

---

---

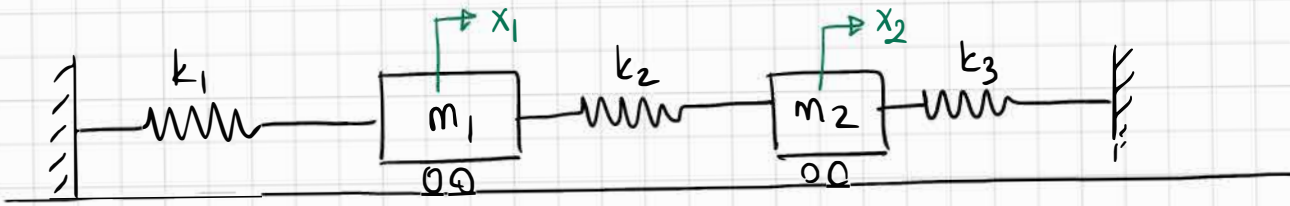
---

---

---



## LAB 5: Finding Natural Frequencies of 2 DOF System



$$[m][\ddot{x}] + [c][\dot{x}] + [k][x] = [F] \quad \text{General Form}$$

$$\rightarrow [m][\ddot{x}] + [k][x] = [0]$$

$$\begin{bmatrix} m_1 & 0 \\ 0 & m_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \ddot{x}_1 \\ \ddot{x}_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} k_1+k_2 & -k_2 \\ -k_2 & k_2+k_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad (\omega: \text{freq.})$$

$$(1): m_1 \ddot{x}_1 + (k_1+k_2)x_1 - k_2 x_2 = 0$$

$$(2): m_2 \ddot{x}_2 + (k_2+k_3)x_2 - k_2 x_1 = 0$$

$$\begin{bmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A_1 \\ A_2 \end{bmatrix} \cos(\omega t - \phi)$$

$$\begin{bmatrix} \dot{x}_1(t) \\ \dot{x}_2(t) \end{bmatrix} = - \begin{bmatrix} A_1 \\ A_2 \end{bmatrix} \omega \sin(\omega t - \phi)$$

$$\begin{bmatrix} \ddot{x}_1(t) \\ \ddot{x}_2(t) \end{bmatrix} = - \begin{bmatrix} A_1 \\ A_2 \end{bmatrix} \omega^2 \cos(\omega t - \phi)$$

$$\begin{bmatrix} \ddot{x}_1(t) \\ \ddot{x}_2(t) \end{bmatrix} = - \omega^2 \underbrace{\begin{bmatrix} A_1 \\ A_2 \end{bmatrix} \cos(\omega t - \phi)}_{\text{displacement}} \Rightarrow \begin{bmatrix} \ddot{x}_1(t) \\ \ddot{x}_2(t) \end{bmatrix} = - \omega^2 \begin{bmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{bmatrix}$$

$$\left\{ \begin{bmatrix} m_1 & 0 \\ 0 & m_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \ddot{x}_1 \\ \ddot{x}_2 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} k_1+k_2 & -k_2 \\ -k_2 & k_2+k_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \right\}$$

$$\begin{bmatrix} \ddot{x}_1(t) \\ \ddot{x}_2(t) \end{bmatrix} = -\omega^2 \begin{bmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} m_1 & 0 \\ 0 & m_2 \end{bmatrix} (-\omega^2) \begin{bmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} k_1+k_2 & -k_2 \\ -k_2 & k_2+k_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

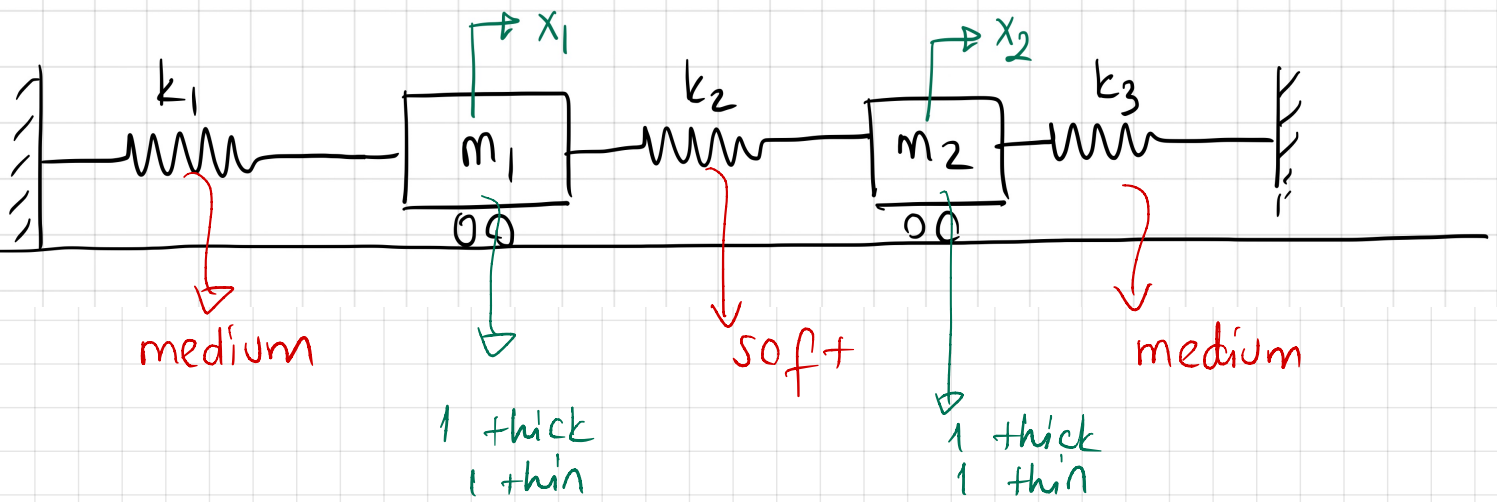
$$\begin{bmatrix} -m_1\omega^2 & 0 \\ 0 & -m_2\omega^2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} k_1+k_2 & -k_2 \\ -k_2 & k_2+k_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} k_1+k_2-m_1\omega^2 & -k_2 \\ -k_2 & k_2+k_3-m_2\omega^2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1(t) \\ x_2(t) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$= 0$

$\neq 0$

$$\left| \begin{bmatrix} k_1+k_2-m_1\omega^2 & -k_2 \\ -k_2 & k_2+k_3-m_2\omega^2 \end{bmatrix} \right| = 0$$



Using Matlab :

$$\omega_1 = 17.28 \text{ rad/sec} \Rightarrow f_1 = 2.75 \text{ Hz}$$

$$\omega_2 = 24.43 \text{ rad/sec} \Rightarrow f_2 = 3.89 \text{ Hz}$$

## Mode Ratios

①. If  $\omega = \omega_1$  then:

$$\begin{bmatrix} 200 & -200 \\ -200 & 200 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A_1 \\ A_2 \end{bmatrix} \cos(\omega t - \phi) = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$200 A_1 - 200 A_2 = 0 \Rightarrow \frac{A_1}{A_2} = 1 \quad \text{Mode I Ratio.}$$

② If  $\omega = \omega_2$  then

$$\begin{bmatrix} -200 & -200 \\ -200 & -200 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A_1 \\ A_2 \end{bmatrix} \cos(\omega t - \phi) = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$-200 A_1 - 200 A_2 = 0 \Rightarrow \frac{A_1}{A_2} = -1 \quad \text{Mode II Ratio.}$$