

Ruch chaotyczny wahadła.

Drgania wymuszone wahadła:

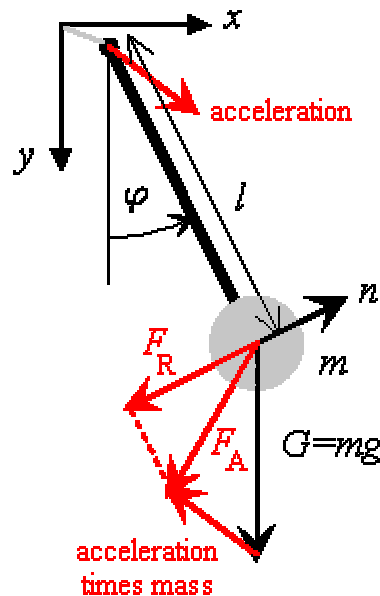
a) Ruch punktu zaczepienia:

siła bezwładności działająca na masę w nieinercyjnym układzie odniesienia związanym z punktem zaczepienia.

b) Periodyczna siła wymuszająca

$$-\ddot{\theta} + \gamma\dot{\theta} + \omega_0^2 \sin \theta = F_0 \cos \omega_D t$$

a).



Całkowita siła działająca na m :

$$F_A = -m \frac{d^2 x_0}{dt^2} e_x + m \left(g - \frac{d^2 y_0}{dt^2} \right) e_y$$

$x_0(t)$, $y_0(t)$ - współrzędne punktu zawieszenia,

e_x , e_y - wersory w kierunku x i y

Siła zwrotna styczna do okręgu o promieniu ℓ , rzut F_A na wektor jednostkowy $n = \cos \varphi e_x - \sin \varphi e_y$:

$$F_R = nF_A = -m \frac{d^2 x_0}{dt^2} \cos \varphi - m \left(g - \frac{d^2 y_0}{dt^2} \right) \sin \varphi$$

Równanie ruchu:

$$\begin{aligned} \frac{d^2 \varphi}{dt^2} + \gamma \frac{d\varphi}{dt} + \omega_0^2 \sin \varphi = & - \frac{d^2}{dt^2} \left(\frac{x_0}{\ell} \right) \cos \varphi + \\ & + \frac{d^2}{dt^2} \left(\frac{y_0}{\ell} \right) \sin \varphi \end{aligned}$$

Ruch poziomy:

$$x_0 = A \cos \omega_D t$$

$$y_0 = 0$$

$$\frac{d^2 \varphi}{dt^2} + \gamma \frac{d\varphi}{dt} + \omega_0^2 \sin \varphi = a \cos \omega_D t \cos \varphi$$

Ruch pionowy:

$$x_0 = 0$$

$$y_0 = A \cos \omega_D t$$

$$\frac{d^2 \varphi}{dt^2} + \gamma \frac{d\varphi}{dt} + \omega_0^2 \sin \varphi = -a \cos \omega_D t \sin \varphi$$

Ruch obrotowy:

$$x_0 = A \sin \omega_D t; \quad y_0 = A \cos \omega_D t$$

$$\frac{d^2 \varphi}{dt^2} + \gamma \frac{d\varphi}{dt} + \omega_0^2 \sin \varphi = a \sin(\omega_D t - \varphi)$$

$$a = \omega^2 A / \ell$$

b)

Dla siły wymuszającej $F_0 \cos \omega_D t$:

$$\frac{d^2 \theta}{dt^2} + \frac{1}{Q} \frac{d\theta}{dt} + \sin \theta = a \cos \omega_D t$$

Inaczej:

$$\begin{cases} \frac{d\omega}{dt} = -\frac{1}{Q} \omega - \sin \theta + a \cos \varphi \\ \frac{d\theta}{dt} = \omega \\ \frac{d\varphi}{dt} = \omega_D \end{cases}$$

