

Poznámka 3: Pouze volně doplňuje řešení příklad, lze
ji nahradiť znalostí některých vztahů
z přednášky.

Pohybová rovnice tlumeného oscilátoru (rovnice (15)) má
partikulární řešení ve tvaru

$$\varphi(t) = c \cdot e^{\alpha \cdot t} \quad (35)$$

kde c je integrační konstanta a α je kořenem tzv. charakteristické
rovnice, která vznikne dosazením tohoto řešení do diferenciální
rovnice (rovnice (15))

$$\cancel{c \cdot \alpha} \cdot \cancel{e^{\alpha \cdot t}} = -2b \cdot \cancel{c} \cdot \cancel{\alpha} \cdot \cancel{e^{\alpha \cdot t}} - \omega_0^2 \cdot \cancel{c} \cdot \cancel{e^{\alpha \cdot t}}, \quad (36)$$

$$\alpha^2 + 2b \cdot \alpha + \omega_0^2 = 0. \quad (37)$$

Řešení této charakteristické rovnice jsou dvě a to ve tvaru

$$\alpha_{1,2} = -b \pm \sqrt{b^2 - \omega_0^2}. \quad (38)$$

Existují tak dvě partikulární řešení a obecné řešení pohybové rovnice tlumeneho oscilátoru bude mít tvar

$$y(t) = c_1 \cdot e^{\alpha_1 \cdot t} + c_2 \cdot e^{\alpha_2 \cdot t} \quad (39)$$

O konkrétní podobě tohoto matematického výrazu rozhodne velikost veličin b a ω_0 . Zde se budeme zabývat pouze případem malého tlumení pro které platí $b < \omega_0$. Za této podmínky

je pod odmocninou v rovnici (38) záporné číslo a oba kořeny charakteristické rovnice jsou komplexní čísla

$$\alpha_{1,2} = -b \pm i \sqrt{\omega_0^2 - b^2} \quad (40)$$

Pomocí substituce

$$\omega = \sqrt{\omega_0^2 - b^2} \quad \text{se dostane z}$$

rovnice (40) vztah

$$\alpha_{1,2} = -b \pm i \omega \quad (41)$$

a po dosazení do obecného řešení se získá

$$y(t) = c_1 \cdot e^{(-b+i\omega)t} + c_2 \cdot e^{(-b-i\omega)t} \quad (42)$$

$$y(t) = e^{-b \cdot t} \cdot (c_1 \cdot e^{i\omega t} + c_2 \cdot e^{-i\omega t}) \quad (43)$$

Vhodnou volbou integračních konstant c_1, c_2 lze výraz v závorce upravit. Pokud se zvolí substituce

$$c_1 = \frac{1}{2} (d_2 - i \cdot d_1),$$

$$c_2 = \frac{1}{2} (d_2 + i \cdot d_1),$$

pak se dostává

$$\varphi(t) = e^{-b \cdot t} \cdot \left[\frac{1}{2} (d_2 - i d_1) \cdot e^{i \omega t} + \frac{1}{2} (d_2 + i d_1) \cdot e^{-i \omega t} \right], \quad (44)$$

a podle Eulerova vztahu ($e^{i \alpha} = \cos \alpha + i \sin \alpha$) se také dostává

$$\varphi(t) = e^{-b \cdot t} \cdot \frac{1}{2} \cdot \left[(d_2 - i d_1) \cdot (\cos(\omega t) + i \sin(\omega t)) + (d_2 + i d_1) \cdot (\cos(-\omega t) + i \sin(-\omega t)) \right], \quad (45)$$

$\underbrace{\cos(-\omega t)}_{= \cos(\omega t)} \quad \underbrace{i \sin(-\omega t)}_{= -\sin(\omega t)}$

$$\varphi(t) = e^{-b \cdot t} \cdot \frac{1}{2} \cdot \left[d_2 \cdot \cos(\omega t) + i d_2 \cdot \sin(\omega t) - i d_1 \cdot \cos(\omega t) - i^2 \cdot d_1 \cdot \sin(\omega t) + d_2 \cdot \cos(\omega t) - i d_2 \cdot \sin(\omega t) + i d_1 \cdot \cos(\omega t) - i^2 \cdot d_1 \cdot \sin(\omega t) \right], \quad (46)$$

$$\varphi(t) = e^{-b \cdot t} \cdot \frac{1}{2} \cdot \left[2 \cdot d_2 \cdot \cos(\omega t) + 2 \cdot d_1 \cdot \sin(\omega t) \right], \quad (47)$$

$$\varphi(t) = e^{-b \cdot t} \cdot (d_1 \cdot \sin(\omega t) + d_2 \cdot \cos(\omega t)). \quad (48)$$

Další vhodnou substitucí integračních konstant d_1, d_2 za integrační

konstanty A_0, φ ($d_1 = A_0 \cdot \cos \varphi, d_2 = A_0 \cdot \sin \varphi$)

(již použitou v příkladu 10) se rovnice (48) upraví do tvaru

$$\varphi(t) = A_0 \cdot e^{-b \cdot t} \cdot \sin(\omega t + \varphi) \quad (49)$$

Z této rovnice vyplývá, že výraz $\omega = \sqrt{\omega_0^2 - b^2}$ použitý jako

substituce v rovnici (40) má význam úhlové frekvence tlumených kmitů a platí $\omega < \omega_0$. Při malém tlumení se kmitání nazývá kvaziharmonické, které má stálou frekvenci ω , ale časově proměnnou amplitudu tlumených kmitů $A(t)$, která klesá časem dle vztahu

$$A(t) = A_0 \cdot e^{-b \cdot t} \quad (50)$$

kde A_0 je amplituda kmitů v čase $t = 0$.

I pro tlumený oscilátor (tyradlo) se využívá veličina T , která má význam periody kmitů (avšak amplituda klesá, tj. průběh kmitání se nikdy neopakuje) jejíž velikost plyne z rovnice (49), neboť perioda funkce sin je 2π

$$\omega \cdot T = 2\pi \quad (51)$$

$$T = \frac{2\pi}{\omega} \quad (52)$$