



Тема урока:

**Периодическое движение.
Вращение. Колебание**

Механические колебания

Колебания – это движение или процессы, которые точно или приблизительно повторяются через определенные интервалы времени.

По способу возбуждения и характеру физических процессов выделяют:

- 1) **Свободные колебания**- колебания, возникающие в системе благодаря начальному запасу энергии под действием внутренних сил.
- 2) **Вынужденные колебания**- колебания, совершаемые телами под действием внешних периодически изменяющихся сил.

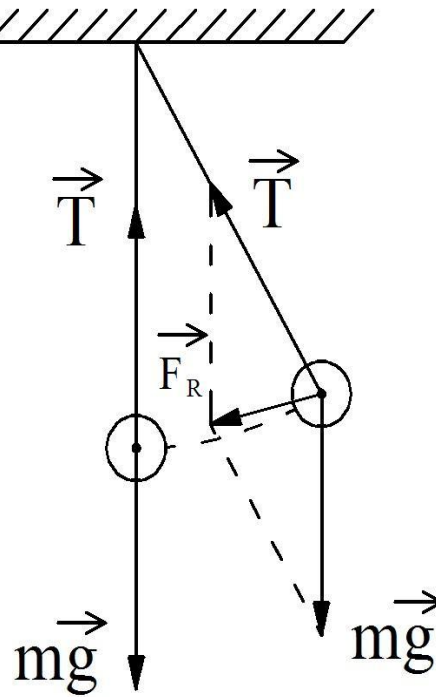
Колебательная система – система тел, способных совершать колебательные движения.

Пример: маятник.

Маятник – твердое тело, подвешенное на нити или на пружине, или закрепленное на оси, совершающее колебание под действием силы тяжести.

Виды маятников

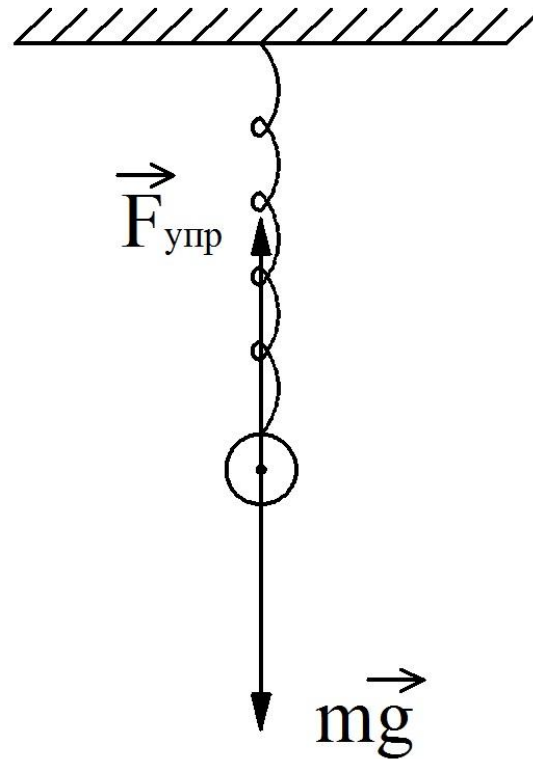
I. Математический маятник- это материальная точка, подвешенная на невесомой и нерастяжимой нити, находящаяся в поле тяжести Земли.



$$l \gg r \quad m_{\text{гр.}} \gg m_{\text{нити}}$$

Колебательная система – опора, тело, нить, Земля.

