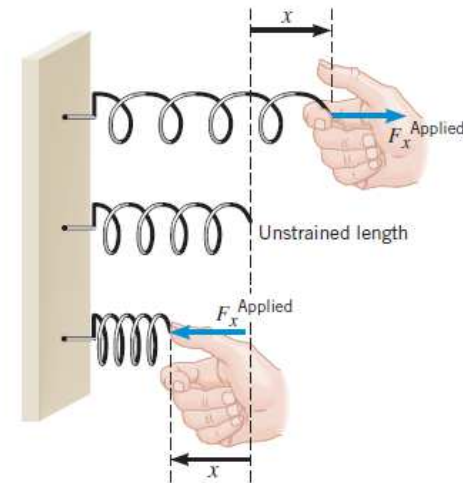


# Harmonický pohyb

Kmitanie – opakujúci sa pohyb

Hmotný bod je viazaný na rovnovážnu polohu tak, že neprekročí konečnú vzdialenosť od nej.



# Harmonický pohyb

Uhlová frekvencia

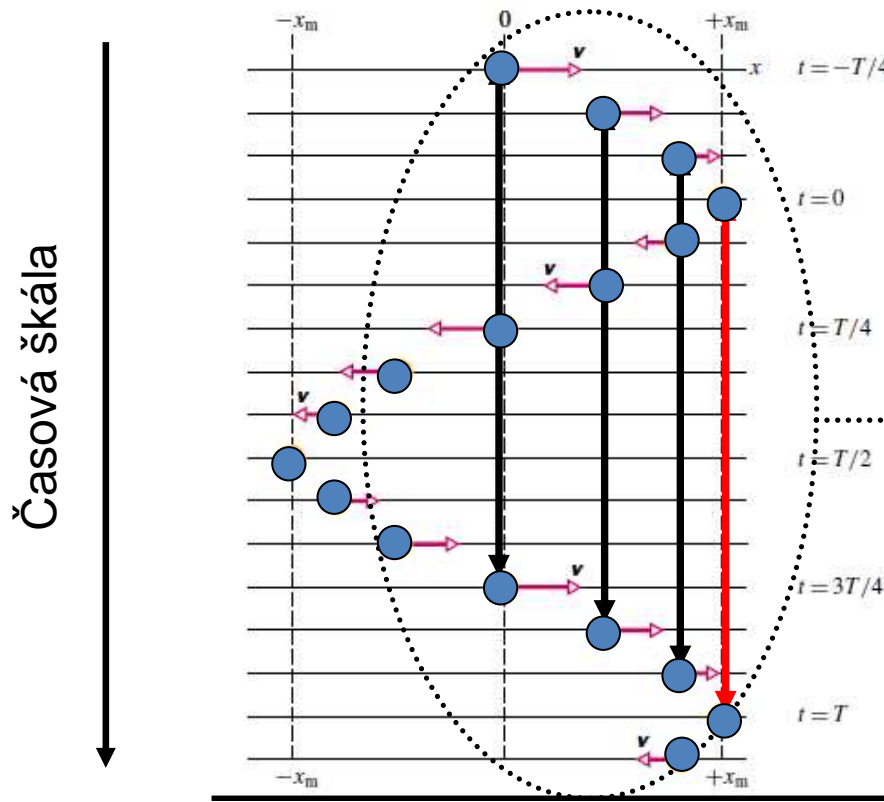
$$x = x_m \cos(\omega t + \varphi)$$

$$\omega = \frac{2\pi}{T}$$

$x_m$  – amplitúda výchylky (veľkosť najväčšej možnej výchylky častice od rovnovážnej polohy)

$(\omega t + \varphi)$  – fáza pohybu  
 $\varphi$  – počiatočná fáza

$T$  – perióda pohybu,  
 • čas, za ktorý sa častica dostane do počiatočného stavu  
 • čas, za ktorý sa uskutoční jeden úplný kmit resp. **cyklus**



Obr. 16.2 predvädí sériu „snímku“ kmitajúceho systému: častica sa opakovaně pohybuje tam a späť kolem počátku osy  $x$ .

$$T$$

$$\omega(t + T) + \varphi = (\omega t + \varphi) + 2\pi$$

Poloha telesa

Periódá kosínusu

# Pohybová rovnica pre kmitavý pohyb

## Kinematika

$$x = x_m \cos(\omega t + \varphi)$$

$$v = -\omega x_m \sin(\omega t + \varphi)$$

$$a = -\omega^2 x_m \cos(\omega t + \varphi) = -\omega^2 x$$

## Dynamika

$$F = ma = -\omega^2 m x$$

Častica s hmotnosťou  $m$  vykonáva harmonický pohyb, ak na časticu pôsobí sila úmerná výchylke a orientovaná proti výchylke

Ak HB vykonáva harmonický pohyb, potom je jeho zrýchlenie úmerné výchylke a smeruje do rovnovážnej polohy

# Kinematika harmonického pohybu

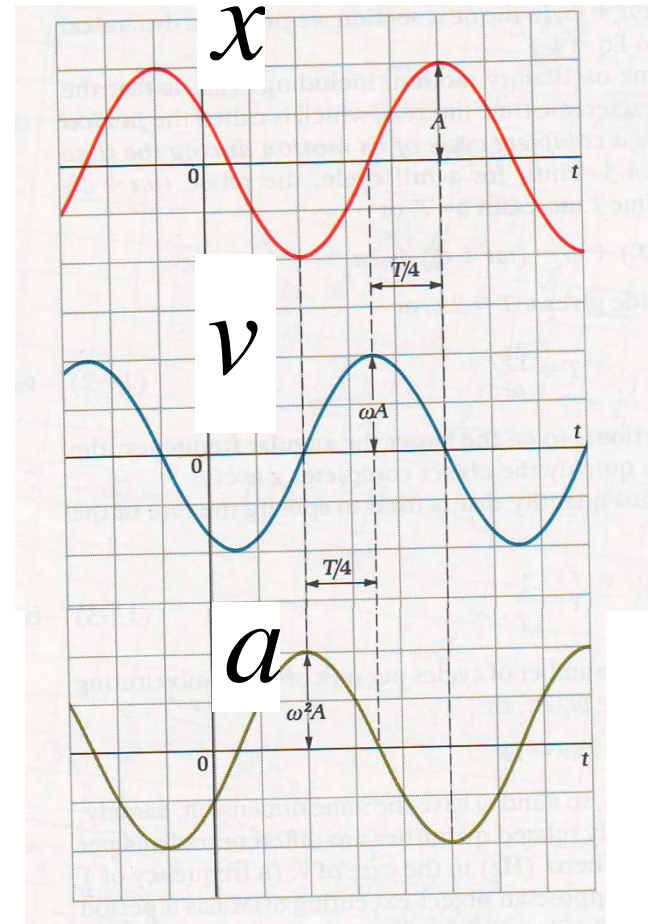
## Kinematika

$$x = x_m \cos(\omega t + \varphi)$$

$$v = -\omega x_m \sin(\omega t + \varphi)$$

$$a = -\omega^2 x_m \cos(\omega t + \varphi) = -\omega^2 x$$

**Amplitúdy, maximálne  
hodnoty kinematických  
veličín**



Krivka zodpovedajúca závislosti  $v(t)$  je posunutá o  $T/4$  periódy doľava vzhľadom na krivku  $x(t)$

Krivka zodpovedajúca závislosti  $a(t)$  je posunutá o  $T/4$  periódy doľava vzhľadom na krivku  $v(t)$

