1.3 Oscylator harmoniczny z tłumieniem i wymuszeniem

(3a) Równanie ruchu: $m_1\frac{d^2x}{dt^2}+b\frac{dx}{dt}+k_1x=A\sin(\omega t)$

Po uproszczeniu:

$$\ddot{x} + 2\delta\dot{x} + w^2x = 0.1\sin(\omega t)$$

Gdzie:

- δ tłumienie,
- w częstości własne,
- u(x) funkcja wymuszająca,
- ω częstości funkcji wymuszającej,
- 0.1 amplituda.
- (3b) Klasyfikacja: Równanie różniczkowe drugiego rzędu liniowe niejednorodne

Sprowadzenie równania układu do układu równań stopnia pierwszego oraz zapis równania w postaci macierzowej

$$\ddot{x} + 2\delta \dot{x} + \omega_0^2 x = A \sin \omega t$$

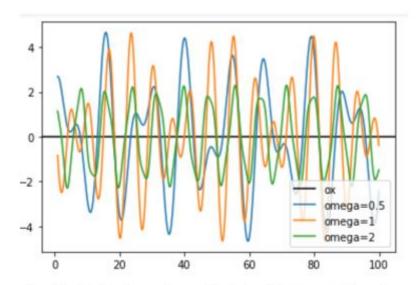
$$\ddot{x} = -2\delta \dot{x} - \omega_0^2 x + A \sin \omega t$$

Redukcja równania z rzędu II do rzędu I.

$$\begin{cases} \dot{x} = v \\ \dot{v} = -2\delta v - \omega_0^2 x + A\sin \omega t \end{cases}$$

Postać macierzowa:

$$\begin{bmatrix} \dot{x} \\ \dot{v} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -\omega_0^2 & -2\delta \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} x \\ v \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ A\sin\omega t \end{bmatrix}$$



Rys. 1.5: Oscylator harmoniczny z tłumieniem i bez wymuszenia - wykres Źrodło: Github