

# ẢNH HƯỞNG CỦA NHIỀU NGẦU NHIỀN LÊN DAO ĐỘNG THAM SỐ CỦA HỆ PHI TUYẾN MỘT BẬC TỰ DO

ĐĂNG HƯỚU THỊNH

§ 1. Trong bài này chúng tôi nghiên cứu sự ảnh hưởng của nhiều ngẫu nhiên dừng lên dao động tham số trong vùng cộng hưởng của hệ phi tuyến một bậc tự do. Phương trình chuyển động của hệ khi đó có dạng.

$$\ddot{X} + 2\delta\omega_0 \dot{X} + \omega_0^2 (1 + \varepsilon h \sin 2vt) X + \mu g(X, \dot{X}) = \sqrt{\varepsilon} \beta \eta(t) \quad (1.1)$$

trong đó  $\delta$ ,  $\omega_0$  là hệ số tần số tắt dần và tần số dao động riêng của hệ;  $h$ ,  $2v$  là biến độ và tần số của kích động tuần hoàn;  $\eta(t)$  là quá trình ngẫu nhiên dừng có giá trị trung bình bằng không;  $\varepsilon$ ,  $\beta$ ,  $\mu$  là các tham số bé, hàm  $g(x, \dot{x})$  được giả thiết là phi tuyến và giải tích của các biến  $x$ ,  $\dot{x}$ . Ở đây chúng ta chỉ quan tâm tới trường hợp thủ vị nhất là khi có cộng hưởng tham số cơ bản, tức là khi  $v \approx \omega_0$ .

$$\text{Đặt. } \omega_0^2 = v^2 + \varepsilon \Delta$$

trong đó  $\varepsilon \Delta$  là độ sai lệch của bình phương các tần số, phương trình (1.1) được viết lại như sau:

$$\ddot{X} + v^2 X = -\varepsilon [2\delta\omega_0 \dot{X} + (\Delta + \omega_0^2 h \sin 2vt) X + \mu g(X, \dot{X})] + \sqrt{\varepsilon} \beta \eta(t), \quad (1.2)$$

Dùng phép đổi biến:

$$x = x_1 \cos vt + x_2 \sin vt \quad (1.3a)$$

$$\dot{x} = v(-x_1 \sin vt + x_2 \cos vt). \quad (1.3b)$$

Phương trình (1.2) được đưa về dạng chuẩn:

$$\begin{aligned} \frac{dX_1}{dt} &= \varepsilon \left\{ 2\delta\omega_0 \left( -X_1 \sin^2 vt + \frac{1}{2} X_2 \sin 2vt \right) + \right. \\ &\quad \left. + \left( \frac{\Delta}{v} + \omega_0 h \sin 2vt \right) \left( \frac{1}{2} X_1 \sin 2vt + X_2 \sin^2 vt \right) + \right. \end{aligned} \quad (1.4a)$$

$$\frac{\mu \sin vt}{v} g \left[ X_1 \cos vt + X_2 \sin vt, v(-X_1 \sin vt + X_2 \cos vt) \right] - \frac{\sqrt{\varepsilon}}{v} \beta \eta(t) \sin vt.$$

$$\begin{aligned} \frac{dX_2}{dt} &= -\varepsilon \left\{ 2\delta\omega_0 \left( -\frac{X_1}{2} \sin 2vt + X_2 \cos^2 vt \right) + \right. \\ &\quad \left. + \left( \frac{\Delta}{v} + \omega_0 h \sin 2vt \right) \left( X_1 \cos^2 vt + \frac{X_2}{2} \sin 2vt \right) + \frac{\mu \cos vt}{v} g \left[ X_1 \cos vt + X_2 \sin vt \right], \right. \end{aligned} \quad (1.4b)$$

$$v(-X_1 \sin \nu t + X_2 \cos \nu t) \Bigg] \Bigg\} + \frac{\sqrt{\varepsilon}}{v} \beta \eta(t) \cos \nu t.$$

