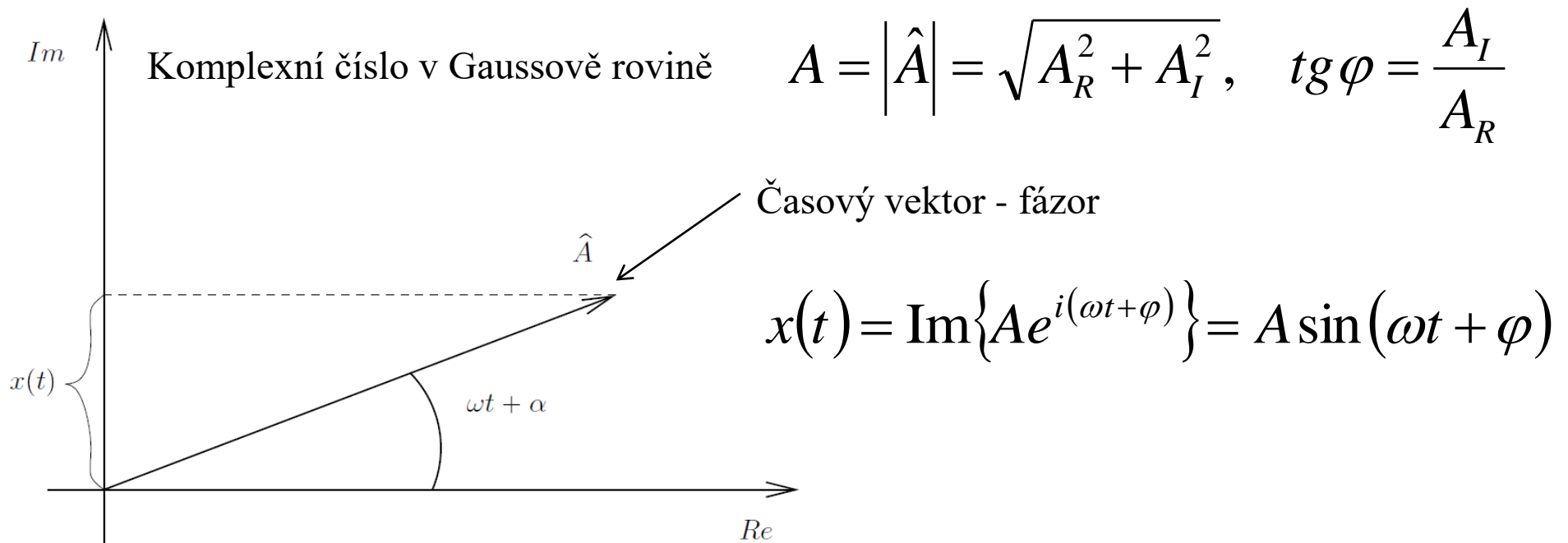


Opakování - Nucené kmity s tlumením – řešení v komplexní reprezentaci

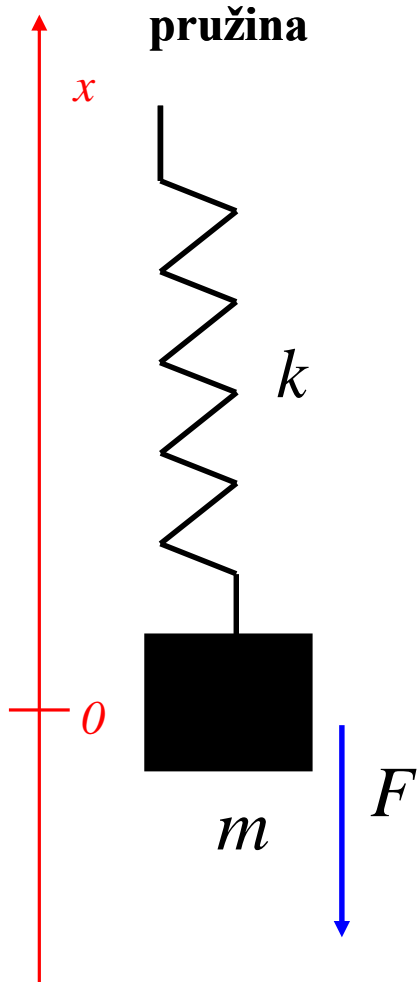
harmonický kmit: $x(t) = A \sin(\omega t + \varphi) \longrightarrow A e^{i(\omega t + \varphi)}$

amplituda úhlová frekvence fázový posuv

$$\hat{A} = A e^{i(\omega t + \varphi)} = A \cos(\omega t + \varphi) + i A \sin(\omega t + \varphi) = A_R + i A_I$$



Opakování - Nucené kmity s tlumením – řešení v komplexní reprezentaci



- budící síla:

$$F = F_0 e^{i\Omega t}$$

$$\omega_0^2 \equiv \frac{k}{m}, \quad 2\delta \equiv \frac{h}{m}$$

- obecné řešení: $x(t) = C_1 e^{\alpha_1 t} + C_2 e^{\alpha_2 t} + \hat{x}_p$

- partikulární řešení: $\hat{x}_p = A_p e^{i(\Omega t + \alpha)}$

pohybová rovnice:

$$\ddot{x} + \frac{h}{m} \dot{x} + \frac{k}{m} x = \frac{F_0}{m} e^{i\Omega t}$$

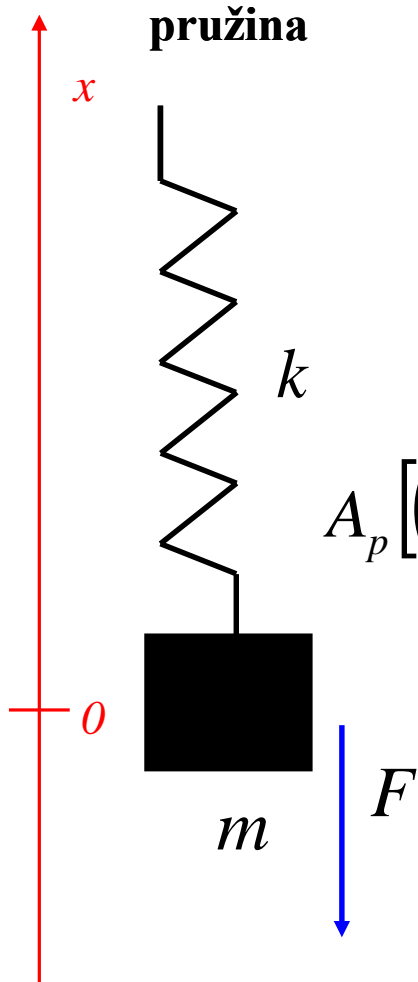
$$\ddot{x} + 2\delta \dot{x} + \omega_0^2 x = \frac{F_0}{m} e^{i\Omega t}$$

partikulární řešení:

$$\left(A_p \omega_0^2 - A_p \Omega^2 \right) e^{i(\Omega t + \alpha)} + i 2\delta A_p \Omega e^{i(\Omega t + \alpha)} = \frac{F_0}{m} e^{i\Omega t}$$

$$A_p \left[\left(\omega_0^2 - \Omega^2 \right) + i 2\delta \Omega \right] = \frac{F_0}{m} e^{-i\alpha}$$

