

test 0_37 INPUT:

{OPENAGHDEFINITION(name="(kosinus hiperboliczny)")}
__Funkcją kosinus hiperboliczny__ nazywamy funkcję
__{OPENAGHMATHJAX()}\cos h:\mathbb R\to\mathbb R
R{OPENAGHMATHJAX}__ określoną wzorem __{OPENAGHMATHJAX()}\cos
h(x)={\frac{e^x+e^{-x}}{2}}{OPENAGHMATHJAX}__, gdzie
{OPENAGHMATHJAX()}{OPENAGHMATHJAX} jest stała Eulera (patrz
definicja F...).

Dziedzina funkcji kosinus hiperboliczny jest
{OPENAGHMATHJAX()}\mathbb R{OPENAGHMATHJAX}, a zbiorem wartości
{OPENAGHMATHJAX()}[1,\infty){OPENAGHMATHJAX}{OPENAGHDEFINITION}

{OPENAGHANNOTATION(name="")}
Wykres funkcji cosh możemy utworzyć szkicując wykresy
{OPENAGHMATHJAX()}{y={1\over 2}e^x{OPENAGHMATHJAX},
{OPENAGHMATHJAX()}{y={1\over 2}e^{-x}{OPENAGHMATHJAX} i dodając
ich wartości w odpowiednich punktach.

Rys. F51. Kosinus
hiperboliczny.{OPENAGHANNOTATION}{OPENAGHANNOTATION(name="")}
Wykres funkcji kosinus hiperboliczny bywa nazywany krzywą
łańcuchową, gdyż jego kształt przyjmuje jednorodny giętki kabel
lub łańcuch, którego końce są umocowane na słupach o tej samej
wysokości.

test 0_37 OUTPUT:

{OPENAGHDEFINITION(name="(kosinus hiperboliczny)")} __Funkcją
kosinus hiperboliczny__ nazywamy funkcję
__{OPENAGHMATHJAX()}\cos h:\mathbb R\to\mathbb R
R{OPENAGHMATHJAX}__ określoną wzorem __{OPENAGHMATHJAX()}\cos
h(x)={\frac{e^x+e^{-x}}{2}}{OPENAGHMATHJAX}__, gdzie
{OPENAGHMATHJAX()}{OPENAGHMATHJAX} jest stała Eulera (patrz
definicja F?). Dziedzina funkcji kosinus hiperboliczny jest
{OPENAGHMATHJAX()}\mathbb R{OPENAGHMATHJAX}, a zbiorem wartości
{OPENAGHMATHJAX()}[1,\infty){OPENAGHMATHJAX}{OPENAGHDEFINITION}

{OPENAGHANNOTATION(name="")} Wykres funkcji cosh możemy
utworzyć szkicując wykresy {OPENAGHMATHJAX()}{y={1\over
2}e^x{OPENAGHMATHJAX}, {OPENAGHMATHJAX()}{y={1\over
2}e^{-x}{OPENAGHMATHJAX} i dodając ich wartości w odpowiednich
punktach.

Rys. F51. Kosinus
hiperboliczny.{OPENAGHANNOTATION}{OPENAGHANNOTATION(name="")}
Wykres funkcji kosinus hiperboliczny bywa nazywany krzywą
łańcuchową, gdyż jego kształt przyjmuje jednorodny giętki kabel
lub łańcuch, którego końce są umocowane na słupach o tej samej
wysokości.

Rys. F52. Wykres krzywej łańcuchowej{OPENAGHANNOTATION}

{OPENAGHDEFINITION(name="(sinus hiperboliczny)")}__Funkcją sinus hiperboliczny__ nazywamy funkcję __{OPENAGHMATHJAX()}\sinh:\mathbb R\to\mathbb R{OPENAGHMATHJAX}__ określoną wzorem __{OPENAGHMATHJAX()}\sinh(x)={{e^x-e^{-x}}\over 2}{OPENAGHMATHJAX}__, gdzie {OPENAGHMATHJAX()}{e{OPENAGHMATHJAX}} jest stałą Eulera (patrz definicja F...).Dziedziną i zbiorem wartości funkcji sinus hiperboliczny jest {OPENAGHMATHJAX()}\mathbb R{OPENAGHMATHJAX}.\{OPENAGHDEFINITION}

{OPENAGHANNOTATION(name="")}\ Stąd, że {OPENAGHMATHJAX()}\sinh x={1\over 2}e^x+{{-1}\over 2}e^{-x}{OPENAGHMATHJAX} wynika, że wykres funkcji {OPENAGHMATHJAX()}{y=\sinh x{OPENAGHMATHJAX}} możemy otrzymać szkicując wykresy {OPENAGHMATHJAX()}{y={1\over 2}e^x{OPENAGHMATHJAX}} i {OPENAGHMATHJAX()}{y={{-1}\over 2}e^{-x}{OPENAGHMATHJAX}} i dodając ich wartości w odpowiednich punktach.Rys. F53. Sinus hiperboliczny.\{OPENAGHANNOTATION}\{OPENAGHDEFINITION(name="(tangens hiperboliczny)")}Funkcją tangens hiperboliczny nazywamy funkcję {OPENAGHMATHJAX()}\th:\mathbb R\to\mathbb R{OPENAGHMATHJAX} określoną wzorem

Rys. F52. Wykres krzywej łańcuchowej{OPENAGHANNOTATION} ? {OPENAGHDEFINITION(name="(sinus hiperboliczny)")}__Funkcją sinus hiperboliczny__ nazywamy funkcję __{OPENAGHMATHJAX()}\sinh:\mathbb R\to\mathbb R{OPENAGHMATHJAX}__ określoną wzorem __{OPENAGHMATHJAX()}\sinh(x)={{e^x-e^{-x}}\over 2}{OPENAGHMATHJAX}__, gdzie {OPENAGHMATHJAX()}{e{OPENAGHMATHJAX}} jest stałą Eulera (patrz definicja F?).Dziedziną i zbiorem wartości funkcji sinus hiperboliczny jest {OPENAGHMATHJAX()}\mathbb R{OPENAGHMATHJAX}.\{OPENAGHDEFINITION}

