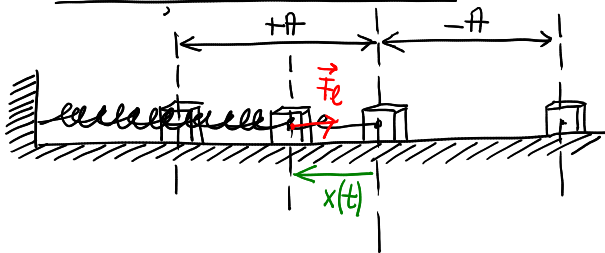


# OSCILATORUL LINIAR ARMONIC CU FRECĂRI

## OSCILAȚII FĂRĂ FRECĂRI

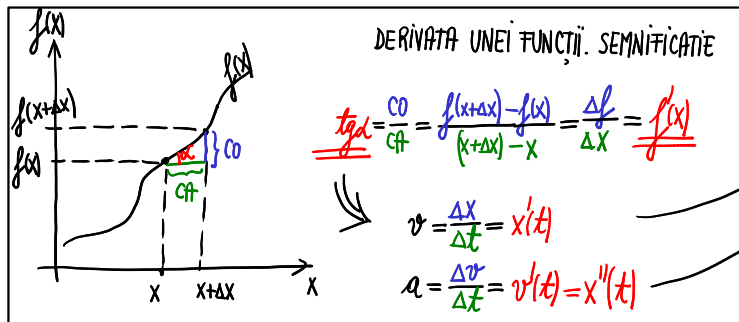


$F_f = 0$

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

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

$K \cdot x + m \cdot a = 0$



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

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

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

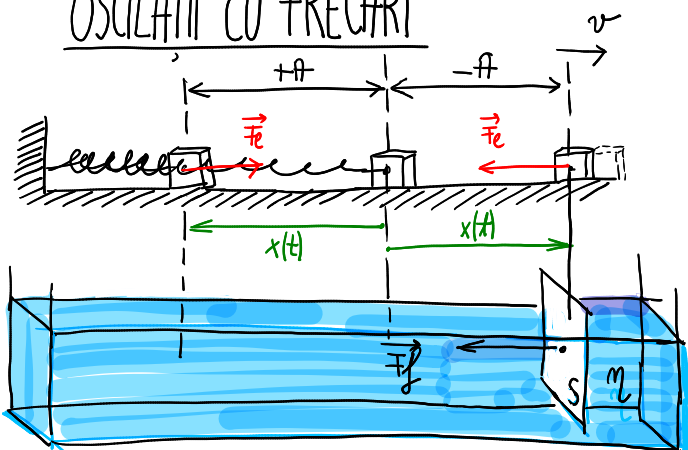
$F(t) = m \cdot a(t) = -m \omega^2 A \sin(\omega t + \varphi_0)$

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

$\Rightarrow Kx + m \cdot \ddot{x} = 0$  ECUAȚIE DIFERENȚIALĂ DE ORDINUL II OMOGENĂ  $\rightarrow$  Obs Ecuație în care pe lângă variabila  $x$  apare și vitezele de variație ale lui  $x$ , adică derivata lui  $x$ .

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

## 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)

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

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

La aruncarea corpului cu viteza  $v$ , el trece după el o placă de suprafață  $S$  legată solidară care se mișcă într-o curvă cu un lichid de vâscozitate  $\eta$ .

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

aproximativ  $\Rightarrow F_f \sim v$

$v \uparrow \Rightarrow F_f \uparrow$

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

$C = \text{constantă}$

$C$  depinde de geometria sistemului (de  $S$ )

$C$  depinde de natura fluidului (de  $\eta$ )

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

$$\text{dar } a = \frac{\Delta v}{\Delta t} = \frac{\Delta(\frac{\Delta x}{\Delta t})}{\Delta t} = \frac{\Delta^2 x}{\Delta t^2} = \frac{d^2 x}{dt^2} = \ddot{x} \Rightarrow$$