Opakování - Nucené kmity s tlumením – řešení v komplexní reprezentaci



• budící síla:

$$F = F_0 e^{i\Omega t}$$

$$\omega_0^2 \equiv \frac{k}{m}, \quad 2\delta \equiv \frac{h}{m}$$

pohybová rovnice:

$$\ddot{x} + \frac{h}{m} \dot{x} + \frac{k}{m} x = \frac{F_0}{m} e^{i\Omega t}$$

$$\ddot{x} + 2\delta \dot{x} + \omega_0^2 x = \frac{F_0}{m} e^{i\Omega t}$$

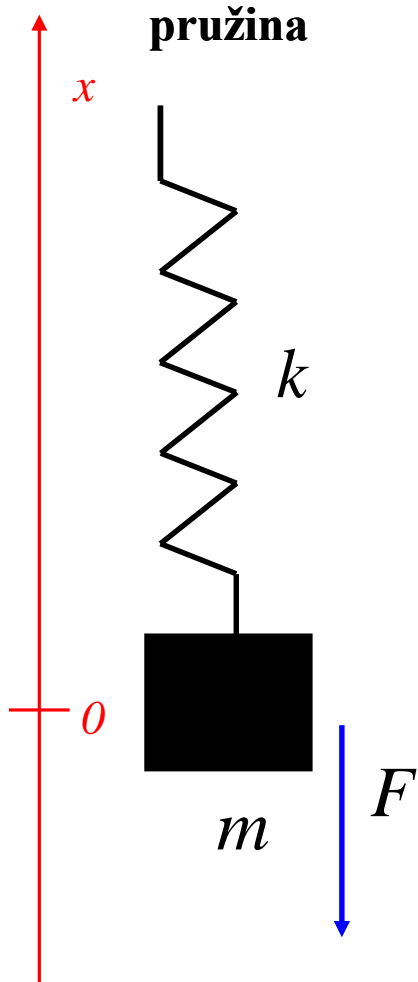
$$A_p [(\omega_0^2 - \Omega^2) + i2\delta\Omega] = \frac{F_0}{m} e^{-i\alpha} \quad \hat{K} = (\omega_0^2 - \Omega^2) + i2\delta\Omega = Ke^{i\beta}$$

$$K = |\hat{K}| = \sqrt{(\omega_0^2 - \Omega^2)^2 + 4\delta^2 \Omega^2}, \quad \text{tg} \beta = \frac{2\delta\Omega}{\omega_0^2 - \Omega^2}$$

$$A_p Ke^{i\beta} = \frac{F_0}{m} e^{-i\alpha} \Rightarrow \text{tg} \alpha = -\text{tg} \beta = -\frac{2\delta\Omega}{\omega_0^2 - \Omega^2}$$

$$A_p = \frac{F_0}{mK} = \frac{F_0}{m\sqrt{(\omega_0^2 - \Omega^2)^2 + 4\delta^2 \Omega^2}}$$

Opakování - Nucené kmity s tlumením



- budící síla:

$$F = F_0 \sin(\Omega t)$$

$$\omega_0^2 \equiv \frac{k}{m}, \quad 2\delta \equiv \frac{h}{m}$$

- Partikulární řešení:

$$x_p = \frac{F_0}{m\sqrt{(\omega_0^2 - \Omega^2)^2 + 4\delta^2\Omega^2}} \sin\left(\Omega t + \arctg \frac{2\delta\Omega}{\Omega^2 - \omega_0^2}\right)$$

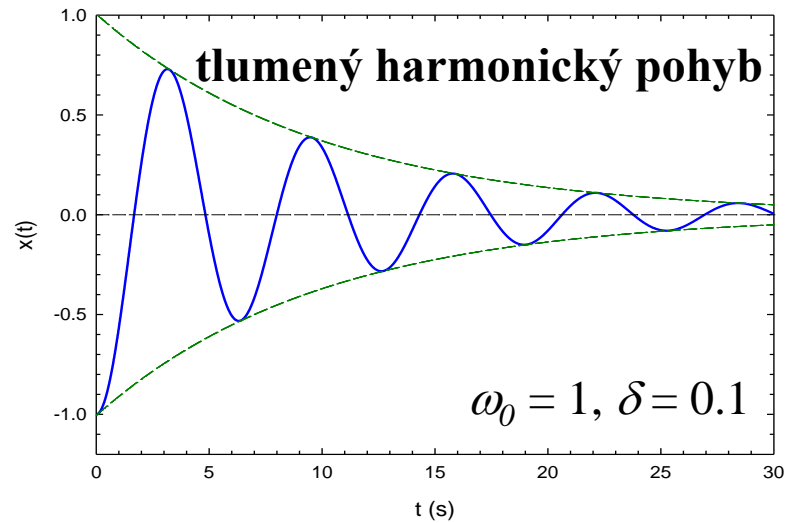
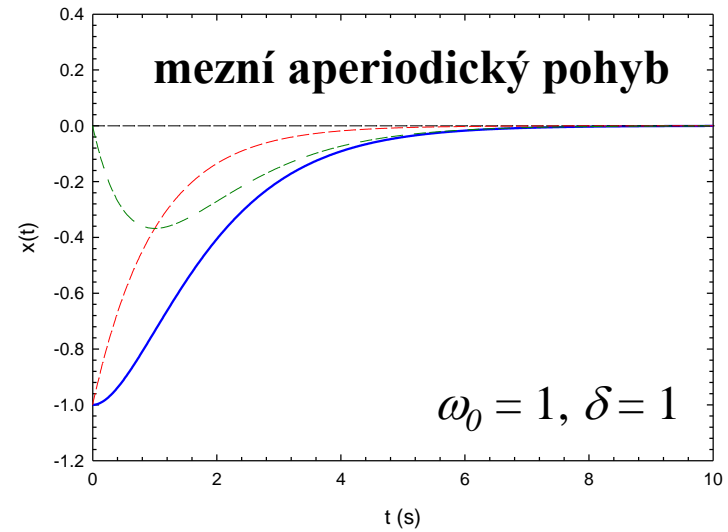
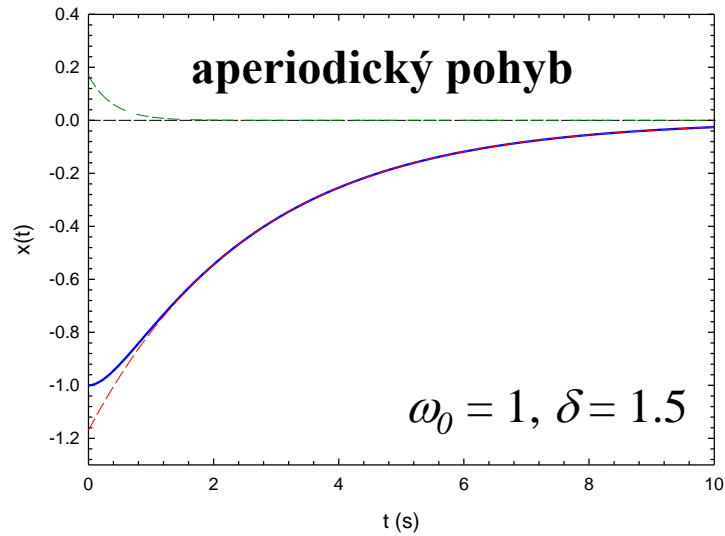
- Část řešení: $C_1 e^{\alpha_1 t} + C_2 e^{\alpha_2 t}$, $\alpha_{1,2} = -\delta \pm \sqrt{\delta^2 - \omega_0^2}$
konverguje k nule s rostoucím časem. Po dostatečně dlouhé době
v **ustáleném stavu** lze tento člen zanedbat a za řešení pokládat pouze x_p .

