

Studsmatta

Sebastian Bångerijs	Andreas Nordberg
Villiam Rydfalk	Anton Silfver

11 mars 2015

Innehåll

1 Syfte	3
1.1 Mål	3
2 Bakgrund	3
2.1 Linjäritet	3
2.2 Tidsinvarians	3
3 Vårt LTI system	4
3.1 Gravitationskraften F_g	5
3.2 Fjäderkraften F_f	5
3.3 Fysik 3	5
3.4 Slutgiltig diff.ekv	5

1 Syfte

Syftet med rapporten är att beskriva en studsatta som ett idealiserat svängningssystem och betrakta dess egenskaper. Från detta kan vi dra slutsatser om dess beteende, egenskaper och vilka faktorer som påverkar dessa.

1.1 Mål

Målet med vår rapport är att genom vår ökade förståelse om hur man kan påverka insignalen till vårt system för att få utsignalen att bete sig på önskat sätt. Till exempel hur man bör gå till väga för att få största möjliga utsignal, med andra ord hoppa så högt som möjligt på en studsatta.

2 Bakgrund

Vi har i denna rapport valt att modellera en person som hoppar på en studsatta som en LTI (linjärt tidsinvariant) system för att undersöka dess egenskaper. Vi ville välja ett linjärt för att analysera deras egenskaper men samtidigt använda oss av en mycket verklighetstrogen modell som inte kräver så mycket idealisering för att kunna representeras som just en linjärt och svängningssystem.

2.1 Linjäritet

Ett linjärt system definieras som ett system som är både homogent och additivt. Notation för in- och utsignal är vanligast $x(t)$ som insignal och $y(t)$ som utsignal.

$$a * x(t) \rightarrow a * y(t) \tag{1}$$

$$x(t) = x_1(t) + x_2(t) \rightarrow y(t) = y_1(t) + y_2(t) \tag{2}$$

$$x(t) = a * x_1(t) + b * x_2(t) \rightarrow y(t) = a * y_1(t) + b * y_2(t) \tag{3}$$

Ekvation 1 och 2 är kraven för homogenitet respektive additivitet. Ekvation 3 är en vanligt använd sammanslagning av de båda och är således den ekvation som måste uppfyllas för att ett system ska vara linjärt.

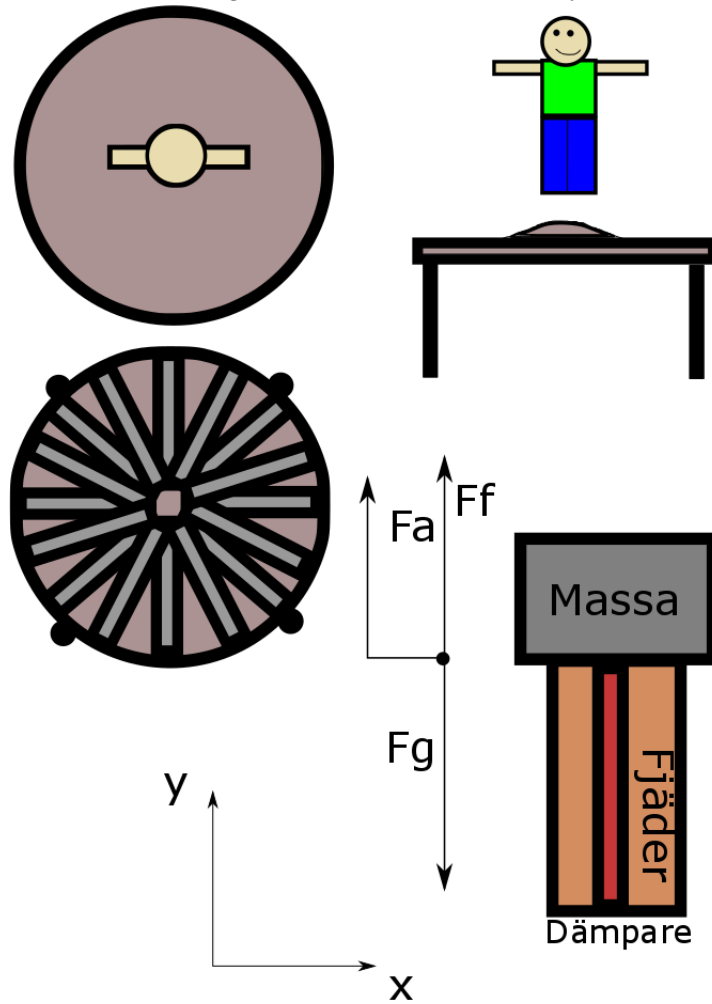
[Varför är vårt system linjärt? varför är det relevant och vilka konkreta egenskaper hos linjära system använder vi oss av]

2.2 Tidsinvarians

[Text om tidsinvarians] [ekvation?] [Förklaring av ekvation?]

3 Vårt LTI system

Figur 1: En enkel bild av vårt system



Figur 1 ger en överblick mycket enkel överblick av systemet. Studsmattan är helt cirkulär och har fjädrar som sitter radiellt från kanten symmetriskt in till mitten. Vi tänker oss att personen som hoppar står precis i mattans mitt med fötterna tätt ihop.

Insignalen blir i vårt den kraftändring som personen som hoppar utför då denne böjjer eller sträcker på benen. Utsignalen är mattans ändring i höjddled med referenspunkt i jämviktsläget på studsmattan.

Krafterna uttryckta med pilar i bilden är gravitationskraften från massan F_g , fjäderns motkraft på massan F_f och kraften från personen som trycker emot F_a .

Eftersom fjädrarna är placerade symmetriskt och för att personen står placerad i mitten av mattan kan vi idealisera systemet som en fjäder verkande i y-led eftersom de radiella krafterna tar ut varandra i symmetrin.

3.1 Gravitationskraften F_g

$$F = m * g * h \quad (4)$$

3.2 Fjäderkraften F_f

(Hookes Lag, k = fjäderkonstant, x = aktuell pos., x_0 referens pos.)

$$F = -k * (x - x_0) \quad (5)$$

3.3 Fysik 3

3.4 Slutgiltig diff.ekv