

Рис. 101

Рис. 100. Гантель длиной  $2l$  скользит без трения по сферической поверхности радиусом  $r$  (рис. 100). Гантель представляет собой две точечные массы, соединенные невесомым стержнем. Вычислить период малых колебаний при движении: а) в перпендикулярном плоскости рисунка направлении; б) в плоскости рисунка.

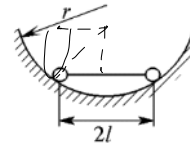


Рис. 100

а) в перпендикулярном плоскости рисунка

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{L}{g}}, \quad L = \sqrt{r^2 - l^2}$$

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{r^2 - l^2}{g}}$$

б) в плоскости рисунка

$$\Pi = mg(r - r \cos(\alpha + \delta)) - mg(r - r \cos \delta) + mg(r - r \cos(\delta - \alpha)) - mg(r - r \cos \delta) =$$

$$= mgr(\cos \delta - \cos(\alpha + \delta) + \cos \delta - \cos(\delta - \alpha)) =$$

$$= mgr(2 \cos \delta - 2 \cos \delta \cos \alpha) = 2mgr \cos \delta (1 - \cos \alpha) \approx mgr \cos \delta \cdot \alpha^2$$

$$E = \Pi + K = \frac{2mv^2}{2} + mgr \cos \delta \cdot \alpha^2 \Rightarrow \frac{E}{m} = r^2 \dot{\alpha}^2 + gr \cos \delta \cdot \alpha^2 \Rightarrow T = 2\pi \sqrt{\frac{r^2}{gr \cos \delta}} = 2\pi \sqrt{\frac{r}{g \cos \delta}}, \quad \cos \delta = \frac{\sqrt{r^2 - l^2}}{r}$$

**5.43.** Найти частоту малых колебаний шарика массой  $m$ , подвешенного на пружине, если сила растяжения пружины пропорци-

65

ональна квадрату растяжения, т.е.  $F = k(l - l_0)^2$ , где  $l_0$  — длина пружины в ненагруженном состоянии.



1) в равн:  $k(l_1 - l_0)^2 = mg$

2)  $m \Delta \ddot{x} = mg - k(l_1 + \Delta x - l_0)^2 - mg + k(l_1 - l_0)^2 =$

$$= -k(2l_1 - 2l_0 + \Delta x) \Delta x \approx -2k(l_1 - l_0) \Delta x = -2k \sqrt{\frac{mg}{k}} \Delta x$$

$$\Delta \ddot{x} + 2\sqrt{\frac{gk}{m}} \Delta x = 0$$

$$\omega = \sqrt{2\sqrt{\frac{gk}{m}}} = \sqrt[4]{\frac{4gk}{m}}$$

Рис. 291

**10.47.** Однородный диск  $A$  массой  $M$  и радиусом  $2R$  может совершать колебания, катаясь по поверхности неподвижного цилиндра  $B$ , имеющего радиус  $R$  (рис. 291). Центры цилиндра и диска стянуты стержнем массой  $m$  так, что при

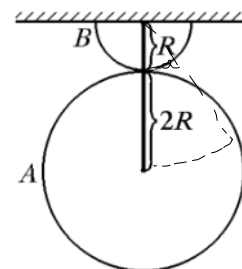


Рис. 291

качении отсутствует проскальзывание. Пренебрегая трением в осях, найти период этих малых колебаний.

$$I = \frac{M(2R)^2}{2} + m(2R)^2 = 6MR^2$$

$$I \ddot{\alpha} + mg \cdot 2R(1 - \cos \alpha) = 0$$

качении отсутствует проскальзывание. Пренебрегая трением в осях, найти период этих малых колебаний.

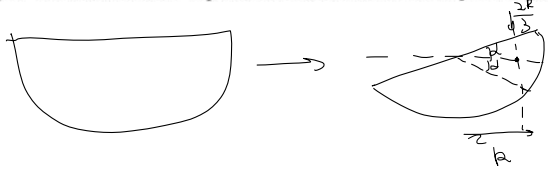
$$F = Mg \cdot 3k(1 - \cos \alpha) + \frac{I \ddot{\alpha}^2}{2} + mg \cdot \frac{3R}{2}(1 - \cos \alpha) + \frac{m(3k)^2 \ddot{\alpha}^2}{2}, \quad I = \frac{M(2k)^2}{2} + m(2k)^2 = 6Mk^2$$

$$F = \left(M + \frac{m}{2}\right) 3kg \cdot \frac{\alpha^2}{2} + \frac{3mR^2 \ddot{\alpha}^2}{2} + 3Mk^2 \ddot{\alpha}^2$$

$$\frac{F}{3k} = \left(M + \frac{m}{2}\right) g \frac{\alpha^2}{2} + \ddot{\alpha}^2 k \left(\frac{m}{2} + M\right)$$

Ответ не совпал.

