

30/04/2018

ΜΙΓΑΔΙΚΕΣ ΙΔΙΟΤΗΤΕΣ

ΠΑΡΑΔΕΙΓΜΑ:

$$\ddot{x} + \dot{x} + x = 0.$$

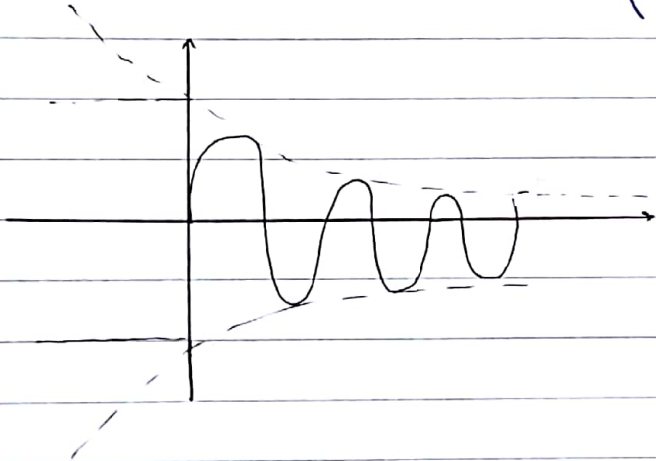
μετατρέπεται ως τριγων.

ισοδυναμίζεται πολυώνυμο

$$p^2 + p + 1 = 0 \Rightarrow p = \frac{-1 \pm \sqrt{-3}}{2} = \frac{-1 \pm i\sqrt{3}}{2}$$

Συνεπώς η λύση είναι της μορφής:

$$e^{pt} = e^{-1/2t + i\sqrt{3}/2t} = e^{-1/2t} \cdot e^{i\sqrt{3}/2t} = e^{-1/2t} \left( \frac{\cos \sqrt{3}t + i \sin \sqrt{3}t}{2} \right)$$



Διάφορα Φαινόμενα:

Έστω ότι οι ρίζες είναι τμηλές

$\lambda = p + iq, \bar{\lambda} = p - iq$  και αντιστοιχούν στα ιδιοδιάνυσματα

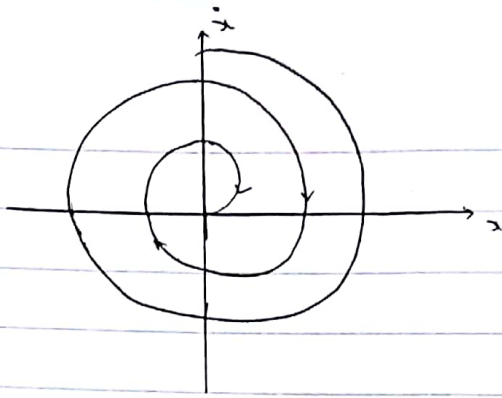
$\vec{v} = \vec{a} + i\vec{b}, \vec{v}^* = \vec{a} - i\vec{b}$ , τότε οι λύσεις είναι της μορφής

$$\vec{x}(t) = e^{pt} \left( \vec{a} \cos qt - \vec{b} \sin qt \right)$$

ή

$$\vec{x}(t) = e^{pt} \left( \vec{b} \cos qt + \vec{a} \sin qt \right)$$

οι λύσεις αυτές στο πεδίο των φάσεων αντιστοιχούν σε σπείρες



► Αν το  $p > 0$  τότε το σημείο  $(0,0)$  είναι πηγή

► Αν το  $p < 0$  τότε το σημείο  $(0,0)$  είναι σημείο εισροής.

► Στην περίπτωση που  $p=0$  είναι αποδοτικές ροσουλές τότε ο κύβος των λύσεων είναι κλειστές ελλείψεις με σταθερά κέντρα.