- pohybová rovnice:

$$\ddot{x} + \frac{h}{m} \dot{x} + \frac{k}{m} x = \frac{F_0}{m} \sin(\Omega t)$$

$$\ddot{x} + 2\delta \dot{x} + \omega_0^2 x = \frac{F_0}{m} \sin(\Omega t)$$

Opakování - Tlumené kmity



Nucené kmity s tlumením v ustáleném stavu

• Amplituda kmitů:

$$\frac{dA_p}{d\Omega} = \frac{2F_0(\omega_0^2 - \Omega^2 - 2\delta^2)\Omega}{m[(\omega_0^2 - \Omega^2)^2 + 4\delta^2\Omega^2]^{3/2}}$$

$$\frac{dA_p}{d\Omega} = 0$$

↓

• rezonance amplitudy

$$\Omega_r^2 = \omega_0^2 - 2\delta^2 \Rightarrow \Omega_r = \sqrt{\omega_0^2 - 2\delta^2}$$

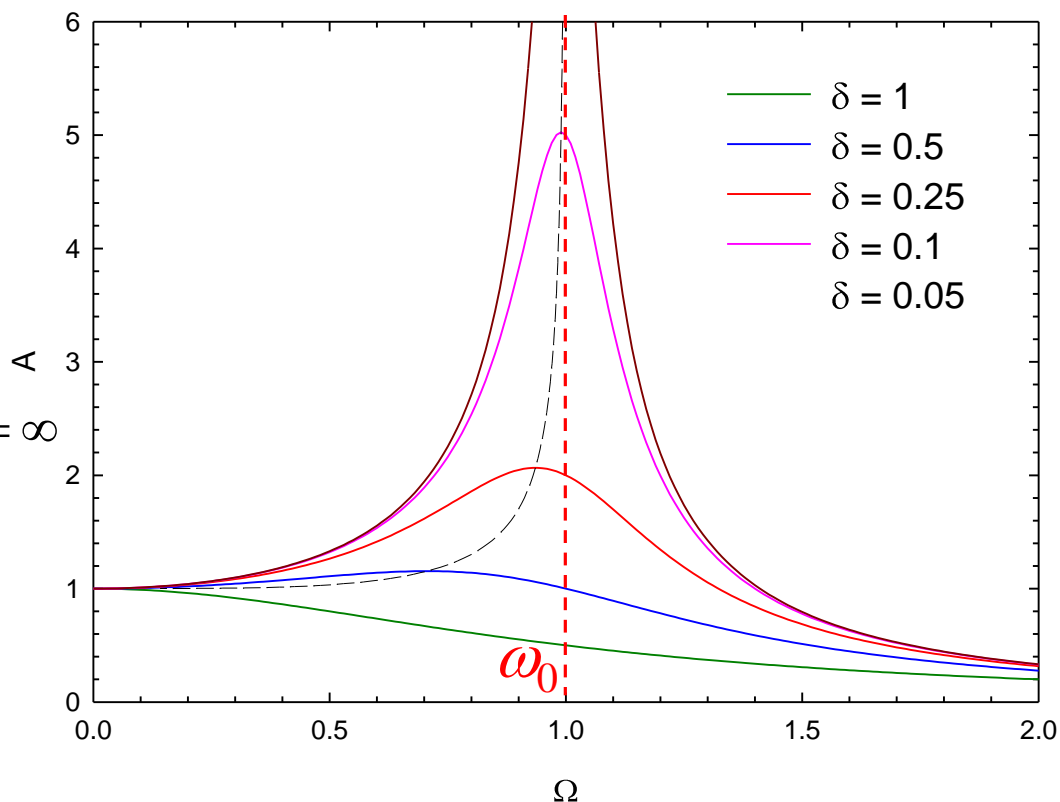
$$A_p(\Omega_r) = \frac{F_0}{2m\delta\sqrt{(\omega_0^2 - \delta^2)}} \quad \lim_{\delta \rightarrow 0} A_p(\Omega_r) = \infty$$

