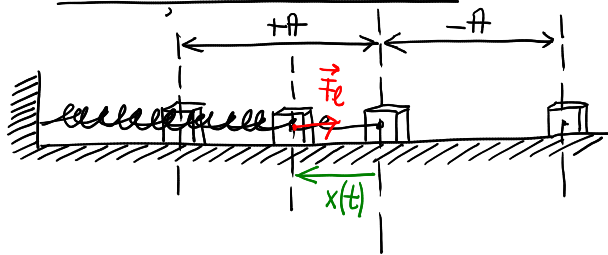


OSCILATORUL LIBER CU FRECĂRI. OSCILAȚII AMORTIZATE.

OSCILAȚII FĂRĂ FRECĂRI

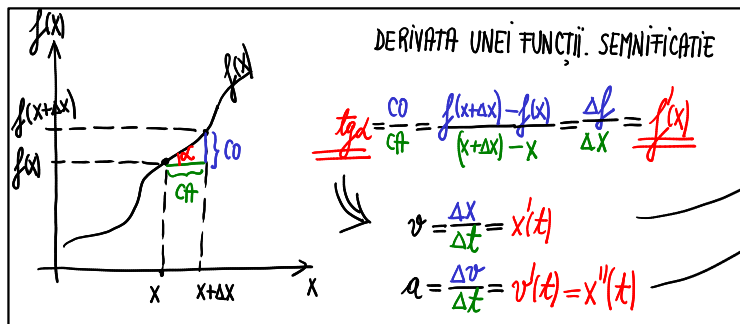


$F_f = 0$

Principiul II: $\vec{F}_e + \vec{G} + \vec{N} = m \cdot \vec{a}$ (MRUV)

$$-k \cdot x = m \cdot a$$

$$\boxed{K \cdot x + m \cdot a = 0}$$



$$x(t) = A \sin(\omega t + \varphi_0)$$

$$v(t) = x'(t) = \dot{x} = A \omega \cos(\omega t + \varphi_0) \Rightarrow v = \dot{x}$$

$$a(t) = x''(t) = \ddot{x} = -A \omega^2 \sin(\omega t + \varphi_0) \Rightarrow a = \ddot{x}$$

$$F(t) = m \cdot a(t) = -m \omega^2 A \sin(\omega t + \varphi_0)$$

$$F_e(t) = -k \cdot x(t)$$

$$\boxed{K \cdot x + m \cdot a = 0}$$

$$\Rightarrow \boxed{Kx + m \cdot \ddot{x} = 0}$$

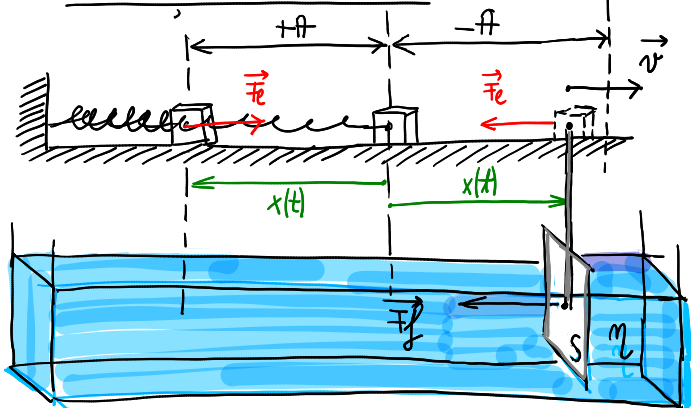
ECUAȚIE DIFERENȚIALĂ DE ORDINUL II OMOGENĂ

! Obi

Ecuații în care pe lângă variabila x apare și vitezele de variație ale lui x , adică derivata lui x .

SOLUȚIE: $\boxed{x(t) = A \sin(\omega t + \varphi_0)}$

OSCILAȚII CU FRECĂRI



$$\vec{F}_f = -C \cdot v$$

Principiul II: $\vec{F}_e + \vec{F}_f + \vec{G} + \vec{N} = m \cdot \vec{a}$ (MRUV)

$$-k \cdot x - C v = m \cdot a$$

$$Kx + Cv + m \cdot a = 0$$

La avansarea corpului cu viteza v , el trage după el o placă de nupofată (S) legată solidară care se mișcă într-o curvă cu un lichid de vâscozitate (η).