{OPENAGHANNOTATION(name="")}\ Stąd, że {OPENAGHMATHJAX()}\sinh x={1\over 2}e^x+{{-1}\over 2}e^{-x}{OPENAGHMATHJAX} wynika, że wykres funkcji {OPENAGHMATHJAX()}{y=\sinh x{OPENAGHMATHJAX}} możemy otrzymać szkicując wykresy {OPENAGHMATHJAX()}{y={1\over 2}e^x{OPENAGHMATHJAX}} i {OPENAGHMATHJAX()}{y={{-1}\over 2}e^{-x}{OPENAGHMATHJAX}} i dodając ich wartości w odpowiednich punktach.Rys. F53. Sinus hiperboliczny.\{OPENAGHANNOTATION}\{OPENAGHDEFINITION(name="(tangens hiperboliczny)")}Funkcją tangens hiperboliczny nazywamy funkcję {OPENAGHMATHJAX()}\th:\mathbb R\to\mathbb R{OPENAGHMATHJAX} określoną wzorem

$\tanh(x) = \frac{\sinh x}{\cosh x}$
 $\{ \text{OPENAGHMATHJAX} \}$. Dziedziną funkcji tangens hiperboliczny jest \mathbb{R} , zaś zbiorem wartości przedział otwarty $(-1, 1)$. Rys. F54. Tangens hiperboliczny. $\{ \text{OPENAGHDEFINITION} \}$ Funkcją kotangens hiperboliczny nazywamy funkcję $\coth: \mathbb{R} \setminus \{0\} \rightarrow \mathbb{R}$ określoną wzorem $\coth(x) = \frac{\cosh x}{\sinh x}$. $\{ \text{OPENAGHMATHJAX} \}$. Dziedziną funkcji tangens hiperboliczny jest $\mathbb{R} \setminus \{0\}$, zaś zbiorem wartości suma przedziałów $(-\infty, -1) \cup (1, \infty)$. Rys. F55. Kotangens hiperboliczny. $\{ \text{OPENAGHDEFINITION} \}$ Pokażemy, że funkcje \cosh i \sinh są odpowiednio składową parzystą i nieparzystą funkcji wykładniczej $f(x) = e^x$. $\{ \text{OPENAGHMATHJAX} \}$. Rozwiązanie. Zauważmy najpierw, że $\cosh x + \sinh x = \frac{e^x + e^x}{2} + \frac{e^x - e^x}{2} = \frac{2e^x}{2} = e^x$. $\{ \text{OPENAGHMATHJAX} \}$. Dziedziną funkcji f jest

\mathbb{R} . Rys. F54. Tangens hiperboliczny. $\{ \text{OPENAGHDEFINITION} \}$ Funkcją kotangens hiperboliczny nazywamy funkcję $\coth: \mathbb{R} \setminus \{0\} \rightarrow \mathbb{R}$ określoną wzorem $\coth(x) = \frac{\cosh x}{\sinh x}$. $\{ \text{OPENAGHMATHJAX} \}$. Dziedziną funkcji tangens hiperboliczny jest $\mathbb{R} \setminus \{0\}$, zaś zbiorem wartości suma przedziałów $(-\infty, -1) \cup (1, \infty)$. Rys. F55. Kotangens hiperboliczny. $\{ \text{OPENAGHDEFINITION} \}$ Pokażemy, że funkcje \cosh i \sinh są odpowiednio składową parzystą i nieparzystą funkcji wykładniczej $f(x) = e^x$. $\{ \text{OPENAGHMATHJAX} \}$. Rozwiązanie. Zauważmy najpierw, że $\cosh x + \sinh x = \frac{e^x + e^x}{2} + \frac{e^x - e^x}{2} = \frac{2e^x}{2} = e^x$. $\{ \text{OPENAGHMATHJAX} \}$. Dziedziną funkcji f jest \mathbb{R} , czyli możemy skorzystać z twierdzenia o rozkładzie na czynniki parzyste i nieparzyste. Mamy tu $f_1(x) = \frac{f(x) + f(-x)}{2} = \frac{e^x + e^{-x}}{2} = \cosh x$, $\{ \text{OPENAGHMATHJAX} \}$ $f_2(x) = \frac{f(x) - f(-x)}{2} = \frac{e^x - e^{-x}}{2} = \sinh x$. $\{ \text{OPENAGHMATHJAX} \}$. $\{ \text{OPENAGHEXAMPLE} \}$

```
{OPENAGHMATHJAX()}\mathbb R{OPENAGHMATHJAX}, czyli możemy
skorzystać z twierdzenia o rozkładzie na część parzystą i
nieparzystą. Mamy tu{OPENAGHMATHJAX()}\f_1(x)={{f(x)+f(-x)}\over
2}={{e^x+e^{-x}}\over 2}=\cosh
x{OPENAGHMATHJAX}, {OPENAGHMATHJAX()}\f_2(x)={{f(x)-f(-x)}\over
2}={{e^x-e^{-x}}\over 2}=\sinh
x{OPENAGHMATHJAX}. {OPENAGHEXAMPLE}
```

```
{OPENAGHEXAMPLE( name="")}\Pokażemy, że dla funkcji
hiperbolicznych zachodzą tożsamości podobne do znanych
tożsamości
trygonometrycznych{OPENAGHMATHJAX()}\cosh^2x-\sinh^2x=1{OPENAGHM
ATHJAX},
{OPENAGHMATHJAX()}\cosh(2x)=\cosh^2x+\sinh^2x{OPENAGHMATHJAX},
{OPENAGHMATHJAX()}\sinh (2x)=2\sinh x\cosh
x{OPENAGHMATHJAX}.__Rozwiązanie__Korzystamy z określenia funkcji
hiperbolicznych__ad
```

```
a__{OPENAGHMATHJAX()}\cosh^2x-\sinh^2x=( {{e^x+e^{-x}}\over
2})^2-({{e^x-e^{-x}}\over
2})^2={{e^{2x}+2e^xe^{-x}+e^{-2x}}\over
4}-{{e^{2x}-2e^xe^{-x}+e^{-2x}}\over
4}={OPENAGHMATHJAX}{OPENAGHMATHJAX()}={{e^{2x}+2e^0+e^{-2x}-e^{2
x}+2e^0-e^{-2x}}\over 4}={4\over 4}=1{OPENAGHMATHJAX}__ad
b__{OPENAGHMATHJAX()}\cosh^2x+\sinh^2x{OPENAGHMATHJAX}.Przekszta
łcamy prawa stronę
```

```
{OPENAGHEXAMPLE( name="")}\Pokażemy, że dla funkcji
hiperbolicznych zachodzą tożsamości podobne do znanych
tożsamości
trygonometrycznych{OPENAGHMATHJAX()}\cosh^2x-\sinh^2x=1{OPENAGHM
ATHJAX},
{OPENAGHMATHJAX()}\cosh(2x)=\cosh^2x+\sinh^2x{OPENAGHMATHJAX},
{OPENAGHMATHJAX()}\sinh (2x)=2\sinh x\cosh
x{OPENAGHMATHJAX}.__Rozwiązanie__Korzystamy z określenia funkcji
hiperbolicznych__ad
```

```
a__{OPENAGHMATHJAX()}\cosh^2x-\sinh^2x=( {{e^x+e^{-x}}\over
2})^2-({{e^x-e^{-x}}\over
2})^2={{e^{2x}+2e^xe^{-x}+e^{-2x}}\over
4}-{{e^{2x}-2e^xe^{-x}+e^{-2x}}\over
4}={OPENAGHMATHJAX}{OPENAGHMATHJAX()}={{e^{2x}+2e^0+e^{-2x}-e^{2
x}+2e^0-e^{-2x}}\over 4}={4\over 4}=1{OPENAGHMATHJAX}__ad
b__{OPENAGHMATHJAX()}\cosh^2x+\sinh^2x{OPENAGHMATHJAX}.Przekszta
łcamy prawą stronę
równania{OPENAGHMATHJAX()}\cosh^2x+\sinh^2x=( {{e^x+e^{-x}}\over
2})^2-({{e^x-e^{-x}}\over
```

```
równania{OPENAGHMATHJAX()}\cosh^2x+\sinh^2x=((e^x+e^{-x})\over
2))^2-((e^x-e^{-x})\over
2))^2={{e^{2x}+2e^0+e^{-2x}}+e^{2x}-2e^0+e^{-2x}}\over
4}={{2e^{2x}+2e^{-2x}}\over
4}={OPENAGHMATHJAX}{OPENAGHMATHJAX()}={{e^{2x}+e^{-2x}}\over
2}=\cosh(2x){OPENAGHMATHJAX}.__ad c__{{OPENAGHMATHJAX()}\sinh
x\cosh x{OPENAGHMATHJAX}.Przekształcamy prawą stronę równania
korzystając z definicji funkcji{OPENAGHMATHJAX()}\sinh x\cosh
x=2{{e^x-e^{-x}}\over 2}{{e^x+e^{-x}}\over
2}=2{{(e^x)^2-(e^{-x})^2}\over 4}={{e^{2x}-e^{-2x}}\over 2}=\sinh
(2x){OPENAGHMATHJAX}. {OPENAGHEXAMPLE}
```

