

Лекция 3

Затухающий гармонический осциллятор

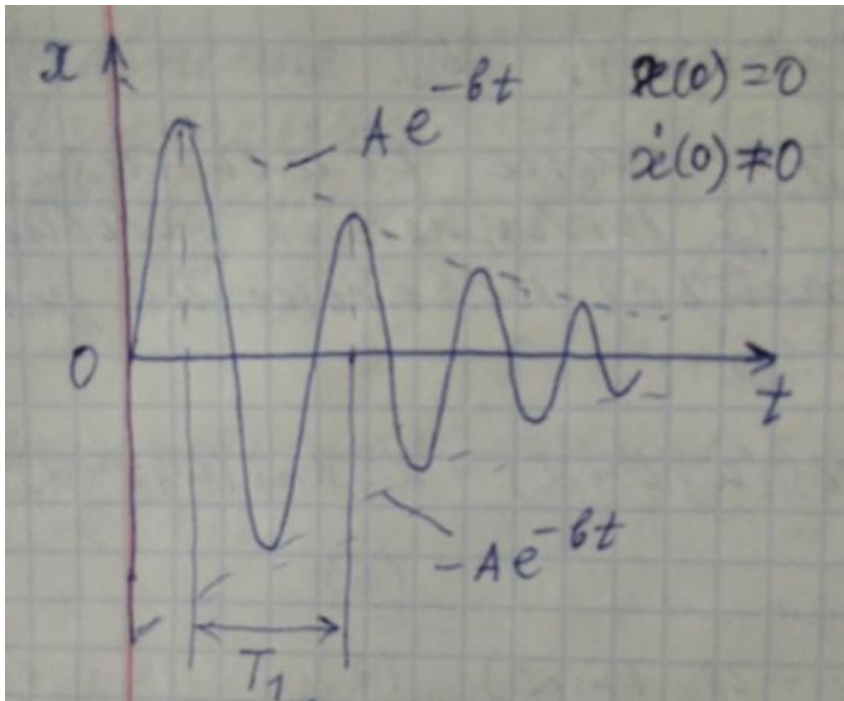
$$\ddot{x} + 2bx + \omega_0^2 x = 0 \quad (1)$$

Решение 1) При условии $b < \omega_0$

$$x(t) = Ae^{-bt} \cos(\omega_1 t + \alpha) \quad (5)$$

$$\omega_1 = \sqrt{\omega_0^2 - b^2}$$

Время релаксации. Логарифмический декремент затухания



$$T_1 = \frac{2\pi}{\omega_1} - \text{условный период}$$

$$A_m = Ae^{-bt} \quad (10)$$

$$\tau = \frac{1}{b} - \text{время релаксации}$$

$\theta = bT_1$ — логарифмический

декремент затухания

$$\frac{A_m(t)}{A_m(t+T_1)} = \frac{Ae^{-bt}}{Ae^{-b(t+T_1)}} = e^{bT_1} = e^\theta$$

Добротность

$$Q = \frac{\pi}{\theta}$$

$$Q = \frac{\pi}{bT_1} = \frac{\omega_1}{2b} = \frac{1}{2b} \sqrt{\omega_0^2 - b^2}$$

при малом затухании b много меньше ω_0

$$Q = \frac{\omega_0}{2b}$$

Энергия пружинного маятника

$$W = W_{\text{кин}} + W_{\text{пот}}$$

$$W_{\text{кин}} = \frac{m\dot{x}^2}{2}$$

$$W_{\text{пот}} = W_{\text{пот1}} + W_{\text{пот2}}$$

$$W_{\text{пот1}} = -mgx$$

$$W_{\text{пот2}} = \frac{k(x + \tilde{x})^2}{2} - \frac{\tilde{k}x^2}{2} = \frac{kx(x + \tilde{2}x)}{2}$$

$$W_{\text{пот}} = x \left(-mg + \frac{kx}{2} + \tilde{k}x \right) = \frac{kx^2}{2}$$

