Oscillatore armonico smorzato da una forza viscosa

$$x=0 \quad \text{posizione a riposo}$$

$$della \, \text{molla}$$

$$m \, \vec{a} = \vec{F}_{\text{molla}} + \vec{R}_{\text{meszo}} \qquad (\vec{R}_{\text{meszo}} = -b\vec{v})$$

$$m \, \frac{d^2x}{dt^2} = -kx - b\vec{v}$$

$$\frac{d^2x}{dt^2} + \frac{b}{m} \, \frac{dx}{dt} + \frac{k}{m} \, x = 0$$

$$\chi = \frac{b}{2m}$$
 coefficiente di smorzamento $W_0^2 = \frac{k}{m}$ pulsazione propria

$$\frac{d^2x}{dt^2} + 2x\frac{dx}{dt} + w_0^2 x = 0$$

Equazione differenziale dell'oscillatore 2+monico smorzato

Equazione differenziale lineare del secondo ordine, a coefficienti costanti, omogenea.

Soluzione di prova:

$$x(t) = e^{at}$$

$$\frac{dx}{dt} = a e^{at}$$

$$\frac{d^2x}{dt^2} = \frac{d}{dt} \left(\frac{dx}{dt} \right) = \frac{d}{dt} \left(a e^{at} \right) = a^2 e^{at}$$

Sostituendo:

$$d^2 e^{dt} + 2yde^{dt} + w_0^2 e^{dt} = 0$$
 $e^{at}(d^2 + 2yd + w_0^2) = 0$
 $\forall t$
 $x(t) = e^{dt} = solvaione solo se d = tale che$:

$$\Rightarrow d = -\chi \pm \sqrt{\chi^2 - \omega_0^2}$$

Gi song tre casi:

Smorzamento forte y2>w2

Soluzioni reali dell'equazione caratteristica.

Soluzione generale dell'equazione differenziale:

$$x(t) = Ae^{d_1t} + Be^{d_2t} = e^{-8t} (Ae^{pt} + Be^{-pt})$$

 $x(t) = e^{-8t} (Ae^{gt} + Be^{-pt})$

A e B dipendous delle condizioni iniziali (x6) e v(6))

N.B.: y>w. ⇒ B≤y ⇒ d, molto piccolo (≤0)

⇒ X(+) diminuisce leutamente

↓

x(+) tende a zero tanto più rapidamente quanto

più y è prossimo 2 Wo (con f>Wo)

Soluzioni reali coincidenti dell'epuzzione caratteristica

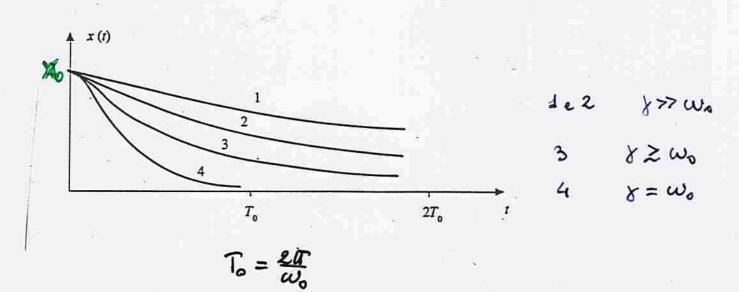
Soluzione generale dell'equazione differenziale:

$$x(t) = e^{-st} (At+B)$$

A e B dipendono delle condizioni iniziali (xxx) ev(0))

x(t) decresce esponeuzialmente =>
non eisono oscillazioni

N.B.: in questo caso x(t) tende alla posizione di equilibrio x20 più repidamente che nel caso y²>w²



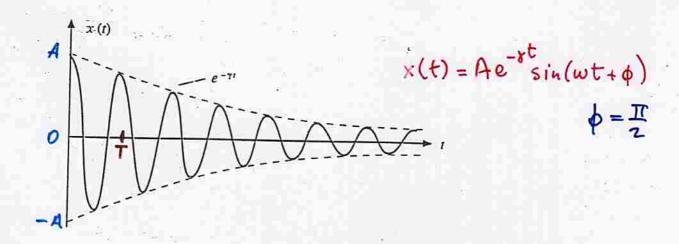
Soluzioni dell'equazione caratteristica:

Soluzione generale dell'epuzzione differenziale.

Ut. Czzando la formula di Eulero:

la soluzione può essere riscritta come:

$$x(t) = A e^{-st} \sin(\omega t + \phi)$$



Il moto

- · Educora oscillatoria
- · si inverte ad intervalli regolari = I
- noue periodico, perche
 ×(t+T) ≠ ×(t)
- · l'ampiezza è smorzata esponenzialmente:

$$\frac{x(t+T)}{x(t)} = e^{-xT} = e^{-x\frac{2\pi}{\omega}}$$

- · him x(t) =0
- $\lim_{t\to a} v(t) = 0$

 $X(t) = e^{-st}(a_1 e^{i\omega t} + a_2 e^{-i\omega t}) = e^{-st} f(t)$ e = iwt = cos(wt) ± i sin(wt) f(t)= a, cos(wt) + i a, sin(wt) + azcos(wt) - i azsin(wt)= = $(Q_1 + Q_2) \cos(\omega t) + i (Q_1 - Q_2) \sin(\omega t)$ = funzione reale Q, +Qz = Rede => Julaif =- Julaif $i(Q_1-Q_2)=Reole \Rightarrow RelQ_1f=RelQ_2f$ Q,=Q+ib, Qz=Q-ib complessi conjugati $Q_1 + Q_2 = 2a$, $i(Q_1 - Q_2) = -2b$ Determinismo A e o reali tali che: $\begin{cases} Q_1 + Q_2 = 2Q = A & \text{stu} \phi \\ i(Q_1 - Q_2) = -2b = A \cos \phi \end{cases}$ $\int_{0}^{1} A^{2} = (2Q)^{2} + (-2b)^{2}$ $\int_{0}^{1} + g \phi = -\frac{Q}{b}$ f(t) = A coswt) sind + A sin (wt) cos 0 = = Asin (wt+4) ×(+) = Ae-st sin (wt+)