# Kinematika harmonického pohybu

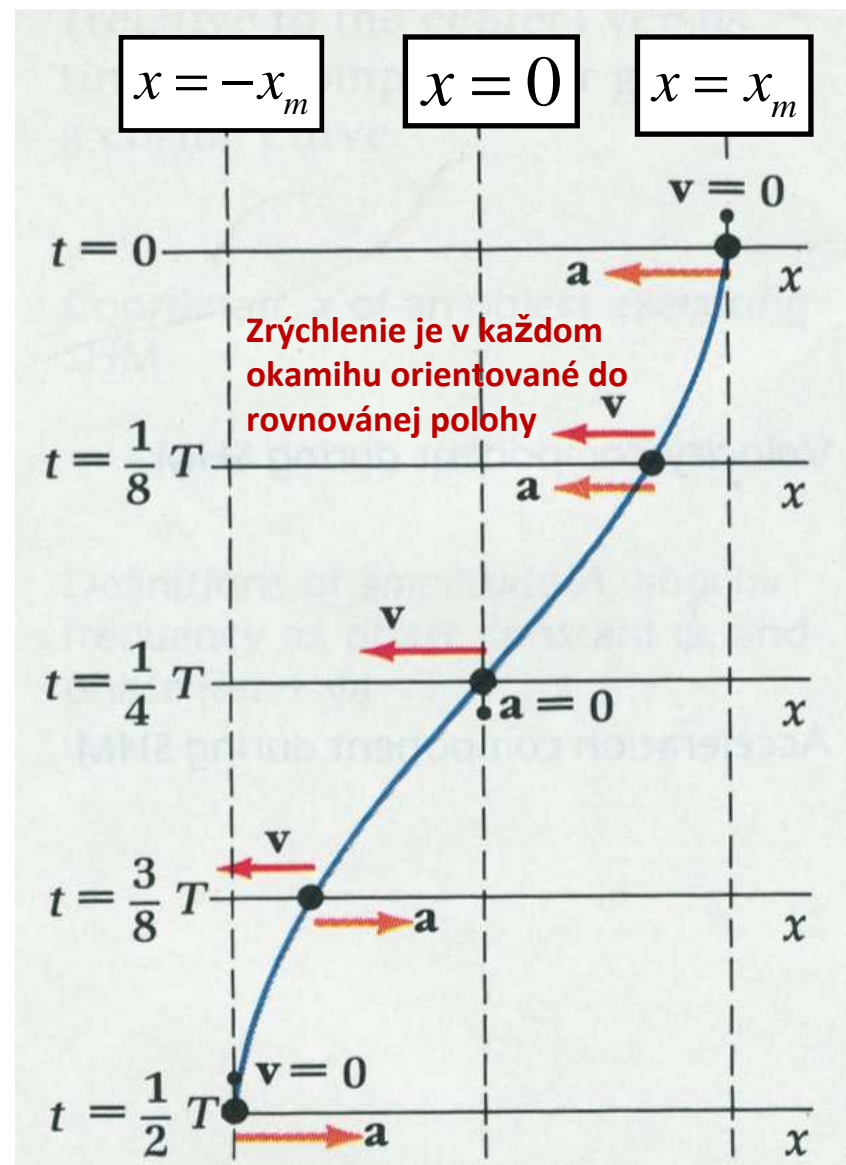
## Kinematika

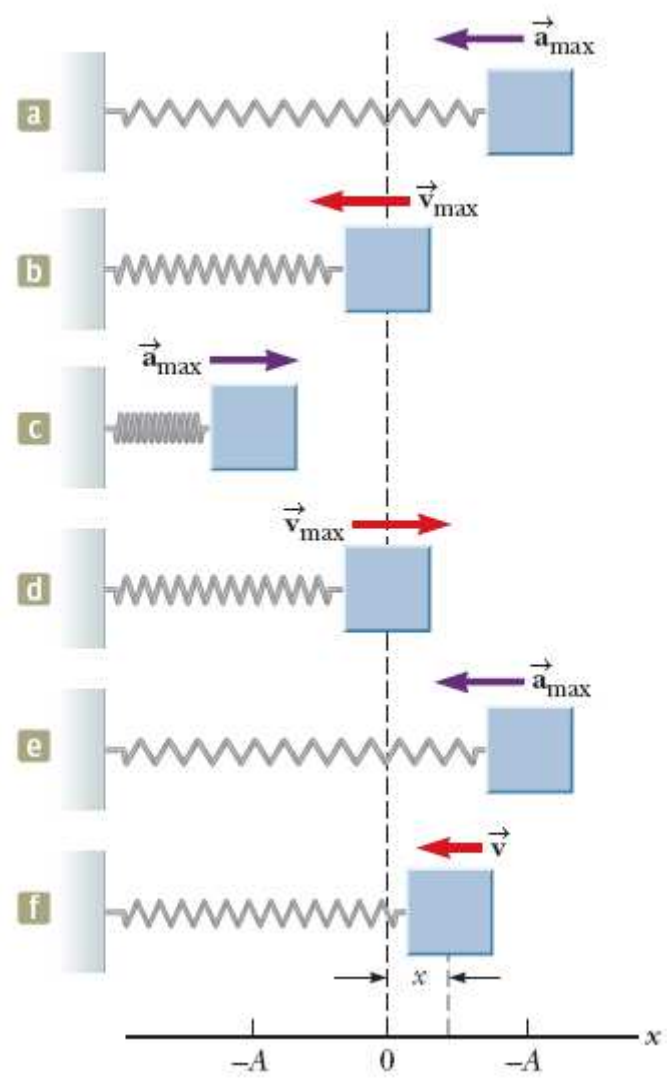
$$x = x_m \cos(\omega t + \varphi)$$

$$v = -\omega x_m \sin(\omega t + \varphi)$$

$$a = -\omega^2 x_m \cos(\omega t + \varphi) = -\omega^2 x$$

Amplitúdy, maximálne  
hodnoty kinematických  
veličín





Ak HB vykonáva harmonický pohyb, potom je jeho zrýchlenie úmerné výchylke a smeruje do rovnovážnej polohy



$$x = x_m \cos(\omega t + \varphi)$$

$$\ddot{x} = -\omega^2 x$$

## Zhrnutie



Ak pohyb hmotného bodu je opísaný pohybovou rovnicou  $d^2x/dt^2 = -\omega^2 x$  potom HB vykonáva harmonický pohyb s uhlovou frekvenciou  $\omega$



# Malé kmity

Predpoklad: Výchylky  $x$  také malé, že možno zanedbať ich vyššie ako druhé mocniny  $x$ .

# Rady

Mocninné rady

# Mocninné rady

$$\begin{aligned} f(x) &= a_0 + a_1(x - x_0) + a_2(x - x_0)^2 + a_3(x - x_0)^3 + \dots \\ &= f(x_0) + \left. \frac{df}{dx} \right|_{x=x_0} (x - x_0) + \frac{1}{2!} \left. \frac{d^2 f}{dx^2} \right|_{x=x_0} (x - x_0)^2 + \frac{1}{3!} \left. \frac{d^3 f}{dx^3} \right|_{x=x_0} (x - x_0)^3 + \dots \end{aligned}$$

$$a_n = \frac{1}{n!} \left[ \frac{d^n f(x)}{dx^n} \right]_{x=x_0}$$

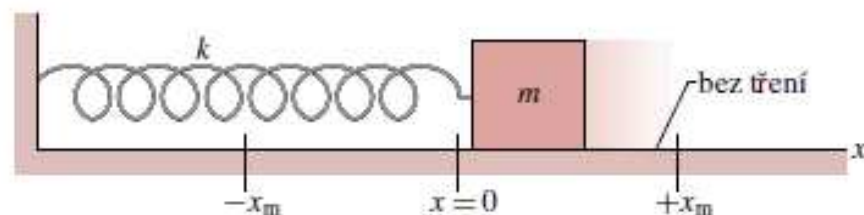
Ak pohyb hmotného bodu je opísaný  
pohybovou rovnicou  $d^2x/dt^2 = -\omega^2 x$   
potom HB vykonáva harmonický  
pohyb s uhlovou frekvenciou  $\omega$

$$\ddot{x} = -\omega^2 x$$



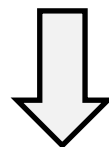
$$x = x_m \cos(\omega t + \varphi_0)$$

# Harmonický oscilátor



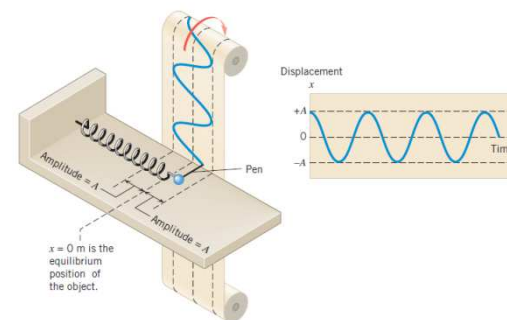
Newtonova rovnice

$$m\ddot{x} = -kx$$



$$\ddot{x} = -\frac{k}{m}x$$

Ak pohyb hmotného bodu je opísaný pohybovou rovnicou  $d^2x/dt^2 = -\omega^2 x$  potom HB vykonáva harmonický pohyb s uhlovou frekvenciou  $\omega$



