

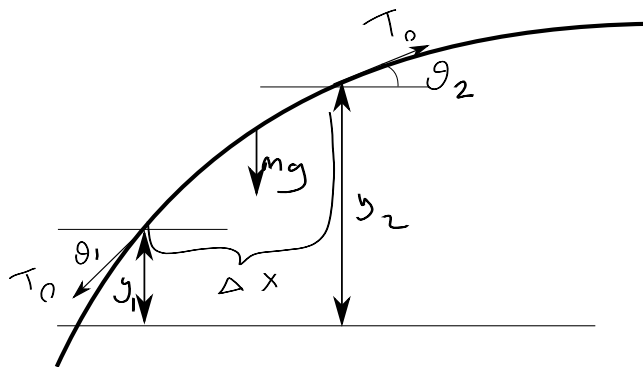
תרגיל מס. 4.

עפ"י חלומה 302323001

16 בנובמבר 2009

1 שאלה 1

1.1 א



איור 1: גל

$$\begin{aligned}
 m\ddot{y} &= -\sin\theta_1 T_0 + \sin\theta_2 T_0 - mg \\
 \sin\theta_1 &\approx -\frac{\Delta y}{\Delta x}|_{x_1} \\
 \sin\theta_2 &\approx \frac{\Delta y}{\Delta x}|_{x_2} \\
 \ddot{y} &= T_0 \left(\frac{\frac{\Delta y}{\Delta x}|_{x_1} - \frac{\Delta y}{\Delta x}|_{x_2}}{\rho \Delta x} \right) - g \\
 \frac{\partial^2 y}{\partial t^2} &= \frac{T_0}{\rho} \cdot \frac{\partial^2 y}{\partial x^2} - g
 \end{aligned}$$

1.2 ב

יודעים כי ψ_1, ψ_2 פותרים שת המשוואה, אזי רוצים לדעת אם גם $\psi_1 + \psi_2$ פותרים אותה.
נתון:

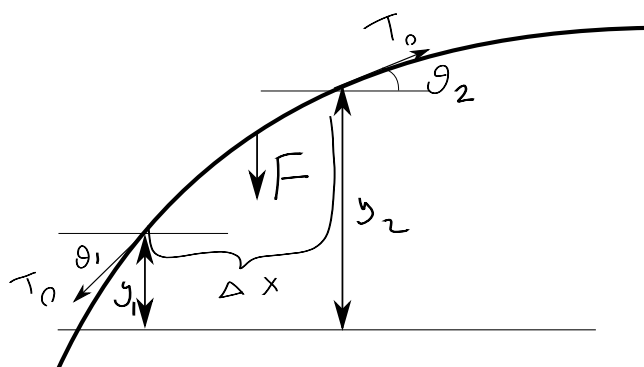
$$\begin{aligned}\frac{\partial^2 \psi_1}{\partial t^2} - \frac{T_0}{\rho} \cdot \frac{\partial^2 \psi_1}{\partial x^2} + g &= 0 \\ \frac{\partial^2 \psi_2}{\partial t^2} - \frac{T_0}{\rho} \cdot \frac{\partial^2 \psi_2}{\partial x^2} + g &= 0\end{aligned}$$

אזי:

$$\begin{aligned}\frac{\partial^2 (\psi_1 + \psi_2)}{\partial t^2} &\stackrel{?}{=} \frac{T_0}{\rho} \cdot \frac{\partial^2 (\psi_1 + \psi_2)}{\partial x^2} - g \\ \frac{\partial^2 (\psi_1 + \psi_2)}{\partial t^2} - \frac{T_0}{\rho} \cdot \frac{\partial^2 (\psi_1 + \psi_2)}{\partial x^2} + g &\stackrel{?}{=} 0 \\ \underbrace{\frac{\partial^2 \psi_1}{\partial t^2} - \frac{T_0}{\rho} \cdot \frac{\partial^2 \psi_1}{\partial x^2} + g}_0 + \frac{\partial^2 \psi_2}{\partial t^2} - \frac{T_0}{\rho} \cdot \frac{\partial^2 \psi_2}{\partial x^2} &\stackrel{?}{=} 0 \\ \frac{\partial^2 \psi_2}{\partial t^2} - \frac{T_0}{\rho} \cdot \frac{\partial^2 \psi_2}{\partial x^2} &\stackrel{\times}{=} 0\end{aligned}$$

