow \begin{cases} \dot{x} = y \\ \dot{y} = \omega^2 x \end{cases}$

Το σταθερό σημείο είναι το  $x=y=0$

• Για  $\frac{dy}{dx} = \frac{\omega^2 x}{y} \Rightarrow y dy = \omega^2 x dx \Rightarrow$

$$y dy - \omega^2 x dx = 0 \Rightarrow \frac{y^2}{2} - \omega^2 \frac{x^2}{2} = C$$

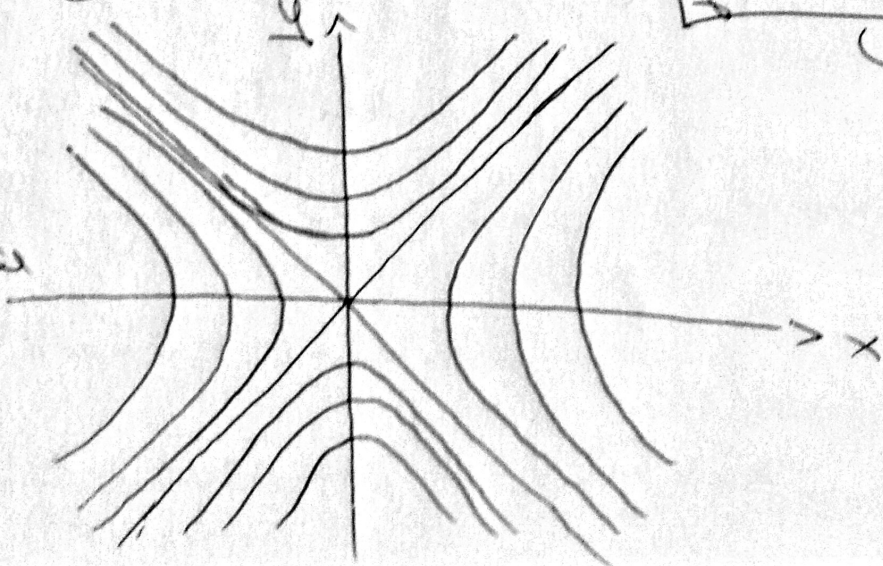
• Για  $t=0$ ,  $y = v_0 = (\dot{x}(0))$   
 $x = x_0$

$$C = \frac{1}{2} v_0^2 - \frac{1}{2} \omega^2 x_0^2 \text{ και τελικά}$$

$$\boxed{y^2 - \omega^2 x^2 = 2C}$$

↳ υπερβολές

δοσμένο  
Σύστημα



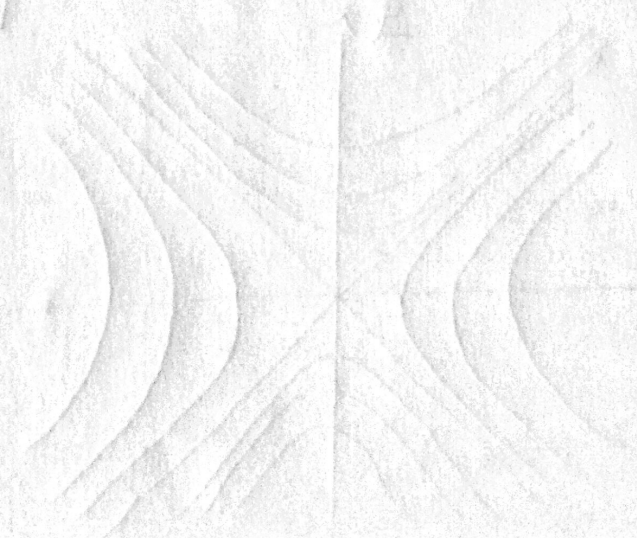
Παρατήρηση

Το φασμα διασπαστεί ενα Ορθογώνιο διαδοχικά  
 από αυτό της οριζόντιας ταξινόμησης. Το οπτικό  
 $(x, y) = (0, 0)$  (Οπτικό κέντρο) είναι οριζόντιο  
 γιατί όλες οι διαδοχικές γραμμές ανατακτοποιούνται  
 από αυτό. Κατά από τις διαδοχικές γραμμές  
 εκτός από τις οριζόντιες δεν παύει από το  
 οπτικό (0,0), συνάδει το οπτικό οπτικό δε  
 υπάρχει ταξινόμηση το και υπάρχει βέβαια το  
 δε είναι ποτέ (σε κάποια άλλη οριζόντια οριζόντια)  
 τα ίδια βέβαια και τα ίδια ταξινόμηση.