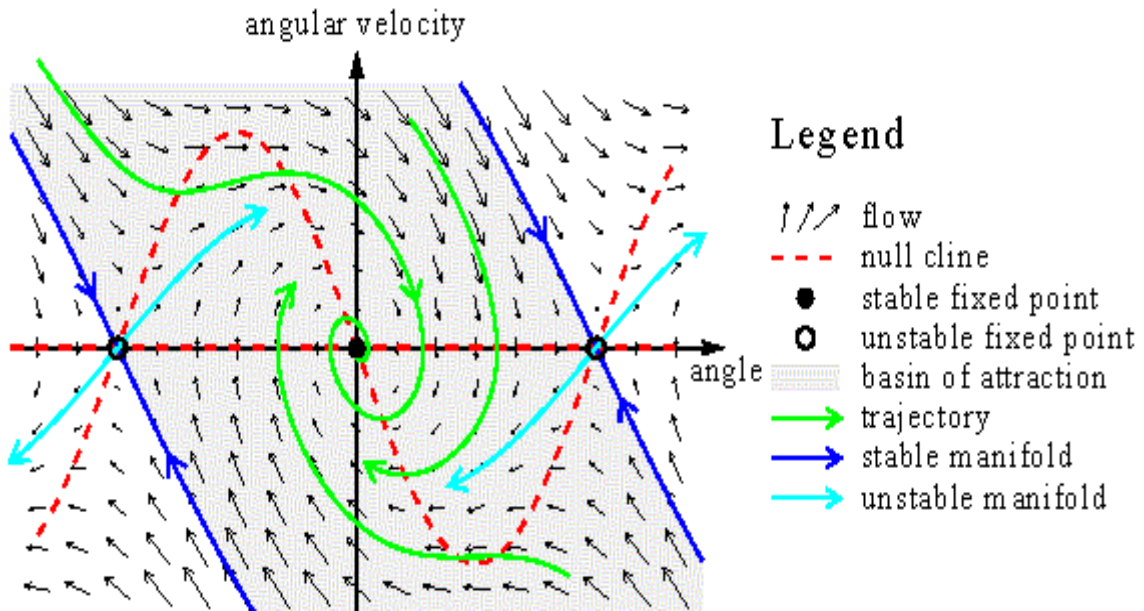
- więcej niż dwie zmienne dynamiczne
- nieliniowe sprzężenie zmiennych



W zależności od parametrów oscylacje okresowe z częstością siły wymuszającej, występowanie drgań harmonicznym i subharmonicznym, ruch chaotyczny.

Przestrzeń fazowa:

Możliwe stany układu. Każdy punkt odpowiada jednemu stanowi.



Trajektoria: rozwiązanie równania ruchu. Krzywa w przestrzeni fazowej sparametryzowana zmienną czasową.

Trajektorie fazowe:

- trajektorie nie przecinają się,
- dla układu zachowawczego pole powierzchni nie zmieni się.

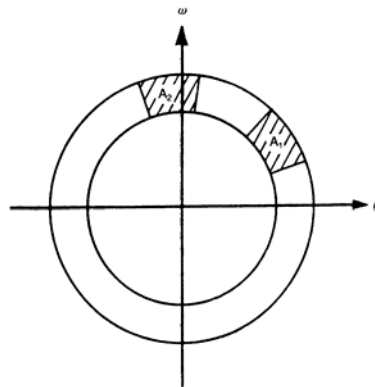
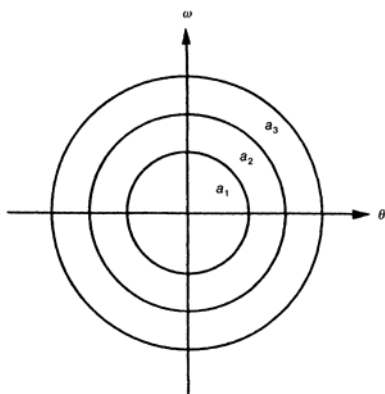
Np. wahadło swobodne w przybliżeniu liniowym:

$$\frac{d^2\theta}{dt^2} + \theta = 0$$

Niech $\omega \equiv \frac{d\theta}{dt}$

$$\begin{cases} \frac{d\omega}{dt} = -\theta \\ \frac{d\theta}{dt} = \omega \end{cases}$$

$$\theta = a_i \sin \omega t ; \quad \omega = a_i \cos \omega t$$



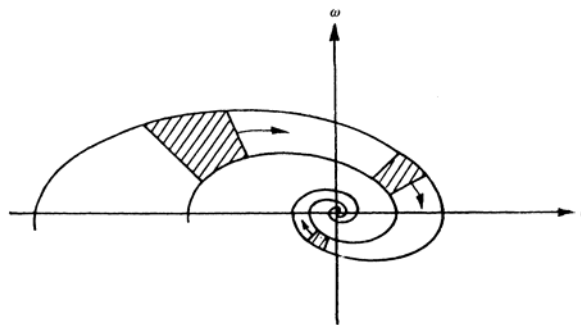
Wahadło tłumione w przybliżeniu liniowym:

$$\frac{d^2\theta}{dt^2} + \frac{d\theta}{dt} + \theta = 0$$

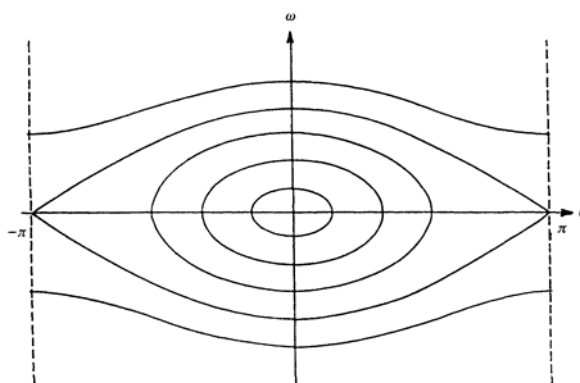
$$\omega \equiv \frac{d\theta}{dt} \Rightarrow \begin{cases} \frac{d\omega}{dt} = -\omega - \theta \\ \frac{d\theta}{dt} = \omega \end{cases}$$

-

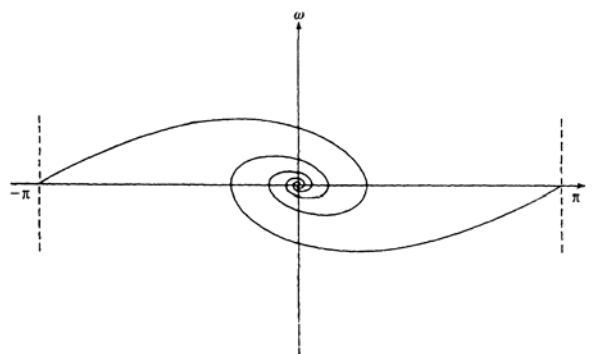
-
-
-
-
-



Portret fazowy nieliniowego wahadła bez tłumienia:



Portret fazowy nieliniowego wahadła tłumionego:



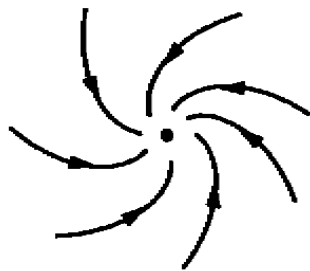
- dla układu dyssypatywnego pole powierzchni fazowej maleje.
- trajektorie dążą do atraktora

Atraktor: obszar w przestrzeni fazowej (ograniczony), do którego asymptotycznie, dla długich czasów, przyciągane są wszystkie dostatecznie bliskie trajektorie (z tzw. obszaru przyciągania).

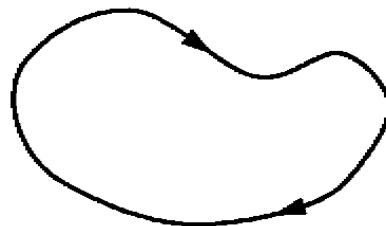
Dziwny: wrażliwy na warunki początkowe.

a) - położenie równowagi, b) - orbita okresowa,
c) - orbita quasiokresowa, d) - atraktor chaotyczny.

