

Oscillazioni $m\ddot{x} = -kx$

Cattaneo-Stokes $f_R = -\beta v$

$$m\ddot{x} = -\beta \dot{x} \in m\ddot{q}$$

avendo considerato i due effetti insieme

$$m\ddot{x} + \beta \dot{x} + kx = 0 (= F)$$

Equazioni differenziali lineari del secondo ordine, a coefficienti costanti

$$y''(x) + ay'(x) + by = c$$

Consideriamo l'equazione associata $c=0$

$$\text{e formiamo } Y(x) = C e^{\lambda x}$$

$$Y'(x) = C\lambda e^{\lambda x}$$

$$Y''(x) = C\lambda^2 e^{\lambda x}$$

Si ottiene l'equazione caratteristica

$$\lambda^2 + a\lambda + b = 0$$

$$\lambda_{1,2} = \frac{-a \pm \sqrt{a^2 - 4b}}{2}$$

$$\left[\begin{array}{l} ax^2 + bx + c = 0 \\ x = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a} \end{array} \right]$$

A seconda del segno di $d = a^2 - 4b$ la soluzione ha forme diverse

(a) Per $d > 0$ due soluzioni reali distinte

$$Y(x) = C_1 e^{\lambda_1 x} + C_2 e^{\lambda_2 x}$$

(b) Per $d = 0$ due soluzioni reali coincidenti

$$\lambda = \lambda_1 = \lambda_2$$

$$Y(x) = (C_1 + C_2 x) e^{\lambda x}$$

(c) Per $d < 0$ due soluzioni complesse coniugate

$$\lambda_{1,2} = \alpha \pm i\beta$$

$$Y(x) = e^{\alpha x} (C_1 \cos(\beta x) + C_2 \sin(\beta x))$$

Oscillazioni Soversate

$$\vec{f} = -\beta \vec{V} \quad (\text{Stokes})$$

Oscillatore armonico con
sottrattore.

$$m\ddot{x} + \beta\dot{x} + kx = 0$$

$$x = C e^{\lambda t} \quad \dot{x} = \lambda C e^{\lambda t} = \lambda x$$

$$\ddot{x} = \lambda^2 C e^{\lambda t} = \lambda^2 x$$

Ordine dell'eq. diff.
entro massimo ordine di derivate

L'equazione è costituita da
(Non omogenea)

Equazione caratteristica

$$m\lambda^2 + \beta\lambda + k = 0$$

$$\lambda_{1,2} = \frac{1}{2m} \left(-\beta \pm \sqrt{\beta^2 - 4mk} \right)$$

(a) $\beta^2 - 4mk < 0$ (moti sottrattivi o sovversanti)

Le due radici sono complesse conjugate

$$\alpha \pm i\gamma \quad \text{con } \alpha = -\beta/2m \quad \gamma = \sqrt{\left(\frac{k}{m}\right) - \left(\frac{\beta^2}{4m^2}\right)}$$

$$\text{frequenza } \omega_1 = \gamma$$

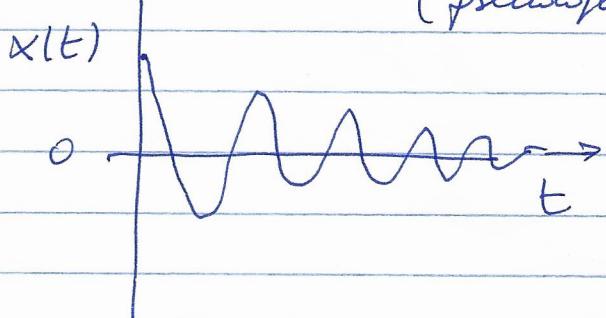
L'integrale generale risulta

$$x(t) = C_1 e^{-\frac{\beta}{2m}t} \cos(\omega_1 t + \phi_2)$$

dove C_1 e ϕ_2 \rightarrow condizioni iniziali

Motore generico la cui ampiezza diminuisce nel tempo

(pseudoperiodico)