**10.84.** Найти период малых колебаний половинки сплошного цилиндра радиусом  $R$ , находящейся на горизонтальной поверхности. При колебаниях проскальзывание отсутствует.



$$I \ddot{\alpha} = -\frac{2\alpha}{\pi/2} mg \cdot \frac{2R}{3} = -\frac{8mgR}{3\pi} \alpha$$

$$\frac{\pi R^2}{2} \ddot{\alpha} + \frac{8mgR}{3\pi} \alpha = 0$$

$$\ddot{\alpha} + \frac{16g}{3\pi R} \alpha = 0$$

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{3\pi R}{16g}} = \frac{\pi}{2} \sqrt{\frac{3\pi R}{g}}$$

**5.49.** По гладкой доске без трения скользят со скоростью  $v_0$  два груза с равными массами  $m$ , соединенные пружиной жесткостью  $k$ , находящейся в несжатом состоянии (рис. 118). В момент  $t = 0$  левый груз находится на расстоянии  $L$  от вертикальной стенки, в направлении к которой они оба движутся. Через какое время  $t$  центр масс

66

окажется в том же положении, что и в момент  $t = 0$ ? Удар о стенку считать мгновенным и абсолютно упругим.

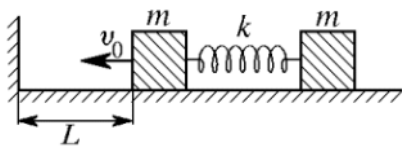


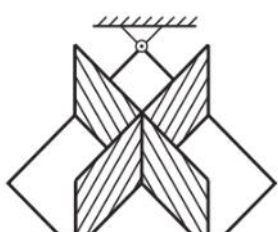
Рис. 118

1)  $t_1 = \frac{L}{v_0} = \pi \sqrt{\frac{m}{2k}} \quad \left. \begin{array}{l} t_1 = \frac{L}{v_0} \\ t_2 = \frac{v_0}{L} \end{array} \right\} t_0 = \frac{v_0}{L}$

2)  $t_2 = \frac{v_0}{L}$

3)  $t = t_0 + t_1 + t_2 = \frac{2v_0}{L} + \pi \sqrt{\frac{m}{2k}}$

**10.78.** Елочная игрушка изготовлена из трех одинаковых тонких квадратов, расположенных во взаимно перпендикулярных плоскостях так, что их центры, совпадают. Игрушка подвешена за вершину одного из квадратов (см. рис. 299). Определить период  $T$  колебаний игрушки как физического маятника. Сторона квадрата равна  $a$ .



1)  $I_0 = \frac{ma^2}{6} + m\left(\frac{a}{\sqrt{2}}\right)^2 = \frac{ma^2}{6} + \frac{3ma^2}{2 \cdot 3} = \frac{2ma^2}{3}$

2)  $I_1 = I_2 = \frac{ma^2}{12} + \frac{6ma^2}{2 \cdot 6} = \frac{7ma^2}{12}$

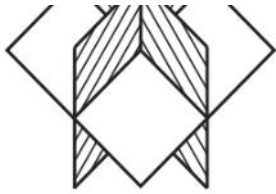
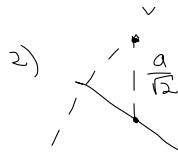


Рис. 299



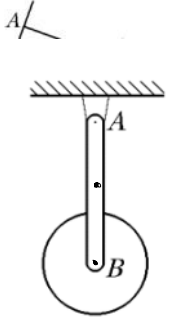
$$I_1 = I_2 = \frac{m a^2}{12} + \frac{m a^2}{2 \cdot 6} = \frac{m a^2}{12}$$

$$3) I = I_1 + I_2 = \frac{4 m a^2}{12} + \frac{2 m a^2}{3} = \frac{7 m a^2}{6} + \frac{4 m a^2}{6} = \frac{11 m a^2}{6}$$

$$4) m \frac{a}{12} \ddot{\varphi} + \frac{11 m a^2}{6} \ddot{\varphi} = 0$$

$$\frac{6g}{11\sqrt{2}a} \varphi + \ddot{\varphi} = 0 \Rightarrow T = 2\pi \sqrt{\frac{11a\sqrt{2}}{6g}}$$