$$\lim_{\Omega \rightarrow 0} A_p = A_p(0) = \frac{F_0}{m\omega_0^2} = x_s$$

$$\lim_{\Omega \rightarrow \infty} A_p = A_p(\infty) = 0$$

$$A_p = \frac{F_0}{m\sqrt{(\omega_0^2 - \Omega^2)^2 + 4\delta^2\Omega^2}}$$

$$\omega_0 = 1, F_0 = 1, m = 1$$



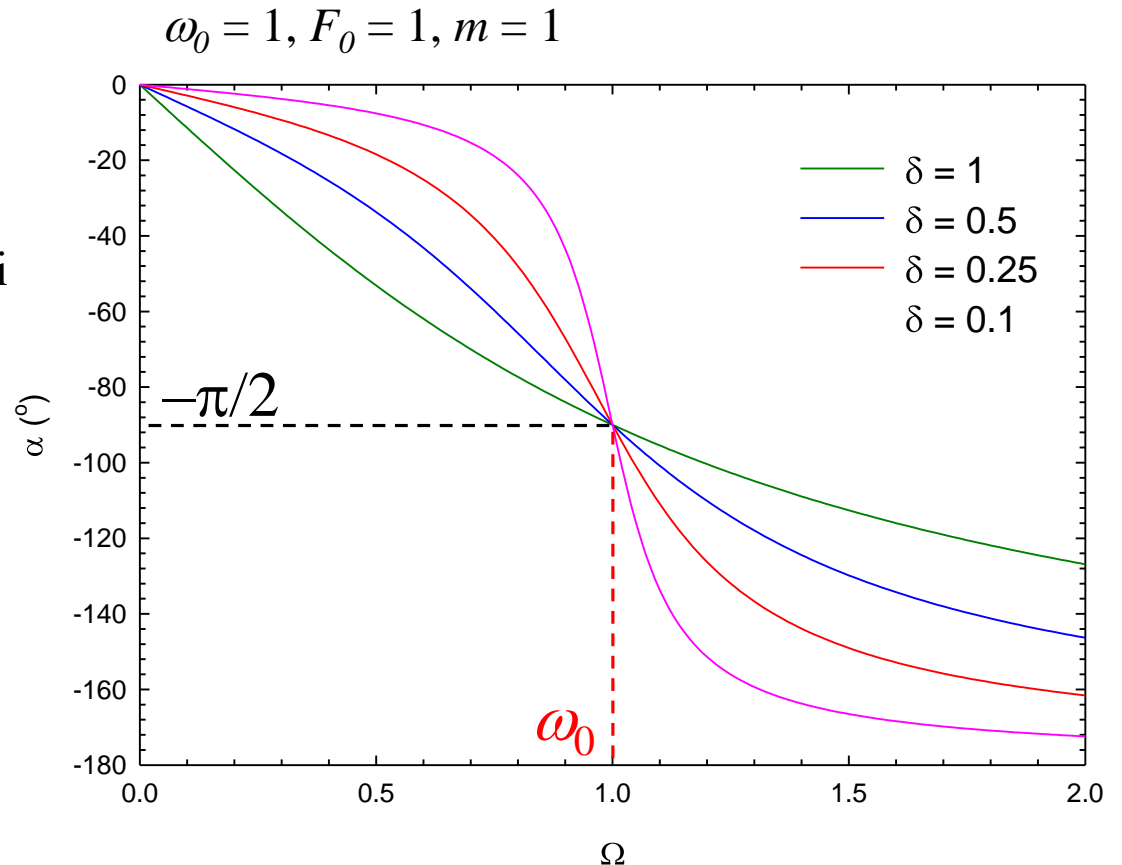
Nucené kmity s tlumením v ustáleném stavu

• **Fázový posuv:** $\alpha = \operatorname{arctg}\left(\frac{-2\delta\Omega}{\omega_0^2 - \Omega^2}\right)$

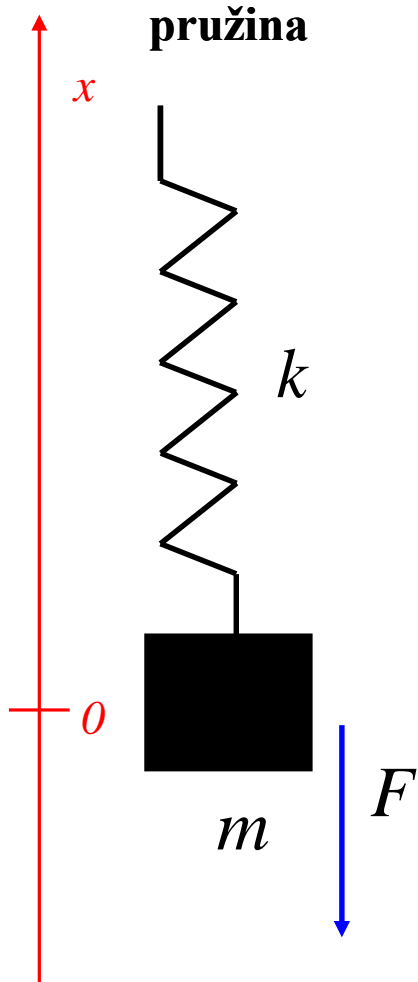
$$\Omega_r = \sqrt{\omega_0^2 - 2\delta^2}$$

$$\alpha(\Omega_r) = \operatorname{arctg}\left(-\frac{\Omega_r}{\delta}\right)$$

- malé Ω : výchylka x_p je přibližně ve fázi s vynucující silou
- oblast rezonance $\Omega \approx \omega_0$:
fázové zpoždění výchylky x_p o $-\pi/2$ proti vynucující síle, tj. rychlost je ve fázi s vynucující silou
- velké Ω :
fázové zpoždění výchylky x_p o $-\pi$ proti vynucující síle



Mechanická energie nucených kmitů s tlumením v ustáleném stavu



• budící síla:

$$F = F_0 \sin(\Omega t)$$

$$\omega_0^2 \equiv \frac{k}{m}, \quad 2\delta \equiv \frac{h}{m}$$

pohybová rovnice:

$$\ddot{x} + \frac{h}{m} \dot{x} + \frac{k}{m} x = \frac{F_0}{m} \sin(\Omega t)$$

$$x_p = A_p \sin(\Omega t + \alpha)$$

$$\dot{x}_p = A_p \Omega \cos(\Omega t + \alpha)$$

V ustáleném stavu je však úbytek energie doplněn prací vykonanou na hmotný bod vynucující silou F . Průměrný výkon P_v disipativní síly F_v během jednoho kmitu a průměrný výkon P vynucující síly F jsou pak:

$$P = -P_v = -\frac{\Delta E_m}{T} = h A_p^2 \Omega^2 \frac{1}{2} = m \delta A_p^2 \Omega^2$$

$$A_p = \frac{F_0}{m \sqrt{(\omega_0^2 - \Omega^2)^2 + 4\delta^2 \Omega^2}} \Rightarrow P = \frac{F_0 \Omega^2 \delta}{m [(\omega_0^2 - \Omega^2)^2 + 4\delta^2 \Omega^2]}$$

