

$$x(t) = A_x \cos(\omega_x t)$$

$$y(t) = A_y \cos(\omega_y t + \phi_0)$$

2) $\omega_x \neq \omega_y$ (частоты не совпадают)

\Rightarrow Траектория редуктор. кол. скошна

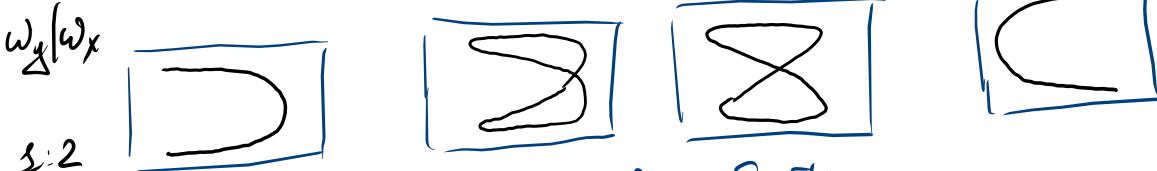
\Rightarrow Траектория не замкнута

Замкнутая Траек. бывает, если частоты - целые или дробные числа

$$\frac{\omega_x}{\omega_y} = 1, 2, 3, \dots$$

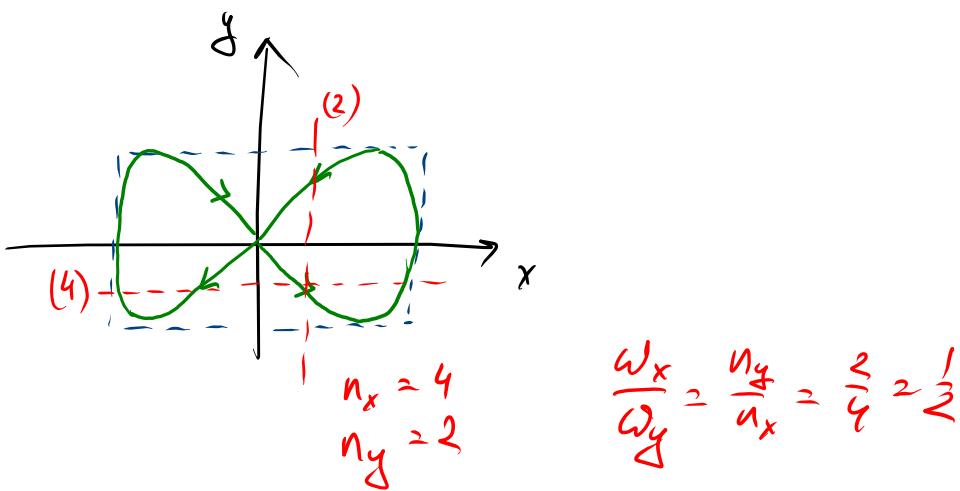
$$\frac{\omega_x}{\omega_y} = \frac{1}{2}; \frac{1}{3}; \dots$$

Такие замкнутые Траектории - периодичны нecessarily



если замкнутой кривой п.брт.
 $\frac{\omega_x}{\omega_y} = \frac{n_y}{n_x}$ где n_y - число пересечений кривой с осью y
 n_x - число пересечений с осью x

$\frac{\omega_x}{\omega_y} \approx \frac{1}{2}$



$$\frac{\omega_x}{\omega_y} = \frac{n_y}{n_x} = \frac{2}{4} = \frac{1}{2}$$

Затухающее колебание

- движение в системе с чисто пассивной фазой затухания
- Начальное условие y_0 и y_0' заданы
- # Применение метода колебаний для пассивных гармоник
- это, несомненно, метод колебаний для пассивных гармоник
- $F_{\text{вн}} = -kx$ в силу ассимметрии
- тогда $\Gamma = k$ - коэффициент затухания
- тогда $F_{\text{вн}} = -kx$

$$\begin{aligned} \text{ДЛЯ } S &= \text{ЧИСЛО } \frac{d^2}{dt^2} \\ m \ddot{S} &= -\Gamma \dot{S} - k(S + x) \\ \ddot{x} &= \frac{dx}{dt} \\ \ddot{S} &= \frac{dS}{dt} \\ \Rightarrow \frac{d^2S}{dt^2} + \frac{1}{m} \frac{dx}{dt} + \frac{k}{m} S &= 0 \end{aligned}$$