$$W = \frac{mx^2}{2} + \frac{kx^2}{2}$$

при малом затухании

при $\dot{x} = 0$ $x \approx \pm A_m$

$$W = \frac{kA_m^2}{2} = \frac{kA^2}{2} e^{-2bt}$$

$$W_0 = \frac{kA^2}{2}$$

$$W(t) = W_0 e^{-2bt}$$

$$\Delta W = W(t) - W(t + T_1)$$

$$\frac{\Delta W}{W(t)} = \frac{W_0 e^{-2bt} - W_0 e^{-2b(t+T_1)}}{W_0 e^{-2bt}} = 1 - e^{-2bT_1} = 1 - e^{-2\theta}$$

$$e^{-2\theta} \approx 1 - 2\theta$$

$$\frac{\Delta W}{W(t)} = 2\theta$$

$$Q = \frac{\pi}{\theta} = \frac{2\pi W}{\Delta W}$$

Ñöó÷àé 2) Ñèëüí î â çàòóðàí èâ $b > \omega_0$

$$\ddot{x} + 2bx + \omega_0^2 x = 0 \quad (1)$$

$$\lambda^2 + 2b\lambda + \omega_0^2 = 0 \quad (3)$$

(3) – ðàðàêòèðèñòè÷àíêî â óðàâíåííè èâ

$$\lambda_{1,2} = -b \pm \sqrt{b^2 - \omega_0^2}$$

$$x(t) = B_1 e^{\lambda_1 t} + B_2 e^{\lambda_2 t} \quad (4)$$

(4) – î áù ââ ðàø áí èâ äèò. óðàâíåííè èâ (1)

Ï ðè $b > \omega_0$ λ_1 è λ_2 ââù àñòàáí í ù

$$\lambda_1 < 0 \quad \lambda_2 < 0$$

B_1 è B_2 – ââù àñòàáí í ù â ï î ñòè ýí í ù â

$$t \rightarrow \infty \quad x(t) \rightarrow 0$$

Линейные системы с «отрицательным» трением

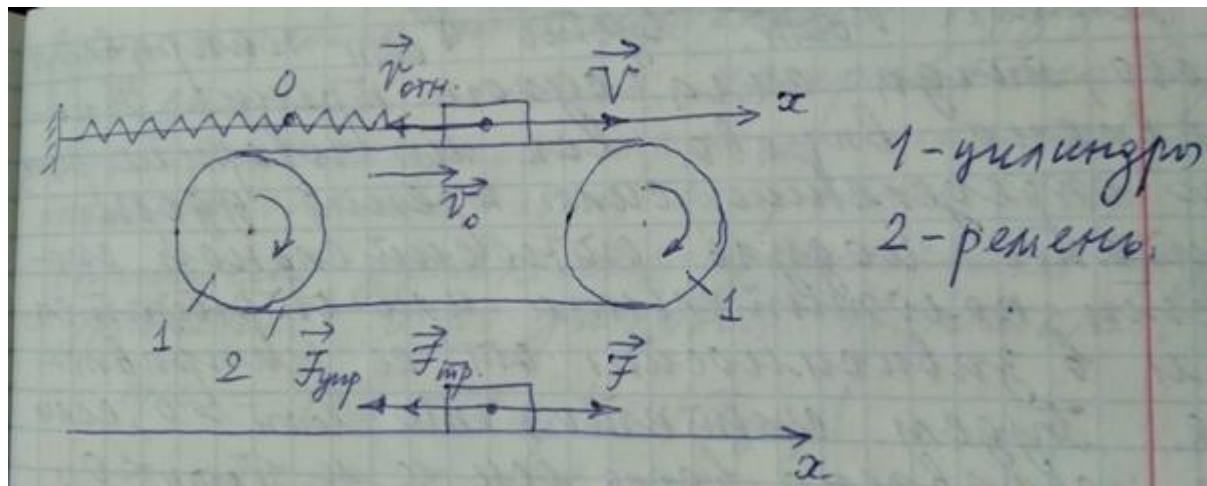
$$\ddot{x} + 2b\dot{x} + \omega_0^2 x = 0 \quad (1)$$

