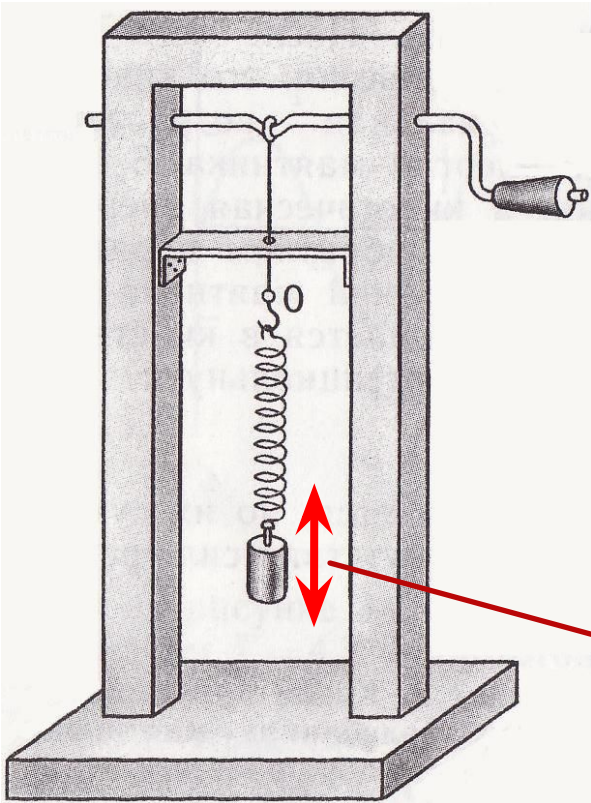


Вынужденные колебания в механической системе.



$\Omega \rightarrow$ Угловая скорость вращения ручки

$$\Omega = \frac{d\varphi}{dt} = \text{const.} \Rightarrow \varphi = \Omega t \Rightarrow 2\pi = \Omega T$$

$$\Omega = \frac{2\pi}{T} = 2\pi\nu$$

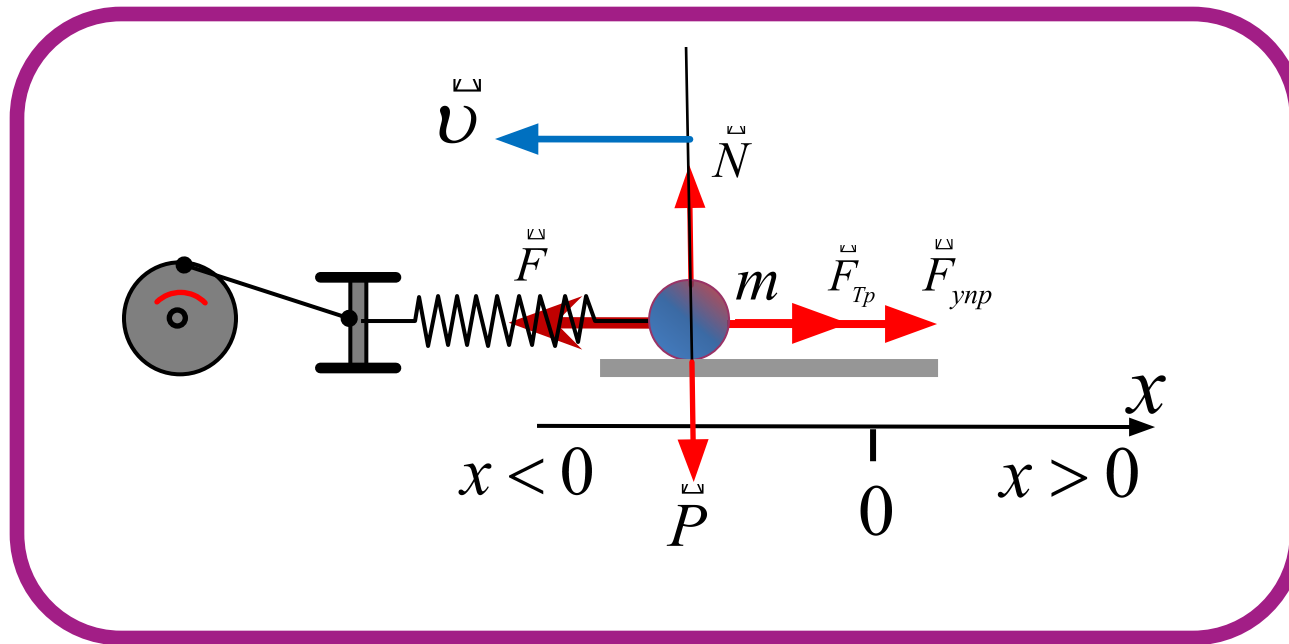
$\nu \rightarrow$ Частота вращения ручки

