

## Vlastní kmitání oscilátoru

### Kmitavý pohyb

Kmitání – periodický děj – zařízení koná opakovaně stejný pohyb a periodicky se vrací do určitého stavu.

oscilátor ... zařízení, které může volně kmitat (závaží na pružině, kyvadlo)

kmit... periodicky se opakující část kmit. pohybu

$T$  ... perioda (doba kmitu)

$f$  ... frekvence (počet kmitů za 1s)

jednoduchý kmitavý pohyb = harmonický pohyb – jeho časový diagram je sinusoida

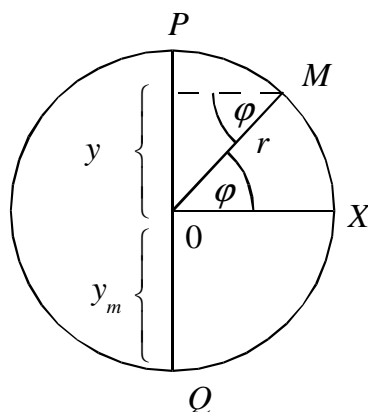
### Kinematika kmitavého pohybu

Na pružinu zavěsíme závaží → pružina se vlivem tíhy závaží protáhne → rovnovážná poloha ( $\vec{F}_p = -\vec{F}_g$ ) → do těžiště závaží umístíme počátek vztažné soust. → souřadnice  $x$ ,  $z$  nulové, souřadnice  $y$  = okamžitá výchylka

$y_m$  ... maximální výchylka = amplituda výchylky

Závaží na pružině a rovnoměrný pohyb po kružnici ... analogie ⇒ najdeme vztah pro okamžitou výchylku kmitavého pohybu jako funkci času.

Hmotný bod  $M$  se pohybuje po kružnici stálou úhlovou rychlostí  $\omega$ . Promítneme-li pohyb bodu  $M$  do úsečky  $PQ$  (tj. promítnutí rotující úsečky  $OM$  do úsečky  $PQ$ ), je zřejmé, že bod  $M$  koná v tomto průmětu kmitavý pohyb. Vidíme tedy, jak rovnoměrný pohyb hmotného bodu po kružnici souvisí s kmitavým pohybem.



Z obrázku dostaneme:  $\frac{y}{r} = \sin \varphi$

$$y = y_m \sin \varphi$$

$\varphi$  ... tzv. fáze harmonicky proměnné veličiny

$$\varphi = \omega \cdot t \quad \omega = \frac{2\pi}{T} = 2\pi f \quad \dots \text{úhlová frekvence kmitavého pohybu}$$

okamžitá výchylka jednoduchého kmitavého pohybu:

$$y = y_m \sin \omega t$$

Jednoduchý kmitavý pohyb: periodický, přímočarý, nerovnoměrný, okamžitá výchylka se mění s časem podle fce sinus... jde o tzv. harmonické kmitání

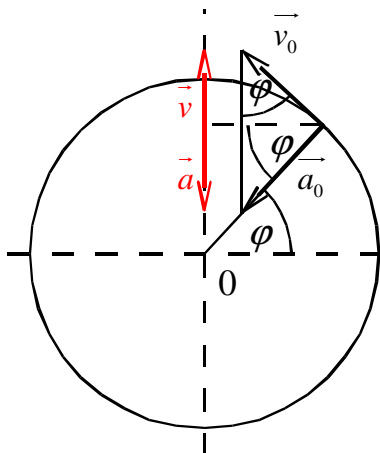
### Rychlost a zrychlení kmitavého pohybu

Odvodíme z RP po kružnici.

$\vec{v}_0$  ...vektor rychlosti RP po kružnici, má směr tečny k trajektorii

$v_0 = \omega \cdot r$  velikost rychlosti RP po kružnici

$\vec{v}$  ... průmět  $\vec{v}_0$  do osy y



Z obrázku plyne:

$$\frac{v}{v_0} = \cos \varphi$$

$$v = v_0 \cos \varphi$$

$$v = \omega \cdot y_m \cos \omega t \quad \dots \text{ rychlost kmit. pohybu}$$

max. rychlost ... při rovn. poloze ( $\varphi = 0$ )

min. rychlost ... ve výchylkách amplitud

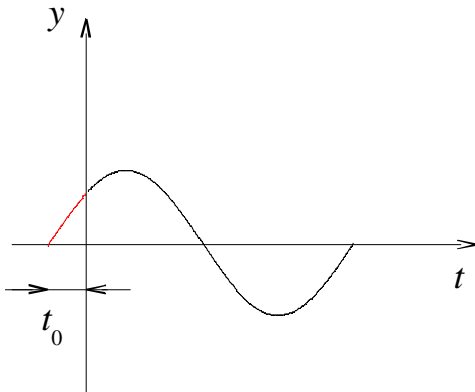
$$\frac{a}{a_0} = \sin \varphi \Rightarrow a = a_0 \sin \varphi \quad a_0 = \omega^2 r$$

$$a = -\omega^2 y_m \sin \omega t \quad \dots \text{ zrychlení kmit. pohybu}$$

$$a = -\omega^2 y$$

Zrychlení kmitavého pohybu je přímo úměrné okamžité výchylce a v každém okamžiku má opačný směr.