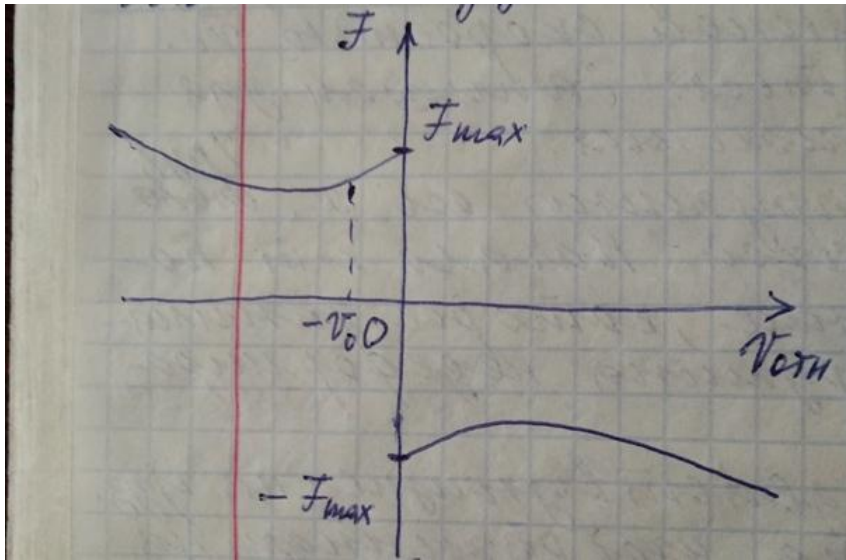
$$2b = \frac{h}{m} > 0 \quad \text{è è è} \quad 2b = \frac{R}{L} > 0$$

Àñ è $b < 0$, ñ è ñ ò à ì à í à ç û â à à ò ñ ÿ

ñ è ñ ò à ì î é ñ " î ò ð è ö à ò ä ë ü í û ì " ò ð á í è à ì

Пример механической системы с «отрицательным» трением





$$F = f(v_{oi})$$

$$\ddot{m}x = |F| - |F_{\dot{\delta}\delta}| - |F_{\dot{\delta}\delta}|$$

$$F > 0$$

$$|F| = F = f(\mathbf{v}_{\hat{\delta}\delta})$$

$$V = \dot{x} > 0 \quad F_{\dot{\delta}\delta} < 0$$

$$|F_{\dot{\delta}\delta}| = -F_{\dot{\delta}\delta} = hV = hx$$

$$F_{\dot{\delta}\delta} > 0$$

$$|F_{\dot{\delta}\delta}| = F_{\dot{\delta}\delta} = kx$$

$$\ddot{m}x = f(\mathbf{v}_{\hat{\delta}\delta}) - hx - kx \quad (1)$$

$$\overset{\boxtimes}{V} = \overset{\boxtimes}{V}_{\hat{v}_0} + \overset{\boxtimes}{V}_0$$