Άσκηση

Να βρεθεί ο φασματικός τύπος της εξίσωσης  $\ddot{x} - \omega^2 x = 0$  είναι  
 ανεξάρτητες λύσεις της εξίσωσης.

Παρατηρείται πως ότι και να είναι υπάρχει μια κοινή  
 η οποία διασπαστεί στο χώρο. Η κοινή  
 $(\dot{x})^2 - \omega^2 x^2 = 2E$  παραμένει αναλλοίωτη στο χώρο  
 έτσι και από το οπτικό οπτικό δε ελαττώσει  
 ταξινόμηση.



Διασπρίσιμα συστήματα (conservative systems)

Έχουμε ήδη συζητήσει την εξίσωση του Νεύτωνα με την διασπρίση της ενέργειας. Και φαίνεται τα δύο είναι ισοδύναμα. Προκύπτουν όμως από αυτή τα ισοδύναμα δύο εξισώσεις:

- 1) Μπορεί να κεντρίσουμε τον κίνηση ενός υλικού σωματίου από το ενεργειακό και πάλι;
- 2) Σε ποια δύσκολη είναι κατασκευάζοντας τα σωματίδια ισοδύναμα ~~τα~~ συστήματα σε αυτά υπάρχουν;

Θέλουμε την διασπρίση της ενέργειας

$$\frac{1}{2} m(x) (\dot{x})^2 + V(x) = E$$

και θέλουμε επίσης ότι η μάζα μεταβάλλεται ως  $m = m(x)$ .

Αν η E είναι σταθερή τότε απαραίτητος το σύστημα διασπρίει την ενέργεια του.

Σε ποια κίνηση κίνησης αντίστασει αυτή η ενέργεια? (αποδοτικότητα κίνησης)

Παραγωγίζω την εξίσωση:

$$\frac{1}{2} m'(x) (\dot{x})^2 + \frac{1}{2} m(x) \ddot{x} + V'(x) = 0, \text{ όπου } m' = \frac{dm}{dx}, \dot{x} = \frac{dx}{dt}$$

$$\Rightarrow \frac{1}{2} m' (\dot{x})^2 + m \ddot{x} + V'(x) = 0$$

Θέλω:  $\frac{du}{dx} = \sqrt{m(x)} \Leftrightarrow u = \int \sqrt{m(x)} dx$

$$\frac{du}{dt} = \frac{du}{dx} \frac{dx}{dt} = u' \dot{x} = \sqrt{m} \ddot{x}$$

$$\frac{dm}{dt} = \frac{dm}{dx} \frac{dx}{dt} = m' \dot{x}$$

$$\frac{d^2 u}{dt^2} = \frac{dm}{dt} \dot{x} + \sqrt{m} \ddot{x} = \frac{m'}{2\sqrt{m}} (\dot{x})^2 + \sqrt{m} \ddot{x}$$

$$\Rightarrow \frac{d^2 u}{dt^2} = \frac{1}{\sqrt{m}} \left[ \frac{1}{2} m' (\dot{x})^2 + m \ddot{x} \right]$$

Οριστε ελάττω:

$$\frac{1}{2} m' (\dot{x})^2 + m \ddot{x} + V'(x) = 0$$

$$\Rightarrow \sqrt{m} \ddot{u} + \underbrace{V'(x)} = 0$$

$$\frac{dy}{dx} = \frac{dy}{du} \frac{du}{dx} = \sqrt{m} \frac{dy}{du}$$

$$\Rightarrow \underline{\text{Αντικαθιστώντας}}: \sqrt{m} \ddot{u} + \sqrt{m} V'(u) = 0$$

$$\Rightarrow \boxed{\ddot{u} + V'(u) = 0}$$

Θεωρούμε  $F(u) = - \frac{dy}{du}$  και άρα  $\boxed{\ddot{u} = F(u)}$  νόμος

Newton

Αν  $\ddot{u} + V'(u) = 0 \Rightarrow \frac{1}{2} (\dot{u})^2 + V(u) = E$  σταθερή  
 και συνθήκες κ άρα θα μπορούσε να έλθει ένα  
 διωνυμικό σύστημα είναι  $\ddot{x} = F(x)$