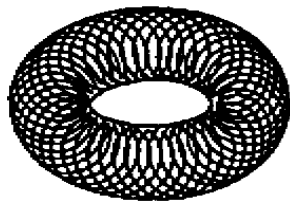
a)



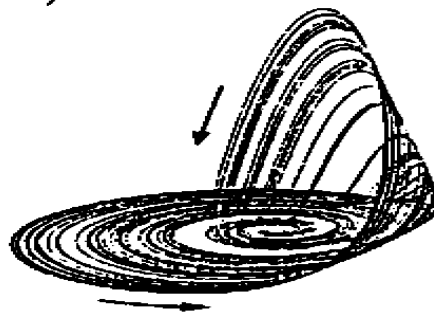
b)



c)

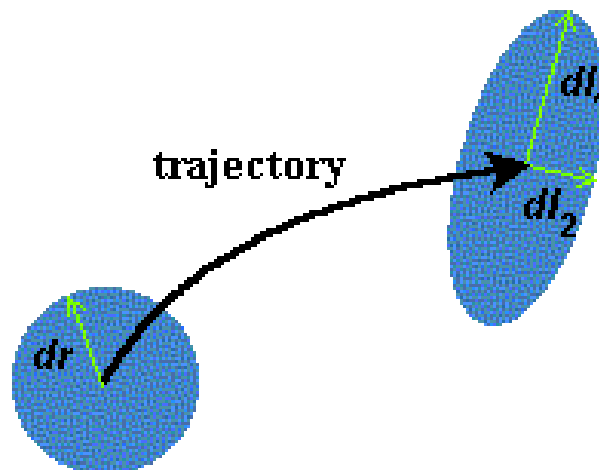


d)



Kryterium ilościowe – wykładnik Lapunowa.

Wykładnik Lapunowa:



$\bar{R}(0)$ - stan początkowy układu,

$\bar{R}(t)$ - trajektoria układu.

Chaos pojawia się, gdy istnieje nieprzeliczalny zbiór trajektorii sąsiadujących dla $t = 0$, które oddalają się wykładniczo dla dużych czasów:

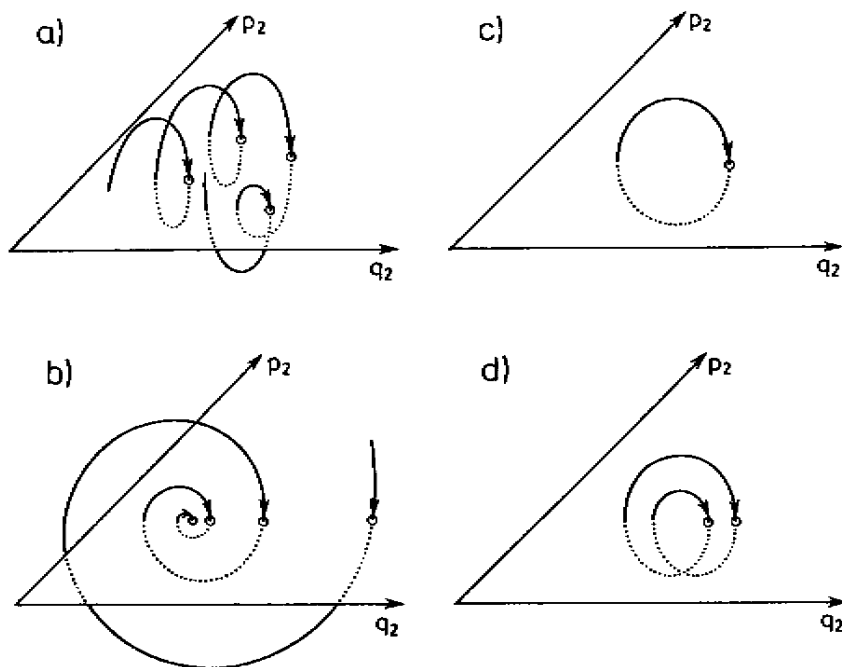
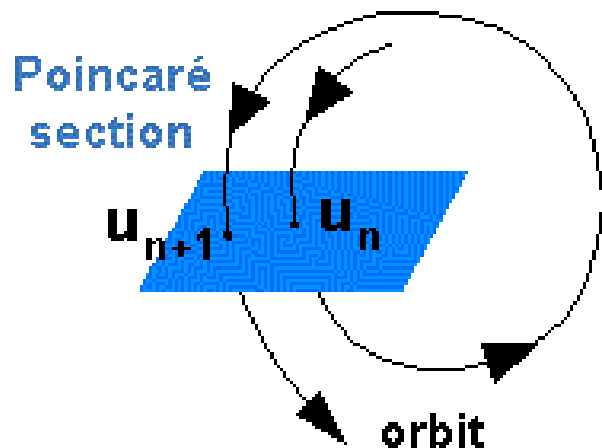
$$\lim_{t \rightarrow \infty} |\Delta R(t)| \cong |\Delta \bar{R}(0)| \exp(\lambda t); \quad \lambda > 0$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \left[t^{-1} \ln |\Delta R(t)| \right] = \lambda > 0$$

