

## ВОПРОС 29:

### УРАВНЕНИЕ СВОБОДНЫХ КОЛЕБАНИЙ ПОД ДЕЙСТВИЕМ КВАЗИУПРУГОЙ СИЛЫ И ЕГО ОБЩЕЕ РЕШЕНИЕ.

Рассмотрение динамики свободного колебательного движения механической системы проведем на примере малых колебаний м.т., на которую действуют две силы: сила упругости  $F_e = -k \cdot x$  и сила сопротивления вязкой среды  $F_r = -r \cdot v = -r \cdot \dot{x}$ , где  $k > 0$  и  $r > 0$ . Реально такие колебания можно наблюдать на примере пружинного маятника – механической системы, состоящей из массивного тела, подвешенного посредством упругой и невесомой пружины к горизонтальной перекладине. Возвращающей силой является упругая сила  $F_e$ , действующая на тело со стороны деформированной пружины. Уравнение второго закона Ньютона имеет вид:

$$m \ddot{x} = -r \dot{x} - k x,$$

а дифференциальное уравнение малых затухающих колебаний для удобства записывается в форме:

$$\ddot{x} + 2\beta \dot{x} + \omega_0^2 x = 0,$$

где  $\beta = r/2m$  – коэффициент затухания,  $\omega_0 = \sqrt{k/m}$  – **собственная** угловая **частота** колебаний системы и  $m$  – масса колеблющейся системы.

Уравнение движения упрощается при отсутствии затухания ( $\beta=0$ ) к виду:

$$\ddot{x} + \omega_0^2 \cdot x = 0,$$

которое называется **уравнением собственных незатухающих колебаний**.

Одним из решений этого уравнения является уравнение гармонических колебаний

$$x = A \cos(\omega_0 t + \alpha_0).$$

Чтобы убедиться в этом, найдем вторую производную по времени от  $x$ :  $\ddot{x} = -\omega_0^2 A \cos(\omega_0 t + \alpha) = -\omega_0^2 x$ . Подставив этот результат в уравнение движения, получим тождество  $0 = 0$ , ч.т.д.

Период упругих колебаний равен:

$$T = 2\pi / \omega_0 = 2\pi / \sqrt{k/m} = 2\pi \sqrt{m/k}.$$

С увеличением массы возрастает инерционность колеблющейся системы, поэтому ее движение замедляется, и период колебаний увеличивается.

**Энергия колебаний.** В колеблющейся системе протекает непрерывно процесс взаимного превращения кинетической и потенциальной энергии. Полная энергия  $W$  незатухающих колебаний механической системы пропорциональна квадрату амплитуды колебаний  $A^2$  и не изменяется со временем, хотя отдельные ее виды – кинетическая  $W_k = mv^2/2$  и потенциальная  $W_{\text{п}} = kx^2/2$  – претерпевают изменения, дважды достигая за период колебаний максимальных значений. Мгновенные значения энергий – положительные. Они соответственно равны:

$$W_k = m v^2/2 = m [A\omega_0 \sin(\omega_0 t + \alpha_0)]^2/2 = m\omega_0^2 A^2 \sin^2(\omega_0 t + \alpha_0) / 2$$

и

$$W_{\text{п}} = k x^2/2 = k [A \cos(\omega_0 t + \alpha_0)]^2/2 = k A^2 \cos^2(\omega_0 t + \alpha_0) / 2.$$

Кинетическая энергия достигает своего максимума

$$W_k^{(\text{max})} = m\omega_0^2 A^2$$

в моменты времени, когда фаза колебаний принимает значения  $\alpha = \pi/2 \pm n\pi$ , где  $n$  – целое число. Потенциальная энергия достигает своего максимума

$$W_{\text{п}}^{(\text{max})} = k A^2$$

в моменты времени, когда фаза колебаний принимает значения  $\alpha = \pm n\pi$ , где  $n$  – целое число. Полная энергия имеет постоянное значение, равное:

$$W = W_k + W_{\text{п}} = \frac{1}{2} m \omega_0^2 A^2 \sin^2(\omega_0 t + \alpha_0) + \frac{1}{2} k A^2 \cos^2(\omega_0 t + \alpha_0) =$$

$$= \boxed{W_k^{(\text{max})} = W_{\text{п}}^{(\text{max})} = m \omega_0^2 A^2 = k A^2}.$$