Nếu thời gian tương quan của hai quá trình  $x_1, x_2$  là lớn hơn rất nhiều thời gian tương quan của quá trình  $\eta(t)$  thì nghiệm của hệ phương trình (1.4) có thể tiệm cận trong khoảng thời gian cấp  $O(\varepsilon^{-1})$  bởi quá trình vec-tơ Mác-côp liên tục với xác suất bằng một. Cách xác định các phương trình xấp xỉ này do Stratonovich [1] và Haminiski [2] đưa ra. Áp dụng đối với các phương trình (1.4) chúng ta sẽ nhận được hệ phương trình sau :

$$\begin{aligned} \frac{dX_1}{dt} &= \varepsilon \left[ a_{11}X_1 + a_{12}X_2 + \frac{\mu}{v} g_1(X_1, X_2) \right] + \sqrt{\varepsilon} \beta \xi_1(t) \\ \frac{dX_2}{dt} &= \varepsilon \left[ a_{21}X_1 + a_{22}X_2 + \frac{\mu}{v} g_2(X_1, X_2) \right] + \sqrt{\varepsilon} \beta \xi_2(t) \end{aligned} \quad (1.5)$$

trong đó  $\xi_1(t), \xi_2(t)$  là các quá trình ồn trắng có giá trị trung bình bằng không, và có cường độ bằng nhau là :

$$\begin{aligned} b &= \frac{1}{2v^2} S_\eta(\omega_0) \text{ còn} \\ a_{11} &= \omega_0 \left( \frac{h}{4} - \delta \right), \quad a_{12} = -a_{21} = \frac{\Delta}{2v}, \quad a_{22} = -\omega_0 \left( \frac{h}{4} + \delta \right) \\ S_\eta(\omega) &= \int_{-\infty}^{+\infty} \langle \eta(t)\eta(t+\tau) \rangle \cos \omega \tau d\tau = 2 \int_0^\infty R_\eta(\tau) \cos \omega \tau d\tau \end{aligned} \quad (1.6)$$

$$\begin{aligned} g_1(X_1, X_2) &= -\frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} g[X_1 \cos \psi + X_2 \sin \psi, v(-X_1 \sin \psi + X_2 \cos \psi)] \sin \psi d\psi \\ g_2(X_1, X_2) &= -\frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} g[X_1 \cos \psi + X_2 \sin \psi, v(-X_1 \sin \psi + X_2 \cos \psi)] \cos \psi d\psi \end{aligned} \quad (1.7)$$

Bây giờ chúng ta sẽ xác định các đặc trưng xác suất cơ bản của quá trình ra của hệ (1.5) trong trường hợp dừng bằng phương pháp tuyến tính hóa thống kê [3.4]. Chúng ta sẽ biểu diễn các biến ngẫu nhiên  $x_1$  và  $x_2$  dưới dạng :

$$\begin{cases} x_1 = m_1 + y_1 \\ x_2 = m_2 + y_2 \end{cases} \quad (1.8)$$

trong đó :

$$m_i = \langle x_i \rangle = \text{const } (i = 1, 2) \quad (1.9)$$

Khi đó các phương trình (1.5) tương đương với phương trình sau :

$$\begin{cases} \varphi_1 = a_{11}m_1 + a_{12}m_2 + \frac{\mu}{v} \langle g_1(m_1 + y_1, m_2 + y_2) \rangle = 0 \\ \varphi_2 = a_{21}m_1 + a_{22}m_2 + \frac{\mu}{v} \langle g_2(m_1 + y_1, m_2 + y_2) \rangle = 0 \end{cases} \quad (1.10)$$

$$\begin{cases} \frac{dy_1}{dt} = \varepsilon [k_{11}y_1 + k_{12}y_2] + \sqrt{\varepsilon} \beta \xi_1(t) \\ \frac{dy_2}{dt} = \varepsilon [k_{21}y_1 + k_{22}y_2] + \sqrt{\varepsilon} \beta \xi_2(t) \end{cases} \quad (1.11)$$

$$k_{ij} = \frac{\partial \varphi_i}{\partial m_j}, \quad (i, j = 1, 2) \quad (1.12)$$

Vì hàm mật độ xác suất của quá trình ra đổi với hệ tuyến tính ( $\mu = 0$ ) có dạng chuẩn, nên chúng ta sẽ giả thiết là quá trình ra trong trường hợp phi tuyến yếu ( $0 < \beta \ll 1$ ) cũng sẽ có dạng chuẩn. Khi đó chúng ta có thể biểu diễn các momen bậc cao qua các momen cấp hai; điều đó có nghĩa là:

$$\varphi_i = \varphi_i(m_1, m_2, d_{11}, d_{12}, d_{22}) \quad (i = 1, 2)$$

Trong đó:

$$d_{ij} = \langle y_i y_j \rangle \quad (i, j = 1, 2)$$

Từ (1.11) chúng ta nhận được các phương trình đại số cho các momen cấp hai dưới dạng:

$$\left. \begin{array}{l} 2k_{11}d_{11} + 2k_{12}d_{12} = -b\beta \\ k_{21}d_{11} + (k_{11} + k_{22})d_{12} + k_{12}d_{22} = 0 \\ 2k_{21}d_{12} + 2k_{22}d_{22} = -b\beta \end{array} \right\} \quad (1.13)$$