Dla rysunku: $\lambda_i = \lim_{t \rightarrow \infty} \left[t^{-1} \ln \frac{dl_i(t)}{dr} \right]$ gdzie l_i -długość

i -tej osi głównej elipsoidy.

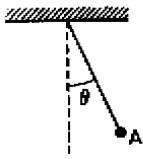
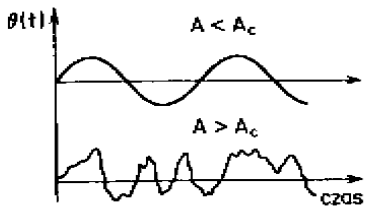
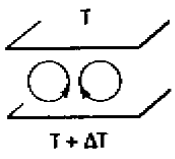
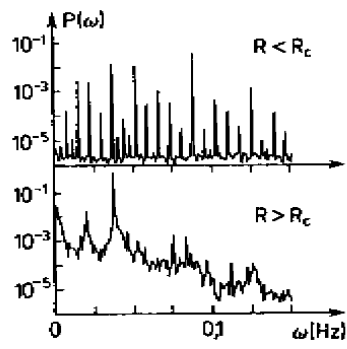
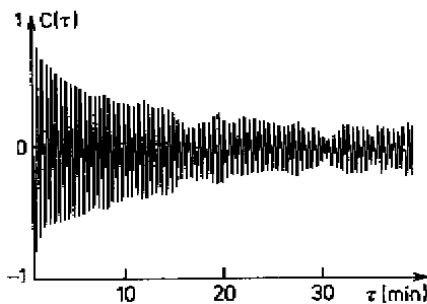
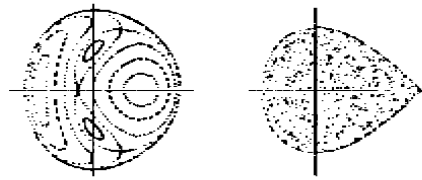
Przekrój Poincarego:



Kryteria chaotyczności ruchu (wg Schustera):

- czasowa zależność sygnału (wychylenia) od czasu „wygląda” chaotycznie,
- w widmie mocy występuje szerokopasmowy szum,
- raptowny zanik korelacji między kolejnymi sygnałami,
- w odwzorowaniu Poincarego punkty wypełniają przestrzeń.