$$k \dot{x} = m \dot{S}$$

тогда

$$\ddot{S} + \frac{1}{m} \frac{dx}{dt} + \frac{k}{m} S = 0$$

Затухающее колебание в колесах колеса

$$\begin{aligned} \text{ДЛЯ } S &= U_C + U_R \\ -L \frac{dI}{dt} &= \frac{q}{C} + IR \\ -L \frac{dq}{dt} \frac{1}{C} + R \frac{dq}{dt} &= 0 \\ \frac{dq}{dt} + \frac{R}{L} q + \frac{1}{LC} S &= 0 \end{aligned}$$

$$I = \frac{dq}{dt}$$

тогда

$$S = -L \frac{dI}{dt}$$

Однако для ДЛЯ затухающих колебаний для решения $S = \{S_1, S_2, \dots\}$

$$(*) \quad \frac{dS}{dt} + 2p \frac{dS}{dt} + w_0^2 S = 0$$

тогда p - коэффициент затухания; w_0 - частота собственных (сободных) колебаний

Решение (*) имеет вида: $S(t) = A(t) \cos(\omega t + \varphi_0)$

подставляем $S(t)$ в (*) $\Rightarrow A(t) = A_0 e^{-pt}$ $\omega = \sqrt{w_0^2 - p^2}$

\Rightarrow Общее решение (*)

$$S(t) = A_0 e^{-pt} \cos(\omega t + \varphi_0)$$

тогда A_0, φ_0 - постоянные, ω - частота собственных колебаний

A_0 - начальная амплитуда; φ_0 - начальный угол

$\omega = \sqrt{w_0^2 - p^2}$ - частота затухающих колебаний

$A(t) = A_0 e^{-pt}$ - амплитуда затухающих колебаний

Видно, что:

1) при отсутствии начального угла затухание происходит

2) при сдвиге затухания ($p = 0$) в колесах происходит

3) при сдвиге затухания колеса, как правило, колеса вращаются быстрее (до 2 раза быстрее) (или 2 раза медленнее)

$$T = \frac{2\pi}{\omega} = \frac{2\pi}{\sqrt{w_0^2 - p^2}}$$

Параметры, характеризующие затухающие колебания:

1) время затухания (τ) - время, за которое амплитуда колебаний уменьшается в e^{-1} раз

$$\frac{A(t)}{2} = A(t+\tau) \Rightarrow \frac{A_0 e^{-pt}}{2} = A_0 e^{-p(t+\tau)} \Rightarrow p\tau = 1 \Rightarrow \tau = \frac{1}{p}$$

если $p \rightarrow \infty \Rightarrow \tau \rightarrow 0 \Rightarrow$ беспредельно затухающие колебания

$p \rightarrow 0 \Rightarrow \tau \rightarrow \infty \Rightarrow$ колеса бесконечно (с постоянной колебанием)

2) логарифмический декремент затухания θ

$$\theta = \ln \frac{A(t)}{A(t+T)} = \ln \frac{A_0 e^{-pt}}{A_0 e^{-p(t+T)}} = \ln \frac{1}{e^{pT}} = pT$$

$\Rightarrow \theta = pT = \frac{1}{\tau} = \frac{1}{\left(\frac{1}{p}\right)} = \frac{1}{p}$ где: θ - логарифмический декремент затухания в e^{-1} раз

3) полная энергия колеса

$$E = E_k + E_h \approx \frac{m w_0^2 A_0^2}{2} = \frac{m w_0^2 A_0^2 e^{-2pt}}{2} = F_0 e^{-2pt}$$

$$E = F_0 e^{-2pt}$$

тогда $F_0 = \frac{m w_0^2 A_0^2}{2} \sim$ начальная энергия колеса

4) дисперсия (Q)

- временная зависимость колебаний от времени +

+ временные зависимости от времени

$$Q = 2\pi \frac{E(t)}{(\theta E)}$$

$$E(t) = F_0 e^{-2pt}$$

$$\frac{dE}{dt} = -F_0 2p e^{-2pt} \Rightarrow \frac{dE}{dt} = -2p F_0 e^{-2pt}$$

$$\text{значения (затухание): } dt = dt = T \Rightarrow dE = -2p E \cdot dt \text{ же правило } T$$

$$\Rightarrow dE = -2p F_0 e^{-2pt} \cdot T$$

$$Q = 2\pi \frac{\frac{F_0}{2} e^{-2pt}}{(-2p F_0 T e^{-2pt})} = \frac{\frac{\pi}{2}}{pT} = \frac{\pi}{\theta}$$

$$\Rightarrow Q = \frac{\pi}{\theta}$$

дисперсия определяется затуханием!

