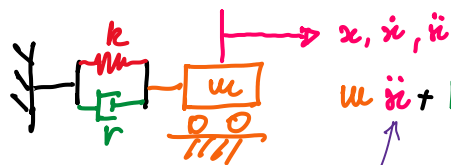


Lezione venerdì 20 novembre 2020

venerdì 20 novembre 2020 11:18

VIBRAZIONI DEL SISTEMA: MOTO LIBERO CON SMORZAMENTO

 x, \dot{x}, \ddot{x}

$$m \ddot{x} + r \dot{x} + k x = 0$$

NON C'È LA FORZANTE

EQ. DIFFERENZIALE, DERIVATE TOTALI
II ORDINE, COMPLETA, OMogenea,
COEFFICIENTI COSTANTI

$$\begin{aligned} x(t) &= X e^{\lambda t} \\ \dot{x}(t) &= \lambda X e^{\lambda t} \\ \ddot{x}(t) &= \lambda^2 X e^{\lambda t} \end{aligned}$$

$$m \lambda^2 X e^{\lambda t} + r \lambda X e^{\lambda t} + k X e^{\lambda t} = 0$$

$$(m \lambda^2 + r \lambda + k) X e^{\lambda t} = 0$$

SOLUZIONE BANALE

$$X = 0 \Rightarrow x(t) = 0$$

IL SISTEMA NON SI MUOVE

SE $X \neq 0$

$$m \lambda^2 + r \lambda + k = 0$$

EQ. II GRADO ALGEBRICA

EQUAZIONE CARATTERISTICA DEL SISTEMA

$$\lambda_{1,2} = -\frac{r}{2m} \pm \sqrt{\left(\frac{r}{2m}\right)^2 - \frac{k}{m}} = -\frac{r}{2m} \pm \sqrt{\Delta}$$

 Δ DIPENDE DAL
DISCRIMINANTE Δ

$$\rightarrow \Delta = 0$$

$$\omega = \sqrt{\frac{k}{m}} \quad \text{PULSAZIONE NATURALE DEL SISTEMA}$$

$$\left(\frac{r}{2m}\right)^2 - \frac{k}{m} = 0$$

$$r_c = 2m\omega$$

 r_c : SMORZAMENTO
CRITICO

$$\text{SE } r > r_c \quad \Delta > 0 \quad h > 1$$

$$r < r_c \quad \Delta < 0 \quad h < 1$$

$$r = r_c \quad \Delta = 0 \quad h = 1$$

$$h = \frac{r}{r_c} = \frac{r}{2m\omega}$$

FATTORE DI
SMORZAMENTO
(SMORZAMENTO
ADimensionale)

$$1) \quad r < r_c \quad \Delta < 0 \quad h < 1$$

$$\lambda_{1,2} = -\frac{r}{2m} \pm i \sqrt{\frac{k}{m} - \left(\frac{r}{2m}\right)^2} = -\alpha \pm i \sqrt{\omega^2 - \alpha^2} = -\alpha \pm i \omega_d$$

$$\omega_d = \omega \sqrt{1 - h^2}$$

↑ PULSAZIONE SISTEMA
SMORZATO $\omega_d < \omega$

← FORMULA DI
EULERO $e^{i\theta} = \cos\theta + i\sin\theta$

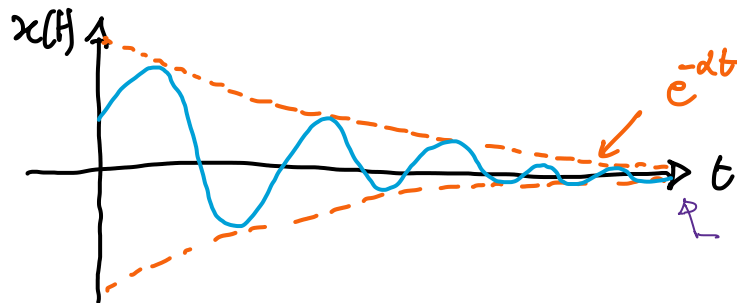
$$x(t) = X_1 e^{(-\alpha + i\omega_d)t} + X_2 e^{(-\alpha - i\omega_d)t} = e^{-\alpha t} (X_1 e^{i\omega_d t} + X_2 e^{-i\omega_d t}) = e^{-\alpha t} [A \cos \omega_d t + B \sin \omega_d t]$$

TERMINE
MODULANTE

FUNZIONE
ARMONICA

DA DETERMINARE IMPOSTANDO LE CONDIZIONI

$$\text{INIZIALI} \begin{cases} x(0) = x_0 \\ \dot{x}(0) = \dot{x}_0 \end{cases}$$



$$\lim_{t \rightarrow \infty} x(t) = 0$$

← $x(t)$ E' ASINTOTICAMENTE NULLA

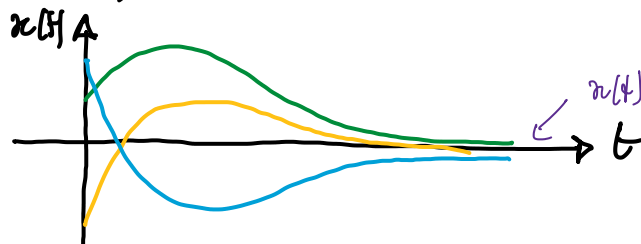
SISTEMA SMORZATO
 $h < 1, h < \lambda$

$$2) t > t_c, \Delta > 0, h > 1$$

$$\lambda_{1,2} = -\alpha \pm \sqrt{\Delta} \begin{cases} \lambda_1 = -\alpha_1 \\ \lambda_2 = -\alpha_2 \end{cases} \quad \text{PB: } \alpha > \sqrt{\Delta}$$

$$x(t) = X_1 e^{-\alpha_1 t} + X_2 e^{-\alpha_2 t}$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} x(t) = 0$$



← $x(t)$ E' ASINTOTICAMENTE NULLA

SISTEMA SOVRASMORZATO
 $h > 1, h > \lambda$

$$3) \quad r = r_2, \Delta = 0, n = 1$$

$$\lambda_1 = \lambda_2 = -\alpha$$

$$x(t) = x_1 e^{-\alpha t} + x_2 t e^{-\alpha t} \quad \leftarrow \text{"LA SOLUZIONE CHE VA A ZERO PIÙ VELOCEMENTE"}$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} x(t) = 0$$