**10.43.** На конце стержня длиной  $l$  и массой  $m$  прикреплен сплошной диск радиусом  $R$  и массой  $M$ . Определить период малых колебаний стержня с диском вокруг оси  $A$ , если диск может свободно вращаться вокруг оси  $B$ , проходящей через центр диска (рис. 288).



$$U = \left( \frac{m}{2} l (1 - \cos \varphi) + M l (1 - \cos \varphi) \right) \approx \left( \frac{m}{2} + M \right) l \frac{\varphi^2}{2} g$$

$$k = \frac{m l^2}{2} \ddot{\varphi}^2 + \frac{M l^2}{2} \ddot{\varphi}^2 = \frac{(m/2 + M) l^2}{2} \ddot{\varphi}^2$$

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{(m/2 + M) l^2}{(m/2 + M) l g}} = 2\pi \sqrt{\frac{m/2 + M}{m/2 + M}} \sqrt{\frac{l}{g}}$$

Рис. 288

**10.34.** На горизонтальной плоскости находится цилиндр с моментом инерции  $I$  (относительно его геометрической оси), массой  $m$  и радиусом  $r$ . К оси цилиндра прикреплены две одинаковые горизонтально расположенные спиральные пружины, другие концы которых закреплены в стене (рис. 279). Коэффициент упругости каждой пружины равен  $k$ ; пружины могут работать как на растяжение, так и на сжатие. Найти период малых колебаний цилиндра, которые возникнут, если вывести его из положения равновесия и дать возможность кататься без скольжения по горизонтальной плоскости.

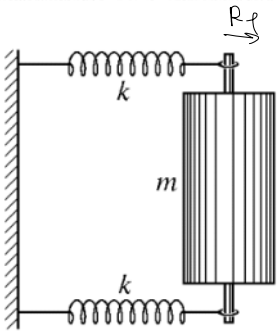
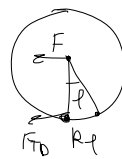


Рис. 279



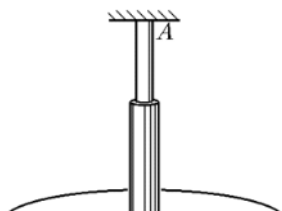
$$F = 2kR\varphi$$

$$(I + mR^2) \ddot{\varphi} + 2kR\varphi = 0$$

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{I + mR^2}{2kR}}$$

Рис. 294

**10.53.** Найти период крутильных колебаний диска, плотно насаженного на составной стержень, состоящий из двух различных последовательно соединенных стержней (рис. 294). Верхний конец  $A$  стержня неподвижно закреплен. Если бы диск был насажен только на первый стержень, то период колебаний был бы равен  $T_1$ . Если бы он был насажен только на второй стержень, то период колебаний оказался бы равным  $T_2$ .



$$1) M = -k\alpha$$

$$2)$$



$$M = k_1(d_1 + d_2) = k_1 d_1 + k_2 d_2 \Rightarrow d_1 + d_2 = \frac{M}{k_1} + \frac{M}{k_2} = \frac{M}{k_0}$$

$$k_0 = \frac{k_1 k_2}{k_1 + k_2}$$

Г

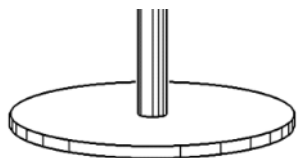
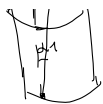
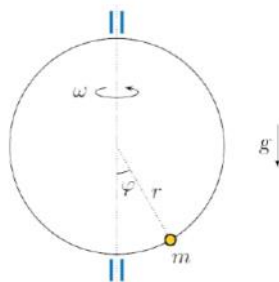


Рис. 294



$$\begin{cases} I\ddot{\alpha} + k_{\alpha}\alpha = 0 \Rightarrow T_1 = 2\pi\sqrt{\frac{I}{k_1}} \\ I\ddot{\alpha} + k_{\alpha}\alpha = 0 \Rightarrow T_2 = 2\pi\sqrt{\frac{I}{k_2}} \\ I\ddot{\alpha} + k_{\alpha}\alpha = 0 \Rightarrow T = 2\pi\sqrt{\frac{I}{k_0}} \end{cases} \quad T_1^2 + T_2^2 = T^2$$