{OPENAGHANNOTATION(name="(o nazwie funkcji hiperbolicznych)")}Funkcje hiperboliczne mają wiele własności podobnych do własności funkcji trygonometrycznych, stąd słowa sinus, kosinus, tangens, kotangens w ich nazwach. Mają też pewne związki z hiperbolą. Mianowicie dla dowolnego rzeczywistego {OPENAGHMATHJAX()}t{OPENAGHMATHJAX} punkt {OPENAGHMATHJAX()}P{OPENAGHMATHJAX} o współrzędnych {OPENAGHMATHJAX()}P=(\cosh t,\sinh t){OPENAGHMATHJAX} leży na hiperboli {OPENAGHMATHJAX()}H{OPENAGHMATHJAX} o równaniu {OPENAGHMATHJAX()}x^2-y^2=1{OPENAGHMATHJAX}. Faktycznie współrzędne tego punktu spełniają równanie hiperboli, gdyż z pierwszej tożsamości występującej w poprzednim przykładzie mamy {OPENAGHMATHJAX()}\cosh^2 x-\sinh^2 x=1{OPENAGHMATHJAX}. Liczba {OPENAGHMATHJAX()}t{OPENAGHMATHJAX} może być interpretowana jako miara łukowa kąta pomiędzy osią {OPENAGHMATHJAX()}\vec

```
2))^2={{e^{2x}+2e^0+e^{-2x}}+e^{2x}-2e^0+e^{-2x}}\over
4}={{2e^{2x}+2e^{-2x}}\over
4}={OPENAGHMATHJAX}{OPENAGHMATHJAX()}={{e^{2x}+e^{-2x}}\over
2}=\cosh(2x){OPENAGHMATHJAX}.__ad c__{{OPENAGHMATHJAX()}\sinh
x\cosh x{OPENAGHMATHJAX}.Przekształcamy prawą stronę równania
korzystając z definicji funkcji{OPENAGHMATHJAX()}\sinh x\cosh
x=2{{e^x-e^{-x}}\over 2}{{e^x+e^{-x}}\over
2}=2{{(e^x)^2-(e^{-x})^2}\over 4}={{e^{2x}-e^{-2x}}\over 2}=\sinh
(2x){OPENAGHMATHJAX}. {OPENAGHEXAMPLE} ?
```