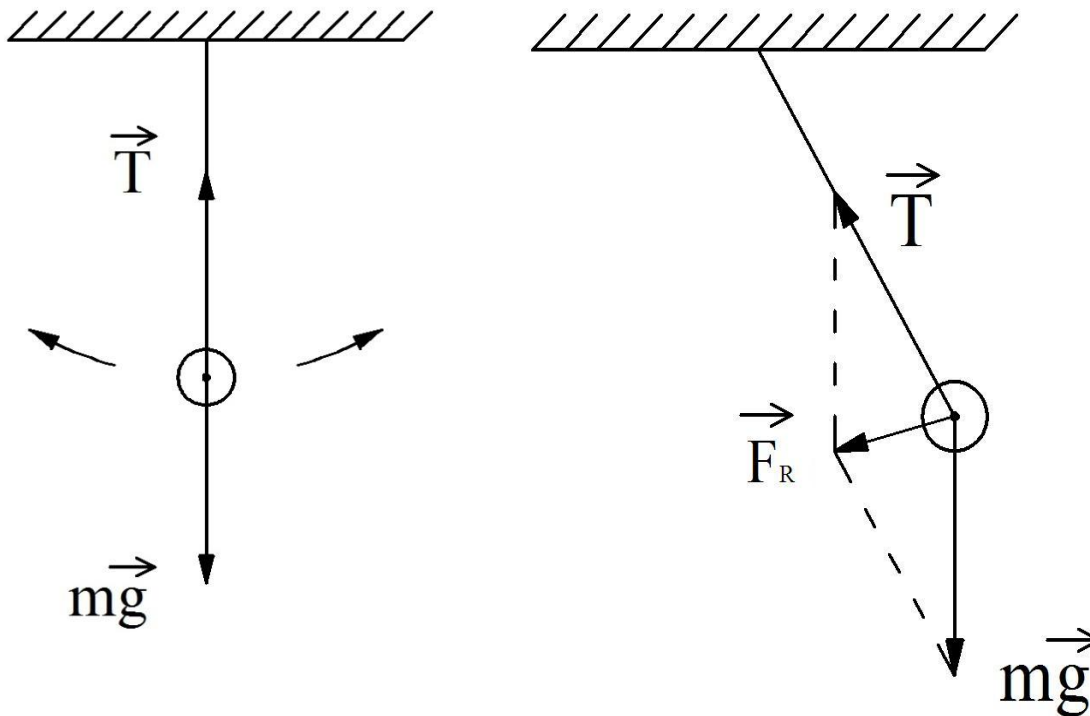
II. Пружинный маятник- тело, подвешенное на пружине и совершающее колебания вдоль вертикальной оси под действием силы упругости пружины.

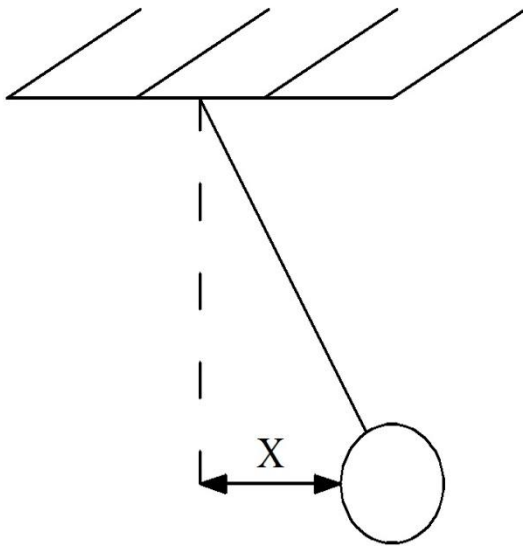


Колебательная система - опора, тело, пружина, Земля.

Основное свойство колебательных систем

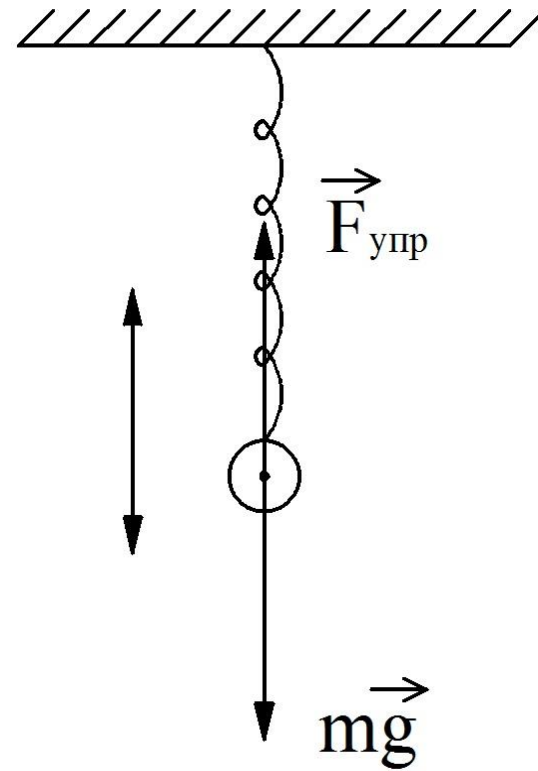
Основное свойство колебательных систем – наличие положения устойчивого равновесия.



