

IV.4.3 Siły sprężystości. Oscylator harmoniczny tłumiony

Centralna siła sprężysta -kr

Siła centralna: jest to siła postaci $\vec{F}(\vec{r}) = F(r)\vec{r}$ skierowana wzdłuż prostej łączącej ciało z centrum siły w początku UO, której wartość zależy tylko od odległości od centrum.

Cząstka o masie m poruszająca się pod wpływem siły centralnej

$$\vec{F} = -k\vec{r}$$

to oscylator harmoniczny. Równanie ruchu:

$$m\ddot{\vec{r}} = -k\vec{r}$$

ma rozwiązanie w postaci:

$$\vec{r}(t) = \vec{A} \cos \omega t + \vec{B} \sin \omega t$$

Ruch jest płaski zaś tor jest w ogólnym przypadku elipsą.

Wahadło sprężynowe

Bardzo lekka (nieważka) sprężyna
+masa m = wahadło sprężynowe.

Problem 1-wymiarowy: ruch masy
 m pod wpływem 2 sił:

Sprężystej: $\vec{F}_{\text{spr}} = -k(z - L)\hat{z}$

Ciążenia: $\vec{F}_g = m g \hat{z}$

R. ruchu $m\ddot{z} = -k(z - L) + mg$

ma rozwiązanie statyczne:

$$z = z_0 = L + mg/k = \text{const}$$

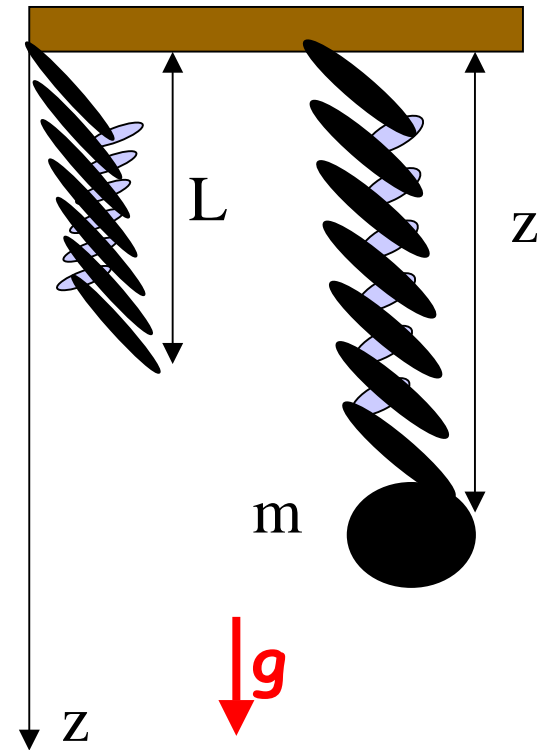
Wprowadźmy nową zmienną

$$Z = z - z_0.$$

R. ruchu w nowej zmiennej:

$$m\ddot{Z} = -k\left(Z + \frac{mg}{k}\right) + mg = -kZ$$

$$\ddot{Z} + \frac{k}{m}Z = \ddot{Z} + \omega_0^2 Z = 0$$



Wahadło sprężynowe cd.

Rozwiązaniem równania oscylatora harmonicznego

$$\ddot{Z} + \omega_0^2 Z = 0$$

jest $Z(t) = A \cos(\omega_0 t + \phi_0) = B \cos \omega_0 t + C \sin \omega_0 t$

Stałe A , ϕ_0 lub B , C wyznaczamy z warunków początkowych
 $Z(0)=Z_0$, $dZ(0)/dt=V_0$.

Siła sprężysta: prawo Hooke'a

Siły sprężyste powstają przy odkształcaniu ciał stałych.
Badaniem zajmuje się teoria sprężystości.