{OPENAGHANNOTATION(name="(o nazwie funkcji hiperbolicznych)")}Funkcje hiperboliczne mają wiele własności podobnych do własności funkcji trygonometrycznych, stąd słowa sinus, kosinus, tangens, kotangens w ich nazwach. Mają też pewne związki z hiperbolą. Mianowicie dla dowolnego rzeczywistego {OPENAGHMATHJAX()}t{OPENAGHMATHJAX} punkt {OPENAGHMATHJAX()}P{OPENAGHMATHJAX} o współrzędnych {OPENAGHMATHJAX()}P=(\cosh t,\sinh t){OPENAGHMATHJAX} leży na hiperboli {OPENAGHMATHJAX()}H{OPENAGHMATHJAX} o równaniu {OPENAGHMATHJAX()}x^2-y^2=1{OPENAGHMATHJAX}. Faktycznie współrzędne tego punktu spełniają równanie hiperboli, gdyż z pierwszej tożsamości występującej w poprzednim przykładzie mamy {OPENAGHMATHJAX()}\cosh^2 x-\sinh^2 x=1{OPENAGHMATHJAX}. Liczba {OPENAGHMATHJAX()}t{OPENAGHMATHJAX} może być interpretowana jako miara łukowa kąta pomiędzy osią {OPENAGHMATHJAX()}\vec

test 0_57 INPUT:

W module tym pokażemy jaka jest średnia moc absorbowana przez oscylator poruszający się pod wpływem siły wymuszonej, diskutowany w module ((Drgania wymuszone i rezonans)). Moc średnia jest dana wyrażeniem

```
{OPENAGHMATHJAX(
type="block")}\begin{equation}\{\overline{P}=\overline{Fv}=\overline{line{F}\overline{\frac{dx}{dt}}}\}\end{equation}\{OPENAGHMATHJAX}
```

gdzie kreska górna oznacza średnią czasową.

Korzystając z wyrażeń (12.34) i (12.43) znajdujemy (szczegółowe obliczenia pomijamy)

```
{OPENAGHMATHJAX(
type="block")}\begin{equation}\{\overline{P}}=\frac{1}{2}\{m\alpha a\}_{-0}^{\infty}\frac{2\beta \omega^2}{(\omega _0^2-\omega^2)^2}+\frac{2\beta \omega^2}{(\omega _0^2+\omega^2)^2}\}\end{equation}\{OPENAGHMATHJAX}
```

Zależność mocy absorbowanej od częstości drgań wymuszających, dla przypadku słabego tłumienia, jest przedstawiona na rysunku poniżej. Widac wyrażenie maksimum mocy związane ze zjawiskiem rezonansu.

test 0_57 OUTPUT:

W module tym pokażemy jaka jest średnia moc absorbowana przez oscylator poruszający się pod wpływem siły wymuszonej, diskutowany w module ((Drgania wymuszone i rezonans)). Moc średnia jest dana wyrażeniem

```
{OPENAGHMATHJAX(
type="block")}\begin{equation}\{\overline{P}=\overline{Fv}=\overline{line{F}\overline{\frac{dx}{dt}}}\}\end{equation}\{OPENAGHMATHJAX}
gdzie kreska górna oznacza średnią czasową.
Korzystając z wyrażeń (12.34) i (12.43) znajdujemy (szczegółowe obliczenia pomijamy)
{OPENAGHMATHJAX(
type="block")}\begin{equation}\{\overline{P}}=\frac{1}{2}\{m\alpha _0^2\frac{2\beta \omega^2}{(\omega _0^2-\omega^2)^2}+\frac{2\beta \omega^2}{(\omega _0^2+\omega^2)^2}\}\end{equation}\{OPENAGHMATHJAX}
Zależność mocy absorbowanej od częstości drgań wymuszających, dla przypadku słabego tłumienia, jest przedstawiona na rysunku poniżej. Widac wyrażenie maksimum mocy związane ze zjawiskiem rezonansu.
```

```
{img fileId="190"}
```

Rys. Średnia moc absorbowana dla oscylatora harmonicznego wymuszonego.

```
{img fileId="190"}
ata-parasoid='{ "dsr": [915,986,0,0] }'>Rys. Średnia moc absorbowana
dla oscylatora harmonicznego wymuszonego.
```

test 0_95 INPUT:

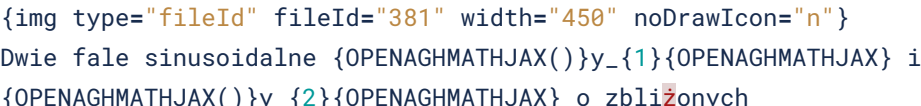
W module tym wyjaśnimy pojęcie prędkości grupowej, wspomniane w module ((Prędkość fal i równanie falowe)).

Rozważmy, dwie poprzeczne fale sinusoidalne o zbliżonych częstotliwościach i długościach fal (rysunek poniżej) opisane równaniami

```
{OPENAGHMATHJAX(type="block")}\begin{equation}
\begin{matrix}y_{\{1\}}=A\sin\left[(\omega +\{d\omega\})t-(k+\{dk\})x\right] \\
y_{\{2\}}=A\sin\left[(\omega -\{d\omega\})t-(k-\{dk\})x\right] \end{matrix}
\end{equation}{OPENAGHMATHJAX}
```

Sumą takich dwóch fal jest fala

```
{OPENAGHMATHJAX(type="block")}\begin{equation}
y=y_{\{1\}}+y_{\{2\}}=2A\cos\left[(\{d\omega\})t-(\{dk\})x\right]\cos(\{
\omega t\}-\{kx\})
\end{equation}{OPENAGHMATHJAX}
```

Dwie fale sinusoidalne {OPENAGHMATHJAX()}y_{1}{OPENAGHMATHJAX} i {OPENAGHMATHJAX()}y_{2}{OPENAGHMATHJAX} o zbliżonych częstotliwościach i długościach fal; obwiednia ich sumy (linia przerywana) rozchodzi się z prędkością grupową

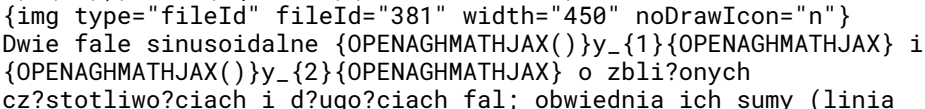
test 0_395 OUTPUT:

W module tym wyjaśnimy pojęcie prędkości grupowej, wspomniane w module ((Prędkość fal i równanie falowe)). Rozważmy, dwie poprzeczne fale sinusoidalne o zbliżonych częstotliwościach i długościach fal (rysunek poniżej) opisane równaniami

```
{OPENAGHMATHJAX(type="block")}\begin{equation} \begin{matrix}y_
Unexpected use of template \{1\} - see Template:1 for details.=A\sin\left[(\omega +\{d\omega\})t-(k+\{dk\})x\right] \\
Unexpected use of template \{2\} - see Template:2 for details.=A\sin\left[(\omega -\{d\omega\})t-(k-\{dk\})x\right] \end{matrix}
\end{equation}{OPENAGHMATHJAX}
```

Sumą takich dwóch fal jest fala

```
{OPENAGHMATHJAX(type="block")}\begin{equation} \{y=y_
Unexpected use of template \{1\} - see Template:1 for details.+y_
Unexpected use of template \{2\} - see Template:2 for details.=2A\cos\left[(\{d\omega\})t-(\{dk\})x\right]\cos(\{\omega
t\}-\{kx\}) \end{equation}{OPENAGHMATHJAX}
```

Dwie fale sinusoidalne {OPENAGHMATHJAX()}y_{1}{OPENAGHMATHJAX} i {OPENAGHMATHJAX()}y_{2}{OPENAGHMATHJAX} o zbliżonych częstotliwościach i długościach fal; obwiednia ich sumy (linia przerywana) rozchodzi się z prędkością grupową

Na rysunku widzimy, że fala summaryczna

$$\{OPENAGHMATHJAX()\}y_{\{1\}}\{OPENAGHMATHJAX\} + \{OPENAGHMATHJAX()\}y_{\{2\}}\{OPENAGHMATHJAX\}$$

jest modulowana, a z równania (IV.1.2) wynika, że funkcja modulująca ma postać

$$\{OPENAGHMATHJAX(type="block")\}\begin{equation} \{A(x,t)=2A\cos\left[(\{d\omega\})t-(\{dk\})x\right]\} \end{equation}\{OPENAGHMATHJAX\}$$

Prędkość __paczki fal__ (prędkość ruchu obwiedni) wyznaczamy analizując jak przemieszcza się w czasie wybrany punkt obwiedni (na przykład maksimum). Odpowiada to warunkowi

$$\{OPENAGHMATHJAX(type="block")\}\begin{equation} \{((\{d\omega\})t-(\{dk\})x)=\text{const.}\} \end{equation}\{OPENAGHMATHJAX\}$$

Różniczkując to równanie względem czasu

$$\{OPENAGHMATHJAX(type="block")\}\begin{equation} \{\{d\omega\}-\{dk\}\frac{\{dx\}}{\{dt\}}=0\} \end{equation}\{OPENAGHMATHJAX\}$$

otrzymujemy wyrażenie na prędkość grupową

$$\{OPENAGHMATHJAX(type="block")\}\begin{equation} \{v_{\{gr\}}=\frac{\{dx\}}{\{dt\}}=\frac{\{d\omega\}}{\{dk\}}\} \end{equation}\{OPENAGHMATHJAX\}$$

Prędkość grupowa jest na ogół różna od prędkości fal składowych.

Na rysunku widzimy, że fala summaryczna

$$\{OPENAGHMATHJAX()\}y_{\{1\}}\{OPENAGHMATHJAX\} + \{OPENAGHMATHJAX()\}y_{\{2\}}\{OPENAGHMATHJAX\}$$

jest modulowana, a z równania (IV.1.2) wynika, że funkcja modulująca ma postać

$$\{OPENAGHMATHJAX(type="block")\}\begin{equation} \{A(x,t)=2A\cos\left[(\{d\omega\})t-(\{dk\})x\right]\} \end{equation}\{OPENAGHMATHJAX\}$$

Prędkość __paczki fal__ (prędkość ruchu obwiedni) wyznaczamy analizując jak przemieszcza się w czasie wybrany punkt obwiedni (na przykład maksimum). Odpowiada to warunkowi

$$\{OPENAGHMATHJAX(type="block")\}\begin{equation} \{((\{d\omega\})t-(\{dk\})x)=\text{const.}\} \end{equation}\{OPENAGHMATHJAX\}$$

Różniczkując to równanie względem czasu

$$\{OPENAGHMATHJAX(type="block")\}\begin{equation} \{\{d\omega\}-\{dk\}\frac{\{dx\}}{\{dt\}}=0\} \end{equation}\{OPENAGHMATHJAX\}$$

otrzymujemy wyrażenie na prędkość grupową

$$\{OPENAGHMATHJAX(type="block")\}\begin{equation} \{v_{\{gr\}}=\frac{\{dx\}}{\{dt\}}=\frac{\{d\omega\}}{\{dk\}}\} \end{equation}\{OPENAGHMATHJAX\}$$

Prędkość grupowa jest na ogół różna od prędkości fal składowych.

test 1_53 INPUT:

Często spotykamy się z nakładaniem się dwu lub więcej drgań harmonicznyc. Poniżej rozpatrzmy kilka przypadków drgań złożonych, powstających w wyniku nakładania się dwu drgań harmonicznyc zachodzących zarówno wzdłuż prostyc równoległych jak i prostyc prostopadłych.

!!!!# Składanie drgań równoległych

Rozpatrzmy ruch punktu materialnego wynikający ze złożenia dwu drgań harmonicznyc równoległych (zachodzących wzdłuż jednej prostej) opisanych równaniami

```
{OPENAGHMATHJAX(
type="block")}\begin{equation}\begin{matrix}{x_{{1}}=A_{{1}}\cos
{\omega t}}\backslash x_{{2}}=A_{{2}}\cos({\omega t}+\varphi_{{0}})}
\end{matrix}\end{equation}{OPENAGHMATHJAX}
```

Drgania te odbywają się z jednakową częstością ω , ale są przesunięte w fazie (różnią się fazami) o φ_0 . Podobnie jak dla ruchu postępowego czy obrotowego również dla drgań obowiązuje zasada niezależności ruchów.

test 1_53 OUTPUT:

Cz?sto spotykamy si? z nak?adaniem si? dwu lub wi?cej drga? harmonicznyc. Poni?ej rozpatrzmy kilka przypadk?w drga? z?o?onych, powstaj?cych w wyniku nak?adania si? dwu drga? harmonicznyc zachodz?cych zar?wno wzd?u? prostyc r?wnoleg?ych jak i prostyc prostopad?ych.
!!!!# Sk?adanie drga? r?wnoleg?ych
Rozpatrzmy ruch punktu materialnego wynikaj?cy ze z?o?enia dwu drga? harmonicznyc r?wnoleg?ych (zachodz?cych wzd?u? jednej prostej) opisanych r?wnaniami
{OPENAGHMATHJAX(type="block")}\begin{equation}\begin{matrix}{x_
Unexpected use of template {{1}} - see Template:1 for details.=A_
Unexpected use of template {{1}} - see Template:1 for details.\cos{\omega t}}\backslash x_
Unexpected use of template {{2}} - see Template:2 for details.=A_
Unexpected use of template {{2}} - see Template:2 for details.\cos({\omega t}+\varphi_0)
\end{matrix}\end{equation}{OPENAGHMATHJAX}
Drgania te odbywaj? si? z jednakow? cz?sto?ci?
{OPENAGHMATHJAX()}\omega {OPENAGHMATHJAX}, ale s? przesuni?te w fazie (r??ni? si? fazami) o
{OPENAGHMATHJAX()}\varphi{OPENAGHMATHJAX}}{OPENAGHMATHJAX()}_0
{OPENAGHMATHJAX}. Podobnie jak dla ruchu post?powego czy obrotowego r?wnie? dla drga? obowi?zuje zasada niezale?no?ci ruch?w.

`{OPENAGHRULE(name="Zasada superpozycji")}`To, że drgania odbywają się niezależnie oznacza, że przemieszczenie punktu materialnego jest po prostu sumą przemieszczeń składowych. Ta zasada dodawania przemieszczeń nosi nazwę superpozycji drgań.`{OPENAGHRULE}`

Wychylenie wypadkowe jest więc równe

```
{OPENAGHMATHJAX(
type="block")}\begin{equation}{x=x_{{1}}+x_{{2}}=A\cos({\omega t}+\varphi )}\end{equation}{OPENAGHMATHJAX}
```

gdzie

```
{OPENAGHMATHJAX(
type="block")}\begin{equation}\begin{matrix}{A=\sqrt{A_{{1}}^{{2}}+A_{{2}}^{{2}}+2A_{{1}}A_{{2}}\cos\varphi _{{0}}}}\\{\tg\varphi =\frac{A_{{2}}\sin\varphi _{{0}}}{A_{{1}}+A_{{2}}\cos\varphi _{{0}}}}\end{matrix}\end{equation}{OPENAGHMATHJAX}
```

Wyrażenia powyższe można znaleźć składając drgania metodą wektorową.

Więcej o wektorowym składaniu drgań możesz dowiedzieć się z modułu ((Składanie drgań metodą wektorową|Składanie drgań metodą wektorową))

`{OPENAGHRULE(name="Zasada superpozycji")}`To, że drgania odbywają się niezależnie oznacza, że przemieszczenie punktu materialnego jest po prostu sumą przemieszczeń składowych. Ta zasada dodawania przemieszczeń nosi nazwę superpozycji drgań.`{OPENAGHRULE}`

Wychylenie wypadkowe jest więc równe

```
{OPENAGHMATHJAX( type="block")}\begin{equation}{x=x_{{1}}+x_{{2}}=A\cos({\omega t}+\varphi )}\end{equation}{OPENAGHMATHJAX}
```

gdzie

```
{OPENAGHMATHJAX(
type="block")}\begin{equation}\begin{matrix}{A=\sqrt{A_{{1}}^{{2}}+A_{{2}}^{{2}}+2A_{{1}}A_{{2}}\cos\varphi _{{0}}}}\\{\tg\varphi =\frac{A_{{2}}\sin\varphi _{{0}}}{A_{{1}}+A_{{2}}\cos\varphi _{{0}}}}\end{matrix}\end{equation}{OPENAGHMATHJAX}
```

Wyrażenia powyższe można znaleźć składając drgania metodą wektorową. Więcej o wektorowym składaniu drgań możesz dowiedzieć się z modułu ((Składanie drgań metodą wektorową|Składanie drgań metodą wektorową))

```
{\OPENAGHMATHJAX(
type="block")}\begin{equation}\begin{matrix}\{x=A_\\
Unexpected use of template {{1}} - see Template:1 for
details.\cos\omega _
Unexpected use of template {{1}} - see Template:1 for
details.t}\} y=A_
Unexpected use of template {{2}} - see Template:2 for
details.\cos(\omega _
Unexpected use of template {{2}} - see Template:2 for
details.t+\varphi )\end{matrix}\end{equation}}{\OPENAGHMATHJAX}
```

Punkt materialny wykonujący drgania złożone porusza się po krzywej leżącej na płaszczyźnie $\{x,y\}$, a jego położenie jest dane w dowolnej chwili równaniem (12.50). Przykładowe krzywe odpowiadające drganiom o jednakowych częstościach $\omega_1 = \omega_2$, dla różnych wartości amplitud A_1 i A_2 oraz różnych wartości przesunięcia fazowego φ są pokazane na rysunku 12.10a poniżej.

Złożenie drgań prostopadłych o różnych częstościach daje w wyniku bardziej skomplikowany ruch. Na rysunku 12.10b pokazane są przykładowe krzywe (tak zwane __krzywe Lissajous__) będące wynikiem złożenia takich drgań. Sytuacja pokazana na tym rysunku odpowiada składaniu drgań o jednakowych amplitudach.



Rys. 12.10a. Złożenie drgań prostopadłych o jednakowych częstościach Rys. 12.10b. Złożenie drgań prostopadłych o różnych częstościach i jednakowych amplitudach

Punkt materialny wykonujący drgania złożone porusza się po krzywej leżącej na płaszczyźnie $\{x,y\}$, a jego położenie jest dane w dowolnej chwili równaniem (12.50). Przykładowe krzywe odpowiadające drganiom o jednakowych częstościach $\omega_1 = \omega_2$, dla różnych wartości amplitud A_1 i A_2 oraz różnych wartości przesunięcia fazowego φ są pokazane na rysunku 12.10a poniżej. Złożenie drgań prostopadłych o różnych częstościach daje w wyniku bardziej skomplikowany ruch. Na rysunku 12.10b pokazane są przykładowe krzywe (tak zwane __krzywe Lissajous__) będące wynikiem złożenia takich drgań. Sytuacja pokazana na tym rysunku odpowiada składaniu drgań o jednakowych amplitudach.