$$|V| = -|V_{\hat{v}_0}| + V_0$$

$$|V| = V = \dot{x}$$

$$|V_{\hat{v}_0}| = -V_{\hat{v}_0}$$

$$\dot{x} = V_{\hat{v}_0} + V_0$$

$$V_{\hat{v}_0} = \dot{x} - V_0$$

$$F = f(V_{\hat{v}_0}) = f(x - V_0) = f(-V_0) + f'(-V_0)x$$

$$f'(-V_0) > 0$$

$$\ddot{m}x = f(-v_0) + f'(-v_0)\dot{x} - hx - kx$$

$$\ddot{m}x + [h - f'(-v_0)]x + kx = f(-v_0) \quad (2)$$

(2) – í âí äí î ðí äí î â óðàâí âí è â

$$kx - f(-v_0) = kz$$

$$z = x - \frac{f(-v_0)}{k}$$

$$\dot{z} = \dot{x} \quad \ddot{z} = \ddot{x}$$

$$\ddot{m}z + [h - f'(-v_0)]z + kz = 0 \quad \left| \frac{1}{m} \right.$$

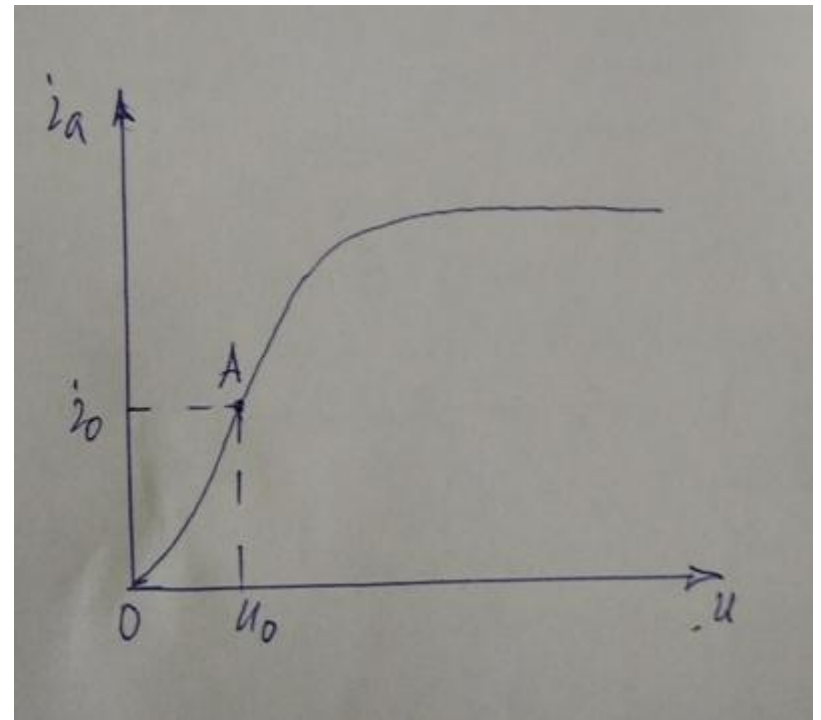
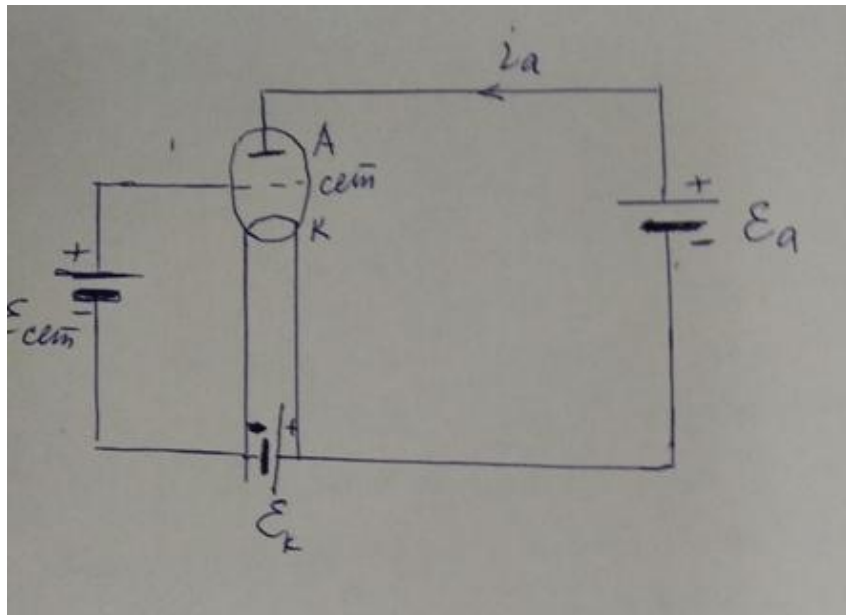
$$\ddot{z} + \frac{h - f'(-v_0)}{m} z + \frac{k}{m} z = 0$$

