

# Paskaita 4

Modelis, aprašomas aukštesnysis eilės diferencialinėmis lygtimis, apibrėžs.

Vieneris  $\bar{v}$  svarbiausias faktorius, kad nagrinėjame modelius, aprašomas antrosios eilės diferencialinėmis lygtimis (laiko koordinatės atžvilgiu) yra tai, kad modeliui gaunamui  $\bar{v}$  Niutono dėsnis.

## Niutono dėsnis:

$$\frac{d}{dt} (m \bar{v}) = F, \quad \bar{v} = \frac{du}{dt}$$

Is diferencialinis lygtis, kurio žinome, kad tada reikės surasti du pradžios sąlygas, kurios  $\bar{v}$  sprendimų sąvokas išreikšti reikalingas atskirai sprendimų

$$u(0) = u_0, \quad \frac{du}{dt}(0) = v_0.$$

---

$$\frac{d}{dt} (m \bar{v}) = m \frac{d^2 u}{dt^2}, \quad \text{jai } m - \text{konst}$$

Nagrūnēsim mehaniskā sistēmā, kur  
kūns, kuris masai  $m$ , pārvietojas  
pa spēruokli.

Ja zināms, ka šai sistēmai spēruoklis  
ir pusvairoņa puslīnis (ja iestiprināts  
ar suspensiju) displāci  $x(t)$ , šai  
atsaukta jēga, ~~šai~~ atbilstoši proporciāli  
deformācijai displāci

$$F(x, t) = -kx$$

(Tiloro pāruens)  
antijēg  
(tam pāruens  
jēga)

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} = -kx$$

inerācijai jēga

$$[k] = ?$$

Trinātes jēgu<sub>2</sub> kol kas neizstrādājām,

jo ir grūti saprast, bet svarīgi, ka šai  
atsaukta šai jēgānt būvē proporciāli  
grāvēim (Tiloro slēkts)

$$F_{tr} = -\eta \frac{dx}{dt} \Rightarrow \left( m \frac{dv}{dt} = -\eta v \right)$$

$[\eta] = ?$  Grāvēs dēl  
trinātes mēģe

Taip pat mehāniskās sistēmas gāli veidoti ir īsārnē jēga  $f(t)$ , kuru p. kārta lūka.

Net ir nedideli momentuāri īsārnē tātādai per ilgus laikus gāli smarluā paveidoti spriedums dīnārnē (rezonanss reistārnē)

### Nagrūnēsime atskīrus atvejis

1. Laisrēji sōgrārnē, nerā trīrnē

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} + kx = 0.$$

[a] - dīrnērnē

Bendrāsī spriedums

$$x(t) = e^{\lambda t}$$

$$\frac{d^2 x}{dt^2} + a^2 x = 0.$$

$$a^2 = \frac{k}{m}$$

$$\lambda^2 + a^2 = 0$$

$$\lambda_{1,2} = \pm ai$$

$$x(t) = c_1 \cos(at) + c_2 \sin(at)$$

-4-

$$x(0) = x_0, \quad \left(\frac{dx}{dt}\right)(0) = 0.$$

(Imbiline ~~soluar~~ sąlygų pradines).

$$\frac{dx}{dt} = a (-c_1 \sin(at) + c_2 \cos(at)).$$

$$\frac{dx}{dt}(0) = 0 \Rightarrow c_2 = 0.$$

$$x(0) = c_1 \Rightarrow x(t) = x_0 \cos(at)$$

Sprendinys periodiškom sąlygomis

$$\frac{dx}{dt} = -x_0 a \sin(at)$$

Greitis ~~greitis~~ periodiškom sąlygomis

$$\text{Periodas: } aT = 2\pi \Rightarrow T = \frac{2\pi}{a}$$

1) Koks bus kieno greitis ~~greitis~~ laiko momentu  $t_1 = \frac{\pi}{2a}$ ? Kokia bus greitis pradinis?

2. Privedame frūnti:

$\eta$  - eta

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} + \eta \frac{dx}{dt} + kx = 0$$

$$\frac{d^2 x}{dt^2} + b \frac{dx}{dt} + a^2 x = 0$$

$$b = \frac{\eta}{m} \quad [b] = ?$$

$$\lambda^2 + b\lambda + a^2 = 0$$

$$\lambda_{1,2} = -\frac{b}{2} \pm \sqrt{\frac{b^2}{4} - a^2}$$

$$1) \quad b^2 - 4a^2 \geq 0 \quad (= c^2)$$

$$\lambda_{1,2} = -\frac{b}{2} \pm \frac{c}{2}$$

$$b > 2a$$

$$\frac{\eta}{m} > 2\sqrt{\frac{k}{m}}$$

$$\eta > \sqrt{4km}$$

$$x(t) = C_1 e^{+\lambda_1 t} + C_2 e^{\lambda_2 t}$$

Keiri komponente uzgēsta greibian

Kadangi  $\lambda_1, \lambda_2 < 0$ , tātad  $x(t) \rightarrow 0$ ,

$t \rightarrow \infty$  be asulibājs

Trūstis palikšanasai stipri (*iztraukti preclines* *solyses*).  $x(0) = x_0$   
 $\dot{x}(0) = v_0$

- 6 -

$$2) \quad b^2 - 4a^2 = -c^2 \leq 0$$

$$\lambda_{1,2} = -\frac{b}{2} \pm i \frac{c}{2}$$

• Gauname šoki sprendimų:

$$x(t) = e^{-\frac{b}{2}t} \left( c_1 \cos\left(\frac{c}{2}t\right) + c_2 \sin\left(\frac{c}{2}t\right) \right)$$

Asymptotinė dinamika nesikeičia

$x(t) \rightarrow 0$ ,  $t \rightarrow \infty$ , bet stebime vis  
mąžėjantį amplitudžių osciliacijas.

