

MECÁNICA VIBRATORIA – Ingeniería Mecatrónica	Alumno:
Trabajo Práctico N° 3	Legajo:
Vibraciones Libres	Año 2024

Vibraciones Libres

Problema N°1

El peso del sistema de la Figura 1 es $W = 900\text{kN}$. El sistema es liberado para oscilar en vibraciones libres en sentido horizontal (desprecie el movimiento vertical) a partir de un desplazamiento de 0.03mm en $t=0\text{s}$. Si el máximo desplazamiento al completar el segundo ciclo es de 0.022m en el tiempo $t=0.64\text{s}$, determinar:

- La rigidez lateral k .
- La relación de amortiguamiento ξ .
- El coeficiente de amortiguamiento c .

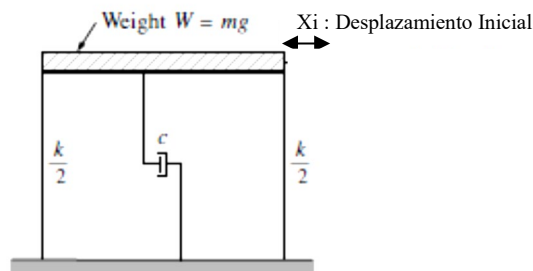


Figura 1

- Rta.:**
- La rigidez lateral $k = 35,39\text{e}6 \text{ N/m}$
 - La relación de amortiguamiento $\xi = 0,0123$
 - El coeficiente de amortiguamiento $c = 44316,11 \text{ N.s/m}$

Problema N°2

Admitiendo que la masa y rigidez del sistema de la Figura 2 son:

$m = 3.6 \times 10^5 \text{ kg}$, $k = 7.12 \times 10^6 \text{ N/m}$. Si el sistema está vibrando libremente con las siguientes condiciones iniciales: $x(0) = 0.018\text{m}$ y $\dot{x}(0) = 0.1422\text{m/s}$, determinar el desplazamiento y velocidad en $t_1 = 1\text{s}$ y $t_2 = 3\text{s}$, admitiendo:

- $c = 0$ (sistema no amortiguado)
- $c = 500\text{kN s / m}$

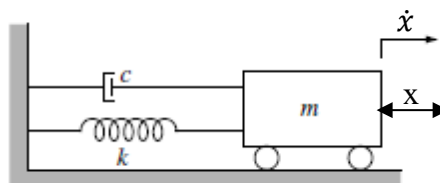


Figura 2

- Rta.:**
- $c = 0$ (sistema no amortiguado):

$x(t_1 = 1\text{s}) = -0,0356 \text{ m}$	$x(t_2 = 3\text{s}) = 0,0352 \text{ m}$
$\dot{x}(t_1 = 1\text{s}) = 0,04 \text{ m/s}$	$\dot{x}(t_2 = 3\text{s}) = 0,044 \text{ m/s}$
 - $c = 500\text{kN s / m}$

$x(t_1 = 1\text{s}) = -0,195 \text{ m}$	$x(t_2 = 3\text{s}) = 0,004 \text{ m}$
$\dot{x}(t_1 = 1\text{s}) = 0,027 \text{ m/s}$	$\dot{x}(t_2 = 3\text{s}) = 0,024 \text{ m/s}$

MECÁNICA VIBRATORIA – Ingeniería Mecatrónica	Alumno:
Trabajo Práctico N° 3	Legajo:
Vibraciones Libres	Año 2024

Problema N°3

Admitiendo que la masa y rigidez del sistema de la Figura 2 son:

$m = 9.0 \times 10^5 \text{ kg}$, $k = 3.6 \times 10^6 \text{ N/m}$. Si el desplazamiento inicial es $x(0) = 0.045 \text{ m}$ (sin velocidad inicial) y el desplazamiento máximo al cabo de tres ciclos completos con una duración de $t_3 = 9.425 \text{ s}$ es de $x(t_3) = 0.03 \text{ m}$. Determinar el desplazamiento para $t_5 = 5 \cdot T_d$.

Rta.: $x(t_5 = 5 \cdot T_d = 15.7116 \text{ s}) = 0.0229 \text{ m}$

Problema N°4

Usando integración numérica y la solución analítica determine la respuesta del sistema de un grado de libertad (Figura 2) con los siguientes parámetros: $m = 1361 \text{ kg}$, $k = 2.688 \times 10^5 \text{ N/m}$, $c = 3.81 \times 10^3 \text{ Ns/m}$ sujeto a las condiciones iniciales $x(0) = 0 \text{ m}$ y $\dot{x}(0) = 0.01 \text{ m/s}$.

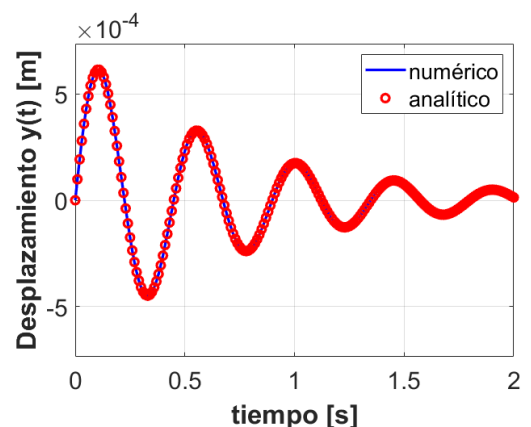
En clase práctica o consulta con Ayudante, se verá una guía para la solución numérica en software.

Rta.: La solución analítica es:

$$x(t) = e^{-\xi \cdot \omega_n \cdot t} * [x_0 * \cos(\omega_d * t) + \frac{(\dot{x}_0 + x_0 * \xi * \omega_n)}{\omega_d} * \text{sen}(\omega_d * t)]$$

$$x(t) = e^{-0.0996 * 14.05 * t} * \frac{0.01}{13.98} * \text{sen}(13.98 * t)$$

El gráfico muestra el desplazamiento calculado analítica y numéricamente



Problema N°5

A partir de los datos obtenidos en el sistema ensayado en clase, determinar la frecuencia natural fundamental y la relación de amortiguamiento crítico.