### Συνοπτικά:

►  $\lambda_1 < \lambda_2 < 0$  ευσταθής κόμβος

►  $\lambda_1 = \lambda_2 < 0$  ευσταθής κόμβος ή σπείρωσης

►  $\lambda_1 < 0 < \lambda_2$  ασταθής σημείο

►  $\lambda_1 = \lambda_2 > 0$  ασταθής κόμβος ή σπείρωσης

►  $\lambda_1 > \lambda_2 > 0$  ασταθής κόμβος

►  $\lambda_1 = \lambda_2 = a \pm ib$  ασταθής σπείρωσης

( $a > 0$ )

( $a < 0$ ) ευσταθής σπείρωσης

►  $\lambda_1, \lambda_2 = \pm ib$  κέντρο ή σπείρωσης.

ΠΑΡΑΔΕΙΓΜΑ: Η εξίσωση:  $w\ddot{x} = -cx - kx + ex^3$

αποτελείτε το ε.σ. για πρόβλημα ελαστικό που υφίσταται σε τριβές αερίων και τέντες.

Η μέθοδος πολλαπλασιασμού με  $i$  και ολοκλήρωση αναζητείται.

γιατί δεν βρούμε τι να κάνω τον όρο  $\int i^2 dt = ?$

Πλααίνισμα: Θέλουμε την ολοκλήρωση του αριστερού τμήματος ως προς  $t$  με μια παράγωγο ως προς  $x$ .

Ανάλυση  $w(x) \cdot i \Rightarrow \frac{dw}{dt} = \frac{dw}{dx} \frac{dx}{dt} = \frac{d^2x}{dt^2} \Rightarrow \ddot{x} = \frac{w'}{w} \dot{x}$

Τελικά:  $w \cdot w' \cdot \dot{x} = -cw - kx + ex^3 \Rightarrow w \cdot w' \cdot \dot{x} = -kx + ex^3$

↑ ορίζω κατά  $t$  την ταχύτητα  $\dot{x}$  εξίσωσης.

► Πως βω το ελεγχόμετο;

Γράφουμε την εξίσωση ως σύστημα, δηλαδή βέως  $y = \dot{x}$

Αρα βω:  $w\ddot{x} = -cx - kx + ex^3 \Leftrightarrow \begin{cases} \dot{x} = y = f(x, y) \\ \dot{y} = -\frac{cx - kx + ex^3}{w} = g(x, y) \end{cases}$

τα σταθερά σημεία:  $\begin{cases} y = 0 \\ -\frac{kx + ex^3}{w} = 0 \Rightarrow \frac{x(-k + ex^2)}{w} = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} y = 0 \\ x = 0 \text{ ή } x^2 = \frac{k}{e} \end{cases}$

↑ (όταν υποθέτουμε ότι  $w \neq 0$ )

Η Ιακωβιανή είναι η:

$$J = \begin{pmatrix} f_x & f_y \\ g_x & g_y \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -\frac{k + 3ex^2}{w} & -c \end{pmatrix}$$

$$J(0,0) = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -\frac{k}{w} & -c \end{pmatrix}, \quad J\left(\pm \sqrt{\frac{k}{e}}, 0\right) = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ \frac{2k}{w} & -c \end{pmatrix}$$

Αρα:

• Στο σημείο  $(0,0)$  οι ιδιοτιμές είναι:  $\lambda = \frac{-c \pm \sqrt{c^2 - 4kw}}{2w}$

