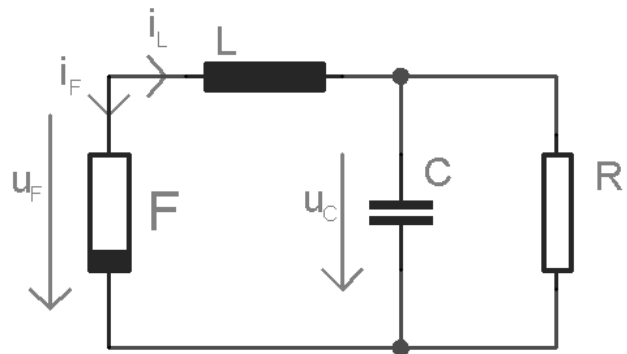


ST2-TUTORÜBUNG – BLATT 7

1. Nichtlineares System zweiten Grades

Gegeben sei nebenstehende Schaltung mit

$$R=1\text{ k}\Omega; \quad L=\frac{1}{2}\text{ H}; \quad C=\frac{1}{9}\mu\text{F}.$$



*a) Gib i_C in Abhängigkeit von u_C und i_L an.

*b) Gib u_L in Abhängigkeit von u_C und i_L an. Welche Forderung muss hierzu das Eintor \mathcal{F} erfüllen?

c) Stelle für die Schaltung ein Differentialgleichungssystem der Form $\begin{pmatrix} \dot{u}_C \\ \dot{i}_L \end{pmatrix} = \mathbf{F}(u_C, i_L)$ auf.

Durch Normierung mit $u_N=1\text{ V}$, $i_N=1\text{ mA}$ und $t_N=1\text{ ms}$ kann das Differentialgleichungssystem auf folgende dimensionslose Form gebracht werden:

$$\dot{\mathbf{x}} = \begin{pmatrix} -9x_1 + 9x_2 \\ -2x_1 + 2\hat{r}_F(-x_2) \end{pmatrix} \quad \text{mit} \quad \mathbf{x} = \begin{pmatrix} u_C/u_N \\ i_L/i_N \end{pmatrix}$$

Hierbei ist \hat{r}_F die dimensionslose Widerstandsbeschreibung von \mathcal{F} .

*d) Welche Eigenschaft müsste \mathcal{F} haben, damit das Differentialgleichungssystem in der Form $\dot{\mathbf{x}} = \mathbf{A}\mathbf{x} + \mathbf{B}\mathbf{v}$ geschrieben werden könnte?

Die dimensionslose Beschreibung von \mathcal{F} sei $\hat{u}_F = \hat{r}_F(\hat{i}_F) = \hat{i}_F^3 - a \cdot \hat{i}_F$. Zunächst sei $a=5$.

*e) Bestimme alle Gleichgewichtspunkte des Systems.

f) Linearisiere das System in den Gleichgewichtspunkten und bestimme die jeweiligen Typen der Gleichgewichtspunkte.

g) Bestimme die Eigenrichtungen des Systems im Punkt $\mathbf{x} = (0 \ 0)^T$.

h) Gib als Beschreibung der Isoklinen zu $m=0$ sowie zu $m \rightarrow \infty$ jeweils einen algebraischen Zusammenhang zwischen x_1 und x_2 an.

i) Skizziere das Phasenportrait der Schaltung in der Umgebung der Gleichgewichtspunkte.

j) Erkläre kurz den Begriff Separatrix und markiere die Separatrix im Phasenportrait.

*k) Für welche Werte von a würde nur ein Gleichgewichtspunkt existieren?

*l) Welchen Typ hätte der Gleichgewichtspunkt $\mathbf{x} = (0 \ 0)^T$ für $a=0$?