$\Omega \rightarrow$ Циклическая частота колебаний груза

Установившиеся вынужденные колебания в механической системе происходят с частотой вынуждающей силы.

$$F = F_0 \cos \Omega t$$

Математическая модель вынужденных гармонических колебаний в механической системе.



2-ой 3-н
Ньютона:

$$m\ddot{a} = \vec{F}_{ynp} + \vec{F}_{Tp} + \vec{P} + \vec{N} + \vec{F}$$

OX $\ddot{m}x = -kx - \dot{\mu}x + 0 + 0 + F_0 \cos \Omega t$

:

$$\ddot{m}x = -\kappa x - \mu \dot{x} + F_0 \cos \Omega t \quad \longrightarrow \quad \dot{x} + \frac{\kappa}{m} x + \frac{\mu}{m} \dot{x} = \frac{F_0}{m} \cos \Omega t$$

$$\frac{\kappa}{m} = \omega_0^2$$

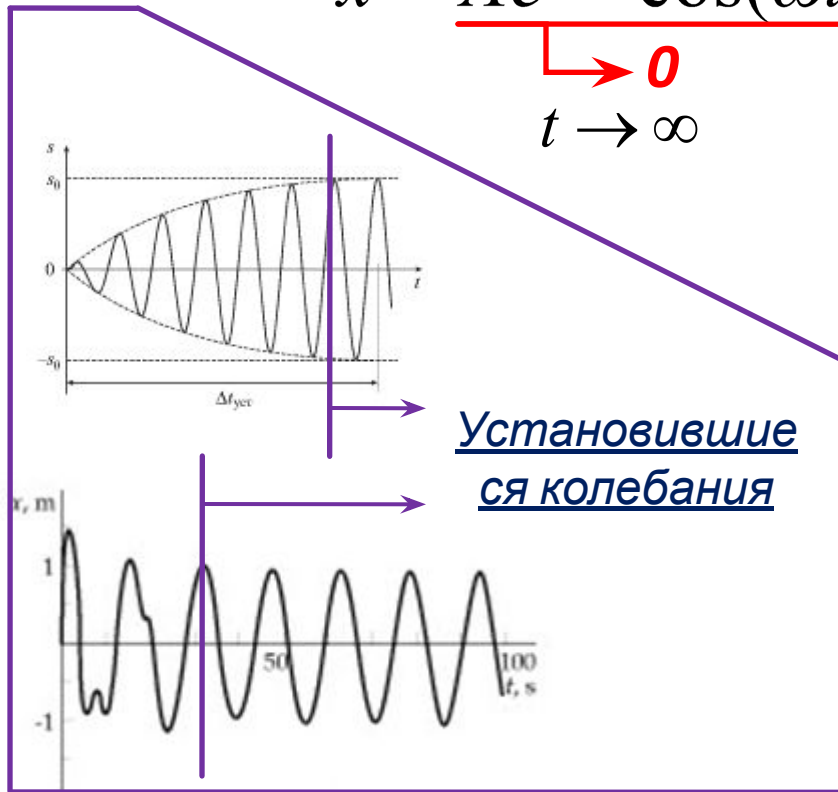
$$\frac{\mu}{m} = 2\alpha$$

$$\frac{F_0}{m} = f_0$$

$$\dot{x} + \omega_0^2 x + 2\alpha \dot{x} = f_0 \cos \Omega t$$

Неоднородное дифференциальное уравнение 2-го порядка, решением которого...

$$x = \underbrace{Ae^{-\alpha t}}_{\substack{\rightarrow 0 \\ t \rightarrow \infty}} \cos(\omega t + \varphi) + a \cos(\Omega t - \Psi)$$