$$\ddot{x} = -\omega^2 x$$

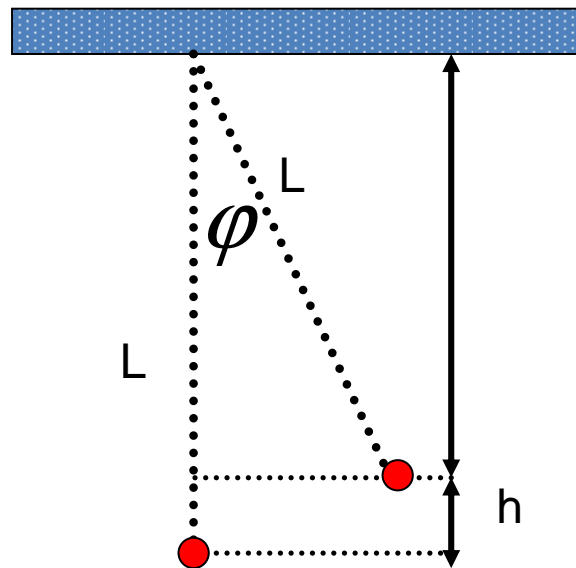
$$\ddot{x} = -\frac{k}{m} x$$

$$\omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$$

$$x = x_m \cos(\omega t + \varphi_0)$$

$$x = x_m \cos(\omega t + \varphi_0) = x_m \cos\left(\sqrt{\frac{k}{m}}t + \varphi_0\right)$$

# Matematické kyvadlo

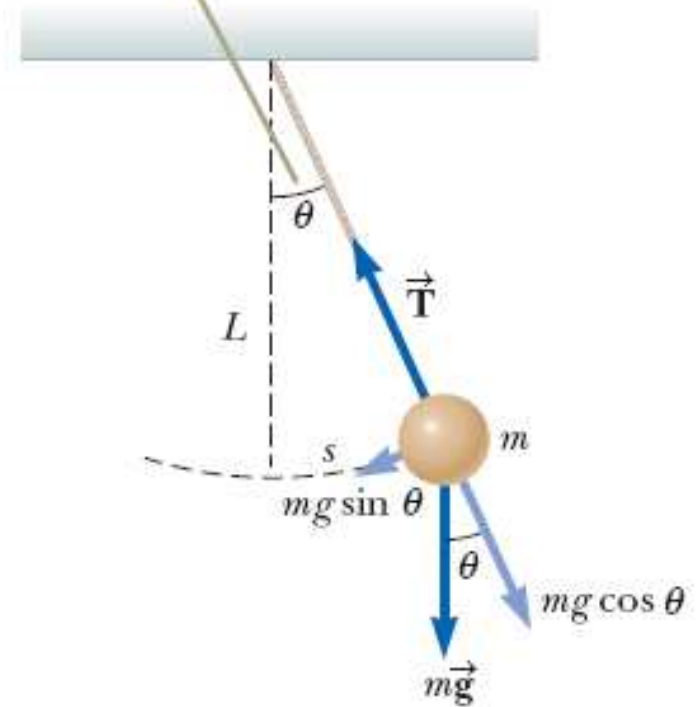


Krivočiara  
súradnica

$$L \cos \varphi$$

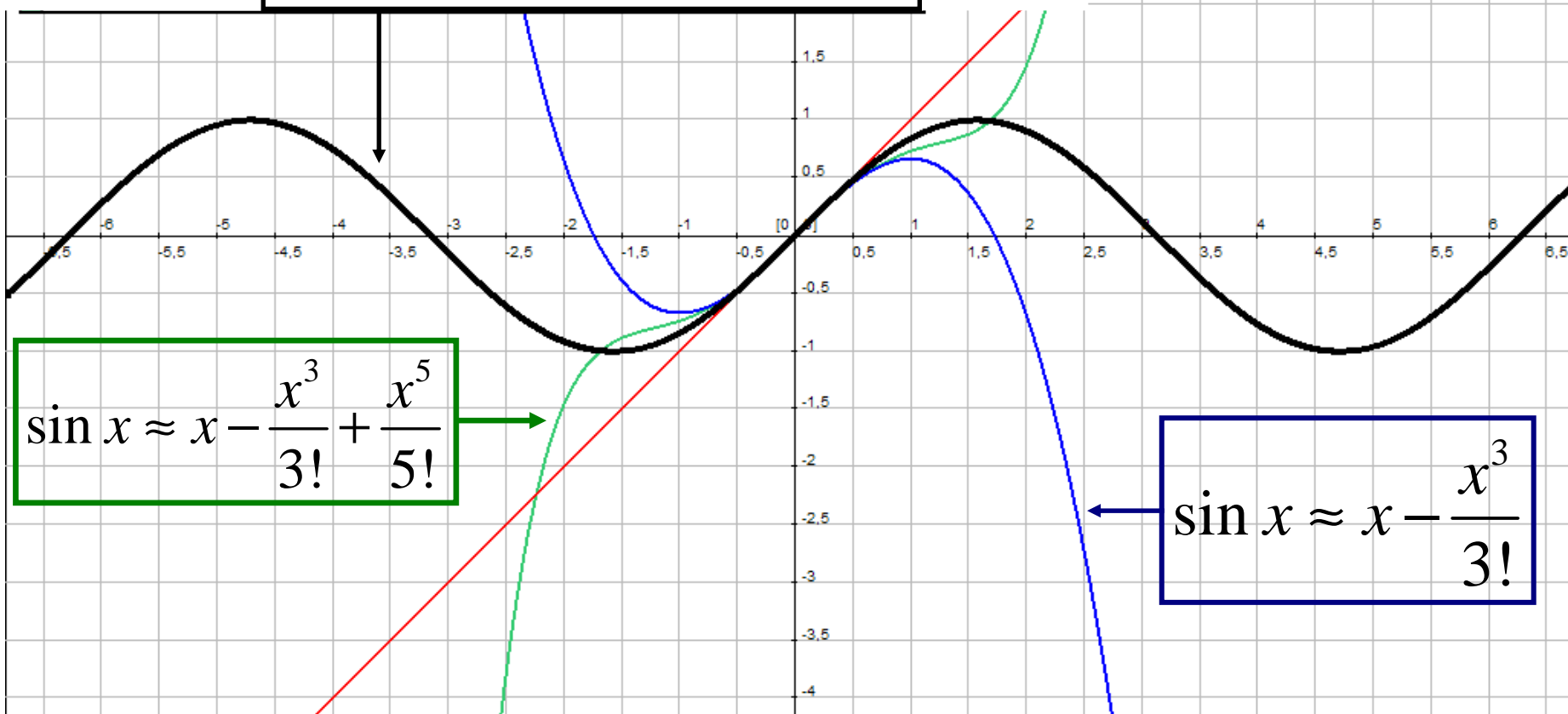
$$v = L\dot{\varphi}$$

When  $\theta$  is small, a simple pendulum's motion can be modeled as simple harmonic motion about the equilibrium position  $\theta = 0$ .