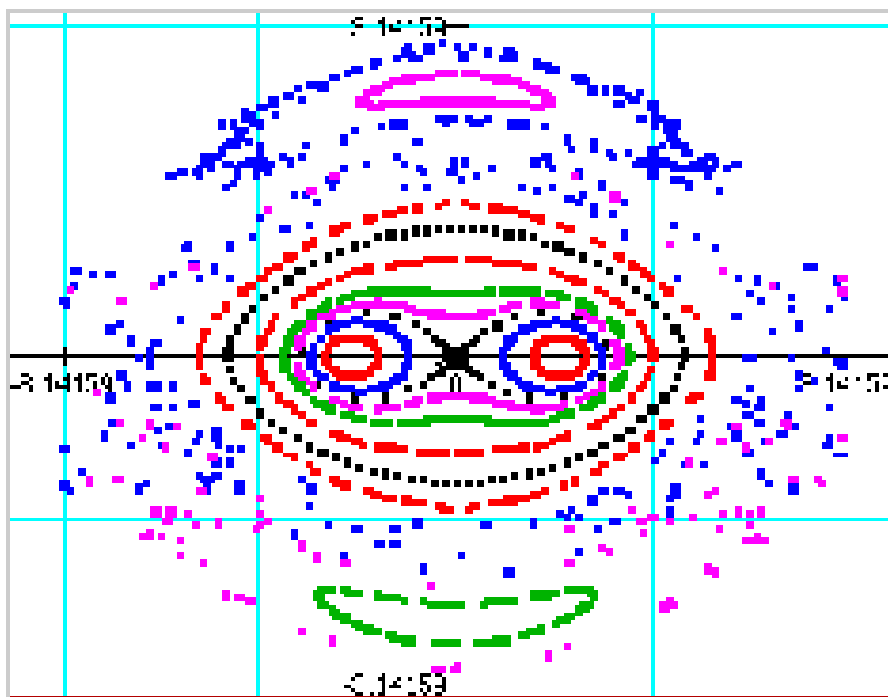
Tabela 2. Wykrywanie chaosu w prostych układach