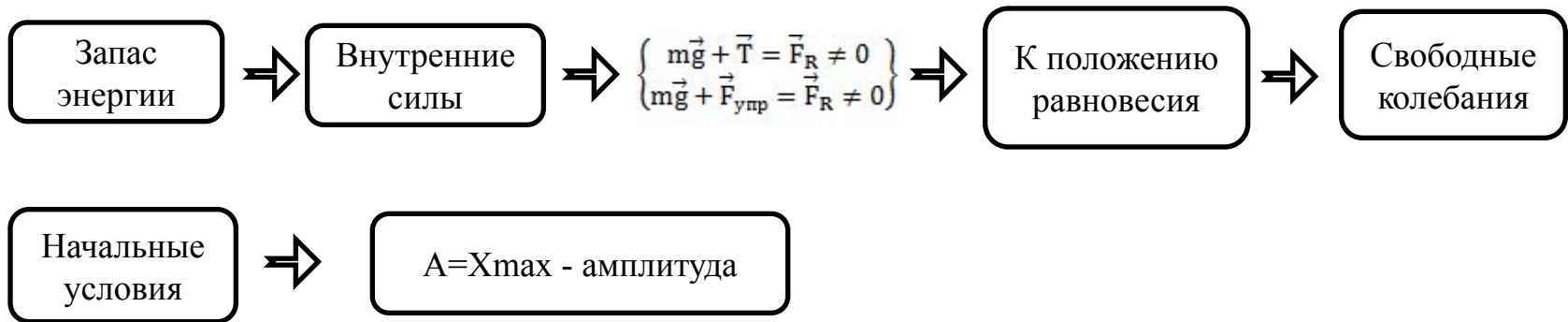


X [м] - смещение

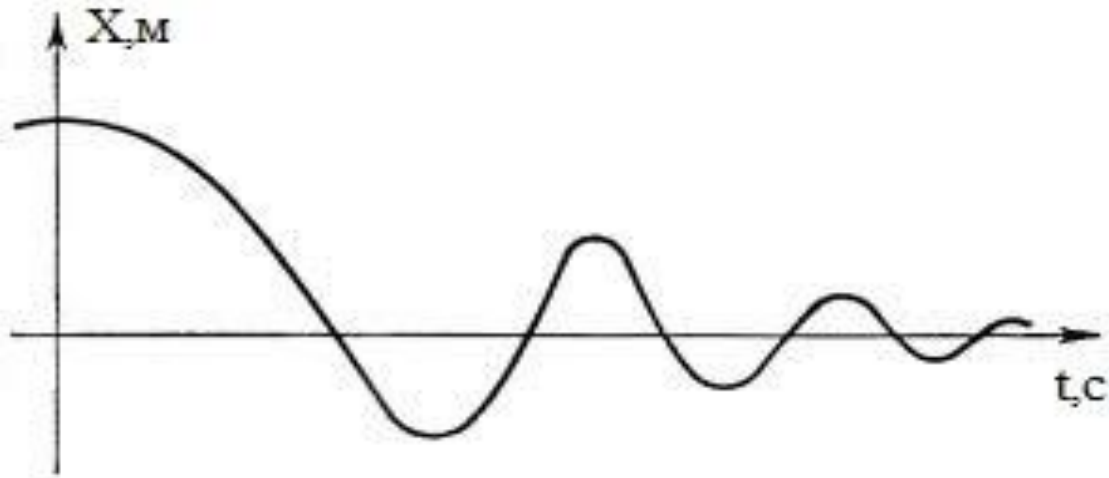
$A=X_{\max}$ - амплитуда



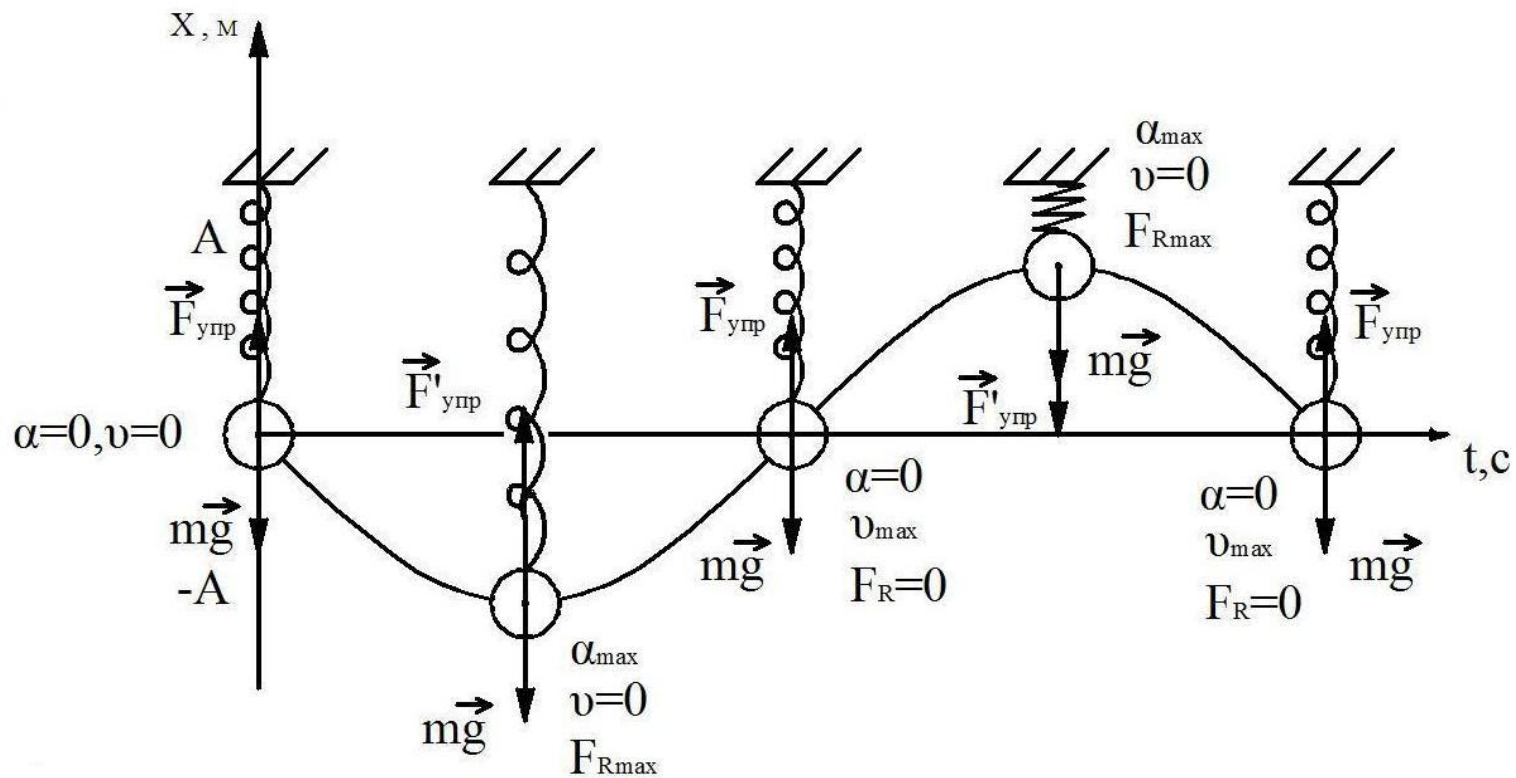
Свободные колебания



Свободные колебания – это затухающие колебания.



Колебания пружинного маятника



Механические колебания груза на пружине

1. Начальное п.р. в $t=0$	$\mathcal{G} = 0$	$a = 0$	$F_R = 0$	$x = 0$
2. Растяжение кр.н. ж.	$\mathcal{G} = 0$	$a_{\max} \uparrow$	$F_{R\max} \uparrow$	$x = -A$
3. П.р.	$\mathcal{G}_{\max} \uparrow$	$a = 0$	$F_R = 0$	$x = 0$
4. Сжатие кр.в.п.	$\mathcal{G} = 0$	$a_{\max} \downarrow$	$F_{R\max} \downarrow$	$x = A$
5. П.р.	$\mathcal{G}_{\max} \downarrow$	$a = 0$	$F_R = 0$	$x = 0$

$A = X_{\max}$ – не меняется, задана начальными условиями.

a, x, v, F_R – периодически меняются. (по таблице).

