

Теорема 3. Если выполнены условия: 1) $E_\varepsilon x_{n,\delta} = 0$, 2) $E_\varepsilon x = 0$, где $E_\varepsilon = \int_0^\varepsilon dE_\lambda$, $0 < \varepsilon \ll \|A\|$, то из сходимости $x_{n,\delta}$ к x в энергетической норме следует сходимость в обычной норме пространства H .

ЛИНЕЙНЫЙ ГАРМОНИЧЕСКИЙ ОСЦИЛЛЯТОР

Харкович А.П., БГТУ, Брест

Осциллятором называют физическую систему, совершающую колебания.

Понятие осциллятора играет важную роль в теории электромагнитного излучения, в теории колебания спектров молекул, в теории твёрдого тела.

Рассмотрим классический осциллятор — механическую систему, совершающую колебательные движения около положения равновесия. Получим дифференциальное уравнение такой системы, решим его, найдём кинетическую, потенциальную и полную энергию осциллятора.

Пусть колебательная система представляет частицу массой m , совершающую колебания вдоль оси Ox около положения равновесия O под действием силы F , которая пропорциональна отклонению x от положения равновесия O и направленной к этому положению, т. е.

$$F = -k \cdot x,$$

где $k > 0$ — коэффициент пропорциональности.

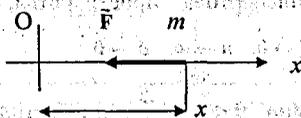


Рис. 1

На основании второго закона Ньютона

$$m x'' = -k \cdot x$$

или

$$x'' + \omega^2 x = 0, \quad (1)$$

где $\omega^2 = \frac{k}{m} > 0$.

Так как уравнение (1) является линейным дифференциальным уравнением второго порядка с постоянными коэффициентами, то колебательная система, описываемая этим уравнением, называется *линейным гармоническим осциллятором*.

Найдём общее решение уравнения (1). Так как корни характеристического уравнения $\lambda^2 + \omega^2 = 0$ равны $\lambda_1 = i\omega$ и $\lambda_2 = -i\omega$, то общее решение уравнения (1) имеет вид

$$x = C_1 \cos \omega t + C_2 \sin \omega t \quad (2)$$

Решение (2) можно представить вначале в виде

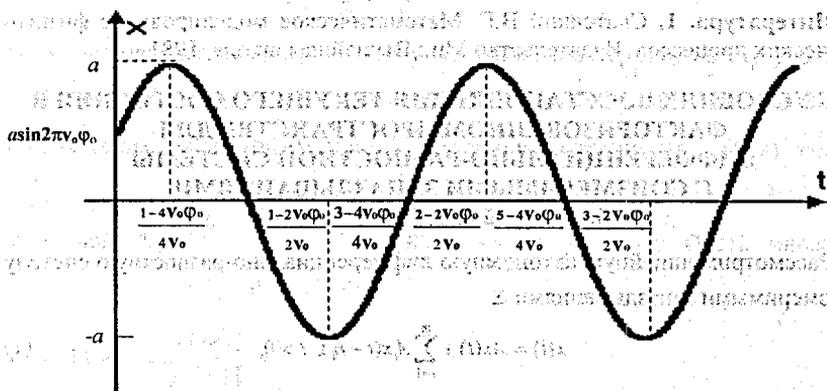
$$x = a \sin(\omega t + \varphi),$$

где a – амплитуда, ω – частота, φ – начальная фаза, а затем с учётом периодичности функции $\sin(\omega t + \varphi)$

$$x = a \sin 2\pi \nu_0 (t + \varphi_0), \quad (3)$$

где $\nu_0 = \frac{\omega}{2\pi}$, $\varphi_0 = \frac{\varphi}{2\pi \nu_0}$

Построим график решения (3)



Частица проходит через положение равновесия $x=0$ в момент времени

$$t = \frac{n - 2\nu_0 \varphi_0}{2\nu_0}, \text{ а крайние положения } x = \pm a \text{ при } t = \frac{1 - 2n \pm 4\nu_0 \varphi_0}{4\nu_0}.$$

Найдём кинетическую, потенциальную и полную энергии системы.

Так как скорость частицы $v = \frac{dx}{dt} = 2\pi\nu_0 a \cos 2\pi\nu_0(t + \varphi_0)$

то кинетическая энергия

$$E_k = \frac{1}{2} m \left(\frac{dx}{dt} \right)^2 = \frac{m}{2} 4\pi^2 \nu_0^2 a^2 \cos^2 2\pi\nu_0(t + \varphi_0).$$

Потенциальную энергию осциллятора найдем по формуле

$$E_n = - \int_0^x F du = \int_0^x k u du = k \frac{u^2}{2} \Big|_0^x = \frac{k}{2} x^2,$$

При $k = m\omega^2$ с учетом (3)

$$E_n = 2\pi^2 a^2 \nu_0^2 \sin^2 2\pi\nu_0(t + \varphi_0).$$

В точке равновесия ($x' = 0$) $E_n = 0$, а $E_k = 2\pi^2 a^2 \nu_0^2 m$, в точках $x = \pm a$, $E_k = 0$, $E_n = 2\pi^2 a^2 \nu_0^2 m$.

Полная энергия осциллятора $E = E_k + E_n = 2\pi^2 a^2 \nu_0^2 m$ постоянна в любой момент времени. При совершении колебательных движений происходит лишь преобразование кинетической энергии в потенциальную и потенциальной в кинетическую. Этот результат опровергает утверждение о том, что в точке равновесия $x = 0$ полная энергия осциллятора равна нулю, приведенное в [1] в качестве главного отличия линейного гармонического осциллятора от квантового.

Литература. 1. Скатецкий В.Г. Математическое моделирование физико-химических процессов. Издательство Мн.: Вышэйшая школа, 1981.

ОБ УСЛОВИЯХ ВОССТАНОВЛЕНИЯ ТЕКУЩЕГО СОСТОЯНИЯ В ФАКТОРИЗОВАННОМ ПРОСТРАНСТВЕ ДЛЯ ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНО-РАЗНОСТНОЙ СИСТЕМЫ С СОИЗМЕРИМЫМИ ЗАПАЗДЫВАНИЯМИ

Хартовский В.Е., ГрГУ, Гродно

Рассмотрим линейную автономную дифференциально-разностную систему с соизмеримыми запаздываниями Σ

$$\dot{x}(t) = Ax(t) + \sum_{i=1}^m A_i x(t-h_i), \quad t > 0, \quad (1)$$

$$x(t) = \eta(t), \quad t \in H^- = [-h, 0], \quad (2)$$

$$y(t) = Gx(t) + \sum_{i=1}^m G_i x(t-h_i), \quad t \in T = [0, t_1], \quad (3)$$

где x — n -вектор-столбец решения уравнения (1), ($n \geq 2$); y — l -вектор-столбец