$$\frac{k}{m} = \omega_0^2 \quad \frac{h - f'(-v_0)}{m} = 2b$$

$$\ddot{z} + 2bz + \omega_0^2 z = 0 \quad (3)$$

Si $f'(-v_0) > h$, alors $b < 0$

генератор электромагнитных колебаний



$$u = u_{\tilde{n}\tilde{a}0} + Du_a$$

$$u_{\tilde{n}\tilde{a}0} = \varphi_{\tilde{n}\tilde{a}0} - \varphi_{\hat{e}}$$

$$u_a = \varphi_a - \varphi_{\hat{e}}$$

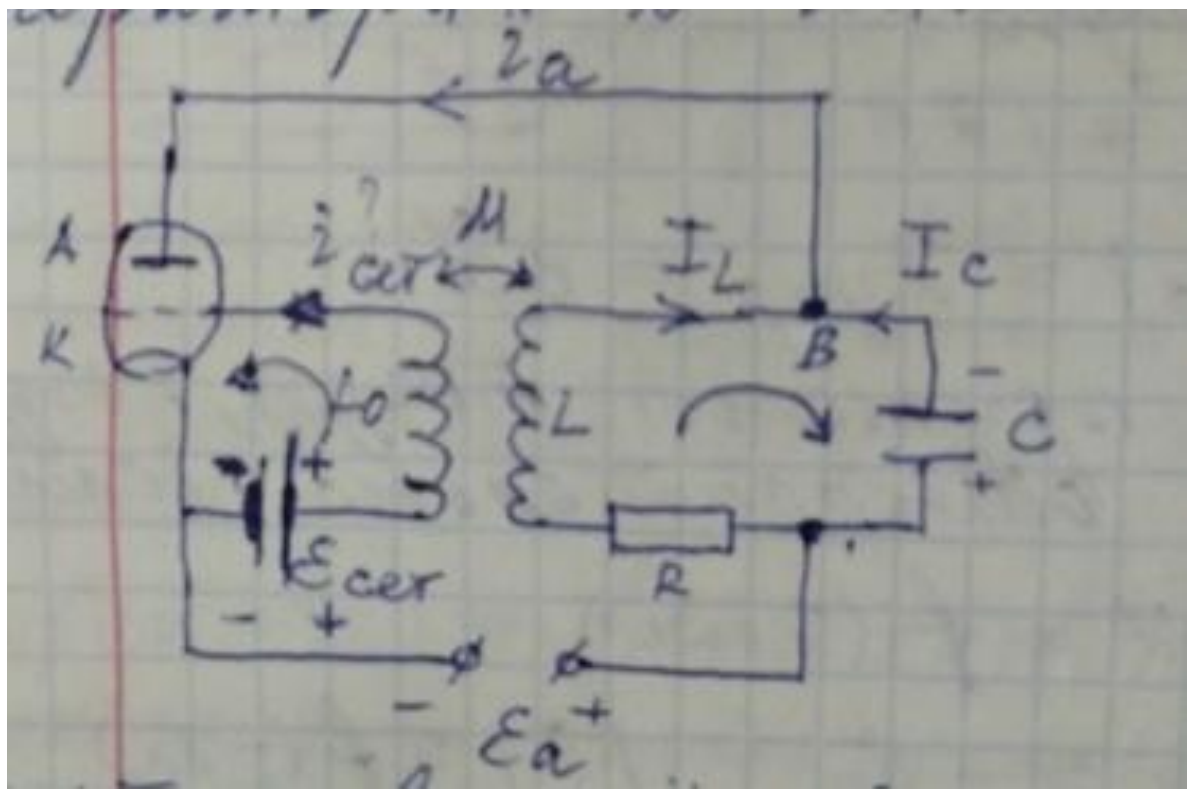
$$Du_a \boxtimes u_{\tilde{n}\tilde{a}0}$$

$$u = u_{\tilde{n}\tilde{a}0}$$

$$S = \frac{di_a}{du} - \text{êđóòèçí à ñăòî ÷í î é òăđàêòăđèñòèêè}$$

$$A - \text{đàáî ÷àÿ òî ÷êà}$$

$$\left. \frac{dS}{du} \right|_{u=u_0} = \left. \frac{d^2i_a}{du^2} \right|_{u=u_0} = 0 \quad \left. \frac{d^2S}{du^2} \right|_{u=u_0} = \left. \frac{d^3i_a}{du^3} \right|_{u=u_0} < 0$$