## Fáze kmitavého pohybu



oscilátor prošel rovnovážnou polohou před počátečním okamžikem (začátkem měření) o dobu  $t_0$  dříve

rovnice okamžité výchylky tedy bude:

$$y = y_m \sin \omega(t + t_0) = y_m \sin(\omega t + \omega t_0)$$

$$\Rightarrow \boxed{y = y_m \sin(\omega t + \varphi)}$$

$\varphi$  ... počáteční fáze (fázová konstanta), určuje hodnotu veličiny harmon. kmitání v počátečním okamžiku ( $t = 0$  s)

fázový rozdíl  $\Delta\varphi$  veličin kmitavého pohybu = rozdíl jejich poč. fází, mají-li obě veličiny stejnou frekvenci

$\Delta\varphi = 2k\pi$  ... veličiny mají stejnou fázi

$\Delta\varphi = (2k + 1)\pi$  ... veličiny mají opačnou fázi

## Fázorový diagram

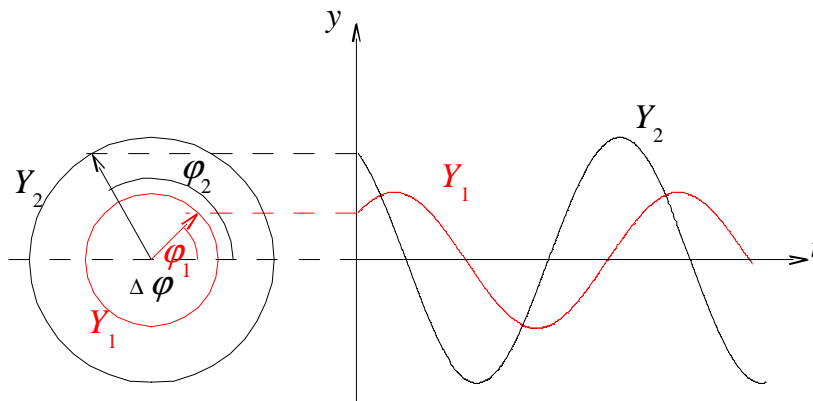
Graficky znázorňuje kmitavý děj

... využívá souvislosti kmit. pohybu a pohybu po kružnici

Fázory ... smyšlené rotující vektory (nepředstavují skutečnou veličinu kmitavého děje, viz úsečka  $OM$  v obrázku v části kinematika kmitavého pohybu – souvislost RP po kružnici a kmitavého pohybu)

Fázorový diagram je vhodný k určení fázového rozdílu (pro děje se stejnou úhlovou frekvencí).

Fázorový diagram veličin reprezentovaných fázory  $Y_1$  a  $Y_2$ , časový diagram a vyjádření jejich fázového rozdílu:



## Složené kmitání

Princip superpozice: Koná-li těleso najednou více pohybů, je výsledná poloha tělesa stejná, jako kdyby pohyby konalo za sebou v libovolném pořadí.

Složené kmitání: hmotný bod koná více harmonických pohybů téhož směru

Nejjednodušší je skládání izochronních kmitání (v přímce a se stejnou úhl. frekvencí).

Skládáme v časovém diagramu: sečteme popř. odečteme úsečky odpovídající hodnotám okamžitých výchylek v jednotlivých časových okamžicích s přihlédnutím ke znaménku výchylky