10. Гладкое кольцо радиуса  $r$  расположено вертикально и вращается относительно вертикального диаметра с постоянной угловой скоростью  $\omega$ . По кольцу может двигаться небольшая бусинка массы  $m$ . Найдите положение равновесия бусинки и исследуйте их на устойчивость при различных значениях угловой скорости  $\omega$ . Найдите частоту малых колебаний груза, если  $r = 10$  см,  $\omega = 5$  с<sup>-1</sup>. Для случая  $\omega^2 r > g$  найдите значения  $\omega$ , при котором частота колебаний груза будет равна  $\omega/2$ .



$$E = \frac{mr^2\dot{\varphi}^2}{2} + mg(1 - \cos\varphi)r - \frac{m\omega^2 r^2 \sin^2\varphi}{2}$$

r.n.                      y.n.

1) Поиск равн.:  $E' = 0$ :  $+mgr\sin\varphi - \frac{m\omega^2 r^2}{2} \cdot 2\sin\varphi\cos\varphi = 0$

$$\begin{cases} \sin\varphi = 0 \\ g - \omega^2 r \cos\varphi = 0 \end{cases} \rightarrow \begin{cases} \sin\varphi = 0 \rightarrow \cos\varphi = 1 \quad \cos 2\varphi = 1 \\ \cos\varphi = \frac{g}{\omega^2 r} \rightarrow \cos 2\varphi = \frac{2g^2}{\omega^4 r^2} - 1 \end{cases}$$

$$E'' > 0; \quad g\cos\varphi - \frac{\omega^2 r}{2} \cdot 2\cos 2\varphi > 0$$

$\sin\varphi = 0$ :  $g - \omega^2 r > 0$  т.е.  $\sin\varphi = 0$  - экстрем. при  $g > \omega^2 r$

$\cos\varphi = \frac{g}{\omega^2 r}$ :  $\frac{g^2}{\omega^4 r^2} - \omega^2 r \cdot \left(\frac{2g^2}{\omega^4 r^2} - 1\right) = \frac{g^2}{\omega^4 r^2} - \frac{2g^2}{\omega^4 r^2} + \omega^2 r = \omega^2 r - \frac{g^2}{\omega^4 r^2} > 0 \Leftrightarrow \omega^2 r > g$  - экстрем. при  $\omega^2 r > g$

при  $\omega^2 r = g$   $\sin\varphi = 0$  - вырожден. экстрем.

2) При  $g > \omega^2 r$ :  $E = \frac{mr^2}{2}\dot{\varphi}^2 + mgr\frac{\varphi^2}{2} - \frac{m\omega^2 r^2}{2} \cdot \frac{\varphi^2}{2} = \frac{mr^2}{2} \left( \dot{\varphi}^2 + \left( \frac{g}{r} - \omega^2 \right) \varphi^2 \right) \Rightarrow \omega = \sqrt{\frac{g}{r} - \omega^2}$

При  $\omega^2 r > g$ :  $E = 0$ :  $mr^2\ddot{\varphi} + mgr\sin\varphi - \frac{m\omega^2 r^2}{2} \sin 2\varphi = 0$

$$r\ddot{\varphi} + g\sin\varphi - \frac{\omega^2 r}{2} \sin 2\varphi = 0 \quad \left\{ \begin{array}{l} \varphi = \tilde{\varphi} + \varphi_0, \quad \cos\varphi_0 = \frac{g}{\omega^2 r} \\ \sin\varphi = \sin\varphi_0 + \cos\varphi_0\tilde{\varphi} \\ \sin 2\varphi = \sin 2\varphi_0 + \cos 2\varphi_0 \cdot 2\tilde{\varphi} \end{array} \right.$$

$$\ddot{\varphi} + \frac{g}{r}\sin\varphi_0 + \frac{g}{r}\cos\varphi_0\tilde{\varphi} - \frac{\omega^2 r}{2}(\sin 2\varphi_0 + \cos 2\varphi_0 \cdot 2\tilde{\varphi}) = 0$$

