

Φθίνουσα ταλάντωση

Σύντομη θεωρία

Έστω ταλαντωτής μάζας m , σταθεράς επαναφοράς D , στον οποίο ασκείται δύναμη αντίστασης της μορφής $\vec{F}_{αντ} = -b\vec{v}$ (όπου \vec{v} η ταχύτητα). Η εφαρμογή του 2^{ου} νόμου του Νεύτωνα οδηγεί στη διαφορική εξίσωση,

$$m \frac{d^2x}{dt^2} + b \frac{dx}{dt} + Dx = 0$$

ή θέτοντας $\frac{b}{2m} = \Lambda$ και $\frac{D}{m} = \omega_0^2$

$$\boxed{\frac{d^2x}{dt^2} + 2\Lambda \frac{dx}{dt} + \omega_0^2 x = 0 \quad x = x(t)}$$

Η (1) είναι γραμμική ομογενής Δ.Ε. δεύτερης τάξης με σταθερούς συντελεστές. Από τη σχετική θεωρία προκύπτει η γενική λύση:

$$\boxed{x = e^{-\Lambda t} \left(C_1 e^{\sqrt{\Lambda^2 - \omega_0^2} t} + C_2 e^{-\sqrt{\Lambda^2 - \omega_0^2} t} \right)} \quad \text{για } \Lambda \neq \omega_0$$

και

$$\boxed{x = (C_3 + C_4 t) e^{-\Lambda t}} \quad \text{για } \Lambda = \omega_0$$

Οι σταθερές C_1, C_2, C_3 και C_4 προσδιορίζονται από τις αρχικές συνθήκες.

Έστω $x(0) = x_0$ και $v(0) = v_0$.

Για $\Lambda \neq \omega_0$ έχουμε το σύστημα:

$$\begin{aligned} C_1 + C_2 &= x_0 \\ -\Lambda(C_1 + C_2) + \sqrt{\Lambda^2 - \omega_0^2} (C_1 - C_2) &= v_0 \end{aligned}$$

από το οποίο προκύπτει,

$$C_1 = \frac{(\sqrt{\Lambda^2 - \omega_0^2} + \Lambda)x_0 + v_0}{2\sqrt{\Lambda^2 - \omega_0^2}} \quad \text{και} \quad C_2 = \frac{(\sqrt{\Lambda^2 - \omega_0^2} - \Lambda)x_0 - v_0}{2\sqrt{\Lambda^2 - \omega_0^2}}$$

ενώ για $\Lambda = \omega_0$ έχουμε:

$$C_3 = x_0 \quad \text{και} \quad C_4 = \Lambda x_0 + v_0$$

Συνοψίζοντας η γενική λύση είναι:

$$x = \begin{cases} e^{-\Lambda t} \left[\frac{(\sqrt{\Lambda^2 - \omega_0^2} + \Lambda)x_0 + v_0}{2\sqrt{\Lambda^2 - \omega_0^2}} e^{\sqrt{\Lambda^2 - \omega_0^2} t} + \frac{(\sqrt{\Lambda^2 - \omega_0^2} - \Lambda)x_0 - v_0}{2\sqrt{\Lambda^2 - \omega_0^2}} e^{-\sqrt{\Lambda^2 - \omega_0^2} t} \right] & \Lambda \neq \omega_0 \\ e^{-\Lambda t} [x_0 + (\Lambda x_0 + v_0)t] & \Lambda = \omega_0 \end{cases}$$

Στην περίπτωση όπου $\Lambda = \omega_0$ (κρίσιμη απόσβεση) το σύστημα επανέρχεται και ηρεμεί στη θέση ισορροπίας στον ελάχιστο χρόνο.

Όταν $\Lambda \neq \omega_0$ διακρίνουμε τις εξής περιπτώσεις:

- $\Lambda < \omega_0$ (ασθενής απόσβεση).

Στην περίπτωση αυτή θα έχουμε $\sqrt{\Lambda^2 - \omega_0^2} = i\omega$ όπου $\omega = \sqrt{\omega_0^2 - \Lambda^2}$ και λαμβάνοντας υπόψη την σχέση $e^{i\omega t} = \cos \omega t + i \sin \omega t$ αντικαθιστούμε στην γενική λύση και βρίσκουμε

$$x = e^{-\Lambda t} \left(x_0 \cos \omega t + \frac{\Lambda x_0 + v_0}{\omega} \sin \omega t \right)$$

Η τελευταία σχέση δηλώνει ταλαντωτική συμπεριφορά με γωνιακή συχνότητα $\omega = \sqrt{\omega_0^2 - \Lambda^2}$, και με μειούμενο πλάτος λόγω του παράγοντα $e^{-\Lambda t}$.

Παρατήρηση: Για $v_0 = 0$ και $\Lambda \ll \omega_0$ έχουμε με πολύ καλή προσέγγιση τη σχέση,

$$x = x_0 e^{-\Lambda t} \cos \omega t$$

η οποία συνήθως χρησιμοποιείται σ' αυτή την περίπτωση.

- $\Lambda > \omega_0$ (ισχυρή απόσβεση).

Στην περίπτωση αυτή έχουμε απεριοδική κίνηση και ο ταλαντωτής μετά την διέγερση επιστρέφει αργά στη θέση ισορροπίας του.

Σπύρος Χόρτης, Φυσικός
Λευκάδα