Przy niewielkich odkształceniach siła (naprężenie) jest proporcjonalna(e) do odkształcenia. Np. dla wydłużania się ciał stałych o ΔL mamy empiryczne prawo Hooke'a:

$$F = E \cdot A \cdot \left(\frac{\Delta L}{L} \right)$$

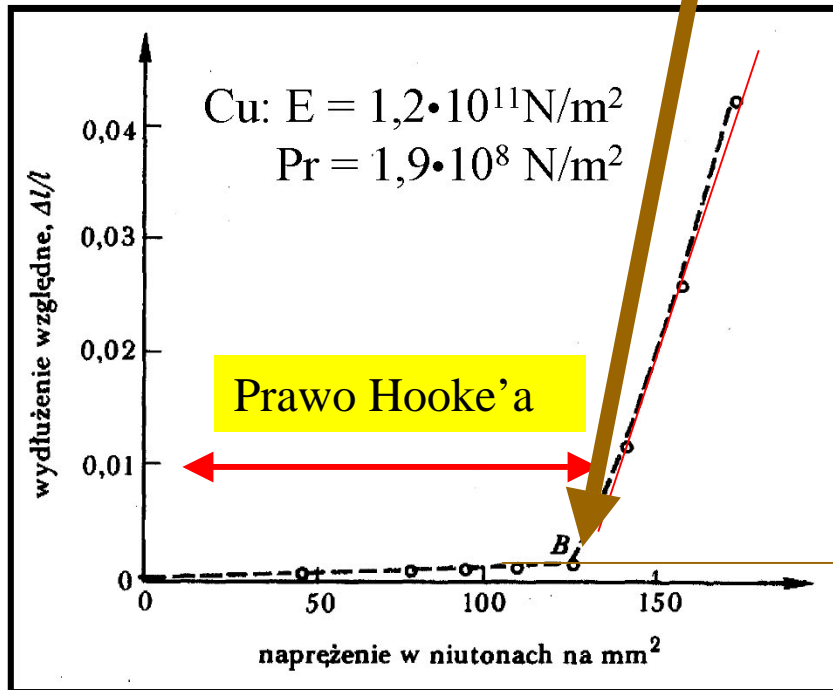
gdzie:

E- moduł Younga (naprężenie, przy którym długość wzrosłaby dwukrotnie),

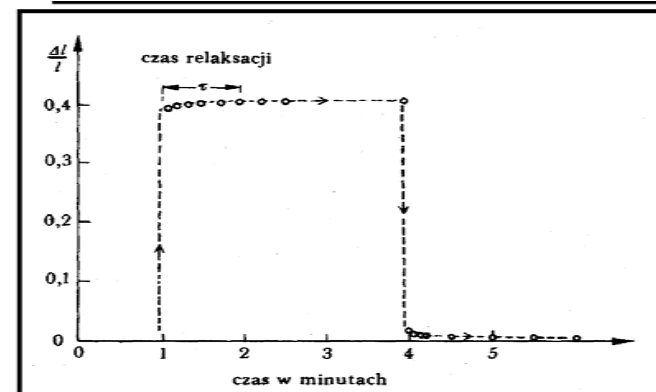
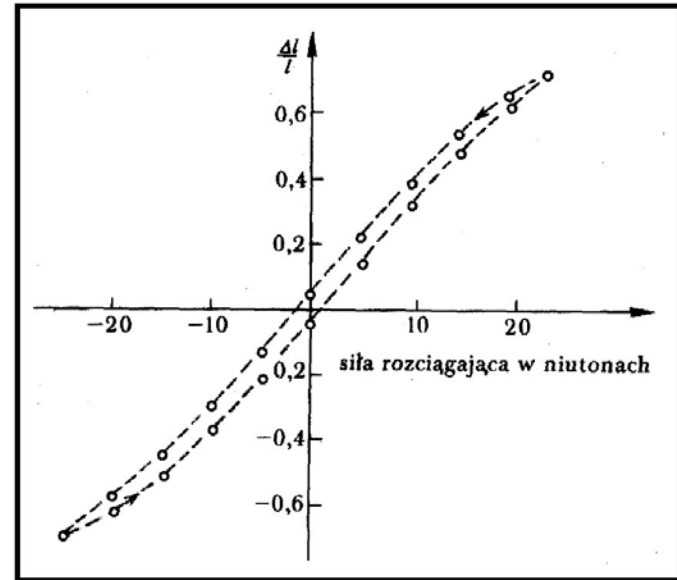
A- powierzchnia przekroju poprzecznego ciała.