Forța de frecare (F_f) este considerată direct proporțională cu viteza (v)

aproximativ $\Rightarrow \boxed{F_f \sim v}$

$v \uparrow \Rightarrow F_f \uparrow$

$$\boxed{\vec{F}_f = -C \cdot \vec{v}}$$

$C = \text{constantă}$

C depinde de geometria sistemului (de S)

C depinde de natura fluidului (de η)

$$\text{dar } v = \frac{\Delta x}{\Delta t} = \dot{x}$$

$$\text{dar } a = \frac{\Delta v}{\Delta t} = \frac{\Delta(\frac{\Delta x}{\Delta t})}{\Delta t} = \frac{\Delta^2 x}{\Delta t^2} = \frac{d^2 x}{dt^2} = \ddot{x} \Rightarrow \boxed{kx + C \cdot \dot{x} + m \cdot \ddot{x} = 0}$$

ECUAȚIE DIFERENȚIALĂ DE ORDINUL II OMOGENĂ
ÎN CARE APARE PE LÂNGĂ x ȘI VITEZA VARIATIEI
LUI x (\dot{x}) ȘI VITEZA VARIATIEI VARIATIEI LUI x (\ddot{x})

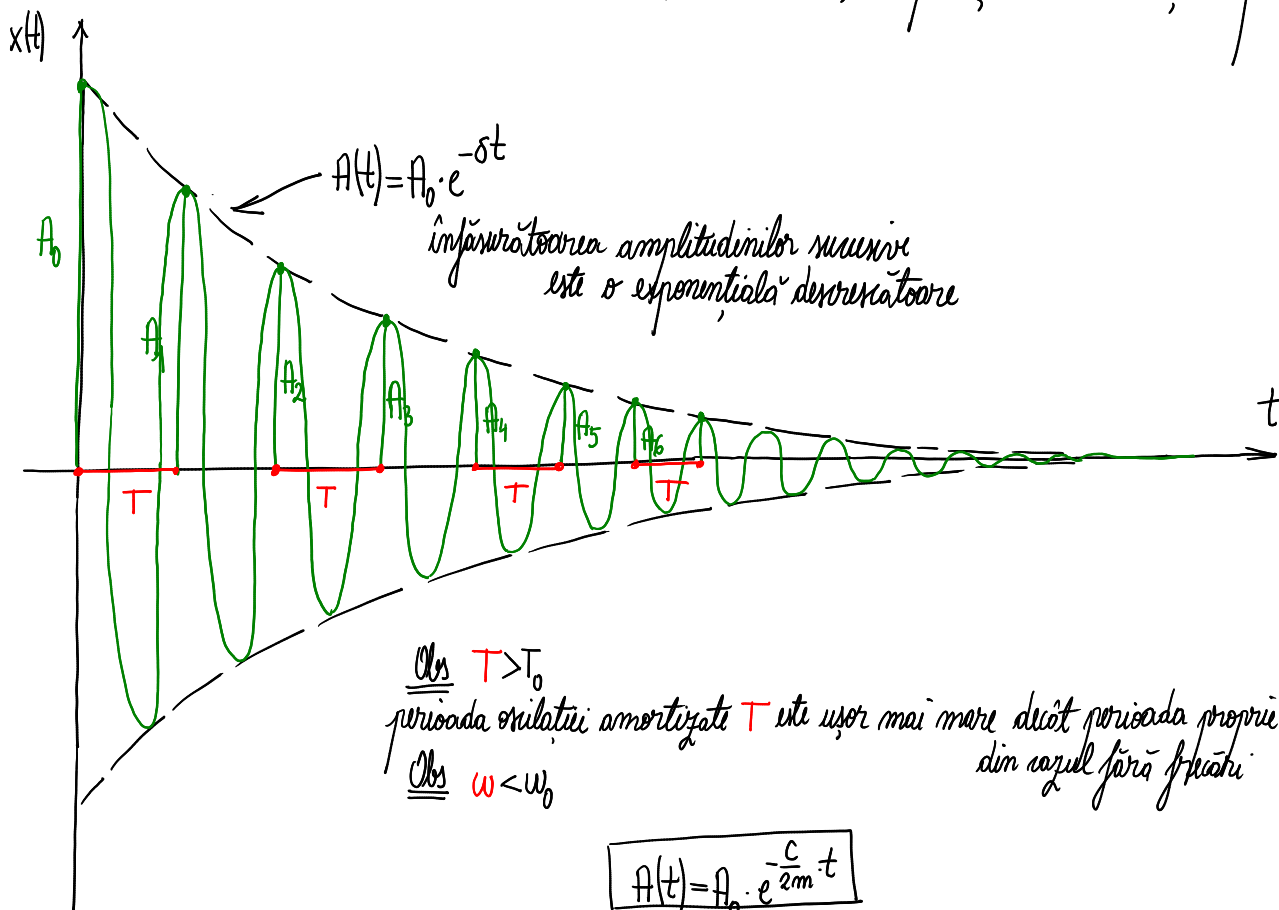
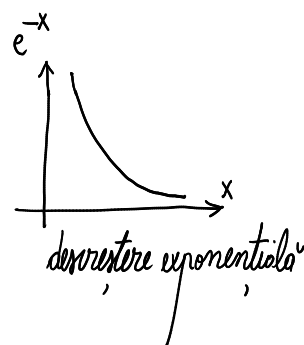
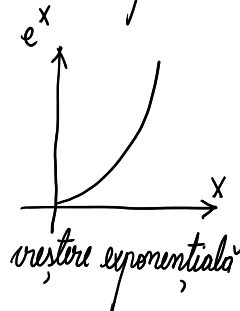
SOLUȚIE: $x(t) = \underbrace{A_0 \cdot e^{-\frac{C}{2m} \cdot t}}_{A(t)} \cdot \sin(\omega t + \varphi_0)$