Механические колебания – периодические изменения по закону косинуса или синуса смещения, скорости, ускорения, равнодействующей силы

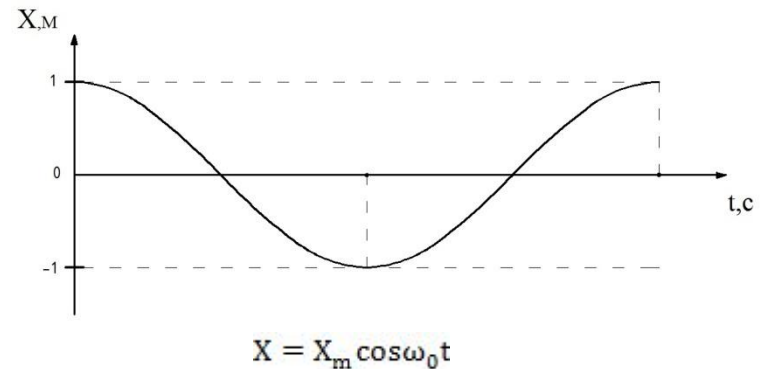
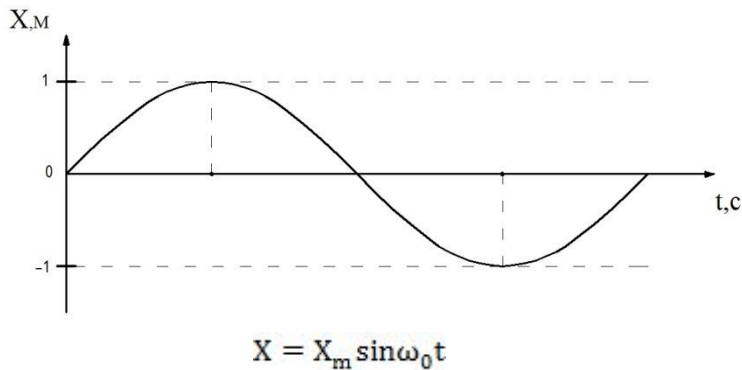
Условия колебаний

1. при выведении тела из положения равновесия в системе должна возникнуть сила, стремящаяся вернуть его в положение равновесия.
2. силы трения в системе должны быть достаточно малы.

Гармонические колебания

Гармонические колебания – колебания, происходящие под действием силы пропорциональной смещению колеблющейся точки и направленной противоположно смещению (или периодические изменения физической величины в зависимости от времени, происходящие по закону синуса или косинуса).

$$F_R \sim X$$



Основные характеристики колебательного движения

1. Период - время одного полного колебания. $T = \frac{t}{n} [c]$

За период тело проходит расстояние, равное 4-м амплитудам

2. Линейная частота – число колебаний за 1 секунду. $\nu = \frac{n}{t} \quad \nu = \frac{1}{T} [Гц] \quad \text{Герц.}$

$T \cdot \nu = 1$ – период и линейная частота взаимнообратные величины.

Математический маятник с короткой нитью имеет большую линейную частоту колебаний, чем математический маятник с длинной нитью.

“T” и “ ν ” для данной колебательной системы – характерные только для данной системы величин.

3. Циклическая или круговая частота – число колебаний за 2π секунд.

$$\omega_0 = \frac{2\pi}{T} \left[\frac{\text{рад}}{c} \right]$$

$$\omega_0 = 2\pi\nu$$

4. X [м] – смещение точки от положения равновесия в данный момент времени.

5. A=Xmax [м] – амплитуда – модуль максимального смещения тела от положения равновесия.

6. Фаза – физическая величина, описывающая состояние колебательной системы в данный момент времени.

$\varphi [рад] \quad \varphi = \omega_0 t + \varphi_0$ – величина, стоящая под знаком синуса или косинуса.