Ευαρίζοντας:

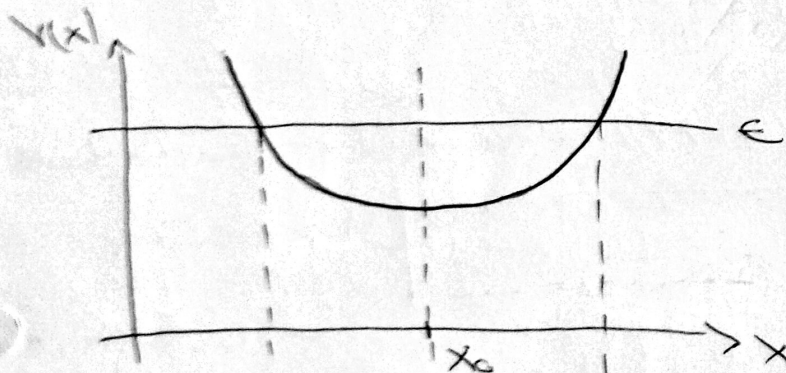
$$Y(x) = \int f(x) dx \quad \text{ή} \quad F(x) = \frac{dY}{dx}$$

Τα καλύτερα ισορροπίες είναι οι άκρες:

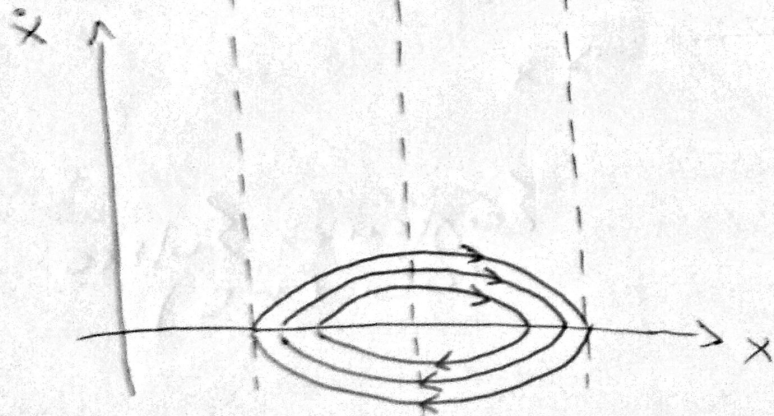
$$F(x) = - \frac{dY}{dx} = 0$$

Τα διαχωριστικά φάση ταυτοποιούνται από την  
 $\frac{1}{2}(\dot{x})^2 + V(x) = E \quad \text{ή} \quad \dot{x} = \pm \sqrt{2(E - V(x))}$