$A(t)$ amplitudine variabilă în timp
amplitudinea scade exponențial în timp

$$A(t) = A_0 \cdot e^{-\frac{C}{2m} \cdot t} = A_0 \cdot e^{-\delta \cdot t}$$

$$\boxed{\delta = \frac{C}{2m}}$$

δ = Coeficient de amortizare
 δ = o măsură cât de mult scade amplitudinea în timp



Obs $T > T_0$
perioada oscilației amortizate T este ușor mai mare decât perioada proprie T_0
Obs $\omega < \omega_0$
din cazul fără frecare.

$$\boxed{A(t) = A_0 \cdot e^{-\frac{C}{2m} \cdot t}}$$

AMPLITUDINILE SUCCESIVE

$$A_0, A_1, A_2, A_3 \dots A_{m-1}, A_m$$

$$\begin{aligned} t=0 &\Rightarrow A(t) = A_0 \\ t=T &\Rightarrow A(T) = A_1 = A_0 \cdot e^{-\frac{C}{2m}(T)} \\ t=2T &\Rightarrow A(2T) = A_2 = A_0 \cdot e^{-\frac{C}{2m}(2T)} \\ t=3T &\Rightarrow A(3T) = A_3 = A_0 \cdot e^{-\frac{C}{2m}(3T)} \\ t=4T &\Rightarrow A(4T) = A_4 = A_0 \cdot e^{-\frac{C}{2m}(4T)} \\ &\dots \\ t=(m-1)T &\Rightarrow A(t) = A_{m-1} = A_0 \cdot e^{-\frac{C}{2m}[(m-1)T]} \\ t=mT &\Rightarrow A(t) = A_m = A_0 \cdot e^{-\frac{C}{2m}(mT)} \end{aligned}$$

RAPORTUL DE AMORTIZARE (K)

$$\boxed{K = \frac{A_m}{A_{m-1}}}$$

K = raport de amortizare
 K = o m\u0103sur\u0103 c\u0102t scad amplitudinile succesive

