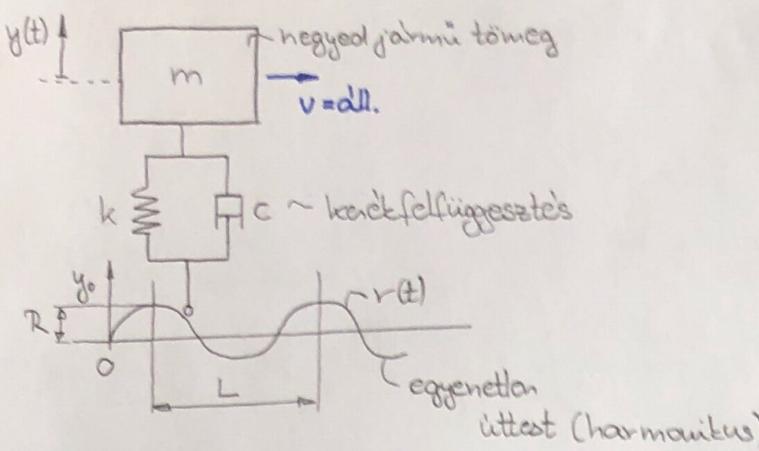


Jármű negyedmodell:



Adatok:

$$m = 300 \text{ kg}$$

$$k = 2 \cdot 10^5 \text{ N/m}$$

$$c = 8300 \text{ Ns/m}$$

$$v = 36 \frac{\text{km}}{\text{h}} = 10 \frac{\text{m}}{\text{s}}$$

$$R = 0,04 \text{ m}$$

$$L = 1,2 \text{ m}$$

Feladat:

1, Mozgásegyenlet!

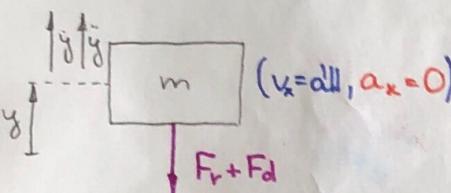
2, ω_n , ξ , λ , f_0 ?

3, A hosszú út állapotbeli mozga's ($y_{\max} = ?$)

4, $F_{d\max} = ?$

Megoldás:

Szabadtest ábra:



Dinamika alapötletek:

$$m\ddot{y} = -F_r - F_d$$

ahol

$$F_r = k(y - R)$$

$$F_d = c(y - R)$$

$$\text{itt } a \text{ az ütgejessetés } r(t) = R \sin(\omega t)$$

$$\dot{r}(t) = R\omega \cos(\omega t)$$

$$\omega = ?$$

$$T = \frac{L}{v} = \frac{2\pi}{\omega} \Rightarrow \omega = \frac{2\pi v}{L}$$

$$\boxed{\omega = 52,36 \frac{\text{rad}}{\text{s}}}$$

Ezzel:

$$m\ddot{y} + c\dot{y} + ky = kr(t) + c\dot{r}(t)$$

$$= \underbrace{kR \sin(\omega t)}_{= F_0 \sin(\omega t + \delta)} + cR\omega \cos(\omega t)$$

$$= F_0 \sin(\omega t + \delta) \quad \text{azatíra hozható}$$

$$F_0 \sin(\omega t + \delta) = F_0 \sin(\omega t) \cos \delta + F_0 \cos(\omega t) \sin \delta$$

$$= kR$$

$$= cR\omega$$

Vagyis

$$\begin{aligned} 1. \quad kR &= F_0 \cos \delta \\ 2. \quad cR\omega &= F_0 \sin \delta \end{aligned} \quad \left\{ \begin{aligned} 1^2 + 2^2 &\Rightarrow F_0 = \sqrt{k^2 R^2 + c^2 R^2 \omega^2} = \underline{\underline{21056,8 \text{ [N]}}} \end{aligned} \right.$$

$$\begin{aligned} 1^2 / 2^2 &\Rightarrow \tan \delta = \frac{cR\omega}{kR} \Rightarrow \delta = \arctan \left(\frac{c\omega}{k} \right) = \underline{\underline{1,181 \text{ [rad]}}} \end{aligned}$$

Igy a mozgásegyenlet:

$$\ddot{y} + \frac{c}{m} \dot{y} + \frac{k}{m} y = \underbrace{\frac{R}{m} \sqrt{k^2 + c^2 \omega^2}}_{=2\zeta\omega_n = \omega_n^2} \sin(\omega t + \delta)$$

2) $\omega_n = \sqrt{\frac{k}{m}} = \underline{\underline{25,82 \text{ rad/s}}} \Rightarrow \lambda = \frac{\omega}{\omega_n} = \underline{\underline{2,03 [1]}}$

$$\zeta = \frac{1}{2\omega_n m} \frac{c}{m} = \underline{\underline{0,6 [1]}} \quad f_0 = \frac{1}{\omega_n^2 m} \sqrt{k^2 + c^2 \omega^2} = \underline{\underline{0,105 \text{ m}}}$$

3, A'llandósult állapotbeli megoldás:

$$y_p(t) = Y \sin(\omega t + \delta - \varphi) \Rightarrow \text{gyorsításhez képest mennyit készít a rezgés}$$

Amplitúdó: $Y = N \cdot f_0$, ahol $N = \frac{1}{\sqrt{(1-\lambda)^2 + 4\zeta^2 \lambda^2}} = \underline{\underline{0,253 [1]}}$

Igy $Y = \underline{\underline{0,0266 \text{ m}}}$

Fáziskésés:

$$\varphi = \arctan \left(\frac{2\zeta\lambda}{1-\lambda^2} \right) = -0,664 + \pi = \underline{\underline{2,478 \text{ rad}}}$$

Ez alapján az állandósult megoldás:

$$y_p(t) = 0,0266 \sin(52,36t - \underbrace{1,28\pi}_{\text{az út egységtelenségeirekéz képonti lemaradás}}$$

4, Csillapítási: $F_{d1} = ?$ ("állandósult" rezgés esetén)

$$F_d(t) = c(y_p(t) - r(t)) \quad \text{ahol} \quad y_p(t) = Y \cos(\omega t + \delta - \varphi)$$
$$r(t) = R \cos(\omega t)$$

Behelyettesítve:

$$F_d(t) = c \omega (\underbrace{Y \cos(\omega t + \delta - \varphi)}_{= Y^* \cos(\omega t + \delta^*)} - R \cos(\omega t))$$

$$[Y \cos(\omega t) \cos(\delta - \varphi) - Y \sin(\omega t) \sin(\delta - \varphi) - R \cos(\omega t)] = Y^* \cos(\omega t) \cos \delta^* - Y^* \sin(\omega t) \sin \delta^*$$

Igy:

$$\begin{aligned} Y \sin(\delta - \varphi) &= Y^* \sin \delta^* \\ Y \cos(\delta - \varphi) - R &= Y^* \cos \delta^* \end{aligned} \quad \left\{ \begin{array}{l} (1)^2 + (2)^2 \Rightarrow Y^* = \sqrt{Y^2 \cos^2(\delta - \varphi) + Y^2 \sin^2(\delta - \varphi) - 2Y \cos(\delta - \varphi) \cdot R} \\ = \sqrt{Y^2 - 2RY \cos(\delta - \varphi) + R^2} \\ = \underline{\underline{0,0416 \text{ m}}} \end{array} \right.$$

$$F_{d1} = c \omega Y^* = \underline{\underline{2025 \text{ N}}}$$