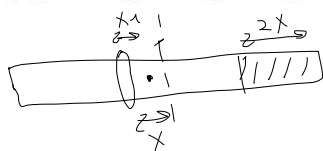
$$\ddot{\varphi} + \tilde{\varphi} \left( \frac{g}{r}\cos\varphi_0 - \omega^2 \cos 2\varphi_0 \right) = 0$$

$$\ddot{\varphi} + \tilde{\varphi} \left( \frac{g}{r} \cdot \frac{g}{\omega^2 r} - \omega^2 \left( \frac{2g^2}{\omega^4 r^2} - 1 \right) \right) = 0$$

$$\ddot{\varphi} + \tilde{\varphi} \left( \omega^2 - \frac{g^2}{\omega^4 r^2} \right) = 0 \Rightarrow \omega = \sqrt{\omega^2 - \frac{g^2}{\omega^4 r^2}}$$

3)  $\frac{\omega^2}{\omega} = \omega^2 - \frac{g^2}{\omega^4 r^2} \Rightarrow \frac{3\omega^2}{\omega} = \frac{g^2}{\omega^4 r^2} \Rightarrow \omega^4 = \frac{4g^2}{3r^2} \Rightarrow \omega = \sqrt{\frac{4}{3}} \sqrt{\frac{g}{r}}$

9. В глубинах вселенной вдали от всех тяготеющих масс находится тонкий однородный стержень длины  $L = 10$  м и массой  $M = 1,0$  кг. По нему без трения может скользить бусинка массой  $m = 0,1$  кг. В начальный момент бусинка слегка смещена относительно центра стержня и система неподвижна. Через какое время  $\tau$  бусинка впервые достигнет середины стержня? Гравитационная постоянная  $G = 6,67 \cdot 10^{-11}$  Н · м<sup>2</sup>/кг<sup>2</sup>.



$$F = -\frac{Gm}{(x + \frac{L}{2})^2} \cdot \frac{2x}{L} M = -\frac{8GmM}{L^3} \cdot \frac{x}{(1 + \frac{2x}{L})^2} \approx -\frac{8GmM}{L^3} x$$

$$\begin{cases} m\dot{v}_1 + M\dot{v}_2 = 0, \quad v = v_1 - v_2 \\ m\dot{v} + m\dot{v}_2 + M\dot{v}_2 = 0 \Rightarrow \dot{v}_2 = -\frac{m}{m+M} \dot{v} \\ m\dot{v}_1 + M\dot{v}_1 - m\dot{v} = 0 \Rightarrow \dot{v}_1 = \frac{m}{m+M} \dot{v} \end{cases}$$



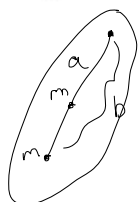
$$x_1 = \frac{M}{m+M} x \rightarrow m \ddot{x}_1 = F$$

$$m \ddot{x}_1 + \frac{8GmM}{L^3} \cdot \frac{M+m}{M} x_1 = 0$$

$$\omega^2 = \frac{8G(M+m)}{L^3}$$

### Колебания физического маятника (1A-2014)

К физическому маятнику массой  $m$  с моментом инерции  $J$  (относительно оси, проходящий через точку подвеса перпендикулярно плоскости колебаний) прикрепляют в некоторой точке на расстоянии  $b$  от точки подвеса дополнительную точечную массу  $m$ . Найти расстояние  $b$ , при котором период колебаний окажется минимальным. Расстояние от точки подвеса маятника до исходного положения центра масс равно  $a$ . Точка подвеса маятника, центр масс и точка прикрепления дополнительного груза лежат на одной прямой.



$$\begin{aligned} 1) I' &= I + mb^2 \\ 2) a' &= \frac{ma+mb}{2m} = \frac{a+b}{2} \\ 3) m' &= 2m \end{aligned}$$

$$T' = 2\pi \sqrt{\frac{I'}{m'ga'}} = 2\pi \sqrt{\frac{I+mb^2}{2mg(\frac{a+b}{2})}} = 2\pi \sqrt{\frac{I+mb^2}{mg(a+b)}}$$

$$\frac{I+mb^2}{mg(a+b)} \rightarrow \max! \quad \frac{2mb \cdot mg(a+b) - (I+mb^2)mg}{(mg(a+b))^2} = 0$$

$$2mba + 2mb^2 = I + mb^2$$

$$mb^2 + 2ma \cdot b - I = 0$$

$$b = \frac{-ma + \sqrt{m^2a^2 + Im}}{m} = \sqrt{a^2 + \frac{I}{m}} - a$$

### Вынужденные колебания (3A-2020)

При частотах синусоидальной вынуждающей силы  $f_1 = 120$  Гц и  $f_2 = 480$  Гц, приложенной к маятнику с вязким трением, амплитуды скоростей вынужденных малых колебаний одинаковы. Полагая амплитуду вынуждающей силы неизменной, найдите частоту  $f_0$ , соответствующую максимуму амплитуды скорости (резонансу скоростей).