Như vậy chúng ta đã nhận được 5 phương trình đại số (1.10), (1.13) với  $k_{ij}$  được tính từ (1.12). Từ những phương trình này có thể xác định được các đặc trưng xác suất  $m_1, m_2, d_{11}, d_{12}, d_{22}$ , của quá trình ra của hệ (1.5) trong trường hợp dừng.

Giá trị trung bình của quá trình ngẫu nhiên không dừng (1.3a) được xác định như sau /6, p. 14/:

$$[X] = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T \langle X \rangle dt = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-T}^T \langle m_2 \cos vt + m_2 \sin vt \rangle dt = 0 \quad (1.14)$$

Phương sai của quá trình này được xác định bởi biểu thức:

$$D_x = \lim_{T \rightarrow \infty} \frac{1}{2T} \int_{-\frac{T}{2}}^{\frac{T}{2}} \langle (x(t) - \langle x \rangle)^2 \rangle dt, \quad (1.15)$$

Đặt (1.3a) vào (1.15) chúng ta sẽ nhận được:

$$D_x = -\frac{1}{2} (m_1^2 + m_2^2 + d_{11} + d_{22}) \quad (1.16)$$

§ 2. Trong phần này chúng tôi sẽ giới thiệu một phương pháp tính gần đúng các đại lượng  $m_1, m_2, d_{11}, d_{12}, d_{22}$  từ hệ các phương trình (1.10), (1.13). Giả sử hệ tiêu định nhận được từ hệ (1.1) bằng cách đặt  $\beta = 0$ , có dao động tham số ổn định:

$$x_0(t) = a_1 \cos vt + a_2 \sin vt \quad (2.1)$$

trong đó các hằng số  $a_1, a_2$  là nghiệm của hệ phương trình:

$$\left. \begin{array}{l} a_{11}a_1 + a_{12}a_2 + \frac{\mu}{v} g_1(a_1, a_2) = 0 \\ a_{21}a_1 + a_{22}a_2 + \frac{\mu}{v} g_2(a_1, a_2) = 0 \end{array} \right\} \quad (2.2)$$

Khi  $\beta$  nhỏ, các momen cấp một và cấp hai giả sử là các hàm giải tích của tham số này. Các hàm này cần phải thỏa mãn các điều kiện sau:

$$\left. \begin{array}{l} m_i(\beta) \Big|_{\beta=0} = a_i \\ d_{ij}(\beta) \Big|_{\beta=0} = 0 \end{array} \right. \quad (i, j = 1, 2) \quad (2.3)$$

Chúng ta sẽ tìm  $m_i(\beta)$  và  $d_{ij}(\beta)$  dưới dạng:

$$m_i(\beta) = a_i + m_i^{(1)}\beta + m_i^{(2)}\beta^2 + \dots \quad (2.4)$$

$$d_{ij}(\beta) = d_{ij}^{(1)}\beta + d_{ij}^{(2)}\beta^2 + \dots$$

Khai triển hàm  $g_i(m_1 + y_1, m_2 + y_2)$  thành chuỗi lũy thừa trong lần cận của điểm  $(m_1, m_2)$  và biểu diễn các momen cấp cao qua các momen cấp hai, chúng ta sẽ nhận được:

$$\langle g_i(m_1 + y_1, m_2 + y_2) \rangle = g_i(m_1, m_2) + \frac{1}{2} \sum_{k,l=1}^2 \left. \frac{\partial^2 g_i}{\partial X_k \partial X_l} \right|_{\begin{array}{l} x_1=a_1 \\ x_2=a_2 \end{array}} d_{kl} + O_i(d_{kl}) \quad (2.5)$$

trong đó  $O_i(d_{kl})$ , ( $i = 1, 2$ ) là ký hiệu các số hạng bậc cao hơn một của momen  $d_{kl}$ .