Pulsazione

$$\omega_1 = \sqrt{\omega_0^2 - (\beta^2/4m^2)}$$

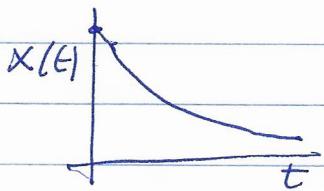
$$\omega_1 \rightarrow \omega_0 \quad \text{e } \beta = 0$$

$$(b) \beta^2 - 4mk > 0 \quad (\text{superattenuazione})$$

Due radici reali negative

$$x(t) = C_1 e^{\lambda_1 t} + C_2 e^{\lambda_2 t}$$

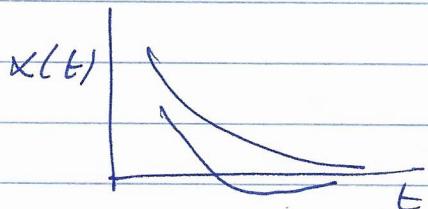
Il sistema non compie oscillazioni ritorno all'equilibrio



$$(c) \beta^2 - 4mk = 0 \quad (\text{suoportamento critico})$$

Le due radici sono uguali

$$x(t) = (C_1 + C_2 t) e^{-\frac{\beta}{2} m t}$$



Muore velocità verso l'equilibrio

$$\text{Tempo caratteristico } \tau = \frac{2m}{\beta}$$

Se $C_1/C_2 < 0$ il sistema può penare per $x=0$

Ammortistatori dei veicoli $\beta = 40\% \beta_c$

Per queste ottenere la molla c'è un liquido viscoso che deve penare attraverso dei fori e che dà il termine β .

Oscillazioni forzate e risonanze

Oscillatore soggetto a smorzamenti e ad una forza esterna $f(t)$

$$\boxed{m\ddot{x} + \beta\dot{x} + kx = f(t)}$$

In generale $f(t)$ può essere sviluppato in serie di Fourier - Consideriamo questi una sola componente

$$f(t) = F \cos \omega t$$

Eq. non omogenea :

integrale generale della omogenea
associata più un integrale particolare
della non omogenea.

NB: se $f(t)$ è "piccola"
la risposta totale è la
suma delle risposte
alle varie componenti

$$F \cos(\omega t) = \operatorname{Re} F e^{i\omega t} = \operatorname{Re} (\cos \omega t + i \sin \omega t)$$

$$\cos(\omega t + \phi) = A \cos \omega t + B \sin \omega t$$

$$m\ddot{x} + \beta\dot{x} - kx = F e^{i\omega t}$$

Cerchiamo soluzioni della forma

$$x(t) = A e^{i\omega t}$$

per l'integrale particolare del caso non omogeneo

Inoltre per l'omogenea associata abbiamo visto che se ogni
caso, a tempi lunghi, il valore di $x(t \rightarrow \infty) \rightarrow 0$ e quindi
trannevamo questo termine.

$$\dot{x}(t) = A i \omega e^{i\omega t} = i \omega x$$

$$\ddot{x}(t) = -A \omega^2 e^{i\omega t} = -\omega^2 x$$

e sostituendo si ottiene

$$(-m\omega^2 + 2i\beta\omega + \kappa)A e^{i\omega t} = F e^{i\omega t}$$

$$x(t) = A e^{i\omega t} = \frac{F}{-m\omega^2 + 2i\beta\omega + \kappa} e^{i\omega t} = \frac{F}{Z} e^{i\omega t}$$

impedenza $Z = -m\omega^2 + 2i\beta\omega + \kappa$

$$\operatorname{Re}\{Z\} = \kappa - m\omega^2$$

$$\operatorname{Im}\{Z\} = \beta\omega$$

$$|Z| = \sqrt{(\kappa - m\omega^2)^2 + \beta^2\omega^2}$$

$$\text{e la fase di } Z \text{ è } \varphi = \operatorname{arctg} \left(\frac{\beta\omega}{\kappa - m\omega^2} \right)$$