Для установившихся колебаний решение ищем в виде:

$$x = \underbrace{a}_{?} \cos(\Omega t - \underbrace{\Psi}_{?})$$

$$x = a \cos(\Omega t - \Psi)$$

$$x = -a\Omega \sin(\Omega t - \Psi) = a\Omega \cos(\Omega t - \Psi + \frac{\pi}{2})$$

$$\dot{x} = -a\Omega^2 \cos(\Omega t - \Psi) = a\Omega^2 \cos(\Omega t - \Psi + \pi)$$

$$\ddot{x} + \omega_0^2 x + 2\alpha \dot{x} = f_0 \cos \Omega t$$

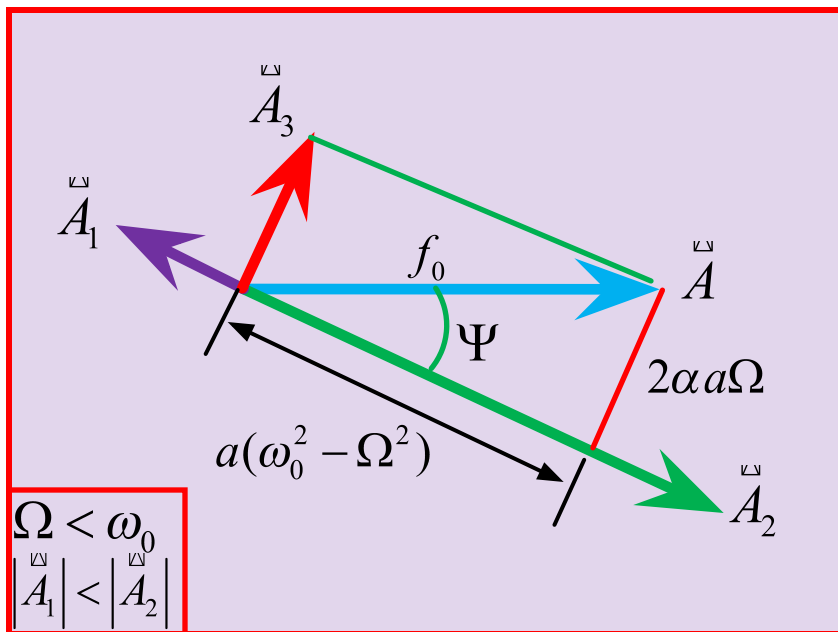
$$a\Omega^2 \cos(\Omega t - \Psi + \pi) + a\omega_0^2 \cos(\Omega t - \Psi) + 2\alpha a\Omega \cos(\Omega t - \Psi + \frac{\pi}{2}) = f_0 \cos \Omega t$$