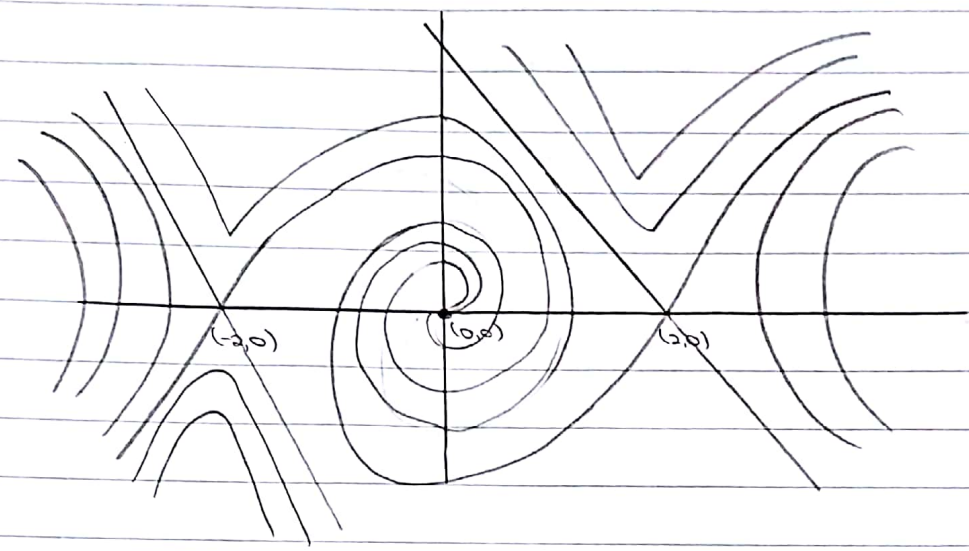
- (i)  $c^2 - 4kw > 0$ , σημείο ευσταθειας
- (ii)  $c^2 - 4kw < 0$ , σημείο ασταθειας.

•  $\left( \pm \sqrt{\frac{k}{b}}, 0 \right)$ :  $\lambda = \frac{-c \pm \sqrt{c^2 + 8kw}}{2w}$

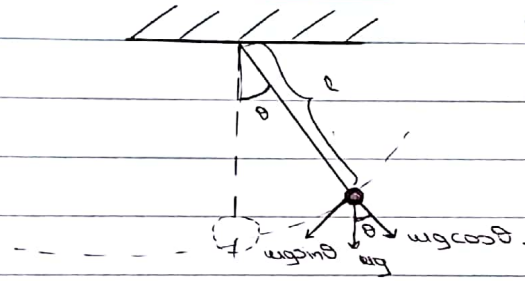
(π.χ)  $w=1, c=2, k=5, b=5/4$

$\lambda_+ > 0, \lambda_- < 0$

Ενώ δύο ασταθή ταλανωτικά σημεία.



Το αμάξι εκκρεμές:



Σε κοινή διαστάσεων κίνηση (πολικές συντεταγμένες)

η επιτάχυνση είναι έφα να είναι:

$$\vec{a} = [\ddot{r} - r\dot{\theta}^2] \hat{r} + [2\dot{r}\dot{\theta} + r\ddot{\theta}] \hat{\theta}$$

$$= a_r \hat{r} + a_{\theta} \hat{\theta}$$

Στη διεύθυνση της κίνησης:  $mg \sin \theta = m \cdot a_{\theta} \Rightarrow 2\dot{r}\dot{\theta} + r\ddot{\theta} = g \sin \theta$

$r = l = \text{σταθερό και αυστηρά } \ddot{\theta} = \frac{g}{l} \sin \theta$

ή θέτουμε  $\omega^2 = \frac{g}{l} > 0, \ddot{\theta} - \omega^2 \sin \theta = 0$

Τόπος των εφίσεων σε κοινή επιπέδου:  $\begin{cases} x=0 \\ \dot{\theta}=0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \dot{x}=0 \\ \dot{\theta} = \omega^2 \sin x \end{cases}$

Αναζητώ τα σταθερά σημεία:  $\begin{cases} y=0 \\ \sin x = 0 \Rightarrow x = k\pi, k=0, \pm 1, \pm 2, \dots \end{cases}$



Η Ιαμβλική είναι:

$$J = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ \omega^2 \cos^2 & 0 \end{pmatrix}$$

και διακρίνουμε τις περιπτώσεις:

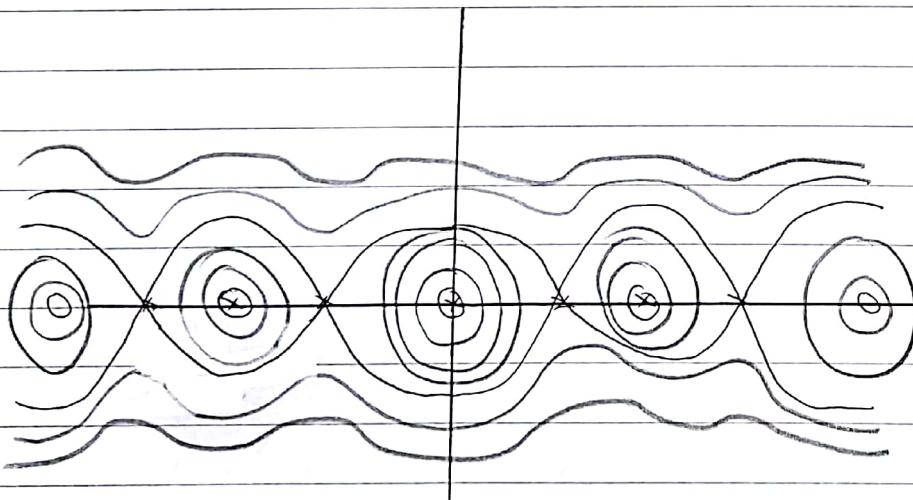
$\blacktriangleright$   $n = άπειρος$  : Αν  $n = 2m$ ,  $\cos(n\pi) = 1$   
 $J(2m\pi, 0) = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ -\omega^2 & 0 \end{pmatrix}$ ,  $\lambda^2 + \omega^2 = 0$ , βαρυσταθία  
 (κέντρα ελαστών  
 ροσίων)

$\blacktriangleright$   $n$  περιτός:  $n = 2m+1$ ,  $\cos(n\pi) = -1$   
 $J(2m+1, 0) = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ \omega^2 & 0 \end{pmatrix}$ ,  $\lambda^2 - \omega^2$  βαρυσταθία ομβία

Μαθηματική Τεχνική:

$$\ddot{\theta} - \omega^2 \sin \theta = 0 \Rightarrow \frac{\dot{\theta}^2}{2} + \omega^2 \cos \theta = E$$

Συμπίεση  $\begin{cases} \theta(0) = \theta_0 & \text{τότε } E = \omega^2 \cos \theta_0 \\ \dot{\theta}(0) = 0 \end{cases}$



## Η λύση της Εξίσωσης:

(αν σκοτώσω να γίνω την εξίσωση του εκπελάσι)

Προσέγγιση:  $\frac{\dot{\theta}^2}{2} + \omega^2 \cos \theta = E = \omega^2 \cos \theta_0 \Rightarrow \dot{\theta}^2 = 2\omega^2 (\cos \theta_0 - \cos \theta)$

$\frac{d\theta}{dt} = \omega \sqrt{2 \cos \theta_0 - \cos \theta} \Rightarrow \frac{d\theta}{\sqrt{2 \cos \theta_0 - \cos \theta}} = \omega \sqrt{2} dt$

$\rightarrow \int_0^{\theta_0} \frac{d\theta}{\sqrt{2 \cos \theta_0 - \cos \theta}} = \int_0^1 \omega \sqrt{2} dt$

Απόπειρα το ολοκλήρωμα να γίνει ελαττωτικό ολοκλήρωμα με τον τρόπο

να υπολογιστεί με μικρό χρόνο.

$$\left\{ \begin{array}{l} \int \frac{1}{\sqrt{1-x}} dx \approx \int \left( \frac{1+x}{2} \right) dx = \dots \\ \text{Ανάπτυξη: } \frac{1}{\sqrt{1-x}} = (1-x)^{-1/2} \approx 1 + \frac{x}{2} + \dots \\ (1+x)^n \approx 1 + nx \text{ - Διωνυμική ανάπτυξη} \end{array} \right.$$

Επομένως, η περίοδος  $T = \frac{2\pi}{\omega} \left[ 1 + \left( \frac{1 \cdot \sin \theta_0}{2} \right)^2 + \left( \frac{1 \cdot 3}{2 \cdot 4} \right)^2 \sin^4(\theta_0/2) + \dots \right]$

Αν γίνει ένα μικρό γωνία (αρκαιότερα)  $\theta_0 \approx 0$  τότε  $T = \frac{2\pi}{\omega}$

Επειδή απλοική ταχύτητα. (αυξάνεται από την αρχική για τα εκπελάσι)