La soluzione è quindi:

$$\frac{F}{|Z|} e^{i(\omega t - \varphi)} = \frac{F}{\sqrt{(\kappa - m\omega^2)^2 + \beta^2\omega^2}} e^{i(\omega t - \varphi)}$$

$$x = |Z| e^{i(\omega t - \varphi)}$$

Le cui parti reali (componente in fase con la forza applicata) è

$$x(t) = \frac{F}{\sqrt{(\kappa - m\omega^2)^2 + \beta^2\omega^2}} \cos(\omega t - \varphi)$$

Soluzione \rightarrow eq. del moto che si instaura in risposta alla perturbazione.

$$\text{Ponendo } \omega_0^2 = \kappa/m$$

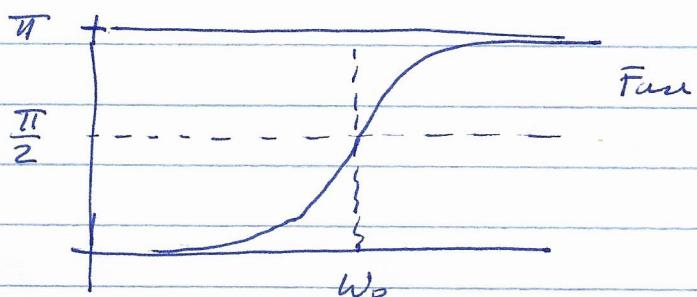
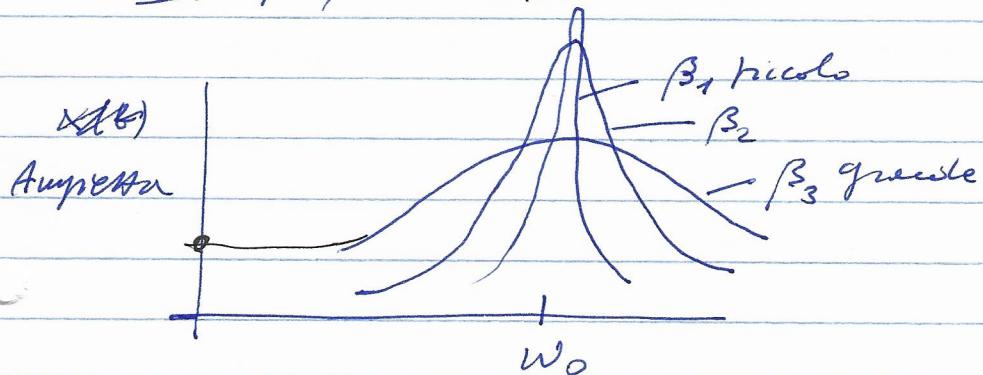
$$x(t) = \frac{F}{m} \frac{1}{\sqrt{(\omega_0^2 - \omega^2)^2 + \beta^2 \frac{\omega^2}{m^2}}} \cos(\omega t - \varphi)$$

Si può così analizzare l'ampiezza e la fase del moto in risposta ad una perturbazione

L'ampiezza di $x(t)$ è minima per $\omega \approx \omega_0$
e il sistema è in risonanza.

Il suo valore massimo è circa $x_{\max} \approx \frac{F}{B\omega_0}$

N.B.: per $\beta \rightarrow 0$ $x_{\max} \rightarrow \infty$!



La risposta di un sistema di questi tipi è apprezzabile
solo se la sua frequenza caratteristica è simile
a quella della forza esterna, e cioè vicino alla
risonanza.

∴ è strumenti di misura
orecchio etc.