$$\sin x = \boxed{x} - \frac{x^3}{3!} + \frac{x^5}{5!} - \frac{x^7}{7!} + \dots$$

$$\sin x \approx x$$

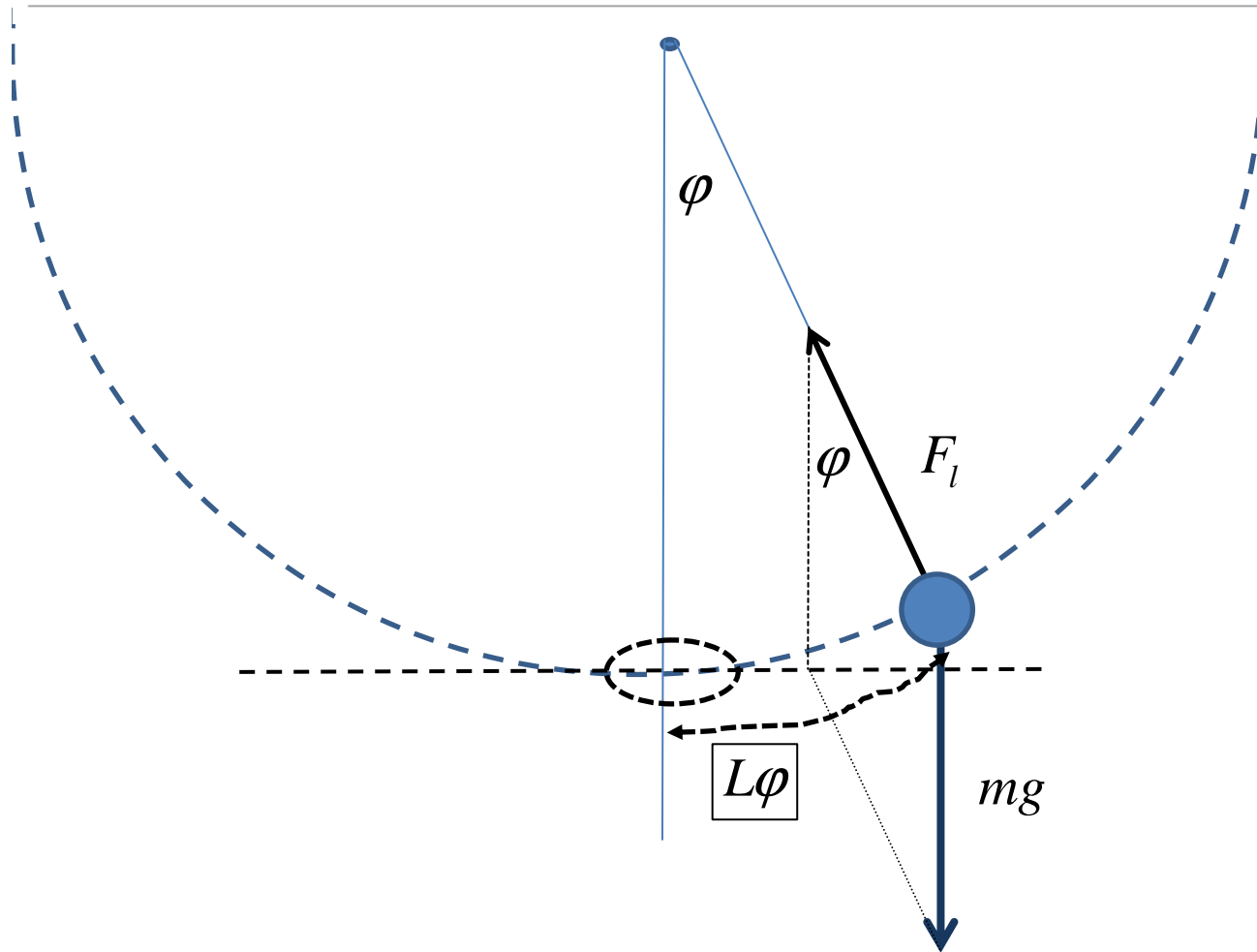


$$\sin x \approx x - \frac{x^3}{3!} + \frac{x^5}{5!}$$

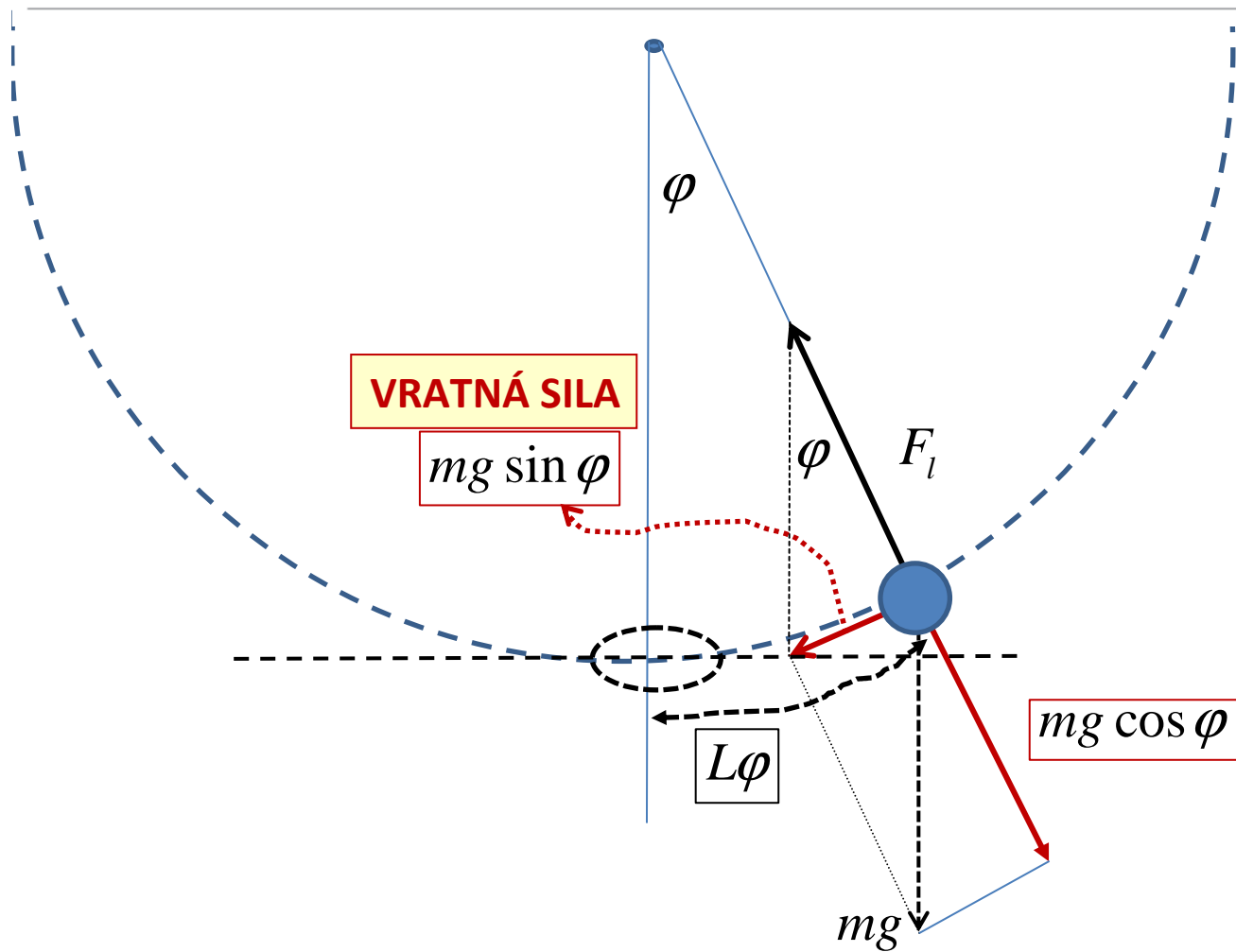
$$\sin x \approx x - \frac{x^3}{3!}$$

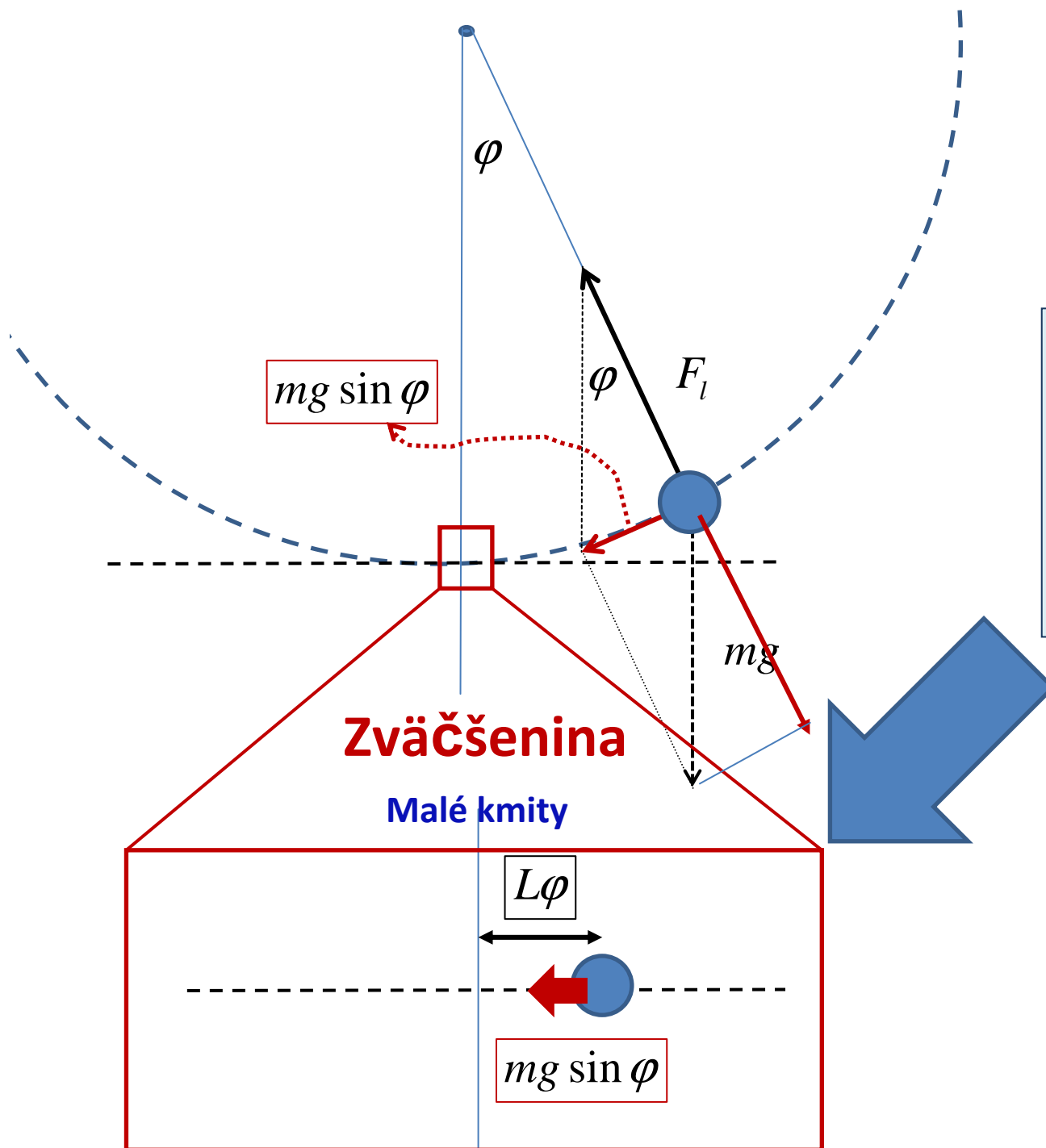


Angle in Degrees	$\sin \varphi \approx \varphi$	Sine of Angle	Percent Difference
0°	0.000 0	0.000 0	0.0%
1°	0.017 5	0.017 5	0.0%
2°	0.034 9	0.034 9	0.0%
3°	0.052 4	0.052 3	0.0%
5°	0.087 3	0.087 2	0.1%
10°	0.174 5	0.173 6	0.5%
15°	0.261 8	0.258 8	1.2%
20°	0.349 1	0.342 0	2.1%
30°	0.523 6	0.500 0	4.7%



Angle in Degrees	$\sin \varphi \approx \varphi$	Sine of Angle	Percent Difference
0°	0.000 0	0.000 0	0.0%
1°	0.017 5	0.017 5	0.0%
2°	0.034 9	0.034 9	0.0%
3°	0.052 4	0.052 3	0.0%