Rys. 12.10a. Złożenie drgań prostopadłych o jednakowych częstościach Rys. 12.10b. Złożenie drgań prostopadłych o różnych częstościach i jednakowych amplitudach

Obraz drgań złożonych można otrzymać w prosty sposób za pomocą oscyloskopu. Wiązki elektronów w lampie oscyloskopowej są odchylane przez dwa zmienne, prostopadłe pola elektryczne. Na ekranie oscyloskopu obserwujemy więc obraz odpowiadający złożeniu drgań wiązki elektronów wywołany przez te zmienne pola elektryczne, których amplitudy, częstości fazy możemy regulować.

Inny sposób bezpośredniej obserwacji składania drgań można zobaczyć na poniższym filmie

{youtube movie="4HTfvB4d-Ok" alt="Film obrazujący powstawanie figur Lassajou" imageId="168"}

Obraz drgań złożonych można otrzymać w prosty sposób za pomocą oscyloskopu. Wiązki elektronów w lampie oscyloskopowej są odchylane przez dwa zmienne, prostopadłe pola elektryczne. Na ekranie oscyloskopu obserwujemy więc obraz odpowiadający złożeniu drgań wiązki elektronów wywołany przez te zmienne pola elektryczne, których amplitudy, częstości fazy możemy regulować. Inny sposób bezpośredniej obserwacji składania drgań można zobaczyć na poniższym filmie

{youtube movie="4HTfvB4d-Ok" alt="Film obrazujący powstawanie figur Lassajou" imageId="168"}

test 1_117 INPUT:

```
{openaghexercise body="
Korzystając z definicji Heinego granicy funkcji, wyznaczyć granicę {OPENAGHMATHJAX()}\lim_{x \to 1}
\frac{x^3-1}{x-1}{OPENAGHMATHJAX}. Sprawdzić otrzymany wynik przy pomocy definicji Cauchy'ego.
" solution="
Na początku, zauważmy, że \(\frac{x^3-1}{x-1}=x^2+x+1\).
Aby wyznaczyć granicę na podstawie definicji Heinego, weźmy dowolny ciąg \((x_n)_{n \in \mathbb{N}}\) taki, że \(\lim_{n \to \infty} x_n = 1\). Wówczas, korzystając z własności granic ciągów dostajemy \(\lim_{n \to \infty} (x_n^2+x_n+1)=3\), a zatem \(\lim_{x \to 1} \frac{x^3-1}{x-1}=3\).
Sprawdzenie powyższego wyniku na podstawie definicji Cauchy'ego granicy jest równoznaczne sprawdzeniu, czy zachodzi warunek:
\(\forall \epsilon > 0 \exists \delta > 0 (|x-1| < \delta \Rightarrow |\frac{x^3-1}{x-1}-3| < \epsilon)\).
Ustalmy więc dowolne \(\epsilon > 0\).
Zauważmy, że ponieważ \(\frac{x^3-1}{x-1}-3=x^2+x+1-3=(x-1)(x+2)\), warunek po prawej stronie implikacji można zapisać jako
\(|x-1| \cdot |x+2| < \epsilon\). Zastanówmy się więc, jak dobrać \(\delta > 0\), aby z nierówności \(|x-1| < \delta\) wynikała
nierówność \(|x-1| \cdot |x+2| < \epsilon\).
Jak łatwo obliczyć, warunek \(|x-1| < \delta\) implikuje \(|x+2| < 3+\delta\), a w konsekwencji \(|x-1| \cdot |x+2| < \delta (3+\delta)\). Biorąc więc dowolne \(\delta > 0\) spełniające nierówność \(\delta (3+\delta) < \epsilon\), warunek z definicji
Cauchy'ego będzie prawdziwy. Oczywiście, ponieważ \(\epsilon > 0\), takie \(\delta\) zawsze istnieje.
"}
```

```
{openaghexercise body="Pokazać, że nie istnieje granica \(\lim_{x \to 2} \cos(\frac{\pi}{x^2-4x+4})\)." solution="Aby wykazać nie
istnienie powyższej granicy, wskażemy dwa ciągi \((x_n)\) i \((y_n)\) takie, że \(\lim_{n \to \infty} x_n = \lim_{n \to \infty} y_n = 2\), ale \(\lim_{n \to \infty} \cos(\frac{\pi}{x_n^2-4x_n+4}) \neq \lim_{n \to \infty} \cos(\frac{\pi}{y_n^2-4y_n+4})\).
Niech ciąg \((x_n)\) będzie zadany wzorem \((x_n=\frac{1}{\sqrt{2n}}+2)\). Wówczas \(\lim_{n \to \infty} x_n = 2\)
```

oraz zachodzi następująca równość: $\left[\left[\frac{1}{x_n^2-4x_n+4}=2n.\right]\right]$ Oznacza to, że $\left[\left[\cos\left(\frac{\pi}{x_n^2-4x_n+4}\right)=\cos(2\pi n)=1\right]\right]$ dla dowolnego $(n \in \mathbb{N})$, czyli $\left[\left[\lim_{n \rightarrow \infty} \cos\left(\frac{\pi}{x_n^2-4x_n+4}\right)=1.\right]\right]$ Z drugiej strony, biorąc ciąg $(y_n=\sqrt{\frac{1}{2n+1}}+2,)$ otrzymujemy równość $\left[\left[\frac{1}{y_n^2-4y_n+4}=2n+1,\right]\right]$ a w konsekwencji $\left[\left[\cos\left(\frac{\pi}{y_n^2-4y_n+4}\right)=\cos((2n+1)\pi)=-1\right]\right]$ $\left[\left[\lim_{n \rightarrow \infty} \cos\left(\frac{\pi}{y_n^2-4y_n+4}\right)=-1.\right]\right]$