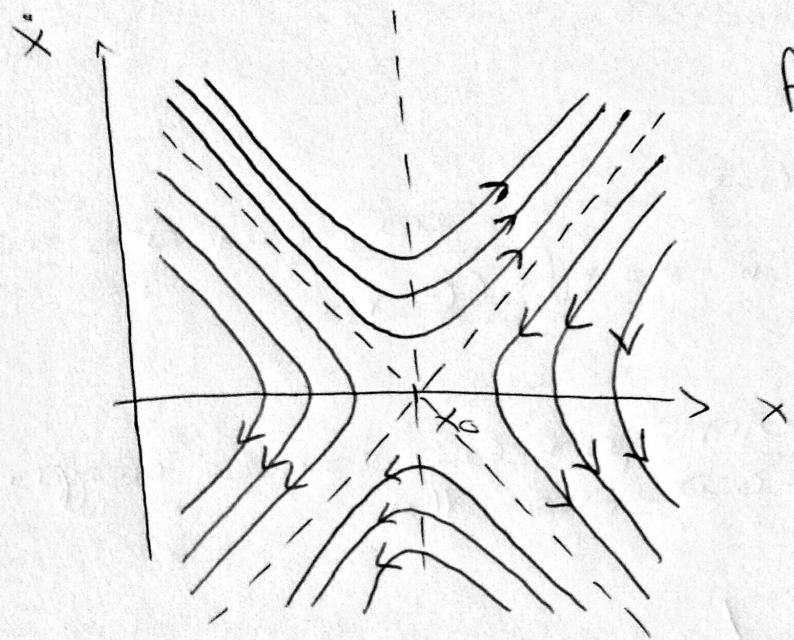
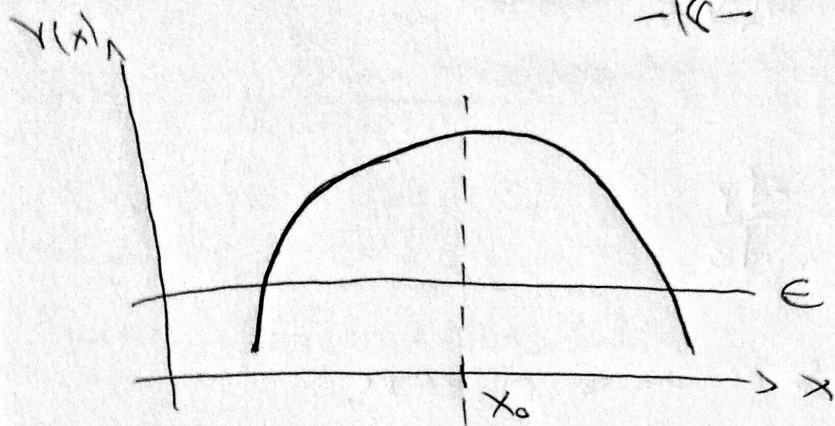
και γίνεται με αυτόν τρόπο συνδεμένο διαχωριστικά φάση και διαφάνει  $V(x)$ .



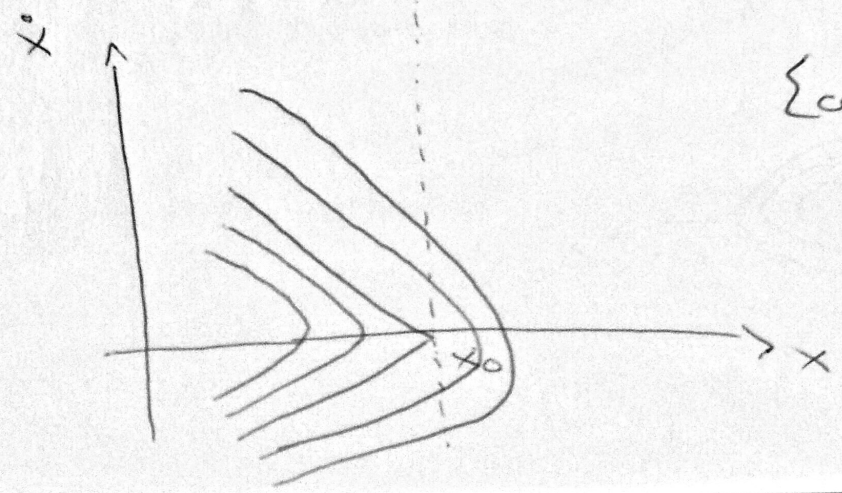
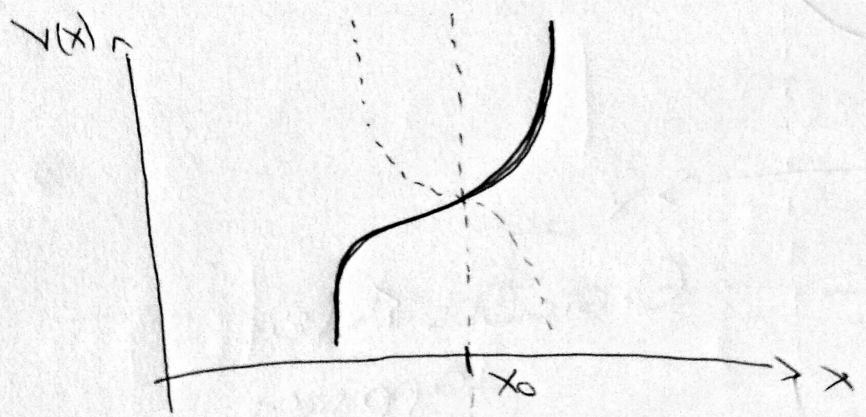
Ευσταθής Έκείνο  
Ισορροπίας



