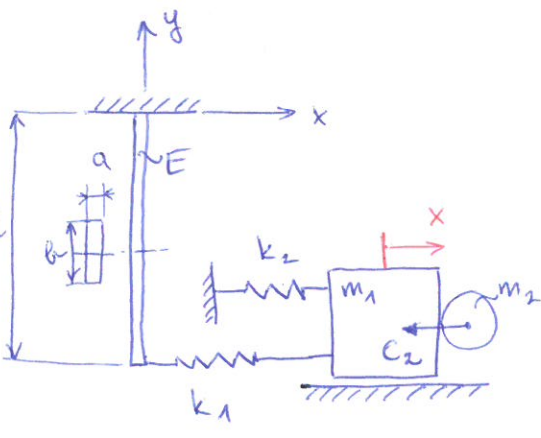


REZGÉSTAN - 2. gyakorlat

Csillapítatlan 1DoF rendszer



Adatok

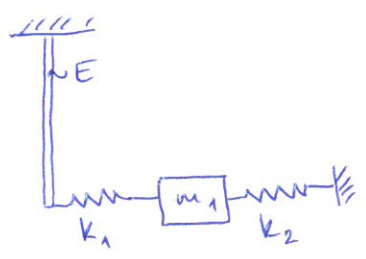
- | | |
|-------------------------|-------------------------|
| $a = 0,006 \text{ m}$ | $b = 0,025 \text{ m}$ |
| $l = 0,5 \text{ m}$ | $E = 210 \text{ GPa}$ |
| $m_1 = 5 \text{ kg}$ | $m_2 = 1 \text{ kg}$ |
| $k_1 = 100 \text{ N/m}$ | $k_2 = 50 \text{ N/m}$ |
| $c_1 = 0 \text{ m/s}$ | $c_2 = 0,6 \text{ m/s}$ |
| $e = 0,5$ | |

Kérdés:

- Rendszer sajátkörüfrekvenciája? (ω_n)
- Max elmozdulás, sebessége, gyorsulása m_1 -nél?
Függvényeket felrajtolni!

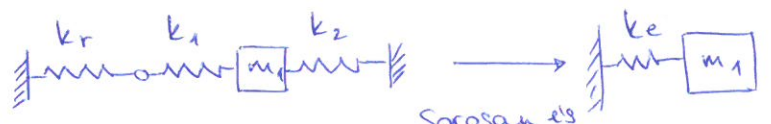
Megoldás

a) Keresünk egy helyettesítő modellt!



① eredeti

A rúd tömege elhanyagolható! Csak a merevsége kell! (k_r)



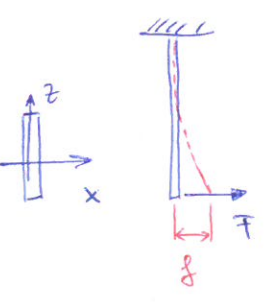
②

Sorozatán és párhuzamosan kapcsolt rugók → egyenértékű merevség (k_e)

③

Rúd modellezése merevségként / rugóként (① → ②):

Síktan feladat:



k_1 merevségű rugó miatt F_1 erő húzza / tolja a rúd végét. → lesz elmozdulás a rúd végén vízszintes irányban (f).
 F rugóerő = merevség · elmozdulás

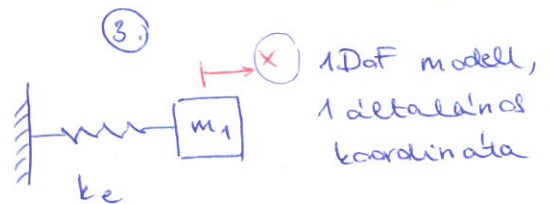
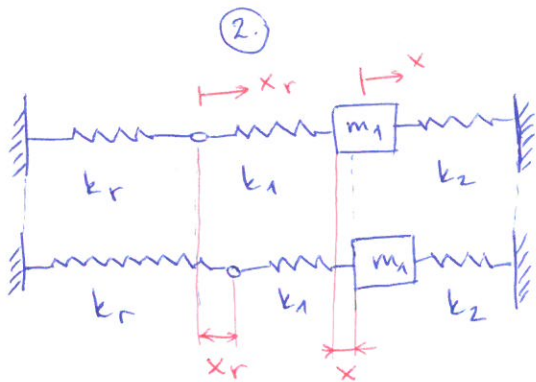
Elmozdulás (f) Castiglianából jön (HF átvetni).

Járulékképlet: $f = \frac{F l^3}{3 I_z E}$, ahol $I_z = \frac{b a^3}{12} = 4,5 \cdot 10^{-10} \text{ m}^4$

Helyettesítő rugó merevsége:

$$F = k_r \cdot f \rightarrow k_r = \frac{F}{f} = \frac{F}{\frac{F l^3}{3 I_2 E}} = \frac{3 I_2 E}{l^3} = 2160 \frac{N}{m}$$

~ Egyenértékű modell (2.) → (3.): (2.) és (3.) modell potenciális energiája ugyanaz → rugóerők eredője ugyanaz



$$U_3 = \frac{1}{2} k_e x^2$$

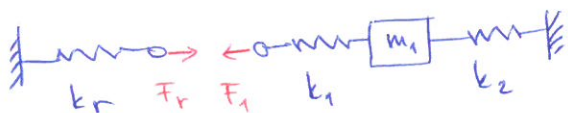
$$U_2 = \frac{1}{2} k_r x_r^2 + \frac{1}{2} k_1 (x - x_r)^2 + \frac{1}{2} k_2 x^2$$

$$U_2 = U_3$$

A (2.) esetben két koordinátánk van (x_r, x) , de x_r kifejezhető

x-szel:

SZTA:



$$F_r = F_1 \quad (\text{sorosan kapcsolt rugók})$$

$$k_r \cdot x_r = k_1 (x - x_r)$$

$$k_r x_r = k_1 x - k_1 x_r$$

$$(k_r + k_1) x_r = k_1 x \rightarrow x_r = \frac{k_1}{k_r + k_1} x$$

Ezzel U_2 :

$$U_2 = \frac{1}{2} k_r \frac{k_1^2}{(k_r + k_1)^2} x^2 + \frac{1}{2} k_1 \left(x - \frac{k_1}{k_r + k_1} x \right)^2 + \frac{1}{2} k_2 x^2$$

$$U_2 = \frac{1}{2} \left(k_r \left(\frac{k_1}{k_1 + k_r} \right)^2 + k_1 \left(\frac{k_r}{k_1 + k_r} \right)^2 + k_2 \right) x^2$$

k_e

$$k_e = \frac{k_r k_1^2 + k_1 k_r^2}{(k_1 + k_r)^2} + k_2 = \frac{k_1 \cdot k_r (k_1 + k_r)}{(k_1 + k_r)^2} + k_2 = \frac{k_1 \cdot k_r}{k_1 + k_r} + k_2$$

$$k_e = 145,578 \frac{N}{m}$$

~ 1 DoF rendszer mozgásegyenlete:

$$m_1 \ddot{x} + kx = 0 \rightarrow \ddot{x} + \underbrace{\frac{ke}{m_1}}_{\omega_n^2} x = 0 \rightarrow \omega_n = \sqrt{\frac{ke}{m_1}} = 5,39 \frac{\text{rad}}{\text{s}}$$

Sajátfrekvencia: $f_n = \frac{\omega_n}{2\pi} = 0,858 \frac{1}{\text{s}} = 0,858 \text{ Hz}$

Periodusidő: $T_n = \frac{1}{f_n} = \frac{2\pi}{\omega_n} = 1,166 \text{ s}$

b) Ütközés: ebből jön ki a kezdeti feltétel az m_1 lengéséhez.

~ ütközés előtt: $C_{1n} = 0$

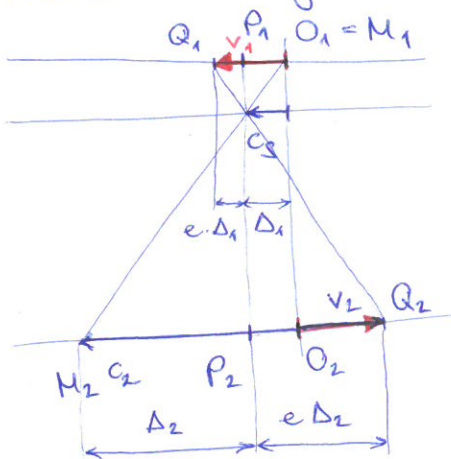
$$C_{2n} = -0,6 \frac{\text{m}}{\text{s}}$$

Mindkét test szempontjából centrikus az ütközés!

Közös súlypont sebessége nem változik az ütközés során:

$$C_{sn} = v_{sn} = \frac{m_1 C_{1n} + m_2 C_{2n}}{m_1 + m_2} = -0,1 \frac{\text{m}}{\text{s}}$$

Maxwell - diagramm:



$$v_{1n} = C_{sn} + e \Delta_1 = C_{sn} + e(C_{sn} - C_{1n}) = -0,15 \frac{\text{m}}{\text{s}}$$

$$v_{2n} = C_{sn} - e \Delta_2 = C_{sn} - e(C_{2n} - C_{sn}) = 0,15 \frac{\text{m}}{\text{s}}$$

~ Kezdeti feltételek az ütközés utáni sebességekből (csak m_1 adata kell):

$$t = 0: \quad x(0) = x_0 = 0 \text{ m}$$

$$\dot{x}(0) = v_0 = v_{1n} = -0,15 \text{ m/s}$$

Általános megoldás:

$$x(t) = C_1 \cos(\omega_n t) + C_2 \sin(\omega_n t)$$

$$\dot{x}(t) = -C_1 \omega_n \sin(\omega_n t) + C_2 \omega_n \cos(\omega_n t)$$

} C_1, C_2 a kezdeti feltételekből jön!

$$x(0) = 0 \rightarrow C_1 \cdot 1 + C_2 \cdot 0 = 0 \rightarrow C_1 = 0$$

$$\dot{x}(0) = v_0 \rightarrow -C_1 \omega_n \cdot 0 + C_2 \omega_n \cdot 1 = v_0 \rightarrow C_2 = \frac{v_0}{\omega_n} = -0,0278 \text{ m}$$

$$\sim \text{Mozgástörvény: } x(t) = -0,0278 \cdot \sin(5,39t) \quad [\text{m}]$$

$$\text{Sebesség: } v(t) = \dot{x}(t) = -0,15 \cos(5,39t) \quad [\text{m/s}]$$

$$\text{Gyorsulás: } a(t) = \ddot{x}(t) = 0,809 \sin(5,39t) \quad [\text{m/s}^2]$$

\sim Maximum értékek: \sin és \cos együtthatói, mert \sin és \cos -1 és 1 között vesz fel értéket

$$x_{\max} = |C_2| = 0,0278 \text{ m}$$

$$v_{\max} = |C_2 \omega_n| = 0,15 \text{ m/s}$$

$$a_{\max} = |C_2 \omega_n^2| = 0,809 \text{ m/s}^2$$

