

Φύσικος α.α.τ - Κρίσιμη απόσβεση

Σετώ: $m \cdot \ddot{x} \stackrel{B'NN}{=} \sum F = -s\dot{x} - r\dot{v}$ άρεσ Hookle (α.α.τ.)

Συλ: $m \frac{d^2x}{dt^2} + r \frac{dx}{dt} + sx = 0 \quad ①$ αδιαστατές μήκαρθιτς
→ απλότεροιν
εφιαλέσεων

Γέτω: $\beta \equiv \frac{r}{2m}, \gamma \equiv \frac{4ms}{r^2}, \tau \equiv \beta t \quad ②$

Διά: $\ddot{x} + 2\dot{x} + \gamma x = 0 \quad ③$ ο πλου $\ddot{x} \equiv \frac{d^2x}{dt^2}, \dot{x} \equiv \frac{dx}{dt} \equiv \dot{x}$

α) Κρίσιμη απόσβεση $\Leftrightarrow \gamma = 1 \Leftrightarrow \frac{s}{m} = \left(\frac{r}{2m}\right)^2$

$y \equiv \dot{x} + x$

$\gamma = 1 \stackrel{③}{\Rightarrow} \ddot{x} + 2\dot{x} + x = 0 \Rightarrow \ddot{x} + \dot{x} + \dot{x} + x = 0 \Rightarrow (\ddot{x} + x) + (\dot{x} + x) = 0 \Rightarrow$

$\Rightarrow i\dot{y} + y = 0 \Rightarrow \frac{dy}{dt} = -y \Rightarrow \frac{dy}{y} = -dt \Rightarrow \ln|y| = d(-t) \Rightarrow$

$\Rightarrow \ln|y| = -t + C \Rightarrow |y| = e^{C-t} \Rightarrow y = \pm e^{C-t} \Rightarrow$
y συνεχής

$\Rightarrow y = A e^{-t} \Rightarrow x + \dot{x} = A e^{-t} \Rightarrow e^t x + e^t \dot{x} = A \Rightarrow (x e^t)' = A \Rightarrow$

$\Rightarrow x e^t = A + Bt \Rightarrow \boxed{x = (A + Bt) e^{-t}} \quad ④ \quad \begin{matrix} \text{④} \\ \text{t=0} \end{matrix} \Rightarrow \boxed{A = x(t=0) \equiv x_0} \quad ⑥$

$\triangleright v = \frac{dx}{dt} = \frac{dx}{dt} \frac{dt}{d\tau} \stackrel{②}{=} \beta \cdot (B e^{-\tau} - x) \Rightarrow$

$\Rightarrow \boxed{v = \beta \cdot e^{-\tau} \cdot (B - A - B\tau)} \quad ⑤ \Rightarrow v_0 \equiv v(t=0) = v(\tau=0) = \dots$

$\dots = \beta \cdot (B - A) \Rightarrow \boxed{B = \frac{v_0}{\beta} + x_0} \quad ⑦$

► Πλόγες φορές τις ενώ και τα λαντωτικά από την θέση 160ρρόδιτος; →

→ Όσο x τα t που χανούτοισαν την εφιγωση x(t=0) = 0 ↳

$\Leftrightarrow x(\tau=0) = 0 \quad ④ \quad A + B\tau = 0 \quad \text{&} \quad e^{-\tau} = 0 \quad \begin{matrix} ⑥, ② \\ ⑦ \end{matrix}$

$\Leftrightarrow t = -\frac{x_0}{\beta x_0 + v_0} \quad \text{if } t=+\infty, \quad \text{δηλ. τοδ. 1 φορά}$

ε τη πολύ 2 ⇒
⇒ οχι ΤΑΛΑΝΤΩΣΗ.

$$8) \text{ Υπερκεισιμή απόσβεση: } \gamma < 1 \Leftrightarrow \frac{s}{m} < \frac{\gamma^2}{4m^2}$$