-18-



Ασταθές Σημείο  
Ισορροπίας



Σταθμάς Σημείο  
(ασταθές)



Διερεύνηση θέσεων και θέσεων

Υποθέτουμε ότι  $\ddot{x} = f(x)$  αντιστοιχεί στο 2-όλο  
το μέγεθος  $x$   $f(x)$  το οποίο τα στοιχεία  
που αντιστοιχούν στο  $x$  και  $f(x)$ . Τότε:

(1) Αν η  $f(x)$  αλλάζει πρόσημο από θετικό σε  
αρνητικό περίπου από το σημείο ισορροπίας  
το σύστημα είναι ασταθές και το σύστημα  
επιτελεί τα δεικνύει.

(2) Αν η  $f(x)$  αλλάζει πρόσημο από αρνητικό σε  
θετικό, το σύστημα είναι ασταθές.

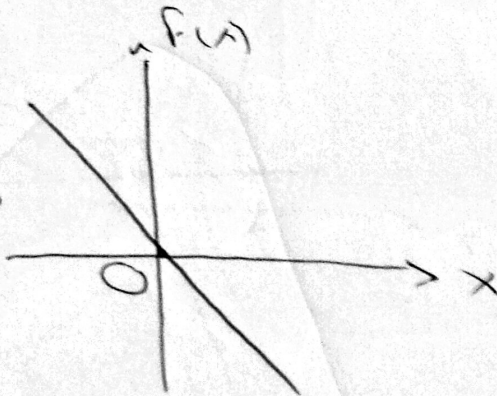
Παράδειγμα:

$\ddot{x} + \omega^2 x = 0 \Rightarrow \ddot{x} = -\omega^2 x = f(x)$

Το σύστημα ισορροπίας είναι  $x=0$

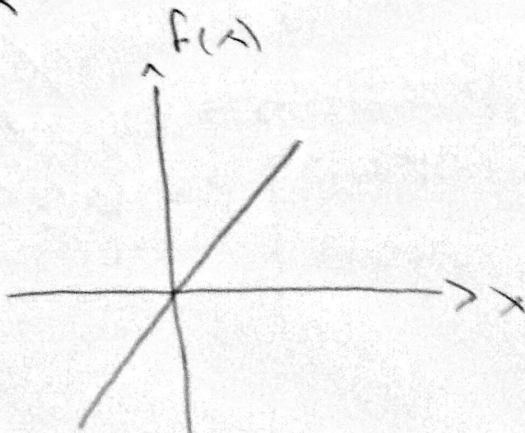
$f(x) = -\omega^2 x$

•  $\omega^2$  ασταθές σύστημα



απόδειξη  $f(x) = \omega^2 x$

ασταθές σύστημα



Integration:

$\ddot{x} = x^3 - x$  ← notwendigste Ke  $\dot{x}$  der ODE-Lösung:

$$\frac{(\dot{x})^2}{2} = \frac{x^4}{4} - \frac{x^3}{2} + C \Rightarrow \boxed{(\dot{x})^2 + \left(x^2 - \frac{x^4}{2}\right) = 2C}$$

$$V(x) = -\int f(x) dx = \int (x - x^3) dx = \frac{x^2}{2} - \frac{x^4}{4}$$

Σf der Lagepunkte:

