

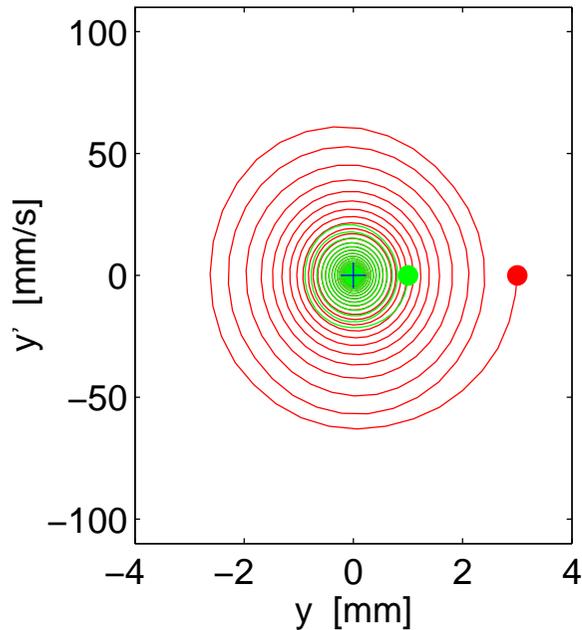
Beispiel 1.5: Parameterabhängige Systeme (II)

Anfangsauslenkungen $y = 1\text{ mm}$, $y = 3\text{ mm}$.

Geschwindigkeiten $v = 35.0\text{ m/s}$, $v = 37.4\text{ m/s}$, $v = 40.0\text{ m/s}$.

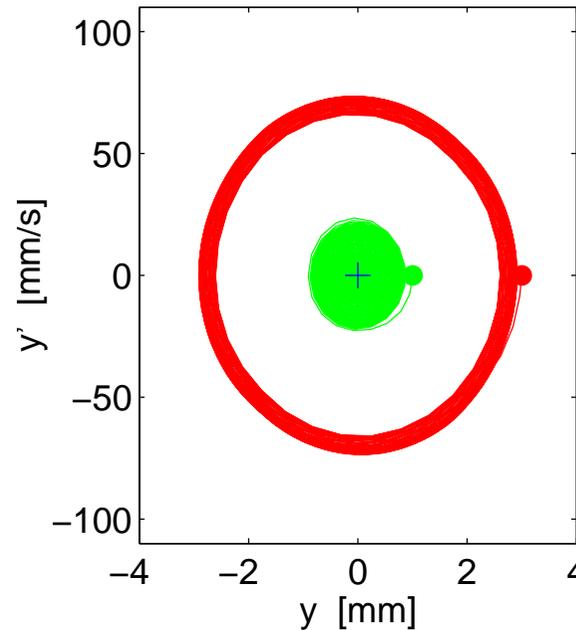
© G. Schupp (2002)

Phasendiagramm, $v = 35.0\text{ m/s}$



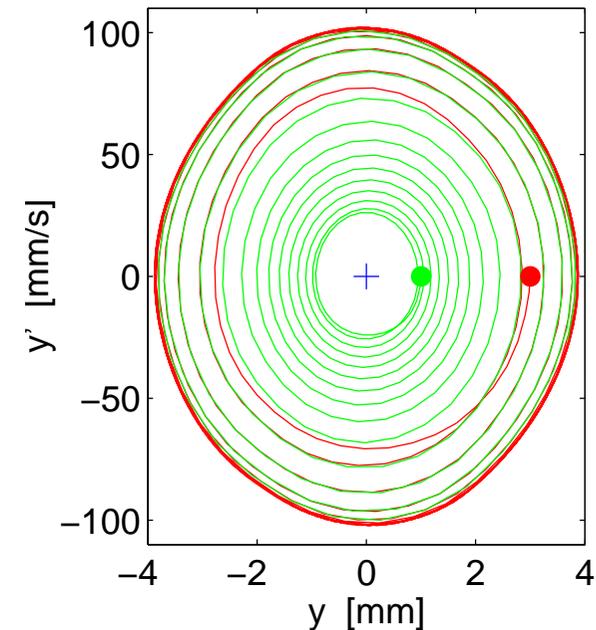
Linearisiertes System stabil,
Lösungstrajektorien konvergieren gegen stationären Punkt.

Phasendiagramm, $v = 37.4\text{ m/s}$



Linearisiertes System stabil,
Lösungstrajektorien konvergieren für **kleine** Anfangsauslenkung gegen stationären Punkt,
für **große** gegen Grenzzyklus.

Phasendiagramm, $v = 40.0\text{ m/s}$



Linearisiertes System instabil,
Lösungstrajektorien konvergieren gegen Grenzzyklus.