5°	0.087 3	0.087 2	0.1%
10°	0.174 5	0.173 6	0.5%
15°	0.261 8	0.258 8	1.2%
20°	0.349 1	0.342 0	2.1%
30°	0.523 6	0.500 0	4.7%

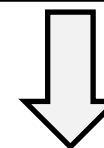




*Pri malých uhloch to  
vyzerá ako na  
priamke, zakrivenie  
kružnice sa nestihlo  
prejaviť*

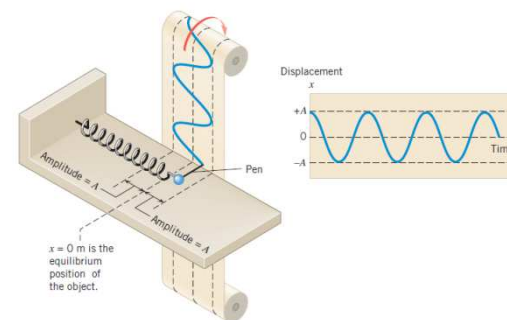
$$ma = -mg\varphi$$

$$mL\ddot{\varphi} = -mg\varphi$$



$$\ddot{\varphi} = -\frac{g}{L}\varphi$$

Ak pohyb hmotného bodu je opísaný pohybovou rovnicou  $d^2x/dt^2 = -\omega^2 x$  potom HB vykonáva harmonický pohyb s uhlovou frekvenciou  $\omega$



$$\ddot{x} = -\omega^2 x$$

$$\ddot{\varphi} = -\frac{g}{L} \varphi$$

$$\omega = \sqrt{\frac{g}{L}}$$

$$x = x_m \cos(\omega t + \varphi_0)$$

$$\varphi = \varphi_m \cos(\omega t + \varphi) = \varphi_m \cos\left(\sqrt{\frac{g}{L}}t + \varphi_0\right)$$