Uždėtu išnagrinėjus atvejus  
sprendimų, kur  $b^2 = 4a^2$ ,

kaip tada susiję kintamieji?

Nagrīnēsim sistēmas piervershinis  
syrārnimus, kād jēg  $\bar{u}$  pūsdāuscyra  
īvēdāme pūcledānu jēg

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} + \eta \frac{dx}{dt} + kx = A \sin(\omega t)$$

$$x(0) = 0, \quad \dot{x}(0) = 0.$$

1 atvejis a) Neirā frīcties  $\eta = 0$ .

b) Nūsdārdēji syrnārnimā nesu-  
fācyra su pūvershinis syrnārnus  
dāzīmi  $a \neq \omega$ ,  $\alpha = \frac{k}{m}$ .

$$x(t) = x_1(t) + x_2(t).$$

$$x_1(t) = c_1 \cos(\alpha t) + c_2 \sin(\alpha t).$$

$$x_2(t) = B \sin(\omega t) \quad (\text{iēškome} \\ \text{šolū spūrnānīo})$$

-8-

$$(-m\omega^2 + k)B = A$$

$$B = \frac{A}{k - m\omega^2} = \frac{A/m}{a^2 - \omega^2}$$

$$x(t) = C_1 \cos(at) + C_2 \sin(at) + \frac{A/m}{a^2 - \omega^2} \sin(\omega t)$$

Is pradineis sąlygų gauname

$$x(0) = \boxed{C_1 = 0}$$

$$\dot{x}(t) = aC_2 \cos(at) + \frac{A/m}{a^2 - \omega^2} \omega \cos(\omega t)$$

$$\dot{x}(0) = aC_2 + \frac{A/m}{a^2 - \omega^2} \omega = 0$$

$$C_2 = -\frac{\omega}{a} \frac{A/m}{a^2 - \omega^2}$$

$$x(t) = \frac{A/m}{a^2 - \omega^2} \left( -\frac{\omega}{a} \sin(at) + \sin(\omega t) \right)$$



-9-

Nagrinėjame ribinį atvejį, kai

$$\omega \rightarrow a$$

Pratinkome L'Hopitalio taisyklę  
(aškur, gelime ir spęsti lygtį, kai  
 $\omega = a$ , bet mes daroma kaip  
sistemos elgesį, kai  $|\omega - a| \ll \Phi$ )

$$\lim_{\omega \rightarrow a} \frac{-\frac{\omega}{a} \sin(at) + \sin(\omega t)}{a^2 - \omega^2} = \frac{f_1'}{f_2'}$$

$$= \frac{t \cos(\omega t) - \frac{\sin at}{a}}{-2\omega} \xrightarrow{\omega \rightarrow a} \frac{t \cos(at) - \frac{\sin at}{a}}{-2a}$$

$$\approx \frac{t}{-2a} \cos(at) \rightarrow \infty$$

Rezansas

- 10 -

Nagrinėjime atvejį, kai  $\omega \neq a$ ,  
bet  $|\omega - a| \ll 1$  yra mažas skai-  
čius

$$X(t) = \frac{A/m}{a^2 - \omega^2} \left( -\frac{\omega}{a} \sin(at) + \sin(\omega t) \right)$$

1. Atliktė analizę (laboratorinis darbas)  
kai  $a^2 = 50$   $\omega^2 = 49$

$$\sin(\omega t) - \frac{\omega}{a} \sin(at) = \sin(\omega t) - \sin(at) \\ + \left(1 - \frac{\omega}{a}\right) \sin(at)$$

$$= 2 \sin\left(\frac{\omega+a}{2}t\right) \cos\left(\frac{\omega-a}{2}t\right) + \left(1 - \frac{\omega}{a}\right) \sin(at)$$

Pagrindinė komponentė

$$\tilde{X}(t) = \frac{A/m}{a^2 - \omega^2} \underbrace{2 \cdot \sin\left(\frac{\omega-a}{2}t\right)}_{M(t) - \text{amplitudė}} \cos\left(\frac{\omega+a}{2}t\right)$$

$M(t)$  - amplitudė  
harmoninio lėto svyrav.

$\uparrow$   
Greitis  
svyravimų

Nagrinėjame atvejį, kai veduta  
fruntas  $\eta$ , bet ji nėra labai stipri

$$0 < \eta < \sqrt{2km}$$

Įmklime  $\omega = a$  ir surašome,

kokia tada yra svyravimų amplitudė  
(~~MM keismis darbu + išdavinys~~).

Toks reiškinys vadinamas  
mechaninei rezonansu.

Išsklaidė, kaip vyksta svyravimai, kai

$$\omega = a, \quad \eta > \sqrt{2km} \quad \{$$

(2 lab. darbas)

---