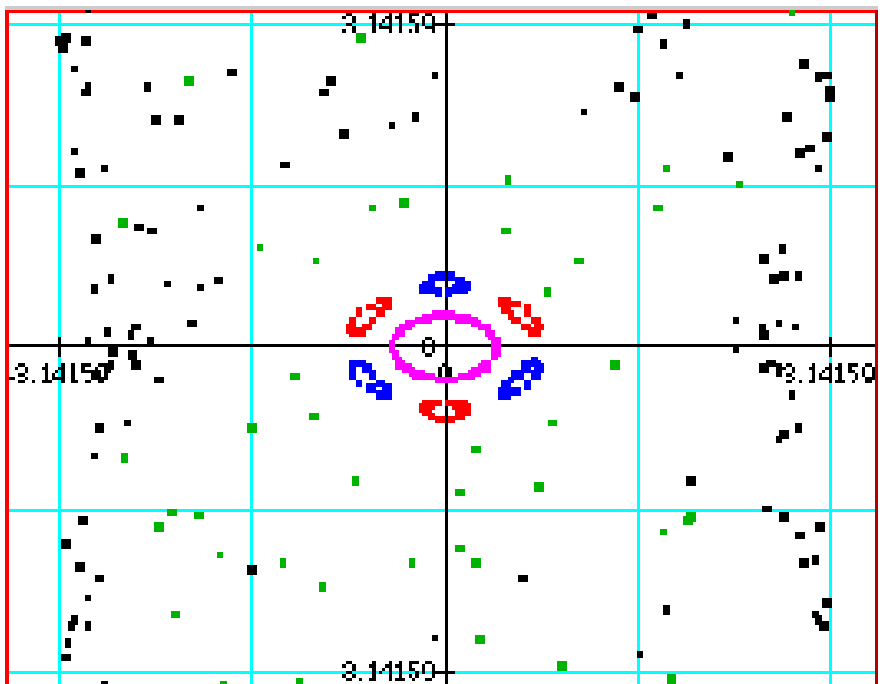
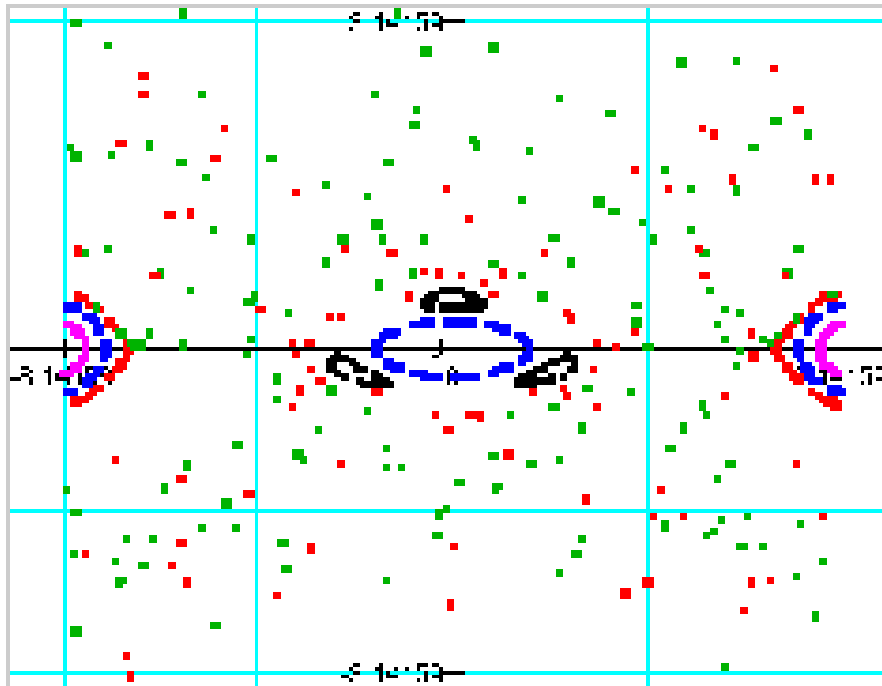
Układ	Równania ruchu	Oznaka chaosu
<p>Wahadło</p> 	$\ddot{\theta} + \gamma\dot{\theta} + g \sin \theta = A \cos \omega t$ $x = \theta, \quad y = \dot{\theta}, \quad z = \omega t$ $\dot{x} = y$ $\dot{y} = -\gamma y - g \sin x + A \cos z$ $\dot{z} = \omega$	<p>Sygnal</p> 
<p>Doświadczenie Bénarda</p> 	$\dot{x} = -\sigma x + \sigma y$ $\dot{y} = r x - y - x z$ $\dot{z} = x z - b z$	<p>Widmo mocy</p> 
<p>Reakcja Bielousowa-Żabotyńskiego</p> $\text{Ce}_2(\text{SO}_4)_3 \dots \text{Ce}^{4+}$	$\dot{\mathbf{x}} = \mathbf{F}(\mathbf{x}, \lambda)$ $\mathbf{x} = [c_1, c_2, \dots, c_d]$	<p>Funkcja korelacji</p> 
<p>Układ Hénona-Heilesa</p>	$H = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^2 (p_i^2 + q_i^2) + q_1^2 q_2 - \frac{1}{3} q_2^3$ $\dot{\mathbf{p}} = -\frac{\partial H}{\partial \mathbf{q}}, \quad \dot{\mathbf{q}} = \frac{\partial H}{\partial \mathbf{p}}$	<p>Odwzorowanie Poincarégo</p> 

Przykład: wahadło z drgającym punktem
zaczepienia:

W zależności od warunków początkowych, h oraz ω ruch periodyczny, regularny lub chaotyczny.

Na płaszczyźnie fazowej zaznaczamy kąt i prędkość kątową w momentach, gdy punkt zawieszenia wahadła zajmuje najniższe położenie (przekrój Poincaré).





Położenia punktów, choć rozrzucone nieregularnie, są określone przez równanie różniczkowe i warunki początkowe – chaos deterministyczny.

Układ chaotyczny jest wrażliwy na stan początkowy. W układzie chaotycznym nieregularność wynika z dynamiki układu, a nie, jak w zachowującym się podobnie układzie stochastycznym na przykład z nieprzewidywalnego wpływu otoczenia.

Zachowanie układu chaotycznego, choć nieregularne, jest określone przez równania różniczkowe i warunki początkowe – chaos deterministyczny.