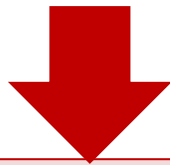
# Energia

$$\Delta E_k + \Delta E_p = \int \vec{F}_{NK} \cdot d\vec{l}$$

# Mechanická energia harmonického pohybu

Potenciálna energia harmonického pohybu –  
všeobecná charakteristika

$$F = ma = -\omega^2 m x$$



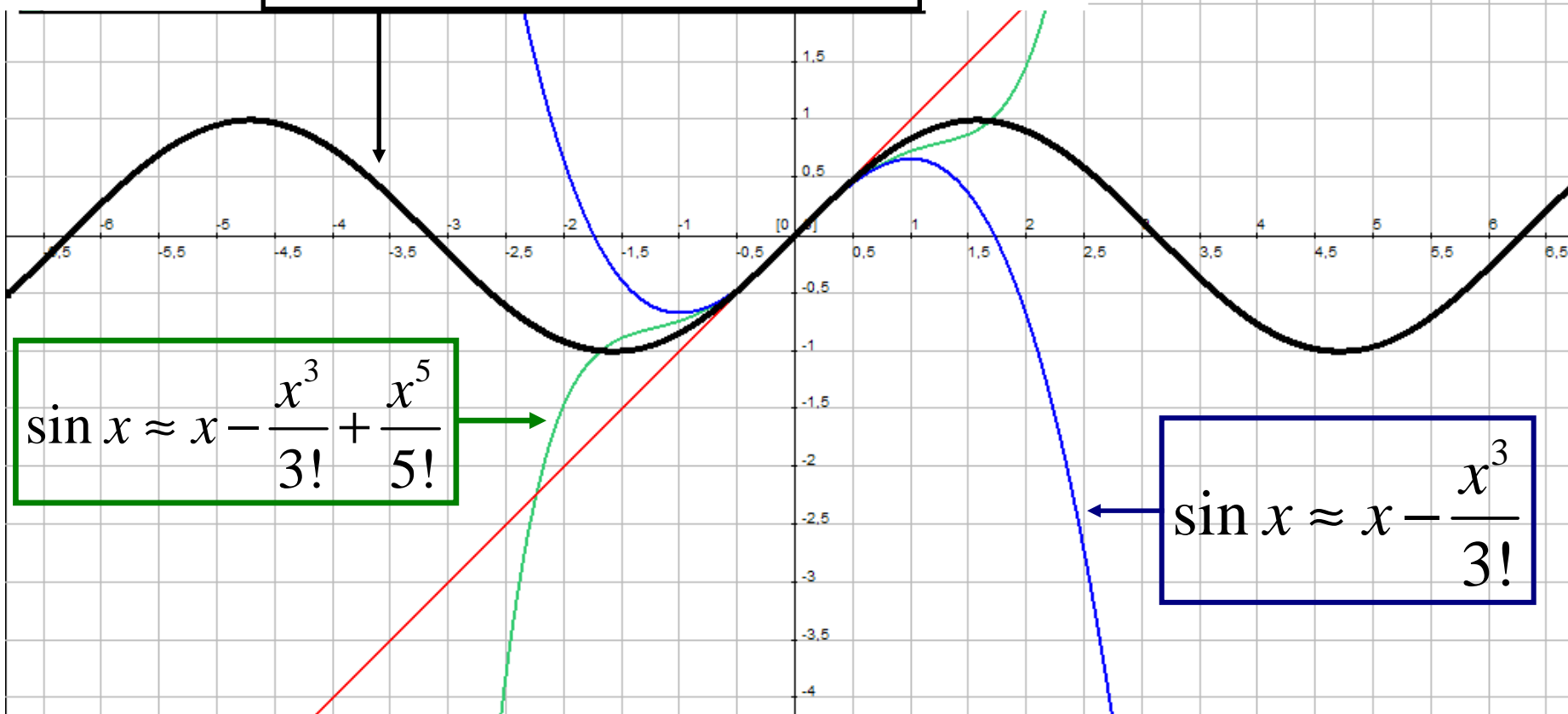
$$E_p = \frac{1}{2} \alpha x^2$$

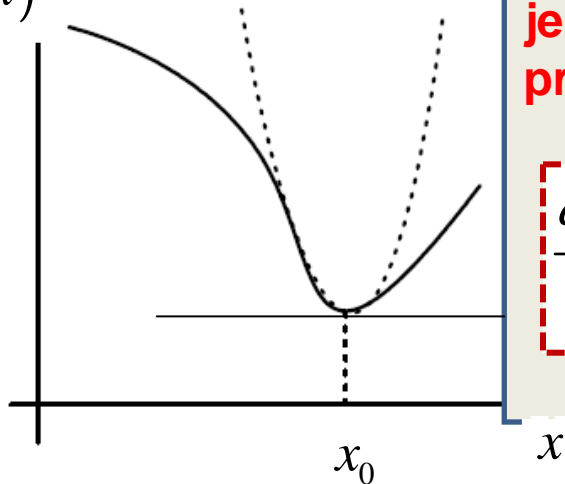
$$E_p = -\int_0^x \vec{F} \cdot d\vec{l} = -\int_0^x -m \omega^2 x dx = \frac{1}{2} \alpha x^2$$

**Každý systém v blízkom okolí svojej  
rovnovážnej polohy vykonáva harmonické  
kmity.**

$$\sin x = \boxed{x} - \frac{x^3}{3!} + \frac{x^5}{5!} - \frac{x^7}{7!} + \dots$$

$$\sin x \approx x$$



$E_p(x)$ 

**V bode  $x_0$  /rovnovážna poloha /  
je extrém – minimum a referenčný bod  
pre potenciálnu energiu:**

$$\left. \frac{dE_p}{dx} \right|_{x=x_0} = 0$$

$$\left. \frac{d^2 E_p}{dx^2} \right|_{x=x_0} = \alpha$$

$$E_p(x_0) = 0$$

$$x - x_0 = \Delta x$$

$$f(x) = f(x_0) + \left. \frac{df}{dx} \right|_{x=x_0} (x - x_0) + \frac{1}{2!} \left. \frac{d^2 f}{dx^2} \right|_{x=x_0} (x - x_0)^2 + \frac{1}{3!} \left. \frac{d^3 f}{dx^3} \right|_{x=x_0} (x - x_0)^3 + \dots$$

$$E_p(x) = E_p(x_0) + \left. \frac{dE_p}{dq} \right|_{x=x_0} (x - x_0) + \frac{1}{2} \left. \frac{d^2 E_p}{dx^2} \right|_{x=x_0} (x - x_0)^2 + \dots$$

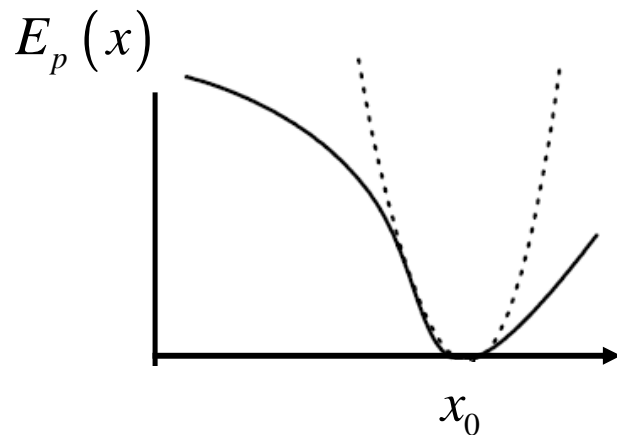
Hodnota  
potenciálnej energie  
v referenčnom bode  
je nulová

Derivácia  
funkcie v  
extréme  
je nulová

Vzdialenosť bodu  
od rovnovážnej  
polohy

$$E_p(x) = \frac{1}{2} \alpha (x - x_0)^2 = \frac{1}{2} \alpha (\tilde{x})^2$$





**V bode  $x_0$  /rovnovážna poloha /  
je extrém – minimum a referenčný bod  
pre potenciálnu energiu:**

$$\left. \frac{dE_p}{dx} \right|_{x=x_0} = 0$$

$$\left. \frac{d^2 E_p}{dx^2} \right|_{x=x_0} = \alpha$$

$$E_p(x_0) = 0$$

$$x - x_0 = \Delta x$$

$$f(x) = f(x_0) + \left. \frac{df}{dx} \right|_{x=x_0} (x - x_0) + \frac{1}{2!} \left. \frac{d^2 f}{dx^2} \right|_{x=x_0} (x - x_0)^2 + \frac{1}{3!} \left. \frac{d^3 f}{dx^3} \right|_{x=x_0} (x - x_0)^3 + \dots$$

$$E_p(x) = E_p(x_0) + \left. \frac{dE_p}{dq} \right|_{x=x_0} (x - x_0) + \frac{1}{2} \left. \frac{d^2 E_p}{dx^2} \right|_{x=x_0} (x - x_0)^2 + \dots$$

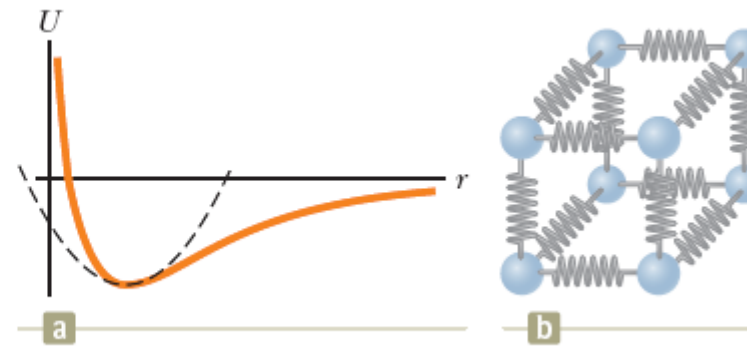
Hodnota  
potenciálnej energie  
v referenčnom bode  
je nulová

Derivácia  
funkcie v  
extréme  
je nulová

Vzdialenosť bodu  
od rovnovážnej  
polohy

$$E_p(x) = \frac{1}{2} \alpha (x - x_0)^2 = \frac{1}{2} \alpha (\tilde{x})^2$$

**Figure 15.11** (a) If the atoms in a molecule do not move too far from their equilibrium positions, a graph of potential energy versus separation distance between atoms is similar to the graph of potential energy versus position for a simple harmonic oscillator (dashed black curve). (b) The forces between atoms in a solid can be modeled by imagining springs between neighboring atoms.