Ve fázorovém diagramu: výsledný fázor najdeme vektorovým složením fázorů složek

$$\text{Amplituda max.} \quad \dots \quad \Delta\varphi = 2k\pi$$

$$y_m = y_{m_1} + y_{m_2}$$

$$\text{Amplituda min.} \quad \dots \quad \Delta\varphi = (2k+1)\pi$$

$$y_m = |y_{m_1} - y_{m_2}|$$

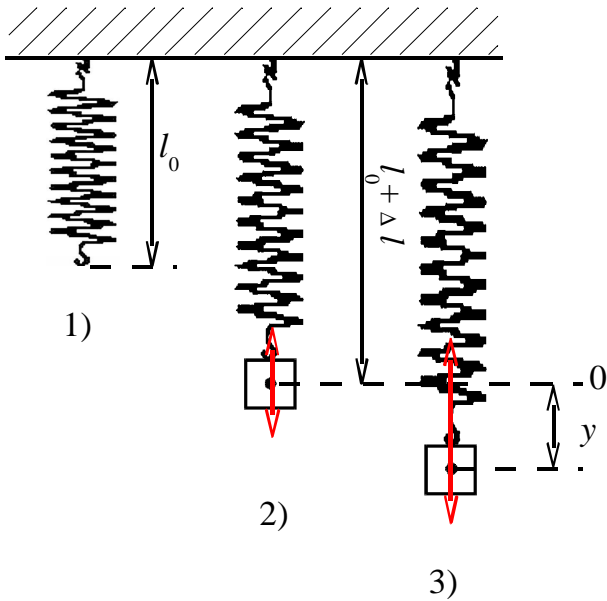
Izochronní kmitání se při stejné počáteční fázi složením zesiluje a při opačné zeslabuje. Výsledné kmitání je opět izochronní.

Pro neizochronní kmity nevzniká harmonické kmitání.

Pro případ blízkých frekvencí

$$\omega_1 \rightarrow \omega_2 \quad \dots \quad \text{vznikají rázy}$$

Dynamika kmitavého pohybu



2)  $F_p = F_G$   
 $k \cdot \Delta l = mg$   
 ... rovnovážná poloha závaží  $l_0 + \Delta l$

3)  $F_p > F_G$  ... vychýlení závaží z rovn. polohy  
 proměnlivá výsledná síla půs. na oscilátor:  $F = F_G - F_p$

$k$  ... tuhost pružiny

celková síla působící na oscilátor při okamžité výchylce:

$$F = mg - k(\Delta l + y) = mg - k\Delta l - ky \Rightarrow$$

$F = -ky$   $\bar{F}$  míří neustále do rovnovážné polohy a její velikost je úměrná okamžité výchylce

$$\Rightarrow ma = -ky$$

$$a = -\frac{k}{m}y \quad a = -\omega_0^2 y$$

$\omega_0^2 = \frac{k}{m}$   $\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}$  ... úhlová frekvence vlastního kmitání oscilátoru, závislost jen na parametrech oscilátoru

$$\omega_0 = 2\pi f_0 = \frac{2\pi}{T_0}$$

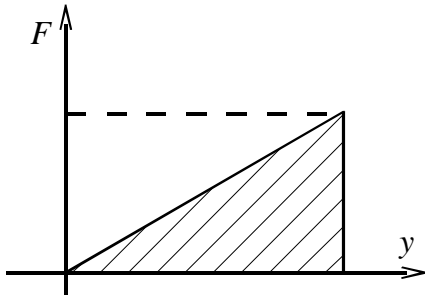
$$T_0 = \frac{2\pi}{\omega_0}$$

$$T_0 = 2\pi\sqrt{\frac{m}{k}}$$

$$f_0 = \frac{1}{2\pi}\sqrt{\frac{k}{m}}$$

### Přeměny energie v mechanickém oscilátoru

Při uvádění oscilátoru do kmit. pohybu musíme oscilátor vychýlit z rovnovážné polohy, při tom musíme působit silou, která se postupně zvětšuje  $F = k \cdot y$  (viz obrázek ↓)



Vykonáme práci:  $W = \frac{1}{2}Fy = \frac{1}{2}ky^2$

tj.  $W = E_p$  ... má maximum při amplitudě výchylky

při přechodu oscilátoru do rovnov. polohy klesá  $E_p$  a roste  $E_k$  ( $E_k$  v rovn. pol. =  $E_p$  při amplitudě výchylky)

Celková mechanická energie oscilátoru je konstantní. V reálu je každé kmitání tlumené a tedy se mechanická energie oscilátoru mění na jiné formy energie.

