

## 28. Tlumený oscilátor – pohybová rovnice a její řešení, útlum.

## 1 Tlumený oscilátor – pohybová rovnice a její řešení

V reálných kmitajících soustavách dochází vždy k energetickým ztrátám. Předpokládejme, že pro mechanický oscilátor je síla tření je přímo úměrná velikosti rychlosti. Sestavme pohybovou rovnici (na základě 2.NZ)

$$m a = -k x - b \frac{dx}{dt} \quad (1)$$

kde  $b$  je konstantou přímé úměrnosti  $F_t = b \frac{dx}{dt}$ .

Tuto rovnici upravíme na tvar

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

Zavedme opět  $\omega_0^2 = \frac{k}{m}$  a dále  $\frac{b}{m} = 2\delta$ . Přepíšme ještě danou rovnici obecně pro  $u = u(t)$  (jako výchylku z rovnovážné polohy, která bude záviset na čase).

$$\frac{d^2 u}{dt^2} + 2\delta \frac{du}{dt} + \omega_0^2 u = 0 \quad (3)$$

Jedná se opět o homogenní diferenciální rovnici druhého řádu s konstantními koeficienty. Je nutno nejprve nalézt kořeny charakteristického polynomu.

$$\lambda^2 + 2\delta\lambda + \omega_0^2 = 0 \quad (4)$$

$$\lambda_{1,2} = -\delta \pm \sqrt{\delta^2 - \omega_0^2} \quad (5)$$

Nyní je nutno diskutovat tři různé případy:

1)  $\delta > \omega_0$

$$\lambda_{1,2} = -\delta \pm \Delta, \quad \Delta^2 = \delta^2 - \omega_0^2 \quad (6)$$

Hledané řešení lze pak napsat ve tvaru

$$u(t) = C_1 e^{\lambda_1 t} + C_2 e^{\lambda_2 t} \quad (7)$$

což se dá po úpravě zapsat jako

$$u(t) = e^{-\delta t} (C_1 e^{\Delta t} + C_2 e^{-\Delta t}) \quad (8)$$

a dále

$$u(t) = C_0 e^{-\delta t} \sinh(\Delta t + \psi) \quad (9)$$

Jedná se o pohyb přetlumený - aperiodický. Pro  $t \rightarrow 0$  se výchylka  $u \rightarrow 0$ . Pokud platí  $\frac{C_2}{C_1} t < -1$  pak dojde k jedinému překmitnutí rovnovážné polohy a pak platí opět pro  $t \rightarrow 0$  se  $u \rightarrow 0$ .

2)  $\delta = \omega_0$

Pak charakteristický polynom má jeden dvounásobný kořen

$$\lambda_{1,2} = -\delta \quad (10)$$

$$u(t) = e^{-\delta t}(C_1 + C_2 t) \quad (11)$$

Jedná se o kritický případ tlumení. Pro  $t \rightarrow 0$  se výchylka  $u \rightarrow 0$ , v tomto případě je rovnovážná poloha dosažena nejrychlejším možným způsobem.

**3)**  $\delta < \omega_0$

$$\lambda_{1,2} = -\delta \pm j\omega, \quad \omega = \sqrt{\omega_0^2 - \delta^2} \quad (12)$$

$$u(t) = e^{-\delta t}(C_1 e^{j\omega t} + C_2 e^{-j\omega t}) \quad (13)$$

$$u(t) = C_0 e^{-\delta t} \sin(\omega t + \psi) \quad (14)$$

Což lze interpretovat jako řešení netlumeného oscilátoru, kde amplituda exponenciálně klesá s časem. Z matematického hlediska řešení není periodické, protože  $f(t) \neq f(t+T)$ . Řešení ovšem vykazuje jisté "periodické" vlastnosti. Položme pro jednoduchost  $\psi = 0$ .

a) Průchod rovnovážnou polohou pro  $t_{RP} = 2k\frac{T}{4}$  pro  $k \in N$

b) Dotykové body funkce obálky  $\tilde{u} = C_0 e^{-\delta t}$  s funkcí  $u(t)$  pro  $t_{DT} = (2k+1)\frac{T}{4}$  pro  $k \in N$

c) Extrémy výchylky (nulová rychlost) pro  $t_{EXT} = (2k + \frac{2\alpha}{2\pi})\frac{T}{4}$  pro  $k \in N$ , kde  $\alpha = \arctg(\frac{\omega}{\delta})$

## 2 Útlum

Mírou tlumení je poměr velikostí výchylek ve dvou časových okamžicích vzdálených o periodu  $T$ .

$$\frac{u(t)}{u(t+T)} = \frac{u(t) = C_0 e^{-\delta t} \sin(\omega t + \psi)}{u(t) = C_0 e^{-\delta(t+T)} \sin(\omega(t+T) + \psi)} \quad (15)$$

$$\frac{u(t)}{u(t+T)} = e^{\delta T} = \beta \quad (16)$$

kde  $\beta$  značí útlum a dále

$$\Lambda = \ln \beta = \delta T \quad (17)$$

kde  $\Lambda$  je logaritmický dekrement.