$$\ddot{x} + 2\delta\dot{x} + \omega^2 x = A \cos \omega t, \quad A \cos \omega t = \operatorname{Re} A e^{i\omega t}$$

$$\ddot{z} + 2\delta\dot{z} + \omega^2 z = A e^{i\omega t}$$

$$z = B e^{i\omega t}$$

$$\dot{z} = i\omega B e^{i\omega t}$$

$$\ddot{z} = -\omega^2 B e^{i\omega t}$$

$$-B\omega^2 e^{i\omega t} + 2\delta i\omega B e^{i\omega t} + \omega^2 B e^{i\omega t} = A e^{i\omega t}$$

$$B = \frac{A}{2\delta\omega i + \omega^2 - \omega^2} \Rightarrow B \in \mathbb{C}$$

$$|B| = \frac{A}{\sqrt{(2\delta\omega)^2 + (\omega^2 - \omega^2)^2}} \rightarrow$$

$$\text{при } \omega^4 - 2\omega^2\omega^2 + \omega^4 + 4\delta^2\omega^2$$

$$-kb, \text{ в. от } \omega^2 \text{ тара}$$

$$\omega_0^2 = \frac{\omega_1^2 + \omega_2^2}{2}$$

**10.22.** Абсолютно твердый однородный стержень длиной  $l$  и массой  $M$  лежит на гладкой горизонтальной поверхности и может свободно вращаться вокруг вертикальной оси, проходящей через один из его концов  $A$  (рис. 267). Стержень соединен с неподвижной точкой поверхности  $B$  невесомой пружиной жесткостью  $k$ , перпендикулярной стержню. В незакрепленный конец стержня  $C$  перпендикулярно ему ударяется со скоростью  $v$  маленький шарик массой  $m$  и прилипает к стержню. Найти амплитуду малых колебаний пружины. Считать, что за время удара пружина не деформируется.

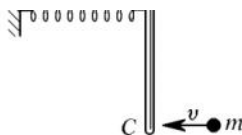
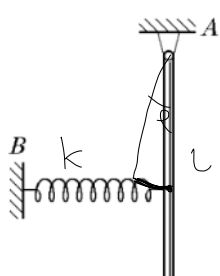


Рис. 267



$$1) E = \left( \frac{Ml^2}{3} + ml^2 \right) \frac{\dot{\theta}^2}{2} + \frac{k \left( \frac{l}{2} \right)^2}{2} \Rightarrow \frac{k l^2}{8} \alpha^2 = E$$

$$2) \left( \frac{Ml^2}{3} + ml^2 \right) \omega_0 = mv l \rightarrow E = \frac{1}{2} \cdot \frac{(mv l)^2}{\frac{Ml^2}{3} + ml^2}$$

$$\alpha^2 = \frac{8}{kl^2} \cdot \frac{3}{2} \cdot \frac{(mv l)^2}{Ml^2 + 3mk^2} \Rightarrow \frac{12 m^2 v^2}{(M+3m)kl^2}$$

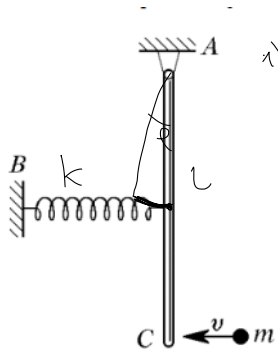


Рис. 267

$$\begin{aligned}
 1) E &= \left( \frac{Ml^2}{3} + ml^2 \right) \frac{\dot{\varphi}^2}{2} + \frac{k(\Delta x)^2}{2} \Rightarrow \frac{M}{3} \ddot{\alpha} \approx \frac{k}{2} \Delta x \quad \oint \quad \alpha^2 = \frac{8}{kl^2} \cdot \frac{3}{2} \cdot \frac{(m v_0)^2}{Ml^2 + 3mk^2} \quad \Leftrightarrow \\
 2) \left( \frac{Ml^2}{3} + ml^2 \right) \omega_0 &= m v l \rightarrow E = \frac{1}{2} \cdot \frac{(m v l)^2}{\frac{Ml^2}{3} + ml^2} \quad \Leftrightarrow \quad \frac{12 m^2 v^2}{(M + 3m) k l^2}
 \end{aligned}$$