`{openaghexercise body="Zbadać granice: lewo- i prawostronną w punkcie $(x_0=0)$ funkcji $(f(x)=e^{\frac{1}{x}})$. "`
`solution="Obliczymy najpierw granicę lewostronną. Zauważmy, że zbiegając z $(x \rightarrow 0)$ po wartościach ujemnych, w granicy $(\lim_{x \rightarrow 0^+} \frac{1}{x})$ dostajemy $(-\infty)$. Korzystając z własności granic funkcji, $\left[\lim_{x \rightarrow 0^+} e^{\frac{1}{x}} = e^{\lim_{x \rightarrow 0^+} \frac{1}{x}} = 0\right]$ Z drugiej strony, granica prawostronna w (0) wyrażenia $(\frac{1}{x})$ wynosi $(+\infty)$, ponieważ dążymy do wartości (0) po liczbach dodatnich. Oznacza to, że $\left[\lim_{x \rightarrow 0^+} e^{\frac{1}{x}} = e^{\lim_{x \rightarrow 0^+} \frac{1}{x}}=+\infty\right]$ "}`

`{openaghexercise body="Obliczyć granicę $(\lim_{x \rightarrow \infty} \frac{3x^2 \sin(\frac{1}{x}))}{x+5})$. "`
`solution="Aby obliczyć powyższą granicę, dokonajmy podstawienia $(y:=\frac{1}{x})$. Wówczas $(y \rightarrow 0)$ gdy $(x \rightarrow \infty)$ i granica przyjmuje postać: $\left[\lim_{y \rightarrow 0} \frac{3(\frac{1}{y})^2 \sin(y)}{\frac{1}{y}+5} = \lim_{y \rightarrow 0} \frac{3 \sin y}{y+5y^2} = \lim_{y \rightarrow 0} \frac{3y}{y+5y^2} \cdot \frac{\sin y}{y} = \lim_{y \rightarrow 0} \frac{3}{1+5y} \cdot \frac{\sin y}{y}\right]$ Na mocy twierdzenia (?), wiemy, że $(\lim_{y \rightarrow 0} \frac{\sin y}{y}=1)$, a zatem $\left[\lim_{y \rightarrow 0} \frac{3}{1+5y} \cdot \frac{\sin y}{y}=3 \cdot 1 = 3\right]$ "}`

test 1_117 LOGI:

```
PS C:\git\parsoid\bin> Na początku, zauważmy, że  $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{x^3-1}{x-1} = x^2+x+1$ .
\frac : The term '\frac' is not recognized as the name of a cmdlet, function, script file, or operable program. Check the spelling of the name, or if a path was
included, verify that the path is correct and try again.
At line:1 char:30
+ Na początku, zauważmy, że  $\lim_{n \rightarrow \infty} \frac{x^3-1}{x-1} = x^2+x+1$ .
+ ~~~~~
+ CategoryInfo          : ObjectNotFound: (\\frac:String) [], CommandNotFoundException
+ FullyQualifiedErrorId : CommandNotFoundException

PS C:\git\parsoid\bin> Aby wyznaczyć granicę na podstawie definicji Heinego, weźmy dowolny ciąg  $\{x_n\}_{n \in \mathbb{N}}$  taki, że  $\lim_{n \rightarrow \infty} x_n = 1$ .
Wówczas, korzystając z własności granic ciągów dostajemy  $\lim_{n \rightarrow \infty} (x_n^2 + x_{n+1}) = 3$ , a zatem  $\lim_{x \rightarrow 1} \frac{x^3-1}{x-1} = 3$ .
\ : The term '\' is not recognized as the name of a cmdlet, function, script file, or operable program. Check the spelling of the name, or if a path was included,
verify that the path is correct and try again.
At line:1 char:76
+ ... ranicę na podstawie definicji Heinego, weźmy dowolny ciąg  $\{x_n\}_{n \in \mathbb{N}}$ .
+ ~~~~~
+ CategoryInfo          : ObjectNotFound: (\\:String) [], CommandNotFoundException
+ FullyQualifiedErrorId : CommandNotFoundException

PS C:\git\parsoid\bin> Sprawdzenie powyższego wyniku na podstawie definicji Cauchy'ego granicy jest równoznaczne sprawdzeniu, czy zachodzi warunek:
>>  $\forall \epsilon > 0 \exists \delta > 0 (|x-1| < \delta \Rightarrow |\frac{x^3-1}{x-1} - 3| < \epsilon)$ .
>> Ustalmy więc dowolne  $\epsilon > 0$ .
>> Zauważmy, że ponieważ  $\frac{x^3-1}{x-1} - 3 = x^2 + x + 1 - 3 = (x-1)(x+2)$ , warunek po prawej stronie implikacji można zapisać jako  $|x-1| \cdot |x+2| < \epsilon$ . Za
stanowmy się więc, jak dobrać  $\delta > 0$ , aby z nierówności  $|x-1| < \delta$  wynikała nierówność  $|x-1| \cdot |x+2| < \epsilon$ .
>> Jak łatwo obliczyć, warunek  $|x-1| < \delta$  implikuje  $|x+2| < 3 + \delta$ , a w konsekwencji  $|x-1| \cdot |x+2| < \delta(3 + \delta)$ . Biorąc więc dowolne  $\epsilon > 0$ ,
 $\delta > 0$  spełniające nierówność  $\delta(3 + \delta) < \epsilon$ , warunek z definicji Cauchy'ego będzie prawdziwy. Oczywiście, ponieważ  $\epsilon > 0$ , ta
kie  $\delta > 0$  zawsze istnieje.
\varepsilon : The term '\varepsilon' is not recognized as the name of a cmdlet, function, script file, or operable program. Check the spelling of the name, or if a
path was included, verify that the path is correct and try again.
At line:5 char:313
+ ... chy'ego będzie prawdziwy. Oczywiście, ponieważ  $\forall \epsilon > 0, \dots$ 
+ ~~~~~
+ CategoryInfo          : ObjectNotFound: (\varepsilon:String) [], CommandNotFoundException
+ FullyQualifiedErrorId : CommandNotFoundException
```