Nucené kmity s tlumením v ustáleném stavu

- výkon vynucovací síly:

$$P(\Omega) = \frac{F_0^2 \Omega^2 \delta}{m \left[(\omega_0^2 - \Omega^2)^2 + 4\delta^2 \Omega^2 \right]}$$

$$\frac{dP}{d\Omega} = 0 \longrightarrow$$

rezonance výkonu
nastává pro

$$\Omega = \omega_0$$

$$P(\omega_0) = \frac{F_0^2}{4m\delta}$$

$$\frac{1}{2} P(\omega_0) = \frac{F_0^2}{8m\delta} = \frac{F_0^2 \Omega^2 \delta}{m \left[(\omega_0^2 - \Omega^2)^2 + 4\delta^2 \Omega^2 \right]}$$

$$(\omega_0^2 - \Omega^2)^2 = 4\delta^2 \Omega^2$$

- činitel jakosti

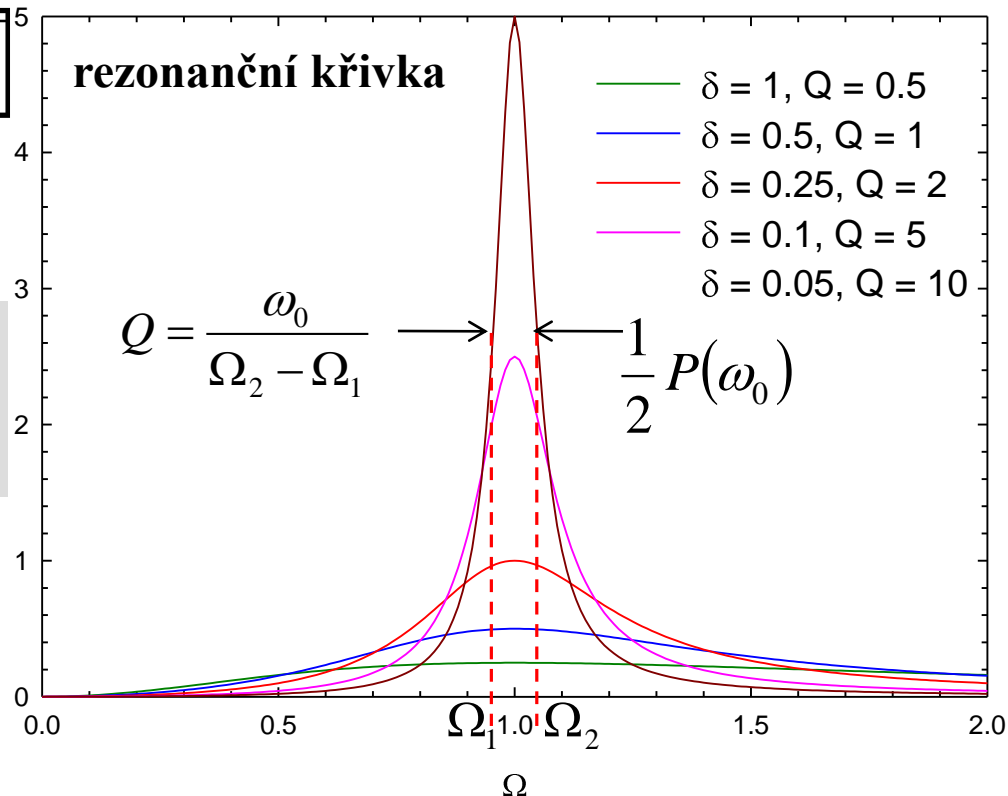
$$Q = \frac{\omega_0}{\Omega_2 - \Omega_1} = \frac{\omega_0}{2\delta}$$

$$\Omega_1 = -\delta + \sqrt{\delta^2 + \omega_0^2}$$

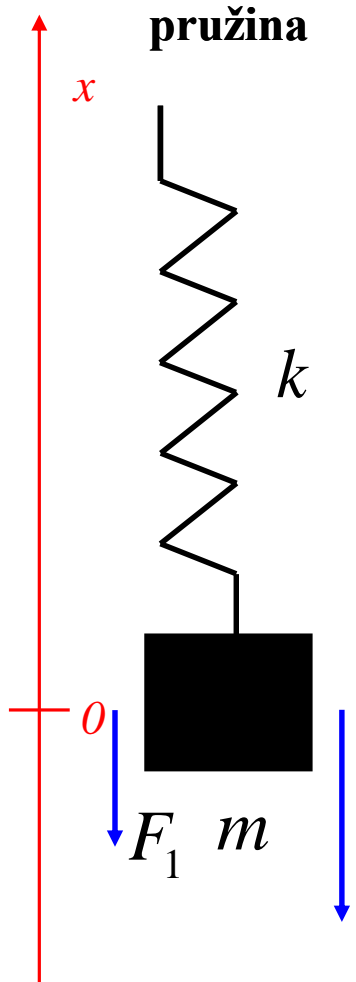
$$\Omega_2 = +\delta + \sqrt{\delta^2 + \omega_0^2}$$

$$\Omega_3 = -\delta - \sqrt{\delta^2 + \omega_0^2} < 0$$

$$\Omega_4 = +\delta - \sqrt{\delta^2 + \omega_0^2} < 0$$



Skládání kmitů – princip superpozice



Budící síly:

$$F_1 = F_1(t)$$

$$F_2 = F_2(t)$$

Pohybové rovnice:

$$m\ddot{x}_1 + h\dot{x}_1 + kx_1 = F_1(t)$$

$$m\ddot{x}_2 + h\dot{x}_2 + kx_2 = F_2(t)$$

Řešení pohybových rovnic:

$$x_1 = x_1(t)$$

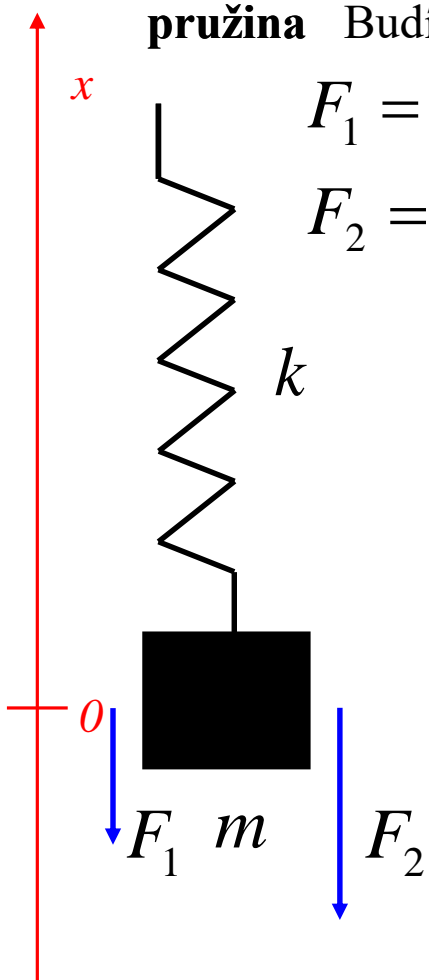
$$x_2 = x_2(t)$$

$$m \frac{d^2(x_1 + x_2)}{dt^2} + h \frac{d(x_1 + x_2)}{dt} + k(x_1 + x_2) = F_1(t) + F_2(t)$$

Potom je: $x(t) = x_1(t) + x_2(t)$

Řešením rovnice: $m \frac{d^2x}{dt^2} + h \frac{dx}{dt} + kx = F(t) = F_1(t) + F_2(t)$

Skládání kmitů v jednom směru



pružina Budící síly:

$$F_1 = F_{01} \sin(\omega_1 t)$$

$$F_2 = F_{02} \sin(\omega_2 t)$$

Pohybové rovnice:

$$m\ddot{x}_1 + h\dot{x}_1 + kx_1 = F_1(t)$$

$$m\ddot{x}_2 + h\dot{x}_2 + kx_2 = F_2(t)$$

Řešení pohybových rovnic:

$$x_1 = A_1 \sin(\omega_1 t + \alpha_1)$$

$$x_2 = A_2 \sin(\omega_2 t + \alpha_2)$$

Řešením je tedy: $x = x_1 + x_2 = A_1 \sin(\omega_1 t + \alpha_1) + A_2 \sin(\omega_2 t + \alpha_2)$

Položíme-li nejprve :

$$\omega = \omega_1 = \omega_2$$

Dostaneme:

$$x = A_1 \sin(\omega t + \alpha_1) + A_2 \sin(\omega t + \alpha_2) =$$

$$= A_1 \sin \omega t \cos \alpha_1 + A_1 \cos \omega t \sin \alpha_1 +$$

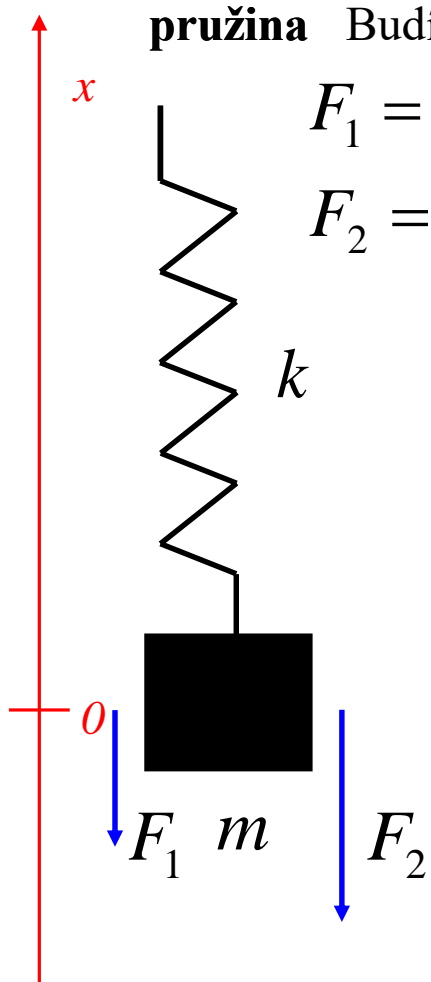
$$+ A_2 \sin \omega t \cos \alpha_2 + A_2 \cos \omega t \sin \alpha_2 =$$

$$= (A_1 \cos \alpha_1 + A_2 \cos \alpha_2) \sin \omega t + (A_1 \sin \alpha_1 + A_2 \sin \alpha_2) \cos \omega t$$

$$x = A \sin(\omega t + \alpha), \quad A = \sqrt{A_1^2 + A_2^2 + 2A_1A_2 \cos(\alpha_2 - \alpha_1)}$$

$$\alpha = \operatorname{arctg} \frac{A_1 \cos \alpha_1 + A_2 \cos \alpha_2}{A_1 \sin \alpha_1 + A_2 \sin \alpha_2}$$

Skládání kmitů v jednom směru



pružina Budící síly:

Pohybové rovnice:

Řešení pohybových rovnic:

$$F_1 = F_{01} \sin(\omega_1 t) \quad m\ddot{x}_1 + h\dot{x}_1 + kx_1 = F_1(t) \quad x_1 = A_1 \sin(\omega_1 t + \alpha_1)$$

$$F_2 = F_{02} \sin(\omega_2 t) \quad m\ddot{x}_2 + h\dot{x}_2 + kx_2 = F_2(t) \quad x_2 = A_2 \sin(\omega_2 t + \alpha_2)$$

Potom je řešením: $x = x_1 + x_2 = A_1 \sin(\omega_1 t + \alpha_1) + A_2 \sin(\omega_2 t + \alpha_2)$

Položíme-li nejprve : $\omega = \omega_1 = \omega_2$ Dostaneme:

$$x = A \sin(\omega t + \alpha), \quad A = \sqrt{A_1^2 + A_2^2 + 2A_1 A_2 \cos(\alpha_2 - \alpha_1)}$$

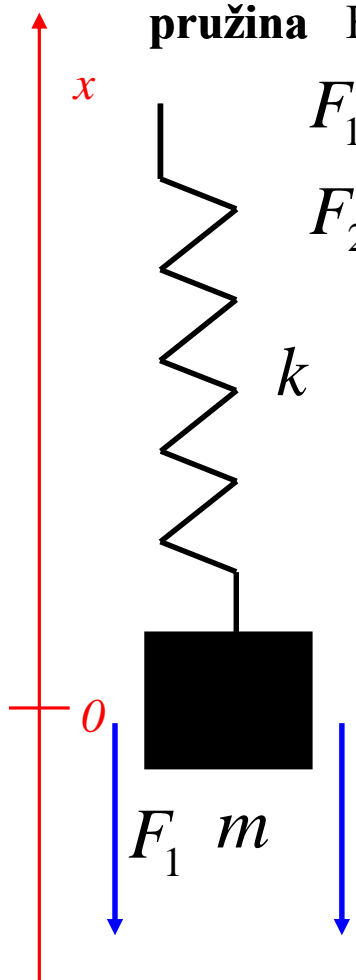
$$\alpha = \operatorname{arctg} \frac{A_1 \cos \alpha_1 + A_2 \cos \alpha_2}{A_1 \sin \alpha_1 + A_2 \sin \alpha_2}$$

