

Министерство науки и высшего образования Российской Федерации  
НАЦИОНАЛЬНЫЙ ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ ТОМСКИЙ  
ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ (НИ ТГУ)

Физический факультет

**Лабораторная работа №30**

Изучение параметрического возбуждения колебаний

Руководитель:  
канд. физ.-мат. наук  
Конов И. А.  
Работу выполнили:  
Левин Н. Н.  
Высоцкий М. Ю.  
гр. 052101

Томск, 2022

# 1 Теоретическое введение

**Цель работы:** экспериментально исследовать явление параметрического резонанса.

## 1.1 Гармонические колебания математического маятника

Для начала, рассмотрим математический маятник. Если отклонить маятник на угол  $\varphi$  из положения равновесия, он начнет совершать вращательное движение вдоль оси  $z$ , проходящей перпендикулярно к плоскости рисунка через точку  $O$ .

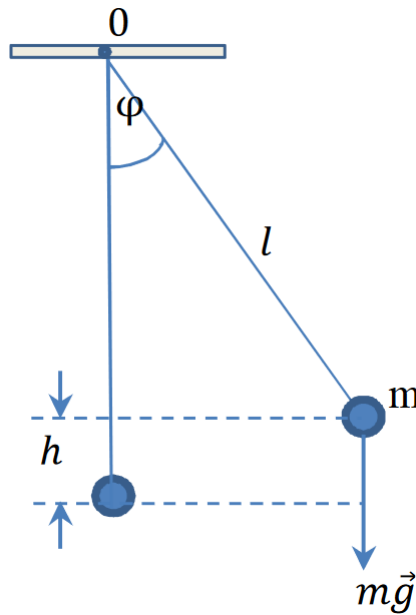


Рис. 1: Математический маятник

Запишем уравнение динамики вращательного движения относительно оси  $z$ :

$$\frac{dL_z}{dt} = M_z,$$

где  $L_z = I_z \dot{\varphi}$ ;  $M_z = -mgl \sin \varphi$ , если принять за положительное направление  $z$ , сонаправленное с вектором угловой скорости  $\omega$ .

Примем массу груза за  $m$ , длину нити за  $l = \text{const}$ . Тогда мы имеем момент инерции  $I_z = ml^2$ , который не будет изменяться во время движения. И тогда мы можем записать уравнение в виде:

$$I_z \frac{d^2 \varphi}{dt^2} = -mgl \sin \varphi$$

При рассмотрении малых углов, мы можем сказать, что  $\sin \varphi \approx \varphi$ , и тогда мы получим уравнение:

$$\ddot{\varphi} + \frac{g}{l}\varphi = 0,$$

решением которого будут колебания вида:

$$\varphi = \varphi_0 \cos(\omega_0 t + \alpha),$$

где  $\omega_0 = \sqrt{\frac{g}{l}}$  – собственная частота колебаний математического маятника.

Далее мы рассмотрим изменение полной механической энергии маятника в процессе движения:

Кинетическая энергия равна:

$$E_k = \frac{I(\dot{\varphi})^2}{2} = \frac{1}{2}ml^2\omega_0^2\varphi_0^2[\sin(\omega_0 t + \alpha)]^2$$

Потенциальная энергия относительно положения равновесия равна:

$$E_{\pi} = mgh = mgl(1 - \cos \varphi)$$

Разложив  $\cos \varphi$  в ряд Тейлора около точки равновесия маятника  $\varphi = 0$ , получим  $\cos \varphi \approx 1 - \frac{1}{2}\varphi^2$ . Тогда мы можем представить потенциальную энергию в виде:

$$E_{\pi} = \frac{1}{2}mgl\varphi^2 = \frac{1}{2}\omega_0^2\varphi_0^2[\cos(\omega_0 t + \alpha)]^2$$

И так как

$$\omega_0^2 = \frac{g}{l}$$

$$[\cos(\omega_0 t + \alpha)]^2 = \frac{1}{2}[1 + \cos 2(\omega_0 t + \alpha)]$$

$$[\sin(\omega_0 t + \alpha)]^2 = \frac{1}{2}[1 - \cos 2(\omega_0 t + \alpha)]$$

мы можем представить кинетическую и потенциальную энергию в следующем виде:

$$E_k = \frac{1}{4}ml^2\omega_0^2\varphi_0^2[1 - \cos 2(\omega_0 t + \alpha)]$$

$$E_{\pi} = \frac{1}{4}ml^2\omega_0^2\varphi_0^2[1 + \cos 2(\omega_0 t + \alpha)]$$

Следовательно, кинетическая и потенциальная энергии совершают гармонические колебания вокруг общего среднего значения  $\frac{1}{4}ml^2\omega_0^2\varphi_0^2$  с удвоенной угловой частотой  $2\omega_0$ . Полная механическая энергия остается неизменной, и она равна:

$$E = E_k + E_{\pi} = \frac{1}{2}ml^2\omega_0^2\varphi_0^2$$

## 1.2 Параметрические колебания

Параметрическое возбуждение колебаний происходит в результате развития **параметрической неустойчивости**, возникающей при периодическом воздействии на те параметры системы, которые определяют величину запасённой колебательной энергии. Для математического маятника – это длина нити или масса груза.

Пусть длина нити изменяется со временем. Мы имеем зависимость  $l = l(t)$ . Тогда

$$\frac{d(ml^2\dot{\varphi})}{dt} = -mgl \sin \varphi$$

примет вид

$$2ml\dot{l}\dot{\varphi} + ml^2\ddot{\varphi} + mgl \sin \varphi = 0$$

Для малых углов отклонения маятника из положения равновесия получим уравнение вида:

$$\ddot{\varphi} + \frac{2\dot{l}}{l}\dot{\varphi} + \frac{g}{l}\varphi = 0$$

В методическом пособии указано, что "анализ и решение данного уравнения очень сложны потому они опускаются. Также нужно учитывать, что данное уравнение получается для малых углов, не превышающих значения  $\varphi_{\text{пред.}} \approx 8^\circ$ . В случае больших отклонений появляются нелинейные эффекты, когда период собственных колебаний начинает зависеть от амплитуды колебаний  $\varphi_0$ .

$$T_{\text{нел.}}\varphi_0 \approx T_0\left(1 + \frac{\varphi_0^2}{16}\right) \quad (1)$$