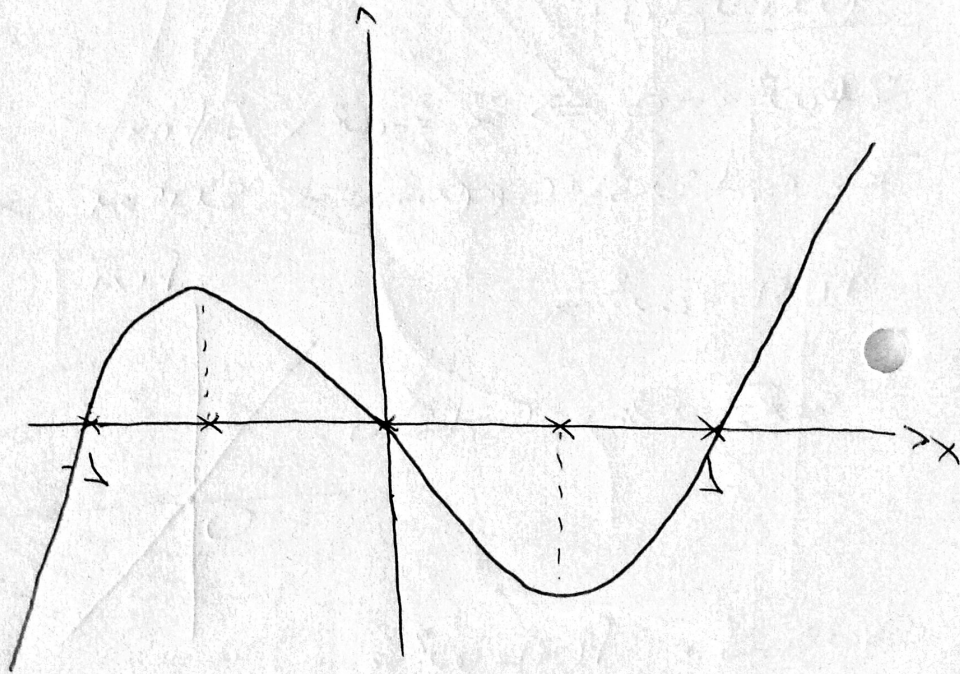
$$f(x) = 0 \Rightarrow x^3 - x = 0 \Rightarrow \begin{cases} x = -1 \text{ abwärts} \\ x = 0 \text{ umkehrbar} \\ x = 1 \text{ abwärts} \end{cases}$$

Energiekurve:

$$f(x) = x^3 - x$$

$$f'(x) = 3x^2 - 1$$

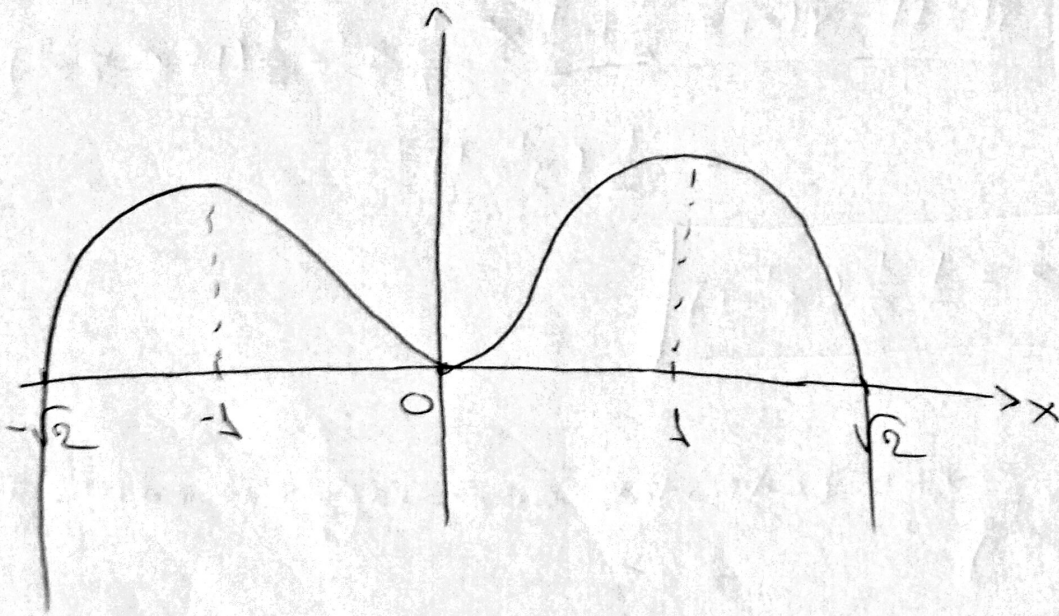
$$f''(x) = 6x$$



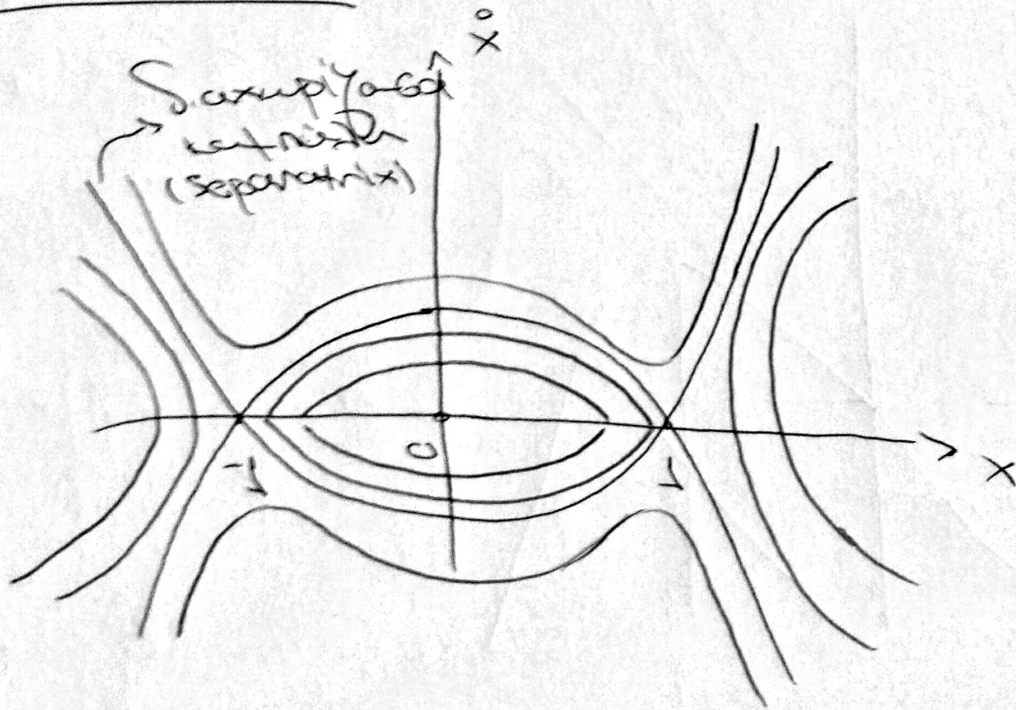
-21-

$$V(x) = \frac{1}{4}(2x^2 - x^4)$$

$$V'(x) = \frac{1}{4}(4x - 4x^3) = (x - x^3)$$



buskas tipos.



0, S. atvpijasa centras atvpijasa centras:

$$(x)^\cdot{}^2 = E - V(x), \quad E = V(x) \Rightarrow \begin{cases} E = V(0) = 0 \\ E = V(\pm 1) = \frac{1}{4} \end{cases}$$

Aufgabe 5

(a)  $(\dot{x})^2 = \gamma(0) - \gamma(x) = \frac{1}{4}x^4 - \frac{1}{2}x^2 = \frac{1}{4}x^2(x^2 - 2)$

(b)  $(\dot{x})^2 = \gamma(=1) - \gamma(x) = \frac{1}{4} + \frac{1}{4}x^4 - \frac{1}{2}x^2 = \frac{1}{4}(1 + x^4 - 2x^2)$   
 $= \frac{1}{4}(x^2 - 1)^2$

Aber  $\dot{x} = \pm \frac{1}{2}(x^2 - 1)$

(a) Separation der Variablen und Integration ergibt die  
Lösung