אזי זה לא מתקיים (מסיבה שזו משוואה לא הומוגנית)

2 שאלה 2



איור 2: גל עם הכח המוזר הזה

נתון ש $F = -\gamma y \Delta x$

$$\begin{aligned}
m\ddot{y} &= -\sin\theta_1 T_0 + \sin\theta_2 T_0 - \gamma y \Delta x \\
\sin\theta_1 &\approx -\frac{\Delta y}{\Delta x}|_{x_1} \\
\sin\theta_2 &\approx \frac{\Delta y}{\Delta x}|_{x_2} \\
\ddot{y} &= T_0 \left(\frac{\frac{\Delta y}{\Delta x}|_{x_1} - \frac{\Delta y}{\Delta x}|_{x_2}}{\rho \Delta x} \right) - \frac{\gamma y \Delta x}{\rho \Delta x} \\
\frac{\partial^2 y}{\partial t^2} &= \frac{T_0}{\rho} \cdot \frac{\partial^2 y}{\partial x^2} - \frac{\gamma y}{\rho}
\end{aligned}$$

נניח שקיים פתרון מהצורה $\psi = A(x) T(t)$ אזי:

$$\begin{aligned}
A(x) \frac{\partial^2 T(t)}{\partial t^2} &= \frac{T_0}{\rho} \cdot T(t) \cdot \frac{\partial A(x)}{\partial x^2} - \frac{\gamma A(x) T(t)}{\rho} \\
\frac{1}{T(t)} \cdot \frac{\partial^2 T(t)}{\partial t^2} &= \frac{T_0}{\rho A(x)} \cdot \frac{\partial^2 A(x)}{\partial x^2} - \frac{\gamma}{\rho}
\end{aligned}$$

מכיוון ששני הצדדים שווים עבור כל x, t אזי כל צד חייב להיות שווה לקבוע, אזי $\lambda = -\omega^2$ אזי:

$$\begin{aligned}
\frac{1}{T(t)} \cdot \frac{\partial^2 T(t)}{\partial t^2} &= \lambda \\
\frac{T_0}{\rho A(x)} \cdot \frac{\partial^2 A(x)}{\partial x^2} - \frac{\gamma}{\rho} &= \lambda
\end{aligned}$$

פותרים את המשוואות הבלתי תלויות:

$$\begin{aligned}
\frac{\partial^2 T(t)}{\partial t^2} &= \lambda T(t) \\
T(t) &= \alpha e^{i\omega \cdot t} + \beta e^{-i\omega \cdot t} \\
\frac{T_0}{\rho A(x)} \cdot \frac{\partial^2 A(x)}{\partial x^2} - \frac{\gamma}{\rho} &= -\omega^2 \\
\frac{\partial^2 A(x)}{\partial x^2} &= \left(-\omega^2 + \frac{\gamma}{\rho} \right) \cdot \frac{\rho}{T_0} A(x) \\
A(x) &= e^{\sqrt{\left(-\omega^2 + \frac{\gamma}{\rho} \right) \cdot \frac{\rho}{T_0}} \cdot x} \\
&= e^{-ikx}
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
-\kappa^2 &= \left(-\omega^2 + \frac{\gamma}{\rho} \right) \cdot \frac{\rho}{T_0} \\
\kappa &= \mp \sqrt{\left(\omega^2 - \frac{\gamma}{\rho} \right) \cdot \frac{\rho}{T_0}}
\end{aligned}$$

הקשר הליניארי לא נשמר.

3 שאלה 3

א 3.1

$$\begin{aligned}
 PV^\gamma &= C \\
 \kappa &= \frac{1}{V} \cdot \frac{\partial V}{\partial P} \\
 V &= \left(\frac{C}{P}\right)^{\frac{1}{\gamma}} \\
 \kappa &= \left(\frac{C}{P}\right)^{-\frac{1}{\gamma}} \cdot \frac{\partial \left(\left(\frac{C}{P}\right)^{\frac{1}{\gamma}}\right)}{\partial P} \\
 &= \left(\frac{C}{P}\right)^{-\frac{1}{\gamma}} \cdot \frac{1}{\gamma} \cdot \left(\frac{C}{P}\right)^{\frac{1}{\gamma}-1} \left(-C \cdot \frac{1}{P^2}\right) \\
 &= -\frac{1}{\gamma} \cdot \frac{P}{C} \cdot C \cdot \frac{1}{P^2} \\
 &= -\frac{1}{\gamma P}
 \end{aligned}$$