Đặt (2.4) vào (2.5) và khai triển thành chuỗi lũy thừa của tham số  $\beta$ , chúng ta sẽ nhận được:

$$\langle g_i(m_1 + y_1, m_2 + y_2) \rangle = g_i(a_1, a_2) +$$

$$\left[ \left. \frac{\partial g_i}{\partial X_1} \right|_{\begin{array}{l} x_1=a_1 \\ x_2=a_2 \end{array}} m_1^{(1)} + \left. \frac{\partial g_i}{\partial X_2} \right|_{\begin{array}{l} x_1=a_1 \\ x_2=a_2 \end{array}} m_2^{(1)} + \frac{1}{2} \sum_{k,l=1}^2 \left. \frac{\partial^2 g_i}{\partial X_k \partial X_l} \right|_{\begin{array}{l} x_1=a_1 \\ x_2=a_2 \end{array}} d_{kl}^{(1)} \right] \beta + O_i(\beta) \quad (2.6)$$

Từ (1.10), (1.12) và (2.6) chúng ta có:

$$\begin{aligned} k_{ij} &= a_{ij} + \frac{\mu}{v} \frac{\partial}{\partial m_j} \langle g_i(m_1 + y_1, m_2 + y_2) \rangle = \\ &= \left( a_{ij} + \frac{\mu}{v} \left. \frac{\partial g_i}{\partial X_j} \right|_{\begin{array}{l} x_1=a_1 \\ x_2=a_2 \end{array}} \right) \frac{\mu}{v} + \left[ \left. \frac{\partial^2 g_i}{\partial X_1 \partial X_j} \right|_{\begin{array}{l} x_1=a_1 \\ x_2=a_2 \end{array}} m_1^{(1)} + \right. \\ &\quad \left. \left. \frac{\partial^2 g_i}{\partial X_2 \partial X_j} \right|_{\begin{array}{l} x_1=a_1 \\ x_2=a_2 \end{array}} m_2^{(1)} + \frac{1}{2} \sum_{k,l=1}^2 \left. \frac{\partial^3 g_i}{\partial X_k \partial X_l \partial X_j} \right|_{\begin{array}{l} x_1=a_1 \\ x_2=a_2 \end{array}} d_{kl}^{(1)} \right] \beta + O_{ij}(\beta) \end{aligned} \quad (2.7)$$

Đặt (2.4) và (2.7) vào các phương trình (1.13) và cân bằng các hệ số của các lũy thừa cùng bậc của  $\beta$  ở hai vế, chúng ta sẽ nhận được hệ phương trình đại số tuyến tính:

$$\left. \begin{aligned} 2k_{11}^{(0)} d_{11}^{(1)} + 2k_{12}^{(0)} d_{12}^{(1)} &= -b \\ k_{21}^{(0)} d_{11}^{(1)} + (k_{11}^{(0)} + k_{22}^{(0)}) d_{12}^{(1)} + k_{12}^{(0)} d_{22}^{(1)} &= 0 \\ 2k_{21}^{(0)} d_{12}^{(1)} + 2k_{22}^{(0)} d_{22}^{(1)} &= -b \end{aligned} \right\} \quad (2.8)$$

trong đó:

$$k_{ij}^{(0)} = a_{ij} + \frac{\mu}{v} \left. \frac{\partial g_i}{\partial X_j} \right|_{\begin{array}{l} x_1=a_1 \\ x_2=a_2 \end{array}} \quad (2.9)$$

Nghiệm của hệ (2.8) sẽ là:

$$d_{11} = \frac{-b \left[ k_{22}^{(0)} \left( k_{11}^{(0)} + k_{22}^{(0)} \right) + k_{12}^{(0)} \left( k_{12}^{(0)} - k_{21}^{(0)} \right) \right]}{2 \left( k_{11}^{(0)} + k_{22}^{(0)} \right) \left( k_{11}^{(0)} k_{22}^{(0)} - k_{12}^{(0)} k_{21}^{(0)} \right)} \quad (2.10)$$

$$d_{12} = \frac{b \left( k_{11}^{(0)} k_{12}^{(0)} + k_{22}^{(0)} k_{21}^{(0)} \right)}{2 \left( k_{11}^{(0)} + k_{22}^{(0)} \right) \left( k_{11}^{(0)} k_{22}^{(0)} - k_{12}^{(0)} k_{21}^{(0)} \right)}$$

$$d_{22} = -\frac{b \left[ k_{11}^{(0)} \left( k_{11}^{(0)} + k_{22}^{(0)} \right) + k_{21}^{(0)} \left( k_{21}^{(0)} - k_{12}^{(0)} \right) \right]}{2 \left( k_{11}^{(0)} + k_{22}^{(0)} \right) \left( k_{11}^{(0)} k_{22}^{(0)} - k_{12}^{(0)} k_{21}^{(0)} \right)}$$