Granica proporcjonalności, histereza i czas relaksacji

Prawo Hooke'a obowiązuje dla stosunkowo niewielkich rozciągnięć, znacznie mniejszych od E .



$$1 \text{ N/mm}^2 = 10^6 \text{ N/m}^2$$



Oscylator harmoniczny z tłumieniem

Siły: sprężysta i oporu,
proporcjonalna do prędkości są
separowalne:

$$\vec{F} = -k\vec{r}; \quad \vec{F}_{\text{oporu}} = -\gamma\vec{v}$$

co oznacza, że możemy
poszukiwać rozwiązań dla każdej
ze składowych oddzielnie.

R. Ruchu:

$$\frac{d}{dt}(m\vec{v}) = -k\vec{r} - \gamma\vec{v}$$

$$\ddot{\vec{r}} + \frac{\gamma}{m}\dot{\vec{r}} + \frac{k}{m}\vec{r} = 0$$

Jest równaniem liniowym
jednorodnym II-giego rzędu o
stałych współczynnikach.

Poszukujemy rozwiązania jako

$$\vec{r}(t) = \vec{A}e^{\lambda_1 t} + \vec{B}e^{\lambda_2 t}$$

Gdzie liczby zespolone λ_1, λ_2 są
pierwiastkami wielomianu
charakterystycznego:

$$\lambda^2 + \frac{\gamma}{m}\lambda + \frac{k}{m} = 0$$

Oscylator harmoniczny z tłumieniem cd.

Rozwiązujemy równanie kwadratowe.

$$\sqrt{\Delta} = \frac{1}{m} \sqrt{\gamma^2 - 4km}$$

$$\lambda_{1,2} = \frac{-\gamma \pm \sqrt{\gamma^2 - 4km}}{2m} = -\Lambda_{1,2}$$

DYSKUSJA rozwiązań zależnie od znaku wyróżnika.

1. Ruch nad tłumiony $\sqrt{\gamma^2 - 4km} > 0$
Obie lambdy rzeczywiste i mniejsze od zera.

$$\vec{r}(t) = \vec{A}e^{-\Lambda_1 t} + \vec{B}e^{-\Lambda_2 t}$$

2. Tłumienie krytyczne $\sqrt{\gamma^2 - 4km} = 0$

Rozwiązanie jest w postaci:

$$\vec{r}(t) = \vec{A}e^{-\frac{\gamma}{2m}t} + \vec{B}te^{-\frac{\gamma}{2m}t}$$

3. Ruch pod tłumiony $\sqrt{\gamma^2 - 4km} < 0$
Pierwiastki mają część rzeczywistą i urojoną:

$$\lambda_{1,2} = -\frac{\gamma}{2m} \pm i \frac{\sqrt{4km - \gamma^2}}{2m} = -\frac{\gamma}{2m} \pm i\omega$$

zaś rozwiązanie możemy zapisać w postaci:

$$\vec{r}(t) = e^{-\frac{\gamma t}{2m}} \left[\vec{A} \cos \omega t + \vec{B} \sin \omega t \right]$$

Oscylator harmoniczny z tłumieniem cd.

Rozwiązanie oscylatora
podtłumionego z uwzględnieniem
warunków początkowych:

$$\vec{r}(t_0) = \vec{r}_0; \quad \vec{v}(t_0) = \vec{v}_0$$

$$\vec{r}(t) = e^{-\frac{\gamma t}{2m}} \left[\vec{r}_0 \cos \omega t + \frac{\vec{v}_0}{\omega} \sin \omega t \right] = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}} \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{\gamma^2 m}{4m^2 k}}} = T_0 \left(1 + \frac{\gamma^2}{8mk} + \dots \right)$$

Częstość ulega modyfikacji.
Zamiast

$$T_0 = \frac{2\pi}{\omega_0} = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}}$$

Mamy izochronizm z okresem:

$$T = \frac{2\pi}{\omega} = \frac{2\pi}{\sqrt{\frac{k}{m} - \frac{\gamma^2}{4m^2}}} =$$