Pokud je: $\alpha = \alpha_2 = \alpha_1$, tak $A = A_1 + A_2$

Nulovou hodnotu může amplituda nabývat pouze když je:

$$\cos(\alpha_2 - \alpha_1) = -1, \quad \text{tj.} \quad \alpha_2 - \alpha_1 = (2k - 1)\pi, \quad \text{a} \quad A_1 = A_2$$

Skládání kmitů v jednom směru



pružina Budící síly:

Pohybové rovnice:

Řešení pohybových rovnic:

$$F_1 = F_{01} \sin(\omega_1 t) \quad m\ddot{x}_1 + h\dot{x}_1 + kx_1 = F_1(t) \quad x_1 = A_1 \sin(\omega_1 t + \alpha_1)$$

$$F_2 = F_{02} \sin(\omega_2 t) \quad m\ddot{x}_2 + h\dot{x}_2 + kx_2 = F_2(t) \quad x_2 = A_2 \sin(\omega_2 t + \alpha_2)$$

Potom je řešením: $x = x_1 + x_2 = A_1 \sin(\omega_1 t + \alpha_1) + A_2 \sin(\omega_2 t + \alpha_2)$

Za druhé vyšetříme případ: $\omega_1 \neq \omega_2$, $A = A_1 = A_2$ Dostaneme:

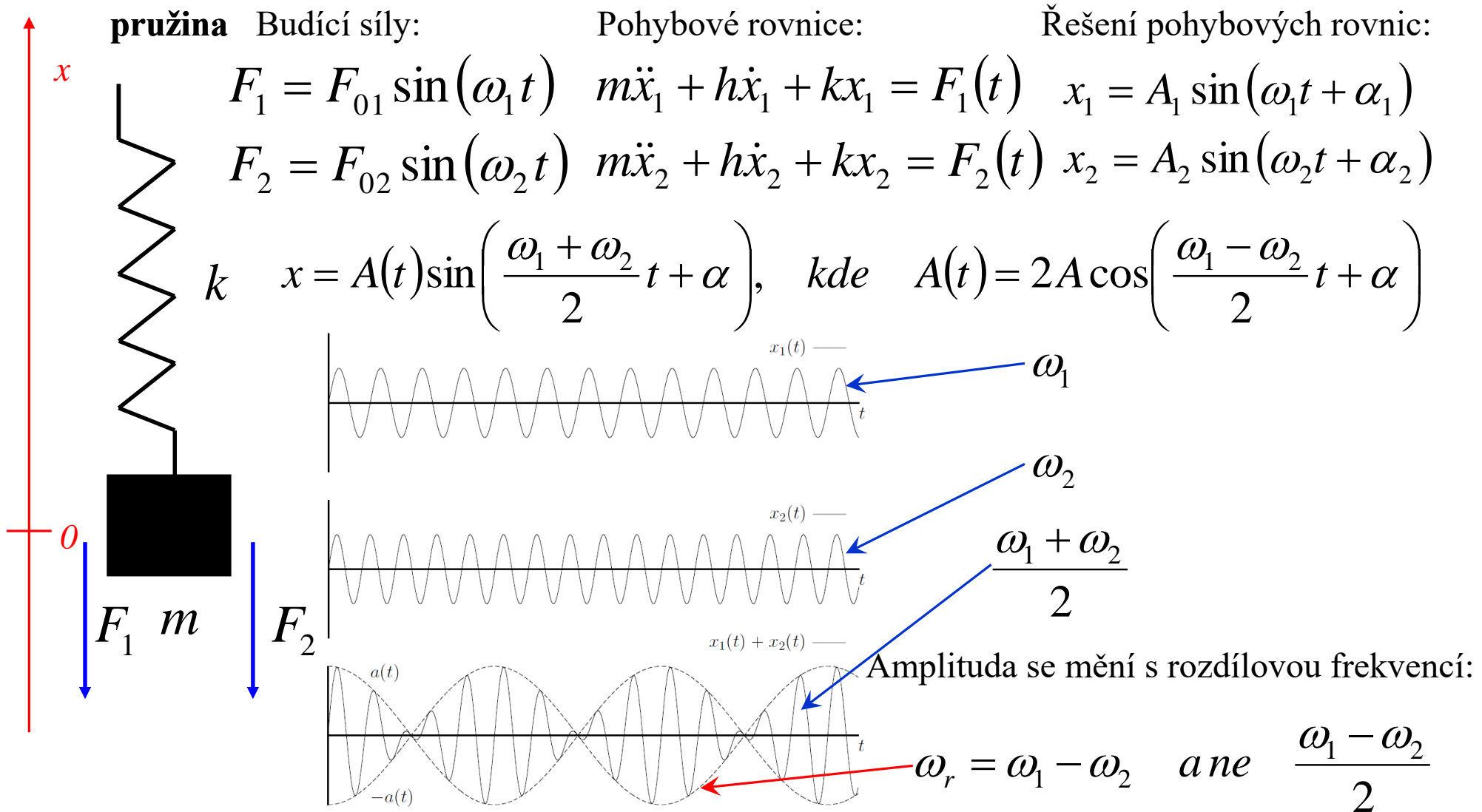
$$x = 2A \cos\left(\frac{\omega_1 - \omega_2}{2} t + \frac{\alpha_1 - \alpha_2}{2}\right) \sin\left(\frac{\omega_1 + \omega_2}{2} t + \frac{\alpha_1 + \alpha_2}{2}\right)$$

Pokud je: $\omega_1 > \omega_2$, tak $\frac{\omega_1 - \omega_2}{2} \ll \frac{\omega_1 + \omega_2}{2}$

Potom dostaneme harmonický kmit s časově závislou amplitudou :

$$x = A(t) \sin\left(\frac{\omega_1 + \omega_2}{2} t + \alpha\right), \quad kde \quad A(t) = 2A \cos\left(\frac{\omega_1 - \omega_2}{2} t + \alpha\right)$$