Để xác định các đại lượng  $m_1^{(1)}, m_2^{(1)}$  chúng ta thay (2.4), (2.7) vào (1.13) và cân bằng các hệ số lũy thừa bậc hai của  $\beta$

Kết quả chúng ta nhận được:

$$k_{11}^{(0)} m_1^{(1)} + k_{12}^{(0)} m_2^{(1)} = -\frac{\mu}{v} \sum_{k,l=1}^2 \frac{\partial^2 g_i}{\partial x_k \partial x_l} \Bigg|_{\begin{array}{l} x_1=a_1 \\ x_2=a_2 \end{array}} d_{kl}^{(1)} \quad (2.11)$$

$$k_{21}^{(0)} m_1^{(1)} + k_{22}^{(0)} m_2^{(1)} = -\frac{\mu}{v} \sum_{k,l=1}^2 \frac{\partial^2 g_i}{\partial x_k \partial x_l} \Bigg|_{\begin{array}{l} x_1=a_1 \\ x_2=a_2 \end{array}} d_{kl}^{(2)}$$

Từ đó có thể tính được  $m_1^{(1)}, m_2^{(1)}$

Như vậy ở xấp xỉ bậc nhất, chúng ta có:

$$m_1 = a_1 + m_1^{(1)} \beta$$

$$m_2 = a_2 + m_2^{(1)} \beta \quad (2.12)$$

$$d_{ij} = d_{ij}^{(1)} \beta \quad (i, j = 1, 2)$$

Hoàn toàn tương tự chúng ta xác định được  $m_1, m_2, d_{ij}$  ở các xấp xỉ cấp cao hơn.

Đặt (2.12) vào (1.16) chúng ta có:

$$D_x = \frac{a^2}{2} + \left[ m_1^{(1)} a_1 + m_2^{(1)} a_2 + \frac{1}{2} (d_{11}^{(1)} + d_{22}^{(1)}) \right] \beta \quad (2.13)$$

Gọi  $\sigma_x = \sqrt{D_x}$  là độ lệch chuẩn, còn  $\sigma_{x_0}^2 = \frac{a^2}{2}$  là phương sai của dịch chuyển  $x$  khi chỉ có kích động tham số tác động lên hệ, hệ thức (2.13) sẽ được viết như sau:

$$\sigma_x^2 = \sigma_{x_0}^2 + \left[ m_1^{(1)} a_1 + m_2^{(1)} a_2 + \frac{1}{2} (d_{11}^{(1)} + d_{22}^{(1)}) \right] \beta \quad (2.14)$$

Trong đó:

$$a^2 = a_1^2 + a_2^2$$

§3. Ngày giờ chúng ta sẽ xét một vài ví dụ cụ thể của hàm phi tuyến.

a) Giả sử  $g(x, z) = x^3$ , còn  $\eta(t)$  là quá trình ôn trắc với cường độ đơn vị, t. 1.  $S_{\eta}(t) = 1$ . Phương trình (1.7) có dạng:

$$g_1(x_1, x_2) = \frac{3}{8} x_2 (x_1^2 + x_2^2)$$

$$g_2(x_1, x_2) = -\frac{3}{8} x_1 (x_1^2 + x_2^2) \quad (3.1)$$

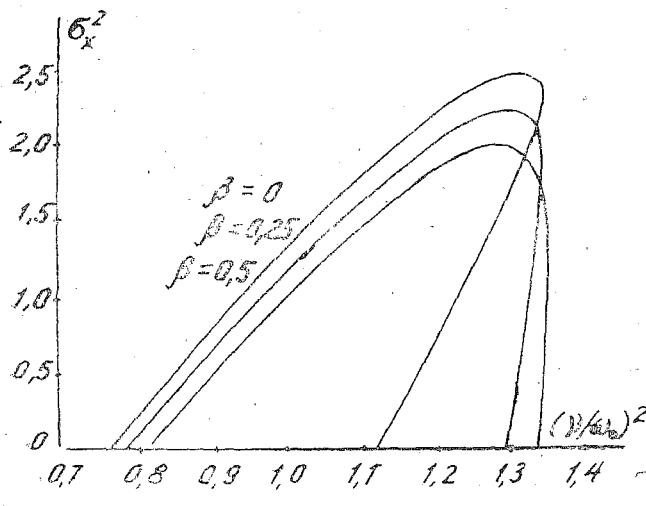
Sau khi thay (3.1) vào (2.8), (2.9), (2.10), (2.11) chúng ta tính được  $\sigma_{x_0}^2, d_{11}^{(1)}, d_{12}^{(1)}$ ,  $d_{22}^{(1)}, m_1^{(1)}, m_2^{(1)}$  và  $D_x = \sigma_x^2$ .

Đồ thị của phương sai (2.14) được vẽ trên hình 1, đối với  $v^2/\omega_0^2$  thay đổi trong miền cộng hưởng 0,77 đến 1,36.

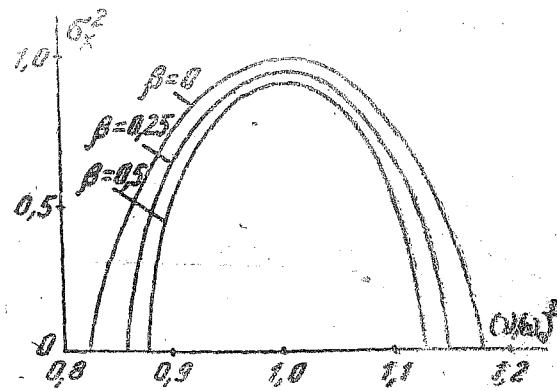
b) Ví dụ thứ hai, chúng ta nghiên cứu ảnh hưởng của ôn trăng lên dao động tham số của hệ điện [4]. Hàm  $g(x, \dot{x})$  bây giờ có dạng:

$$g(x, \dot{x}) = x\dot{x}^2 \quad (3.2)$$

Phương sai  $\sigma_x^2$  được tính với  $v^2/\omega_0^2$  thay đổi trong miền cộng hưởng từ 0,82 đến 1,18 và các giá trị khác nhau của tham số  $\beta$  (hình 2).



Hình 2  
 $h = 7; \delta = 1,5; \omega_0 = 1;$   
 $\epsilon = 0,1; \mu = 1$



Hình 1  
 $h = 7; \delta = 1,5; \omega_0 = 1;$   
 $\epsilon = 0,1; \mu = 1$

Từ các ví dụ trên chúng ta thấy:

— Nhiều ngẫu nhiên làm tăng biến độ của dao động tham số (kết luận tương tự như đã nhận được bởi Piszczek [4], khi nghiên cứu ảnh hưởng của ngẫu nhiên lên dao động điều hòa của hệ phi tuyến).

— Nhiều ngẫu nhiên làm dịch chuyển miền cộng hưởng về phía tăng của  $v^2/\omega_0^2$ . (Hình 1) và làm hẹp vùng cộng hưởng lại (Hình 2).

Địa chỉ: Ngày 12/9/1981  
 Đại học  
 Tổng hợp Hà Nội

## TÀI LIỆU THAM KHAO

1. STRATONOVITR R.P. Izbrannye voprosy teorii fluctuaxi vo radiotekhnike. «Radio i Svyaz» M. 1961
2. HAMINSKI R.Z. Predelnaja teorema dlia reseni differenzialnich uravnenij po kheltrajmoj pravoi stranici. Teor. Verojat. i Primen. 11, 1961
3. KAZAKOV I.E. Statistitrexkie metody proektirovaniia xixtem upravleniya. Masinostroenie. M. 1969
4. PISZCZEK K. Nonlinear Damper of Vibrations in a Stochastic Approach. Arch. Mech. Stos. T.24. Nr 1, 1972

## SUMMARY

### THE INFLUENCE OF RANDOM EXCITATION ON PARAMETRIC OSCILLATIONS OF NONLINEAR SYSTEM WITH ONE DEGREE OF FREEDOM.

This paper deals with the influence of random excitation a stationary stochastic process on the parametric oscillations in the resonance region of a single - degree of freedom system.