## 24 въпрос. Принудени трептения. Резонанс.

Всяка реална трептяща система в природата, вследствие на силите на триене и съответстващата им загуба на енергия, извършва затихващи трептения. Ако искаме трептенията да не затихват и да продължават произволно дълго време, трябва да компенсираме загубите на енергия в системата. Това може да стане като внасяме в системата енергия с помощта на външна сила, която трябва също да бъде периодична, т.е. да се изменя по синусов или косинусов закон

$$F_{\rm B} = F_0 \cos(\omega t)$$

Кръговата честота  $\omega$  на външната сила трябва да бъде различна от собствената честота  $\omega_0$  на трептящата система.

Под действието на външната сила в системата ще възникнат трептения в такт с изменението на силата. Такива трептения се наричат *принудени трептения*, а външната сила – принуждаваща сила. За такава система вторият принцип на динамиката има вида

$$ma = F_{en} + F_{Tp} + F_{B}$$

ИЛИ

$$m\frac{d^2x}{dt^2} = -kx - rv + F_0\cos(\omega t)$$

$$\frac{d^2x}{dt^2} + \omega_0^2 x + 2\beta \frac{dx}{dt} = \frac{F_0}{m} \cos(\omega t)$$

Трябва да отбележим, че под действие на принуждаващата сила, трептящото тяло ще започне да трепти с честота  $\omega$ , равна на честотата на силата  $F_{\rm B}$ . Поради загубите на енергия, вследствие на силите на триене  $F_{\rm Tp}$ , ще се появи фазова разлика между собствената честота на трептене на тялото  $\omega_0$  и честотата на трептене  $\omega$ . Ако означим тази фазова разлика с  $\varphi$ , решението на диференциалното уравнение може да се запише във вида

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

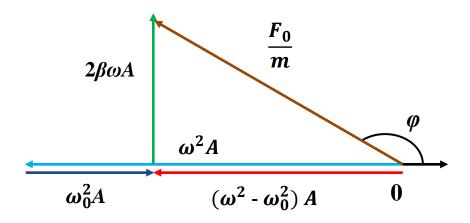
За да получим израз за амплитудата на принуденото трептене ще разгледаме израза  $\frac{d^2x}{dt^2} + \omega_0^2x + 2\beta\frac{dx}{dt} = \frac{F_0}{m}\cos(\omega t)$ 

Като имаме предвид, че  $\frac{d^2x}{dt^2} = \omega^2 x$  израза придобива вида

$$\omega_0^2 x - \omega^2 x + 2\beta \frac{dx}{dt} = \frac{F_0}{m} \cos(\omega t)$$

Това уравнение може да се реши нагледно чрез векторна диаграма

Разглеждаме случая, когато  $\omega > \omega_0$ 



Разглеждаме момент от време t=0, когато фазата на външната сила е равна на нула. Тогава  $\frac{F_0}{m}$  се изобразява чрез вектора с дължина  $\frac{F_0}{m}$ . Величината  $\omega_0^2 x = \omega_0^2 A \cos(\omega t + \varphi)$  ще се изобрази с вектор с големина  $\omega_0^2 A$ , отместен на ъгъл  $\varphi$  от вектора  $\frac{F_0}{m}$ .

Величината  $\omega^2 x = \omega^2 A \cos(\omega t + \varphi)$  е с противоположна посока на  $\omega_0^2 A$  и сумирайки двете величини получаваме вектора  $(\omega^2 - \omega_0^2)A$ .

Скоростта, с която тялото трепти изпреварва по фаза отместването от равновесното положение с  $90^0$  и ще се изобрази с вектор  $2\beta\frac{dx}{dt}$  с големина  $2\beta\omega A$ , перпендикулярен на векторите  $\omega_0^2A$  и  $\omega^2A$ .

Следователно вектора  $\frac{F_0}{m}$  е равен на сумата от трите вектора и можем да запишем

$$\left(\frac{F_0}{m}\right)^2 = (2\beta\omega A)^2 + [A(\omega^2 - \omega_0^2)]^2 =$$

$$= 4\beta^2\omega^2 A^2 + A^2(\omega^2 - \omega_0^2)^2$$

От тук

$$A^{2}\left[\left(\omega^{2}-\omega_{0}^{2}\right)^{2}+4\beta^{2}\omega^{2}\right]=\left(\frac{F_{0}}{m}\right)^{2}$$

Следователно амплитудата на принуденото трептене се дава чрез

$$A = \frac{\frac{F_0}{m}}{\sqrt{(\omega^2 - \omega_0^2)^2 + 4\beta^2 \omega^2}}$$

За началната фаза се получава

$$\tan \varphi = \frac{2\beta\omega A}{A(\omega^2 - \omega_0^2)} = \frac{2\beta\omega}{(\omega^2 - \omega_0^2)}$$

От израза за амплитудата на принудените трептения се вижда, че тя зависи от амплитудата и честотата на принуждаващата сила. При някаква честота на принуждаващата сила знаменателя ще има минимална стойност, а амплитудата на принудените трептения ще има максимална стойност. Тази честота на принуждаващата сила се нарича *резонансна честота*  $\omega_{\text{pes}}$ . Резонансната честота може се намери като приравним на нула производната

$$\frac{d}{d\omega}[(\omega^2 - \omega_0^2)^2 + 4\beta^2\omega^2] = 0$$

$$\frac{d}{d\omega}[\omega_0^4 - 2\omega_0^2\omega^2 + \omega^4 + 4\beta^2\omega^2] = 0$$

$$-4\omega_0^2\omega + 4\omega^3 + 8\beta^2\omega = 0 / (4\omega)$$

$$-\omega_0^2 + \omega^2 + 2\beta^2 = 0$$

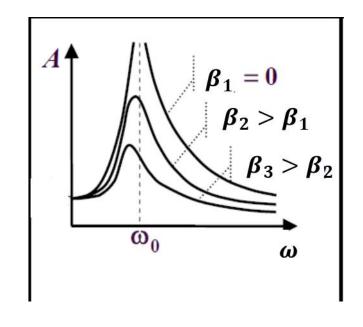
Следователно

$$\omega_{\rm pes} = \sqrt{\omega_0^2 - 2\beta^2}$$

Явлението на рязко нарастване на амплитудата на принудените трептения, когато честотата  $\omega$  на принуждаващата сила стане близка до собствената честота  $\omega_0$  на трептящата система, се нарича *резонанс*.

При коефициент на затихване  $\beta=0$ , когато няма сили на съпротивление,  $\omega_{\rm pes}=\omega_0$ , а  $A_{\rm pes}$  става безкрайно голяма.

На фигурата е показана зависимостта на амплитудата на трептенията от честотата на принуждаващата сила. Отделните криви съответстват на различни стойности на коефициента на затихване. Колкото помалък е коефициента на затихване, толкова по-рязко се изменя амплитудата на принудените трептения.



**Пример 1**: Тяло с маса 500 g е окачено на пружина с коефициент на еластичност 200 N/m. На колко е равна честотата на принудените трептения, при която настъпва резонанс?

Дадено:  $m=500~{
m g}=0,5~{
m kg}$  ,  $k=200~{
m N/m}$   $\nu=?$  Решение:  $\omega_{
m np}=\omega_0$ 

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}} = \sqrt{\frac{200}{0.5}} = 20 \text{ s}^{-1}$$
 $v_{\text{np}} = \frac{\omega_{\text{np}}}{2\pi} = \frac{\omega_0}{2\pi} = \frac{20}{2 \times 3.14} = 3 \text{ Hz}$