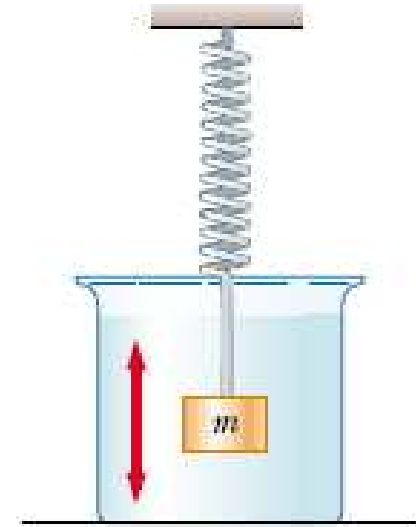
# Tlmené kmity

Pohybová rovnice:

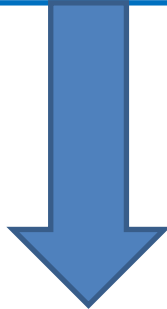
$$\ddot{x} + \frac{\gamma}{m} \dot{x} + \omega_0^2 x = 0$$

Koeficient odporu prostredia

$$x = x_0 e^{-\beta t} \cos[\omega t + \varphi]$$



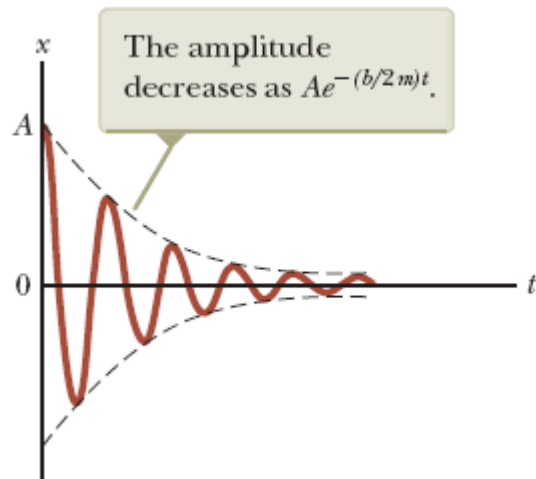
$$\left[ \beta^2 - \omega^2 + \omega_0^2 - \frac{\beta\gamma}{m} \right] x_0 e^{-\beta t} \cos \omega t + \left[ 2\omega\beta - \frac{\omega\gamma}{m} \right] x_0 e^{-\beta t} \sin \omega t = 0$$



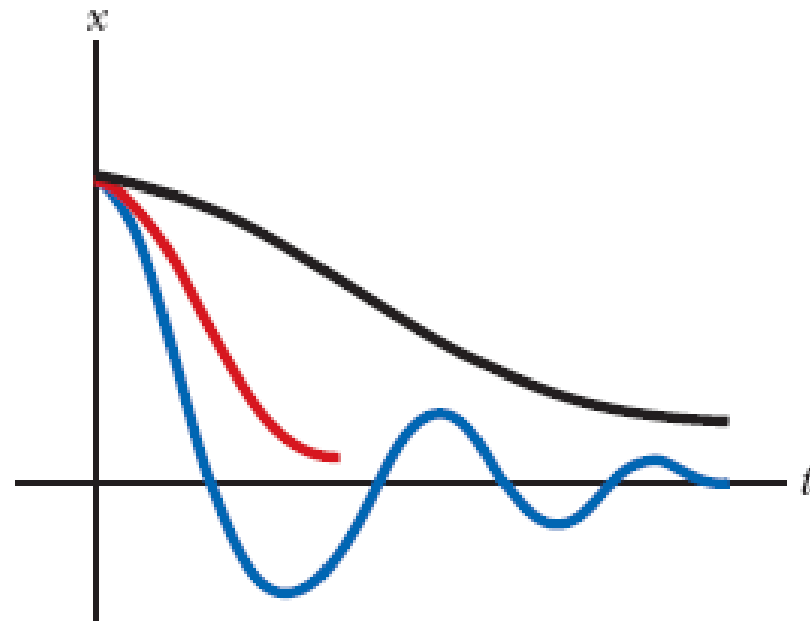
$$2\omega\beta - \frac{\omega\gamma}{m} = 0 \quad \Rightarrow \quad \beta = \frac{\gamma}{2m}$$

$$\beta^2 - \omega^2 + \omega_0^2 - \frac{\beta\gamma}{m} = 0 \quad \Rightarrow \quad \omega = \sqrt{\omega_0^2 - \frac{\gamma^2}{4m^2}}$$

$$x = x_0 e^{-\frac{\gamma}{2m} t} \cos \left[ \sqrt{\omega_0^2 - \frac{\gamma^2}{4m^2}} t + \varphi \right]$$



$$\omega = \sqrt{\omega_0^2 - \frac{\gamma^2}{4m^2}}$$



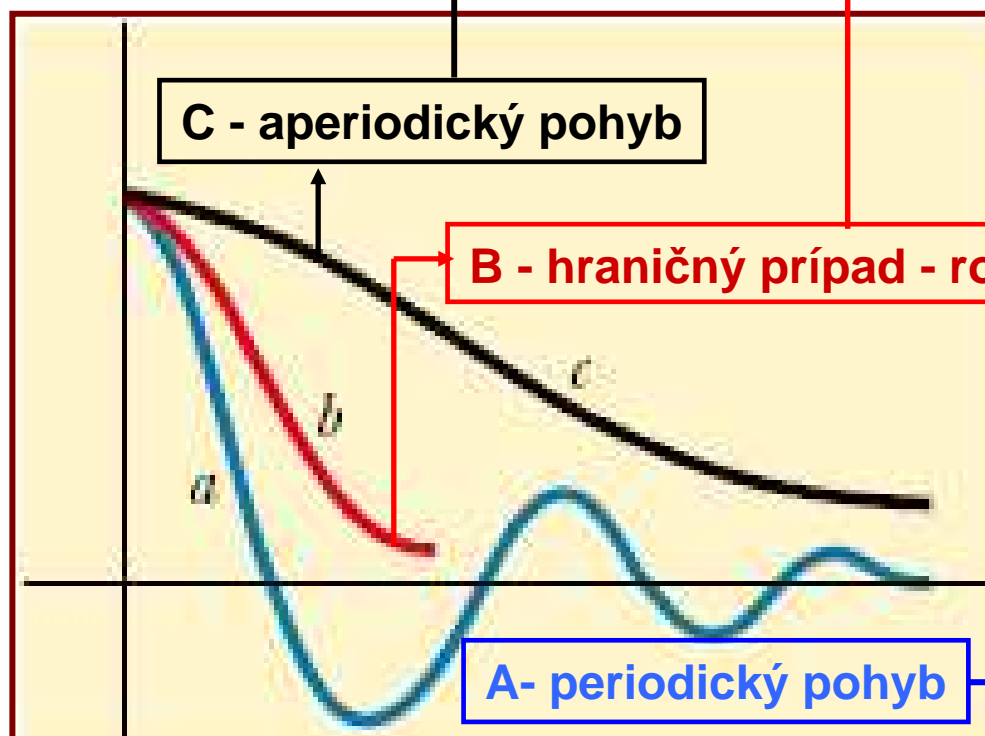
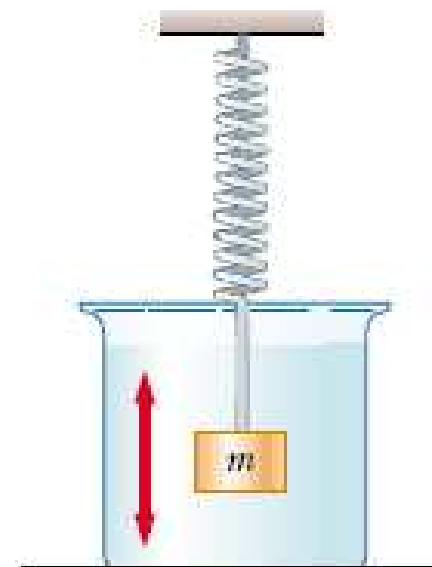
$$\beta^2 - \omega^2 + \omega_0^2 - \frac{\beta\gamma}{m} = 0 \quad \Rightarrow \quad \omega = \sqrt{\omega_0^2 - \frac{\gamma^2}{4m^2}}$$

# Tlmený oscilátor

$$\ddot{x} + \frac{\gamma}{m} \dot{x} + \omega_0^2 x = 0$$

$$x = c_1 e^{-\alpha_1 t} + c_2 e^{-\alpha_2 t}$$

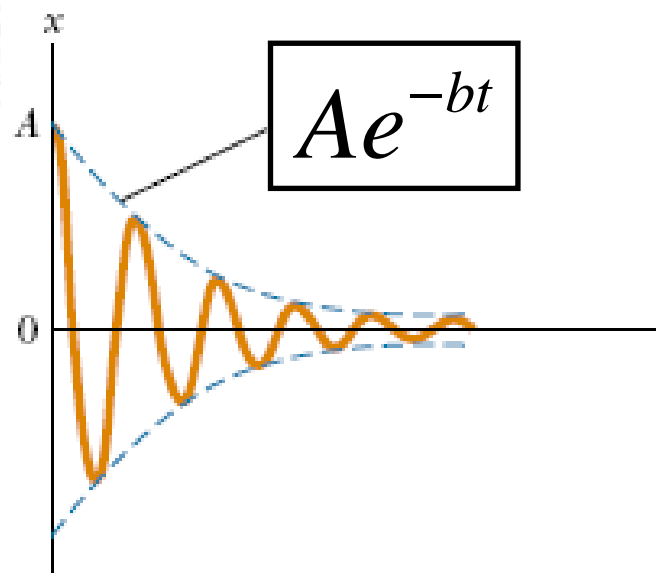
$$(C_1 + C_2 t) e^{-bt}$$



Kmitavý pohyb postupne zaniká a jeho mechanická energia sa postupne celá premení na vnútornú energiu prostredia

$$x = x_0 e^{-\frac{\gamma}{2m} t} \cos \left[ \sqrt{\omega_0^2 - \frac{\gamma^2}{4m}} t + \varphi \right]$$