$$\vec{A}_1$$

$$\vec{A}_2$$

$$\vec{A}_3$$

$$\vec{A}$$

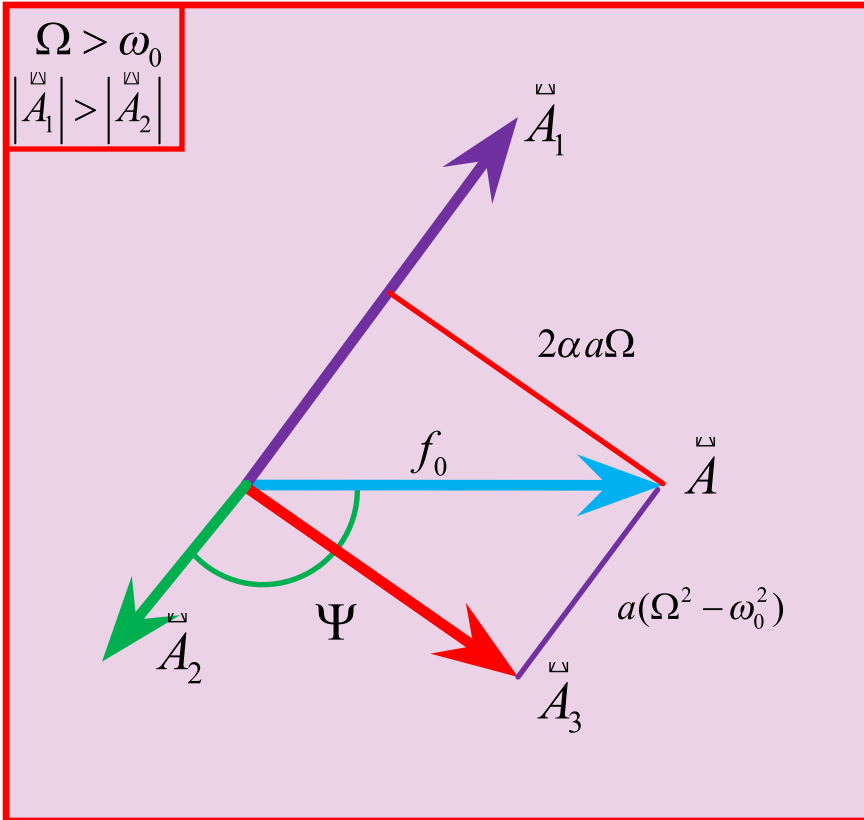


$$a^2 (\omega_0^2 - \Omega^2)^2 + 4\alpha^2 a^2 \Omega^2 = f_0^2$$



$$a = \frac{f_0}{\sqrt{(\omega_0^2 - \Omega^2)^2 + 4\alpha^2 \Omega^2}}$$

$$\text{tg} \Psi = \frac{2\alpha \Omega}{\omega_0^2 - \Omega^2}$$



$$a^2 (\omega_0^2 - \Omega^2)^2 + 4\alpha^2 a^2 \Omega^2 = f_0^2$$



$$a = \frac{f_0}{\sqrt{(\omega_0^2 - \Omega^2)^2 + 4\alpha^2 \Omega^2}}$$

$$\text{tg} \Psi = \frac{2\alpha \Omega}{\omega_0^2 - \Omega^2}$$



Зависимость амплитуды и фазы вынужденных колебаний от частоты вынуждающей силы. Явление резонанса.

$$a = \frac{f_0}{\sqrt{(\omega_0^2 - \Omega^2)^2 + 4\alpha^2\Omega^2}} = \frac{f_0}{\sqrt{R}}$$

1. $\Omega = 0 \rightarrow a = \frac{f_0}{\omega_0^2} = \frac{F_0 \mathcal{M}}{\mathcal{M} \kappa} = \frac{F_0}{\kappa}$

2. $\Omega \rightarrow \infty \rightarrow a \rightarrow 0$

Стам...

3. $extr. a = \frac{f_0}{\sqrt{R}} \Rightarrow extr. R = (\omega_0^2 - \Omega^2)^2 + 4\alpha^2\Omega^2$

$$\frac{dR}{d\Omega} = 2(\omega_0^2 - \Omega^2)(-2\Omega) + 8\alpha^2\Omega \Rightarrow \left. \frac{dR}{d\Omega} \right|_{\Omega=\Omega_p} = 2(\omega_0^2 - \Omega_p^2)(-2\Omega_p) + 8\alpha^2\Omega_p = 0$$

$$\Omega_p^2 - \omega_0^2 + 2\alpha^2 = 0$$

Можно
показать:

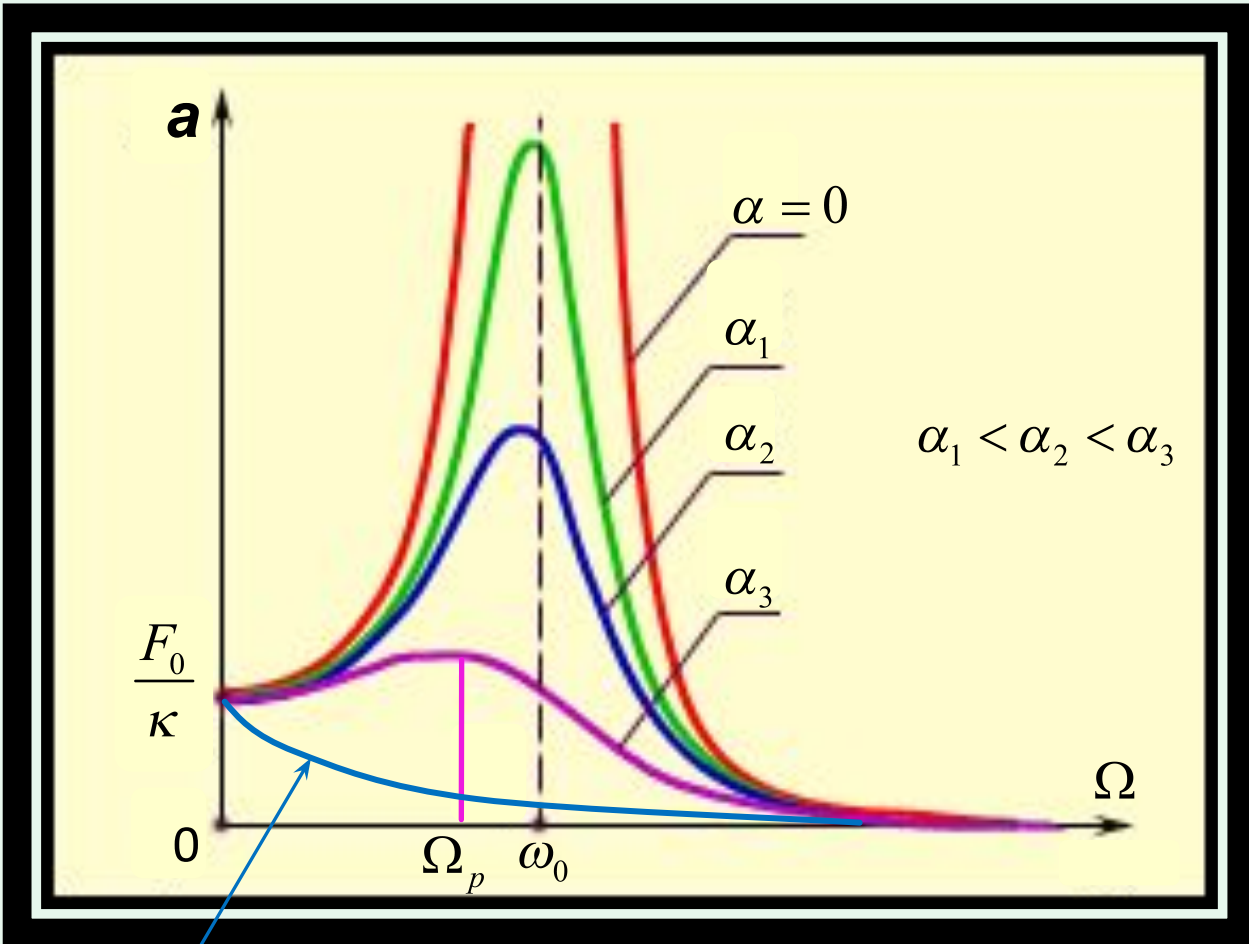
$$\frac{d^2 R}{d\Omega^2} = 8\Omega_p^2 > 0$$

Резонансная
циклическая частота
вынужденных
колебаний

$$\Omega_p = \sqrt{\omega_0^2 - 2\alpha^2}$$

$$\Omega = \Omega_p \Rightarrow \min R \Rightarrow \max a$$

Явление возрастания амплитуды вынужденных колебаний при приближении частоты вынуждающей силы к собственной частоте системы называется резонансом.