Skládání kmitů v jednom směru



Skládání kmitů vzájemně kolmých

Kmity ve směru os x a y:

$$x = A_1 \sin(\omega_1 t)$$

$$y = A_2 \sin(\omega_2 t + \alpha)$$

Položíme-li nejprve :

$$\omega = \omega_1 = \omega_2$$

Dostaneme: $\frac{x}{A_1} = \sin \omega t, \quad \frac{y}{A_2} = \sin \omega t \cos \alpha + \cos \omega t \sin \alpha$

Dosadíme za $\sin \omega t$ do druhé rovnice: $\frac{y}{A_2} - \frac{x}{A_1} \cos \alpha = \cos \omega t \sin \alpha$

Umocníme: $\left(\frac{y}{A_2}\right)^2 - 2\frac{y}{A_2}\frac{x}{A_1}\cos \alpha + \left(\frac{x}{A_1}\cos \alpha\right)^2 = \cos^2 \omega t \sin^2 \alpha$

Po úpravě dostaneme: $\frac{y^2}{A_2^2} - 2\frac{y}{A_2}\frac{x}{A_1}\cos \alpha + \frac{x^2}{A_1^2} = \sin^2 \alpha$

Skládání kmitů vzájemně kolmých

Kmity ve směru os x a y:

$$x = A_1 \sin(\omega_1 t)$$

$$y = A_2 \sin(\omega_2 t + \alpha)$$

Rovnice elipsy:

$$\frac{y^2}{A_2^2} - 2 \frac{y}{A_2} \frac{x}{A_1} \cos \alpha + \frac{x^2}{A_1^2} = \sin^2 \alpha$$

Pokud je fázový rozdíl nulový: $\alpha = 0$

Pohyb po přímce: $\frac{y^2}{A_2^2} - 2 \frac{y}{A_2} \frac{x}{A_1} + \frac{x^2}{A_1^2} = 0 \Rightarrow \left(\frac{y}{A_2} - \frac{x}{A_1} \right)^2 \Rightarrow y = \frac{A_2}{A_1} x$

Pokud je fázový rozdíl:

$$\alpha = \pi/2, \quad a \quad A = A_1 = A_2$$

Pohyb po kružnici:

$$y^2 + x^2 = A^2$$

Skládání kmitů vzájemně kolmých

Kmity ve směru os x a y:

$$x = A_1 \sin(\omega_1 t)$$

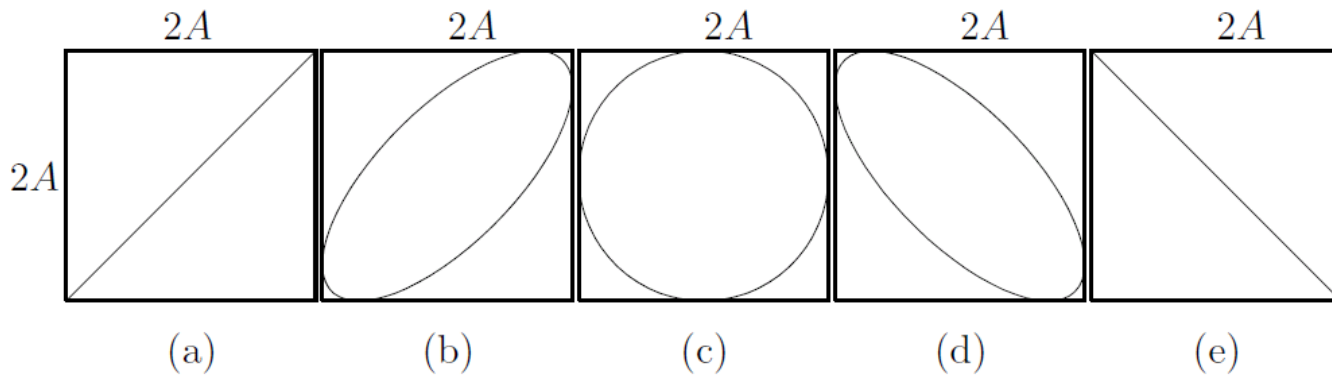
$$y = A_2 \sin(\omega_2 t + \alpha)$$

Rovnice elipsy:

$$\frac{y^2}{A_2^2} - 2 \frac{y}{A_2} \frac{x}{A_1} \cos \alpha + \frac{x^2}{A_1^2} = \sin^2 \alpha$$

Pokud je:

$$A = A_1 = A_2$$



a) $\alpha = 0$

b) $0 < \alpha < \frac{\pi}{2}$ a $\frac{3\pi}{2} < \alpha < 2\pi$

c) $\alpha = \frac{\pi}{2}$

d) $\frac{\pi}{2} < \alpha < \pi$ a $\pi < \alpha < \frac{3\pi}{2}$

e) $\alpha = \pi$.

Skládání kmitů vzájemně kolmých

Kmity ve směru os x a y:

$$x = A_1 \sin(\omega_1 t)$$

$$y = A_2 \sin(\omega_2 t + \alpha)$$

V obecném případě:

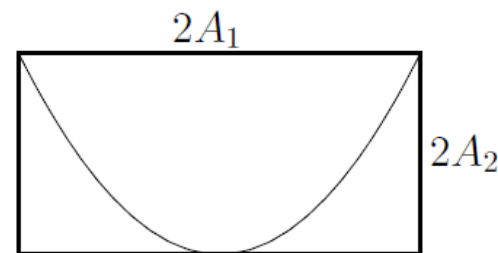
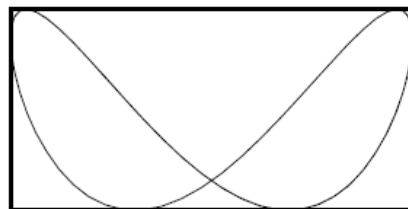
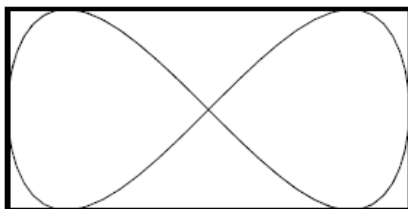
$$\omega_1 \neq \omega_2, \quad -A_1 \leq x \leq A_1, \quad -A_2 \leq y \leq A_2$$

Budou-li frekvence v poměru:

$$\frac{\omega_2}{\omega_1} = \frac{m}{n}$$

Lissajousovy obrazce:

1/2



2/3