Oscillation Force

(a)

$$m\ddot{x} + \beta\dot{x} + kx = f(t)$$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}$$

$$x(t) = A \cos(\omega t) + B \sin(\omega t)$$

$$\dot{x}(t) = -A\omega \sin(\omega t) + B\omega \cos(\omega t)$$

$$\ddot{x}(t) = -A\omega^2 \cos(\omega t) - B\omega^2 \sin(\omega t)$$

$$F(t) = F \cos(\omega t)$$

$$-A m \omega^2 \cos(\omega t) - B m \omega^2 \sin(\omega t) = A \beta \omega \sin(\omega t) + B \beta \omega \cos(\omega t) + A k \cos(\omega t) + B k \sin(\omega t) = F \cos(\omega t)$$

$$\cos(\omega t) \left[-A m \omega^2 + \cancel{B \beta \omega} + A k \right] = F \cos(\omega t)$$

$$\sin(\omega t) \left[-B m \omega^2 - A \beta \omega + B k \right] = 0$$

$$F = -A m \omega^2 + \cancel{B \beta \omega} + A k$$

$$-B m \omega^2 - A \beta \omega + B k = 0$$

$$B(-m\omega^2 + k) = A\beta\omega$$

$$B = \frac{A\beta\omega}{(-m\omega^2 + k)} \quad \checkmark$$

$$F = -A m \omega^2 + \frac{A \beta^2 \omega^2}{(-m\omega^2 + k)} + \cancel{\frac{A \beta k \omega}{(-m\omega^2 + k)}} \neq Ak$$

$$F = \cancel{-\frac{A m \omega^2 (-m\omega^2 + k)}{m}} + \cancel{\frac{A \beta^2 \omega^2}{(-m\omega^2 + k)}} + \cancel{\frac{A \beta k \omega}{(-m\omega^2 + k)}} \quad A$$

$$A = F - \frac{(-m\omega^2 + k)}{m} = \frac{-m^2 \omega^4 - A m \omega^2 + \beta^2 \omega^2 + \beta k \omega}{m}$$

$$= \frac{(-\omega^2 - \omega_0^2)}{-m\omega^4 + k\omega^2 + \frac{\beta^2 \omega^2}{m} + \frac{\beta k \omega}{m}}$$

(b)

$$k = m \omega_0^2$$

$$F = -Am\omega^2 + \frac{A\beta^2\omega^2}{(-m\omega^2+k)} + Ak$$

$$F(-m\omega^2+k) = A(-m\omega^2+k)(-m\omega^2) + A\beta^2\omega^2 + Ak(-m\omega^2+k)$$

$$F(m\omega^2-k) = A(-m^2\omega^4 + m^2k\omega^2) + A\beta^2\omega^2 + Akm\omega^2 - Ak^2$$

$$A = \frac{m(\omega^2 - k/m)}{-m^2\omega^4 + m^2\omega_0^2\omega^2 - \underline{\beta^2\omega^2} + m^2\omega_0^2\omega^2 - \cancel{m^2\omega_0^4}}$$

check:

$$m^2(\omega^2 - \omega_0^2)^2 + \underline{\beta^2\omega^2}$$

$$\begin{aligned} m^2(\omega^4 + \omega_0^4 - 2\omega_0^2\omega^2) &= \\ &= m^2\omega_0^4 + m^2\omega_0^4 - 2m^2\omega_0^2\omega^2 \end{aligned}$$

$$\boxed{x(t) = -\frac{(\omega^2 - \omega_0^2)Fm}{m^2(\omega^2 - \omega_0^2)^2 + \beta^2\omega^2} \cos(\omega t) + \frac{\omega\beta F}{m^2(\omega^2 - \omega_0^2)^2 + \beta^2\omega^2} \sin(\omega t)}$$

Ricordiamoci che $A \cos(\omega b) + B \sin(\omega t) = R \cos(\omega t - \phi)$

$$R = \sqrt{A^2 + B^2} \quad \tan \phi = B/A$$

$$NB: \cos(\arctg x) = \frac{1}{\sqrt{1+x^2}}$$

$$\boxed{x(t) = \frac{F}{\sqrt{m^2(\omega^2 - \omega_0^2)^2 + \beta^2\omega^2}} \cos(\omega t - \phi)}$$