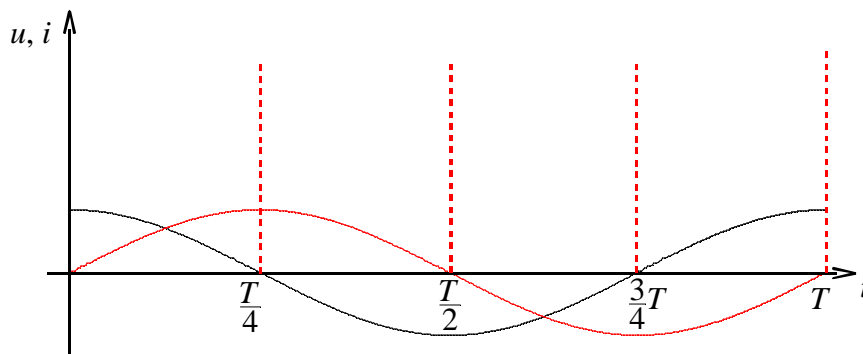
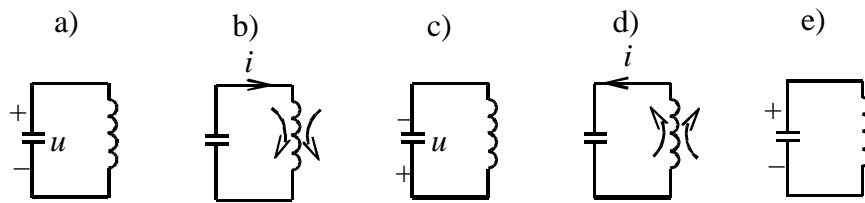
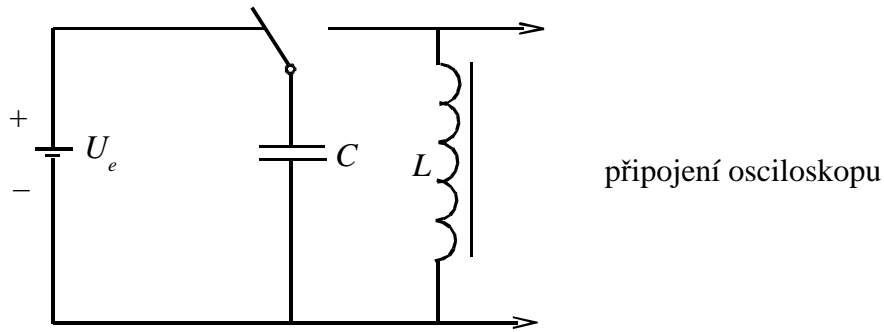
### Elektromagnetický oscilátor

LC obvod ... přeměna el. energie kondenzátoru v energii mgn. pole cívky a naopak

energie el. pole kondenzátoru:  $E_e = \frac{1}{2}Q \cdot U$   $Q = C \cdot U \Rightarrow E_e = \frac{1}{2} \frac{Q^2}{C}$

energie magnetického pole cívky:  $E_m = \frac{1}{2}LI^2$

K nabitému  $C$  připojíme  $L \rightarrow$  elmg. kmitání (harmonické změny  $U, I$  v obvodu).  
Vlastní kmitání obvodu pozorujeme osciloskopem



- a) kondenzátor nabitý, obvodem proud neprochází.
- b) Kondenzátor se vybíjí, napětí na něm klesá na nulu, obvodem prochází max. proud, max. hodnota energie mgn. pole cívky.
- c) Při klesání proudu se indukuje na cívce napětí podle Lenz. pravidla (proud stejného směru) → nabití kondenzátoru.
- d), e) Stejně děje pouze opačně.

- kmitání je vždy tlumené (odpor vodičů, hlavně odpor vinutí cívky)

- fázový posun mezi  $u$  a  $i$  je  $\frac{T}{4} \left( \frac{\pi}{2} \text{ rad} \right)$

**Analogie mezi oscilátory**

$$E_p = \frac{1}{2} Fy = \frac{1}{2} ky^2$$

$$E_e = \frac{1}{2} uq = \frac{1}{2} \frac{q^2}{C}$$

$$E_k = \frac{1}{2} mv^2$$

$$E_m = \frac{1}{2} Li^2$$

| Mechanický oscilátor                     | Elektromagnetický oscilátor     |
|--|---------------------------------|
| $y$                                      | $q$                             |
| $v$                                      | $i$                             |
| $E_p$                                    | $E_e$                           |
| $E_k$                                    | $E_m$                           |
| $F$                                      | $u$                             |
| $m$                                      | $L$                             |
| $k = \frac{F}{y}$                        | $\frac{1}{C} = \frac{u}{q}$     |
| $T_0 = 2\pi\sqrt{\frac{m}{k}}$           | $T_0 = 2\pi\sqrt{LC}$           |
| $f_0 = \frac{1}{2\pi}\sqrt{\frac{k}{m}}$ | $f_0 = \frac{1}{2\pi\sqrt{LC}}$ |

$$q = Q_m \cdot \cos \omega t$$

$$u = U_m \cdot \cos \omega t$$

$$i = I_m \cdot \sin \omega t$$

$Q_m$  amplituda náboje

$U_m$  amplituda napětí

$I_m$  amplituda proudu