

V tem sestavku sta prikazana dva čisto fizikalna opisa, Lagrange-ov, ki je slosni na variacijskem računu in Hamiltonov, kjer je gibanje opisano v faznem prostoru (z zvezami med legami in hitrostmi, brez eksplicitne odvisnosti od časa). Tretji opis nima neposrednjega fizikalnega pomena, olajša pa dokaze nekaterih rezultatov.

Key words: Damped oscillations. J-symmetric matrices.

Povzetek Lagrange-ova formulacija je podana le v najpreprostejši obliki, ko so vse sile, ki opravljajo delo, potencialne (npr. sila teže ali sila vzmeti, če velja Hookev zakon). Tedaj je gibalna enačba kar Eulerjeva variacijska enačba. Leta 1687, ko Galilej in Huygens vzamemo za aksiom ali pa jo izpeljemo iz Newtonove. V tem delu so podani le rezultati, podrobno izpeljavo glej v [1]. Tudi pot iz Lagrange-ove v Hamiltonovo formulacijo je kratko povzeta po [1].

Delo opisuje majhna nedusena in dušena nihanja vezanih mehanskih sistemov, v katerih so vse sile, ki opravljajo delo, potencialne in je dušenje linearno odvisno od hitrosti. Prikazani so trije različni načini obravnave (reševanja) takih sistemov. V prvem delu so gibalne enačbe sistema zapisane v Lagrange-ovi formulaciji, brez natančne izpeljave. V drugem delu so za majhna nihanja enačbe linearizirane. V tretjem delu je sistem gibalnih enačb, ki je drugega reda, na dva različna načina reduciran na sistem prvega reda.

Z linearizacijo je sistem diferencialnih enačb preveden na kvadratni problem lastnih vrednosti. Najprej je problem rešen za nedušeno nihanje, tu je eksplicitno rešljiv. Nato je upoštevano še dušenje. Dobro je obdelano samo močno duseno nihanje, sibko duseni sistemi so prikazani le na nekaj numeričnih zgledih. Večkratne lastne vrednosti so prav tako le omenjene.

Literatura

- [1] S. Pahor, *Uvod v analitično mehaniko* (DMFA Ljubljana, 1989)
- [2] A. Suhadolc, *Študij operatorjev pri dušenem nihanju* (Raziskovalna naloga 170, Univerza v Ljubljani, Inštitut za matematiko, fiziko in mehaniko, Ljubljana, 1986)
- [3] Z. Bohte, *Numerične metode* (DMFA Ljubljana, 1987)