$$kx + c \cdot \dot{x} + m \cdot \ddot{x} = 0$$

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

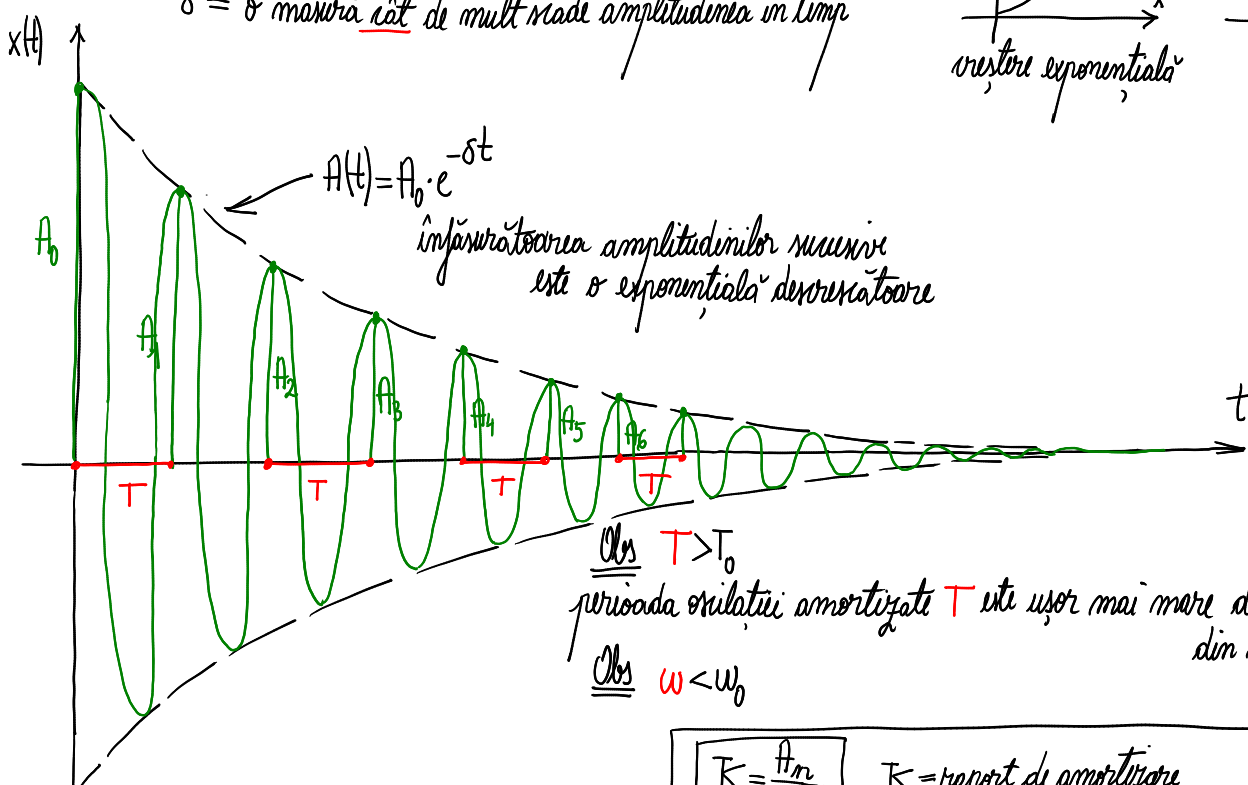
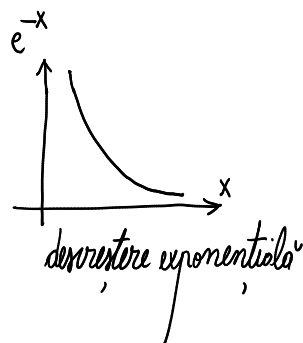
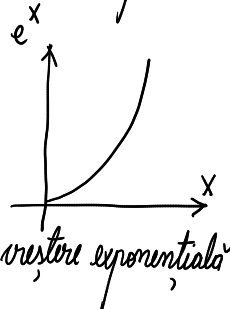
SOLUȚIE:  $x(t) = \underbrace{A_0 \cdot e^{-\frac{c}{2m} \cdot t}}_{\text{amplitudine variabilă în timp}} \cdot \sin(\omega t + \varphi_0)$

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

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

$$\delta = \frac{c}{2m}$$

$\delta$  = Coeficient de amortizare  
 $\delta$  = o măsură cât de mult scade amplitudinea în timp



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

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

$$t=0 \Rightarrow A(t) = A_0$$

$$t=T \Rightarrow A(T) = A_1 = A_0 \cdot e^{-\frac{c}{2m}(T)}$$

$$t=2T \Rightarrow A(2T) = A_2 = A_0 \cdot e^{-\frac{c}{2m}(2T)}$$

$$t=3T \Rightarrow A(3T) = A_3 = A_0 \cdot e^{-\frac{c}{2m}(3T)}$$

$$t=4T \Rightarrow A(4T) = A_4 = A_0 \cdot e^{-\frac{c}{2m}(4T)}$$

...

$$t=(m-1)T \Rightarrow A(t) = A_{m-1} = A_0 \cdot e^{-\frac{c}{2m}[(m-1)T]}$$

$$t=mT \Rightarrow A(t) = A_m = A_0 \cdot e^{-\frac{c}{2m}(mT)}$$

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

$K$  = raport de amortizare

$K$  = o măsură cât scade amplitudinile succesive

! doar pentru frecările de tipul  $\vec{f} = -c \cdot \vec{v} \Rightarrow$

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

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

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

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

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