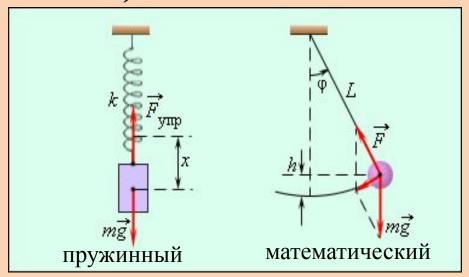
Лекция 1

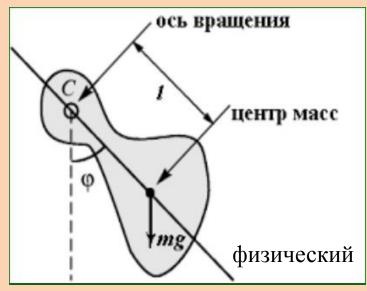
МЕХАНИЧЕСКИЕ КОЛЕБАНИЯ

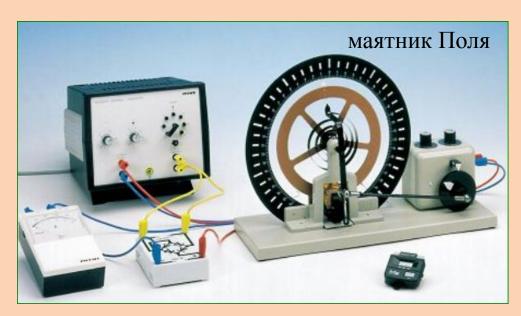
Содержание:

- 1) Механические колебания. Маятники.
- 2) Основные характеристики колебательного движения.
- 3) Гармонические колебания. Уравнения.
- 4) Затухающие колебания. Уравнения.
- 5) Основные характеристики затухающих колебаний.
- 6) Вынужденные колебания. Резонанс.
- 7) Добротность колебательной системы.

1) Механические колебания. Маятники

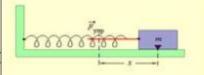






Основные характеристики колебательного процесса (движения)

Смещение X - отклонение колеблющейся точки от положения равновесия в данный момент времени. Единица измерения (метр



Амплитуда колебаний A - наибольшее отклонение тела от положения равновесия Единицы измерения (метр м)

Период колебания Т - время, за которое совершается одно полное колебание. Единица измерения (секунда с)

$$T = \frac{t}{v}, \quad T = \frac{1}{v},$$

Частота колебаний **V** - число полных колебаний, совершаемых телом за единицу времени.

$$v = \frac{1}{T}$$

Единицы измерения (герцы Γ ц) $v = \frac{1}{T} = \frac{1}{1c} = 1\frac{1}{c} = 1 \Gamma y$ 1 Γ ц = 1 C^{-1}

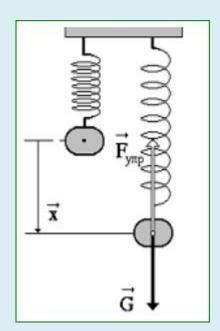
Полная механическая энергия W колеблющегося тела пропорциональна квадрату амплитуды его колебаний

$$W = \frac{kA^2}{2}$$

k – жесткость пружины, A – амплитуда колебаний

Единица измерения (джоуль Дж)

3.Гармонические колебания



Дифференциальное уравнение гармонических колебаний:

$$x'' + \omega_0^2 x = 0$$

х – смещение маятника от положения равновессия

 $\omega_{\scriptscriptstyle 0}$ – круговая частота гармонических колебаний

Решение дифференциального уравнения:

$$x = A\cos(\omega_0 t + \varphi_0)$$

А – амплитуда колебаний

t – время

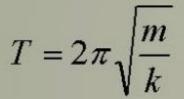
 φ_0 — начальная фаза колебаний

 $\omega_0 t + \varphi_0 - \phi$ азаколебаний

Основные формулы гармонического колебания

Период

Частота



Пружинный маятник



$$\nu = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{k}{m}}$$

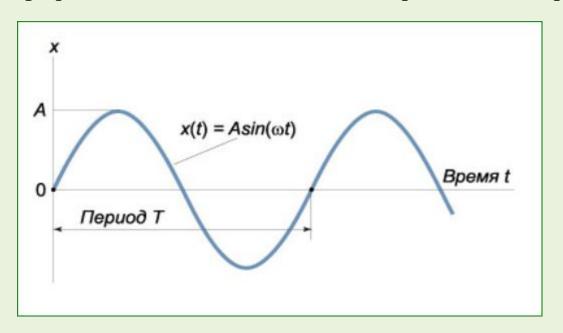
$$T = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}}$$

Математический маятник



$$\nu = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{g}{l}}$$

График зависимости смещения от времени для гармонических колебаний:



4.Затухающие колебания

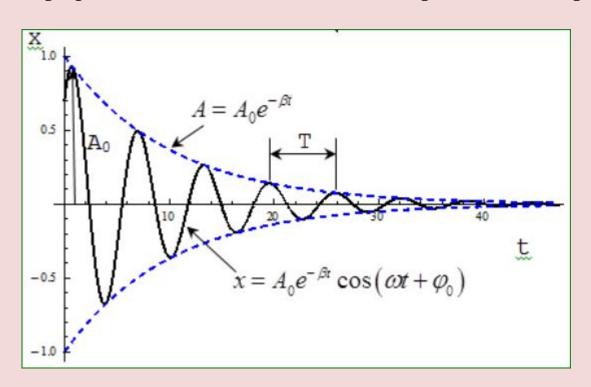
Дифференциальное уравнение затухающих колебаний:

$$x'' + 2\beta x' + \omega_0^2 x = 0$$
 $x - c$ мещение маятника от положения равновессия $\omega_0 - \kappa$ руговая частота гармонических колебаний $\beta - \kappa$ оэффициент затухания

Решение дифференциального уравнения:

$$x = A_0 e^{-\beta t} \cos(\omega t + \varphi_0)$$
 $A = A_0 e^{-\beta t} - a$ мплитуда колебаний
 $A_0 -$ начальная амплитуда колебаний
 $t -$ время
 $\varphi_0 -$ начальная фаза колебаний
 $\omega t + \varphi_0 -$ фаза колебаний
 $\omega -$ частота затухающих колебаний

График зависимости смещения от времени для гармонических колебаний:



Характеристики затухающего процесса:

- т время релаксации, время за которое амплитуда колебаний убывает в е раз.
- ${f \beta}$ коэффициент затухания, показывает, как быстро убывает амплитуда за единицу времени.
- λ логарифмический декремент затухания, показывает, как быстро убывает амплитуда за период.

6. Вынужденные колебания

Дифференциальное уравнение вынужденных колебаний:

$$x'' + 2\beta x' + \omega_0^2 x = f_0 \cos(\Omega t)$$

х – смещение маятника от положения равновессия

 ω_0 – круговая частота собственных колебаний

 β – коэффициент затухания

 Ω – круговая частота вынужденных колебаний

 f_0 – амплитуда вынуждающей силы

Решение дифференциального уравнения (после установления колебаний):

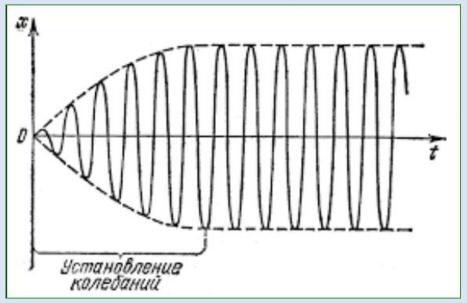
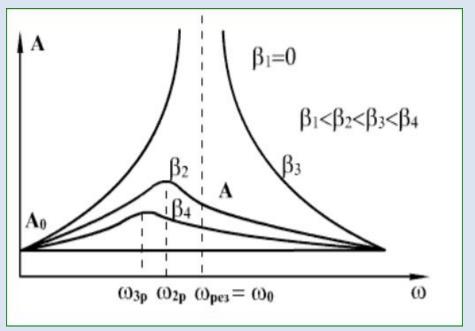
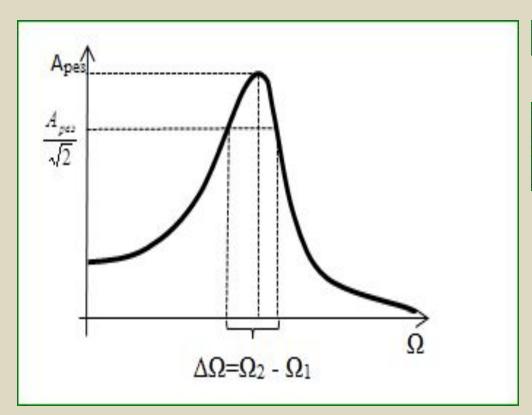


График зависимости смещения от времени для вынужденных колебаний



Резонансные кривые (зависимость амплитуды вынужденных колебаний от частоты вынуждающей силы) для различных коэффициентов затухания

7. Добротность колебательной системы



$$\Delta\Omega = \Omega_2 - \Omega_1$$

-ширина резонансной кривой

$$Q = \frac{\Omega_{pes}}{\Delta\Omega}.$$

-добротность колебательной системы



В учебном пособии изложены основные явлениях сведения 0 механического резонанса в организме человека, обозначены возможные сферы их использования в практической Дано медицине. биофизическое и клинико-физиологическое обоснование методов диагностики лечения, основанных на явлениях Приведены механического резонанса. требования медико-технические К устройствам для вибродиагностики И вибротерапии.