§ Вираженіє колеса. Розв'язання

- Водно-т розглядаємо механіческою вираженою схемою

Рівн. виражен. колеса розв'язують: $F_{\text{ВНН}} = F_0 \cos \Omega t$

згд: Ω - коеф. виражен. колеса
 F_0 - силин. вищ. колеса

Хоча вираж. виражен. колеса

Підставимо коеф. виражен. колеса в рівн. $F_{\text{ВНН}}$

- колеса мають силу від фіксації $F_{\text{ФІКС}}$

$m\ddot{x} = F_{\text{ФІКС}} + F_{\text{ВНН}} + F_{\text{ДІЛ}} = -kx - r\ddot{x} + F_0 \cos \Omega t$

Ізгд: $m\ddot{x} = F_{\text{ФІКС}} + F_{\text{ВНН}} + F_{\text{ДІЛ}} = -kx - r\ddot{x} + F_0 \cos \Omega t$

$m\ddot{x} + kx + r\ddot{x} = F_0 \cos \Omega t$

$\frac{d^2x}{dt^2} + \frac{r}{m} \frac{dx}{dt} + \frac{k}{m} x = \frac{F_0}{m} \cos \Omega t$

$$\ddot{x} = \frac{d^2x}{dt^2}$$

$$\ddot{x} = \frac{dx}{dt}$$

$$\boxed{\frac{d^2x}{dt^2} + 2\beta \frac{dx}{dt} + \omega_0^2 x = \frac{F_0}{m} \cos \Omega t}$$

Дія виражен. колеса

Виражен. колеса в колесах колеса:

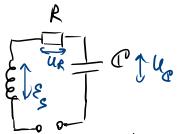
- колеса виражені схема відносно відносної тауні.

З. Озн: $IR + \frac{q}{C} = Es + U(t)$

$$IR + \frac{q}{C} = -L \frac{dq}{dt} + U_0 \cos \Omega t$$

$$\frac{d^2q}{dt^2} + \frac{R}{L} \frac{dq}{dt} + \frac{1}{LC} q = \frac{U_0}{L} \cos \Omega t$$

$$\boxed{\ddot{q} + 2\beta \cdot \dot{q} + \omega_0^2 q = \frac{U_0}{L} \cos \Omega t}$$



$$U = U_0 \cos \Omega t$$

$$I = \frac{dq}{dt}$$

Умови осн. дії. Заряд. колеса: $S = \{x, q, \dots\}$

$$\boxed{\frac{d^2q}{dt^2} + 2\beta \frac{dq}{dt} + \omega_0^2 q = \frac{U_0}{L} \cos \Omega t} \quad (*)$$

Умови осн. дії. Заряд. колеса: $\ddot{q} + 2\beta \dot{q} + \omega_0^2 q = \frac{U_0}{L} \cos \Omega t$

до розв'язку: $S(t) = S_{\text{незадж.}}^{(+)}) + S_{\text{незадж.}}^{(-)}$

Однаково: $S(t) = S_{\text{незадж.}}^{(+)}) + S_{\text{незадж.}}^{(-)}$

Харак. ф-в: $S_{\text{незадж.}}^{(+)}) = \frac{f_0}{\sqrt{(\omega_0^2 - \Omega^2)^2 + 4\beta^2 R^2}}$

$$\text{згд: } f(R) = \frac{f_0}{\sqrt{(\omega_0^2 - \Omega^2)^2 + 4\beta^2 R^2}}$$

$$\operatorname{tg} \varphi_R = \frac{2\beta \Omega}{\omega_0^2 - \Omega^2}$$

en {1}: Розв'язок У.В.
 т. 1 дія -ка

§ Виражен. колеса

с. 301