# Periodický pohyb tlmeného oscilátora



Periódá je väčšia ako periódá netlmeného harmonického pohybu , ktorý by sa zrealizoval inak za rovnakých podmienok

$$x = Ae^{-bt} \cos(\omega t + \varphi)$$

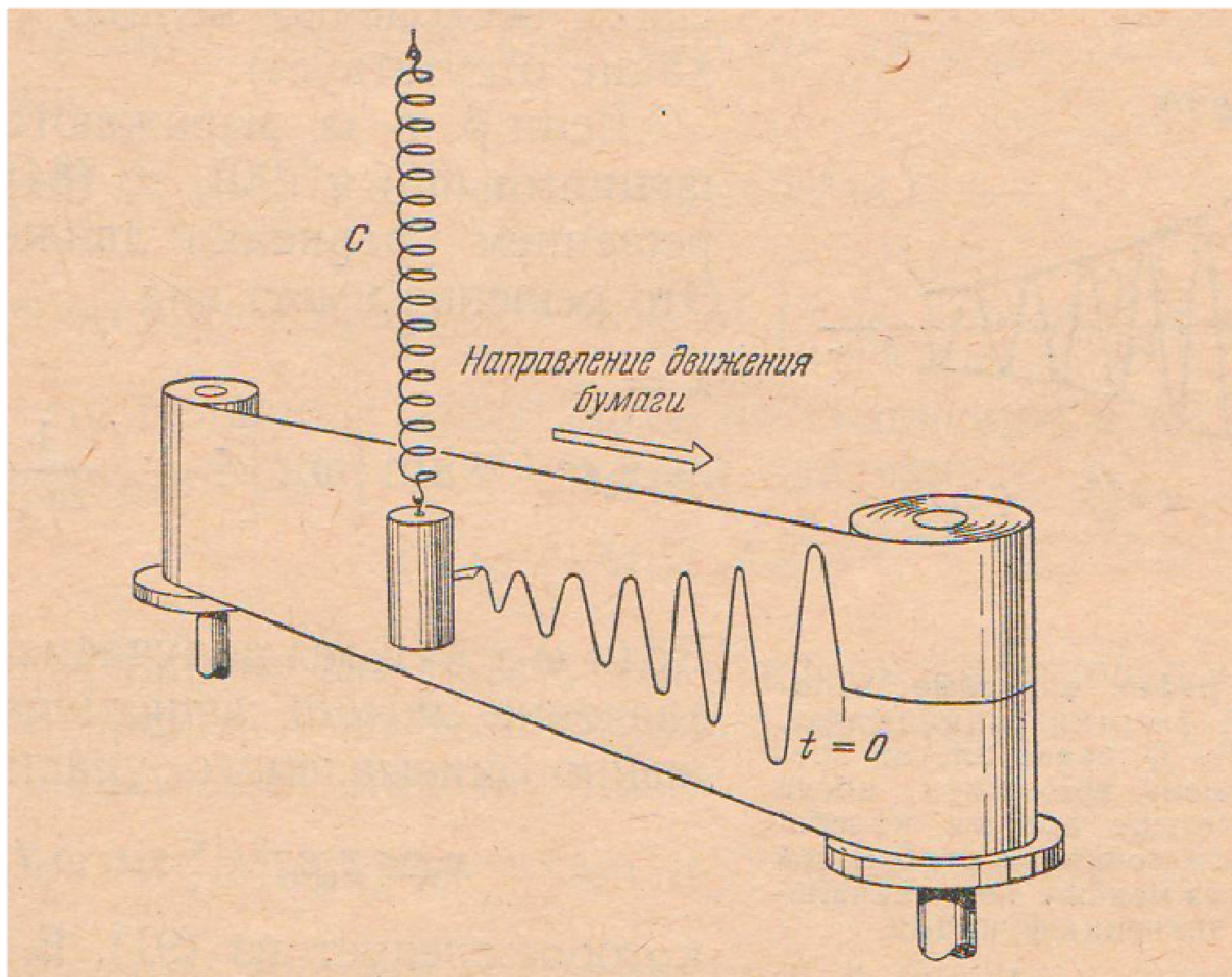
Lokálne maximá a minimá sa periodicky opakujú s frekvenciou  $\omega$  a periódou  $T$ :

$$\omega = \sqrt{\omega_0^2 - \frac{\gamma^2}{4m^2}}$$

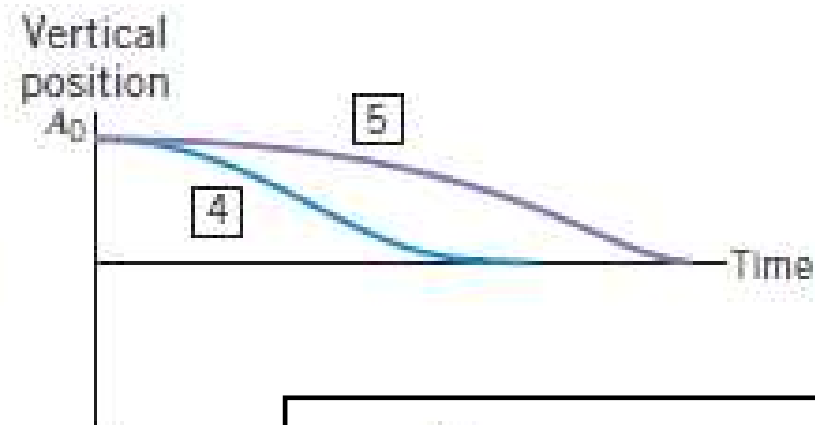
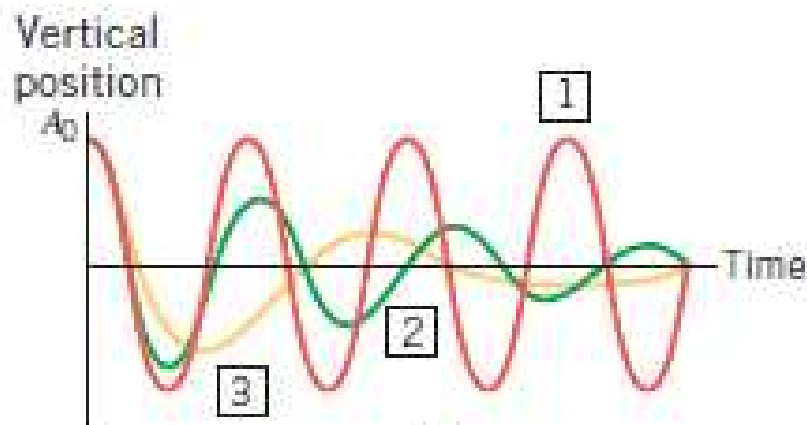
$$T = \frac{2\pi}{\omega} = \frac{2\pi}{\sqrt{\omega_0^2 - b^2}}$$

Logaritmický dekrement útlmu

$$\delta = \log \frac{A^*(t)}{A^*(t+T)} = \frac{Ae^{-bt}}{Ae^{-b(t+T)}} = bT$$



# Porovnanie kmitov od stupňa tlmenia



- 1 – netlmené kmity
- 2,3 – tlmené kmity, periodické
- 4 – kritické kmity, aperiodické
- 5 – nadkritické kmity, aperiodické

Princíp tlmičov – tlmenie vibrácií



**Meracie zariadenia – snaha dosiahnuť rovnovážnu polohu čo najskôr**