$\alpha = \frac{\omega_0}{\sqrt{2}}$
→
 $\mu = \sqrt{2mk}$

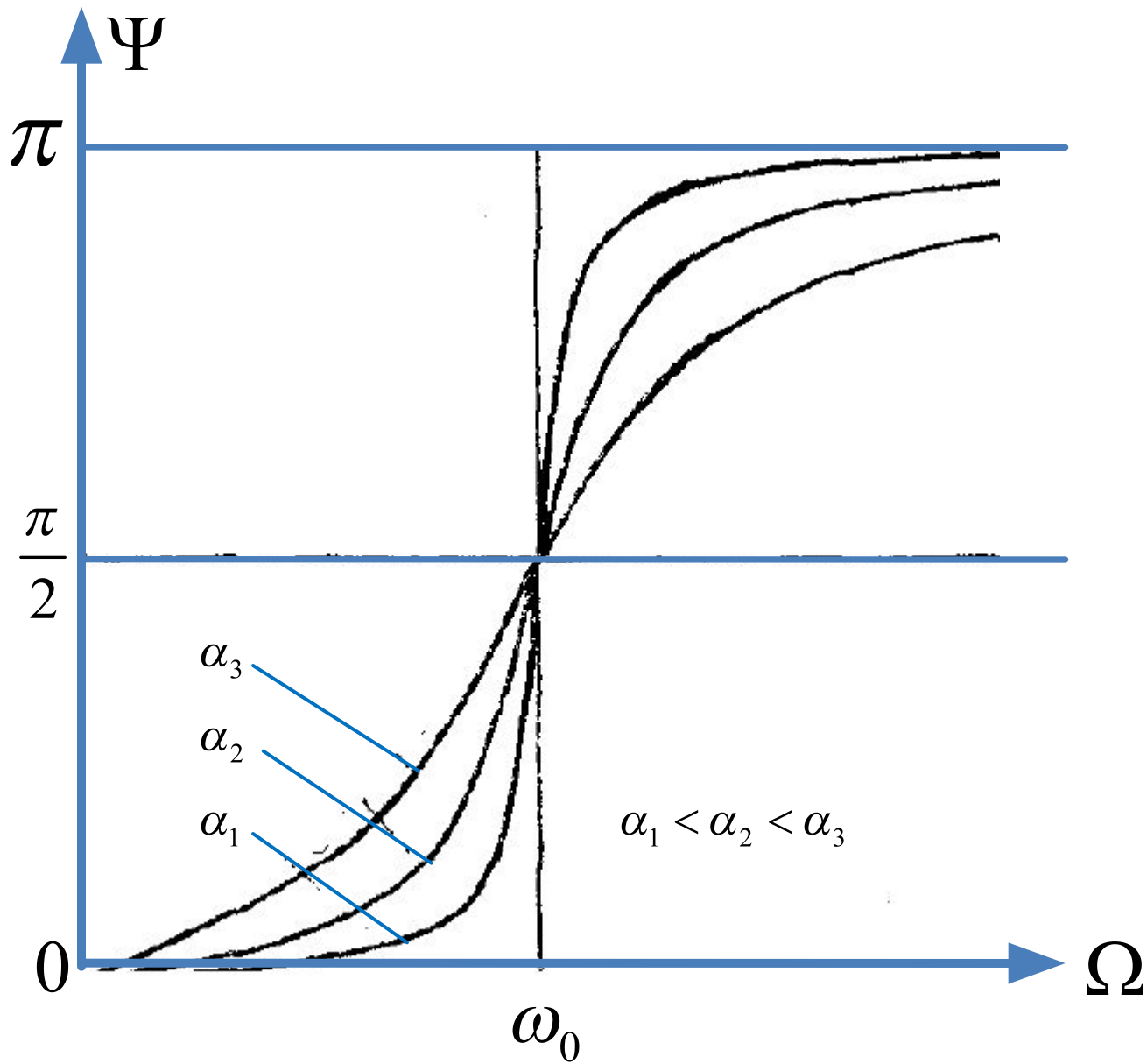
$$\Omega_p = \sqrt{\omega_0^2 - 2\alpha^2}$$

$$2\alpha^2 \leq \omega_0^2 \quad (\alpha \leq \frac{\omega_0}{\sqrt{2}})$$

когда $\alpha = \frac{\omega_0}{\sqrt{2}}, \Omega_p = 0$

$$a = \frac{f_0}{\sqrt{\omega_0^4 + \Omega^4}} \quad a \ll \frac{1}{\Omega^2}$$

Резонанса - нет



$$\operatorname{tg} \Psi = \frac{2\alpha\Omega}{\omega_0^2 - \Omega^2}$$

$$\Omega = 0 \rightarrow \Psi = 0$$

$$\Omega = \omega_0 \rightarrow \Psi = \frac{\pi}{2}$$

$$\Omega \rightarrow \infty \rightarrow \Psi \rightarrow \pi$$