! doar pentru frec\u0103ri de tipul $\vec{F}_f = -c \cdot \vec{v} \Rightarrow$

$$\Rightarrow K = \frac{A_1}{A_0} = \frac{A_2}{A_1} = \frac{A_3}{A_2} = \dots = \frac{A_m}{A_{m-1}} = \frac{A_0 \cdot e^{-\frac{c}{2m} \cdot mT}}{A_0 \cdot e^{-\frac{c}{2m} \cdot (m-1)T}} = e^{\frac{c}{2m} \cdot T} = e^{-\delta T}$$

$$\Rightarrow \boxed{K = \frac{A_m}{A_{m-1}} = e^{-\delta T}} = \text{constant}$$

COEFICIENTUL DE AMORTIZARE (δ)

! Fie n oscila\u021bii. $\frac{A_m}{A_0} = \frac{A_1}{A_0} \cdot \frac{A_2}{A_1} \cdot \frac{A_3}{A_2} \cdot \frac{A_4}{A_3} \cdot \dots \cdot \frac{A_{m-1}}{A_{m-2}} \cdot \frac{A_m}{A_{m-1}} \quad \left| \ln() \right.$

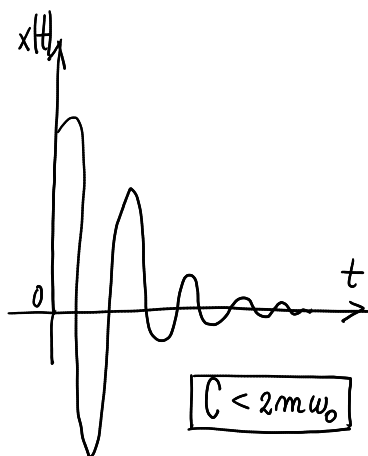
$$\ln\left(\frac{A_m}{A_0}\right) = \ln\left(\frac{A_1}{A_0}\right) + \ln\left(\frac{A_2}{A_1}\right) + \ln\left(\frac{A_3}{A_2}\right) + \dots + \ln\left(\frac{A_m}{A_{m-1}}\right)$$

$$\ln\left(\frac{A_m}{A_0}\right) = (-\delta T) + (-\delta T) + \dots + (-\delta T) = -\delta(mT)$$

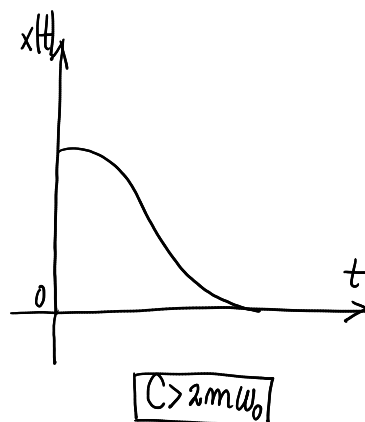
, dar $\left(\frac{A_1}{A_0}\right) = \left(\frac{A_2}{A_1}\right) = \dots = \left(\frac{A_m}{A_{m-1}}\right) = e^{-\delta T}$

$$\Rightarrow \boxed{\delta = \frac{\ln\left(\frac{A_m}{A_0}\right)}{mT}}$$

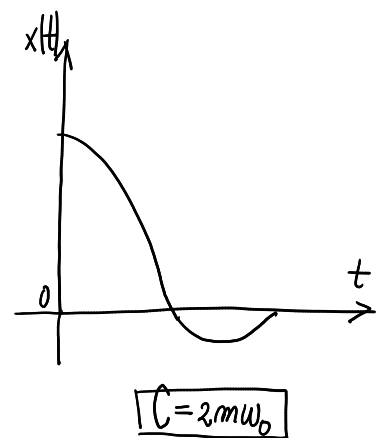
MISCARE AMORTIZAT\u0102



MISCARE APERIODIC\u0102



AMORTIZARE CRITIC\u0102



$$Kx + C\dot{x} + m\ddot{x} = 0$$

$$Kx + C\dot{x} + m\ddot{x} = 0 \quad \left| \frac{1}{m} \right.$$

$$\frac{K}{m}x + \frac{C}{m}\dot{x} + \ddot{x} = 0, \text{ dar } \omega_0 = \sqrt{\frac{K}{m}}$$

$$\Rightarrow \boxed{\omega_0^2 x + \frac{C}{m} \dot{x} + \ddot{x} = 0} \text{ ECUA\u0218IE DIFEREN\u0218IAL\u0102 DE ORDINUL II } \Rightarrow x(t)$$