## 连续系统振动 IV

振动力学

## 梁弯曲振动的正交性

梁的弯曲振动:

$$rac{\partial^2}{\partial x^2}[E(x)I(x)rac{\partial^2}{\partial x^2}w]+
ho(x)A(x)rac{\partial^2 w}{\partial t^2}=f(x,t)$$

同样的, 我们采用分离变量法来求解上述方程, 取

$$w(x,t) = \Phi(x)T(t)$$

所以方程变为

$$\ddot{T}(t) + \omega^2 T(t) = 0$$

$$rac{d^2}{dx^2}igg[E(x)I(x)rac{d^2\Phi(x)}{dx^2}igg]=\omega^2
ho(x)A(x)\Phi(x)$$

数学上能证明上述方程具有离散解  $q_i(t), \Phi_i(x)$  。如果考虑固支、简支、自由、夹支这四种边界条件,同样有正交性:

质量:

$$\int_0^L 
ho(x) A(x) \Phi_i(x) \Phi_j(x) = egin{cases} \overline{M}_i & i=j \ 0 & i 
eq j \end{cases}$$

刚度:

$$\int_0^L E(x) A(x) \Phi_i''(x) \Phi_j''(x) = egin{cases} \overline{K}_i & i=j \ 0 & i 
eq j \end{cases}$$

证明如下:

左乘  $\Phi_i(x)$  并作积分

$$\int_0^L \Phi_j(x) rac{d^2}{dx^2} iggl[ E(x) I(x) rac{d^2}{dx^2} \Phi_i(x) iggr] dx = \omega_i^2 \int_0^L 
ho(x) A(x) \Phi_i(x) \Phi_j(x)$$

做两次分步积分可得

$$\int_0^L \Phi_j(x) rac{d^2}{dx^2} iggl[ E(x) I(x) rac{d^2}{dx^2} \Phi_i(x) iggr] dx = \Phi_j(x) rac{d}{dx} igl[ E(x) I(x) \Phi_i''(x) igr] iggr|_0^L 
onumber \ - \Phi_j'(x) E(x) I(x) \Phi''(x) iggr|_0^L + \int_0^L \Phi''(x) \Phi''(x) E(x) I(x) dx$$

这边简要描述边界条件的对应关系

$$egin{align} w(x_0,t)&=0\Rightarrow \Phi(x_0)=0\ &\ heta(x_0,t)&=0\Rightarrow \Phi'(x_0)=0\ &\ M(x_0,t)&=0\Rightarrow E(x_0)I(x_0)\Phi''(x_0)=0\ &\ P(x_0,t)&=0\Rightarrow rac{d}{dx}[E(x_0)I(x_0)\Phi''(x_0)]=0 \end{split}$$

代入上式可得

$$\int_0^L \Phi_j(x) rac{d^2}{dx^2} \left[ E(x) I(x) rac{d^2}{dx^2} \Phi_i(x) 
ight] dx = \int_0^L \Phi''(x) \Phi''(x) E(x) I(x) dx$$

也就是

$$\int_0^L \Phi''(x) \Phi''(x) E(x) I(x) dx = \omega_i^2 \int_0^L 
ho(x) A(x) \Phi_i(x) \Phi_j(x)$$

再取一个振型  $\Phi_j(x)$  便可以证明正交性。

## Note

上述可以说明为什么边界条件不能出现 w, P 和 $\theta, M$  这两种组合,就是因为无法保证分部积分中的两个积分项同时等于零

同样的,参考之前的 连续系统振动 II 的做法,可以得到边界条件为弹性支撑和集中质量的正交性

弹性支撑

$$P(0,t) = -k_1 w(0,t) \hspace{0.5cm} M(0,t) = k_2 heta(0,t) \ P(L,t) = k_3 w(L,t) \hspace{0.5cm} M(L,t) = -k_4 heta(L,t)$$

对应关于刚度的正交性

$$egin{aligned} \int_0^L E(x)A(x)\Phi_i''(x)\Phi_j''(x)\,dx + k_1\Phi_i(0)\Phi_j(0) + k_2\Phi_i'(0)\Phi_j'(0) \ + k_3\Phi_i(L)\Phi_j(L) + k_4\Phi_i'(L)\Phi_j'(L) = egin{cases} \overline{K}_i & i=j \ 0 & i
eq j \end{aligned}$$

集中质量 (左端固支)

$$w(0,t)=0 \qquad \qquad heta(0,t)=0 \ P(L,t)=-Mrac{\partial^2 w}{\partial t^2} \quad M(L,t)=0$$

对应关于质量的正交性

$$\int_0^L 
ho(x) A(x) \Phi_i(x) \Phi_j(x) + M_0 \Phi(L) \Phi(L) = egin{cases} \overline{M}_i & i=j \ 0 & i 
eq j \end{cases}$$

## Note

对于上述两种特殊的边界条件,我们在一开始讨论的时候并没有讨论其正负号,因为这个和坐标选定有关,但是无论如何,其边界条件必须满足上述正交性中的修正项为正,也就是取"+"(考虑能量)