

## Zestaw 06: Drgania

Maciej J. Mrowiński

1 stycznia 2019

Zestaw do samodzielnego rozwiązania po wykładzie z drgań. Nie jest obowiązkowy i nie oddajecie mi tych rozwiązań. Jeżeli ktoś ma problemy/pytania, to oczywiście zapraszam na konsultacje.

### Pytania

- Jak definiujemy siłę harmoniczną (prawo Hooke'a)?
- Jak porusza się ciało, na które działa siła harmoniczna?
- Czy siła harmoniczna jest zachowawcza? Jeżeli tak, to jaki odpowiada jej potencjał?
- Jaka zastępcza stała sprężystości odpowiada równoległemu połączeniu sprężyn? Jaka zastępcza stała sprężystości odpowiada szeregowemu połączeniu sprężyn?
- Czym są drgania tłumione? Z jakimi możemy mieć do czynienia przypadkami drgań tłumionych?
- Czym są drgania wymuszone? Na czym polega zjawisko rezonansu?

### Problemy obliczeniowe

- Rozwiąż równanie opisujące ruch wahadła o długości  $l$  stosując przybliżenie małych wychyleń. Wyznacz okres drgań.
- Wyznacz położenie w funkcji czasu<sup>1</sup> dla oscylatora tłumionego<sup>2</sup>, rozważając osobno przypadek drgań tłumionych i przetłumionych. Na podstawie uzyskanych rozwiązań wyznacz postać rozwiązania dla przypadku granicznego, między tłumieniem a przetłumieniem<sup>3</sup>. We wszystkich trzech przypadkach przyjmij warunki początkowe  $x(t=0) = 0$  m i  $v(t=0) = v_0$  m/s.

### Problemy numeryczne

- Równanie opisujące ruch wahadła o długości  $l$  ma postać<sup>4</sup>

$$\frac{d^2 \varphi}{dt^2} = -\omega_0^2 \sin \varphi \quad (1)$$

gdzie  $\omega_0^2 = g/l$ . Jest to równanie, które już wiele razy rozwiązywaliśmy numerycznie, tylko z inaczej oznaczonymi zmiennymi<sup>5</sup>.

<sup>1</sup> Tą samą metodą, której użyliśmy na wykładzie dla zwykłego oscylatora - to znaczy przewidując wynik w postaci  $x(t) = Ce^{rt}$ .

<sup>2</sup> Czyli oscylatora, na który działa siła hamująca  $F = -bv$ , gdzie  $b$  to pewna stała.

<sup>3</sup> Wymaga to wysilenia kilku szarych komórek, ale daje się zrobić. Nie chodzi mi o rozwiązanie od początku równania różniczkowego dla tego konkretnego przypadku, ale o wyznaczenie na podstawie wcześniej uzyskanych wyników tego rozwiązania.

<sup>4</sup> Tak, jest to odpowiedź do podpunktu obliczeniowego!

<sup>5</sup> Podpowiedź dla tych, którzy przy tworzeniu postaci oszczędzają na percepcji:  $x \rightarrow \varphi$ .

Porównajcie więc dla kilku wychyleń początkowych  $\varphi_0$  rozwiązanie numeryczne tego pełnego równania bez przybliżenia małych wychyleń z wynikiem analitycznym zakładającym to przybliżenie. Załóżcie, że prędkość początkowa<sup>6</sup>  $\omega(t = 0) = 0$  rad/s.

- Porównajcie wyniki analityczne uzyskane dla oscylatora tłumionego z wynikami numerycznymi<sup>7</sup>. Możecie w ten sposób sprawdzić, czy udało się wam poprawnie odgadnąć postać rozwiązania dla przypadku granicznego.
- Rozwiążcie również numerycznie równanie ruchu dla oscylatora z wymuszeniem<sup>8</sup> i porównajcie to rozwiązanie z wynikami analitycznymi podanymi na wykładzie<sup>9</sup>.

<sup>6</sup> Jest to trochę niefortunny konflikt oznaczeń.

<sup>7</sup> Pamiętajcie, żeby użyć tych samych warunków początkowych. Ta odpowiedź dotyczy oczywiście wszystkich podpunktów.

<sup>8</sup> oba przypadki

<sup>9</sup> Przy ich wyznaczaniu przyjąłem zerową prędkość początkową i zerowe położenie początkowe