1-å ï ðàâèëî Êèððãîî à äëÿ óçèà Â

$$I_L + I_C = i_a$$

2-å ï ðàâèëî Êèððãîî à äëÿ êîäèàòîëüíîãî ãîðíî

êîððåêòà

$$u_L + u_R - u_C = \varepsilon_{\text{èíä}}$$

$$u_L = \dot{L}I_L \quad u_R = RI_L \quad u_C = \frac{q}{C}$$

$$\varepsilon_{\text{èíä}} = \pm M \frac{di_{\text{ãîðíî}}}{dt} \approx 0$$

$$\dot{L}I_L + RI_L - \frac{q}{C} = 0$$

$$\ddot{L}I_L + \dot{R}I_L - \frac{\dot{q}}{C} = 0$$

$$\dot{q} = I_C = i_a - I_L$$

$$\ddot{L}I_L + \dot{R}I_L + \frac{I_L}{C} = \frac{i_a}{C} \quad (4)$$

$$i_a = i_a(u)$$

$$i_a = i_a(u_0) + \left. \frac{di_a}{du} \right|_{u=u_0} (u - u_0) + \frac{1}{2} \left. \frac{d^2i_a}{du^2} \right|_{u=u_0} (u - u_0)^2 + \frac{1}{6} \left. \frac{d^3i_a}{du^3} \right|_{u=u_0} (u - u_0)^3$$

$$i_a(u_0) = i_0 \quad \left. \frac{di_a}{du} \right|_{u=u_0} = S_0 \quad \left. \frac{d^2 i_a}{du^2} \right|_{u=u_0} = 0 \quad - \left. \frac{1}{6} \frac{d^3 i_a}{du^3} \right|_{u=u_0} = S_2 > 0$$

$$i_a = i_0 + S_0(u - u_0) + S_2(u - u_0)^3$$

2-å ï ðàâèëî Êèðõãî ô à äëÿ ñàòî ÷í î é öäè è

$$u_{L_0} + u_{\text{ñàò}} = \varepsilon_{\text{ñàò}} + \varepsilon'_{\text{èí ä}}$$

$$u_{L_0} = L_0 \frac{di_{\text{càò}}}{dt} \approx 0$$

$$\varepsilon'_{\text{èí ä}} = \pm \dot{M}I_L$$

$$u = u_{\text{ñàò}} = \varepsilon_{\text{ñàò}} \pm \dot{M}I_L$$

ï ðè î òñóòñòàèè êî äååàí èé $I_L = 0$ $u = u_0$

$$\varepsilon_{\text{ñàò}} = u_0$$

$$u - u_0 = \pm M \dot{I}_L$$

$$i_a = i_0 \pm MS_0 \dot{I}_L \boxtimes M^3 S_2 \dot{I}_L^3$$

$$\ddot{L}I_L + \dot{R}I_L + \frac{I_L}{C} = \frac{i_a}{C} \quad (4)$$

$$\ddot{L}I_L + \left(R \boxtimes \frac{MS_0}{C} \right) \dot{I}_L \pm \frac{M^3 S_2 \dot{I}_L^3}{C} + \frac{I_L}{C} = \frac{i_0}{C} \quad (5)$$

$$z(t) = I_L(t) - i_0$$

$$\dot{z} = \dot{I}_L \quad \ddot{z} = \ddot{I}_L$$

$$\dot{L}z + \left(R \boxtimes \frac{MS_0}{C} \right) z \pm \frac{M^3 S_2 \dot{z}^3}{C} + \frac{z}{C} = 0 \quad (6) \quad \left| \frac{1}{L} \right.$$

- Следующая лекция 21 сентября
- Код wzn-ttpr-zzd

Практические занятия по
Проектной разработке
программного обеспечения по
средам 2 пары с 11 час. 30
МИН.

- Группа делится на 2 подгруппы.

Подгруппа, которая занимается по нечетным неделям

1. Бижикин
2. Бильков
3. Бородихин
4. Вдовина
5. Гладков
6. Граф
7. Жусупов
8. Каржановский
9. Кукузей
10. Кульбов
11. Кусков
12. Михеева
13. Попова

Подгруппа, которая занимается по четным неделям

1. Мищенко
2. Федоров
3. Фролов
4. Моторная
5. Хмельницкий
6. Егошин
7. Рябцева
8. Сысоев
9. Лопандин
10. Избышев
11. Никитин
12. Демин
13. Гаськов