ב 3.2

$$\begin{aligned}
 v &= \sqrt{\frac{\gamma P}{\rho_0}} \\
 &= \sqrt{\frac{7/5 \cdot 1.033 \cdot 10^5}{0.0013}} \\
 &= 333.535 \frac{m}{sec}
 \end{aligned}$$

ג 3.3

$$\begin{aligned}
 20 \log_{10} \left(\frac{P_s}{P_{s_0}} \right) &= 120 \text{dB} \\
 \log_{10} \left(\frac{P_s}{P_{s_0}} \right) &= 6 \\
 \frac{P_s}{P_{s_0}} &= 10^6 \\
 P_s &= 10^6 \cdot (2 \cdot 10^{-5}) \\
 &= 20 \frac{N}{m^2}
 \end{aligned}$$

4 שאלה 4

א 4.1

$$\begin{aligned} F(\omega) &= \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} f(x) e^{-i\omega x} dx \\ F(-\omega) &= \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} f(x) e^{i\omega x} dx \\ \overline{F(\omega)} &= \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} \overline{f(x) e^{-i\omega x}} dx \\ &= \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} \overline{f(x)} e^{i\omega x} dx \end{aligned}$$

משל.

ההתמרה היא סימטרית בציר הממשיים ואנטי סימטרית בציר המרוכבים.

ב 4.2

$$\begin{aligned} \overline{F(\omega)} &= \overline{\frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} f(x) e^{-i\omega x} dx} \\ &= \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} \overline{f(x) e^{-i\omega x}} dx \\ &= \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} \overline{f(x)} e^{i\omega x} dx \\ &= \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{\infty}^{-\infty} \overline{f(x)} e^{-i\omega x} dx \\ &= \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} \overline{f(x)} e^{-i\omega x} dx \end{aligned}$$

וזה שווה ל $F(\omega)$ ולכן $F(\omega)$ ממשי

ג 4.3

גם התמרת פורייה היא סימטרית וממשית.

5 שאלה 5

א 5.1

$$f(t) = \begin{cases} e^{-at} & t \geq 0 \\ 0 & t < 0 \end{cases}$$

$$\begin{aligned}
F(\omega) &= \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_0^\infty e^{-at} \cdot e^{-i\omega t} dt \\
&= \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_0^\infty e^{(-a-i\omega)t} dt \\
&= \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \left[\frac{e^{(-a-i\omega)t}}{-a-i\omega} \right]_0^\infty \\
&= \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \left[0 - \frac{1}{-a-i\omega} \right] \\
&= \frac{1}{\sqrt{2\pi} (a+i\omega)}
\end{aligned}$$

ב 5.2

6 שאלה 6

א 6.1

$$\begin{aligned}
f(x) &= \cos(\omega_0 t) \\
&= \frac{e^{i\omega_0 x} + e^{-i\omega_0 x}}{2} \\
\mathcal{F}(\omega) &= \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \cdot \frac{1}{2} \cdot \int_{-\infty}^\infty (e^{i\omega_0 x} + e^{-i\omega_0 x}) e^{-i\omega x} dx \\
\mathcal{F}(\omega) &= \frac{1}{2\sqrt{2\pi}} \left[\int_{-\infty}^\infty e^{i(\omega_0-\omega)x} dx + \int_{-\infty}^\infty e^{-i(\omega+\omega_0)x} dx \right]
\end{aligned}$$

כבר פיתחנו בכיתה כי $\int_0^\infty e^{0(\omega_0-\omega)x} = \delta(\omega_0 - \omega)$ אזי:

$$\mathcal{F}(\omega) = \frac{1}{2\sqrt{2\pi}} [\delta(\omega_0 - \omega) + \delta(\omega + \omega_0)]$$

ב 6.2

נניח ששהתמאה של $f(t)$ היא $F(\omega)$ אזי משתמשים בתכונה של טרנספורם פורייה, האורת שההתמרה של $e^{iat} f(t)$ היא $F(\omega - a)$, כלומר מזיזים את הערוצים על ציר התדר. דואגים לכך ש $|a_1 - a_2| < \Delta\omega$ ועושים מניפולציה פשוטה:

$$\begin{aligned}
f'_1(t) &= f_1(t) \cdot e^{ia_1 t} \\
f'_2(t) &= f_2(t) \cdot e^{ia_2 t}
\end{aligned}$$