► Δοκιμάζουμε στην ③ ότια λύση της μορφής $x = \alpha \cdot e^{\lambda t} \Rightarrow$
 $\Rightarrow \dot{x} = \alpha \cdot \lambda \cdot e^{\lambda t} \Rightarrow \ddot{x} = \alpha \cdot \lambda^2 \cdot e^{\lambda t} \wedge \text{η } ③ \text{ γίνεται:}$
 $\lambda^2 x + 2\lambda x + \gamma = 0 \Rightarrow x \cdot (\lambda^2 + 2\lambda + \gamma) = 0 \Rightarrow \lambda^2 + 2\lambda + \gamma = 0 \Rightarrow$
 $\Rightarrow \lambda^2 + 2\lambda + 1 = 1 - \gamma > 0 \Rightarrow (\lambda + 1)^2 = 1 - \gamma \Rightarrow \text{ΟΙΚΟΔΟΜΗΣΗ}$
 $\Rightarrow \lambda + 1 = \pm \sqrt{1 - \gamma} \equiv \pm k \left. \begin{array}{l} \lambda_1 = -1 + k \\ \lambda_2 = -1 - k \end{array} \right\} \Rightarrow \left. \begin{array}{l} x_1 = \alpha_1 \cdot e^{-t+k} \\ x_2 = \alpha_2 \cdot e^{-t-k} \end{array} \right\} \Rightarrow$

$$\Rightarrow \text{η } x = x_1 + x_2 = (\alpha_1 e^{kt} + \alpha_2 e^{-kt}) e^{-t} \quad ⑧ \text{ είναι λύση της } ③.$$

► $v = \frac{dx}{dt} = \frac{d}{dt} \frac{dx}{dt} \stackrel{②}{=} \beta \dot{x} \stackrel{⑧}{=} \beta \cdot k \cdot (\alpha_1 e^{kt} - \alpha_2 e^{-kt}) e^{-t} - \beta x \quad ⑨$

► Εδώ $x(t=0) = x_0$ και $v(t=0) = v_0$. Τότε $x(t=0) = x_0$ ή
 και $v(t=0) = v_0$. Άλλα ⑧ $\Rightarrow x_0 = \underline{\alpha_1 + \alpha_2} \quad ⑩$.

$$\text{Έπιστρεψ } ⑩ \Rightarrow v_0 = \beta \cdot k (\alpha_1 - \alpha_2) - \beta x_0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow C \equiv \frac{v_0 + \beta x_0}{\beta k} = \underline{\alpha_1 - \alpha_2} \quad ⑪$$

$$\cosh x = \frac{e^x + e^{-x}}{2}$$

$$\sinh x = \frac{e^x - e^{-x}}{2}$$

► ⑩, ⑪ $\Rightarrow \alpha_1 = \frac{x_0 + C}{2}$ και $\alpha_2 = \frac{x_0 - C}{2} \quad ⑫$

► ⑧ $\stackrel{⑫}{\Rightarrow} x \cdot e^t = \frac{x_0 + C}{2} \cdot e^{kt} + \frac{x_0 - C}{2} \cdot e^{-kt} = x_0 \cosh kt + C \sinh kt$

$$\Rightarrow x = (x_0 \cosh kt + C \sinh kt) e^{-t} \quad ⑬$$

► $v = \beta \dot{x} = \beta k (x_0 \sinh kt + C \cosh kt) e^{-t} - \beta x \quad ⑭$

► Πλούτες φορές πιστεύει ο ταχανιτώντας από την θέση 160ροπότιας:
 Όταν οι λύσεις της εξισώσης $x(t=\infty) = 0 \Leftrightarrow x(t=\infty) = 0$ (ε)

(ε) $x_0 \cosh kt + C \sinh kt = 0 \wedge e^{-t} = 0 \Leftrightarrow$

(ε) $\tanh(kt) = -\frac{x_0}{C} \wedge t \rightarrow \infty$ δηλ. το πλούτο δύο λύσεις \Rightarrow
 \Rightarrow ΟΧΙ ΤΑΛΑΝΤΩΣΗ

8) Үзүүлэгийн хувь таатгалын: $\gamma > 1$ нь $\frac{s}{m} > \left(\frac{r}{2m}\right)^2$.

$$\dots \text{ obvious for simplicity} \dots \Rightarrow \lambda + 1 = \pm \sqrt{1 - \gamma^2} = \pm \sqrt{i^2(\gamma - 1)} = \\ = \pm i\sqrt{\gamma - 1} \equiv \pm ik \Rightarrow \begin{cases} \lambda_1 = -1 + ik \\ \lambda_2 = -1 - ik \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x_1 = \alpha_1 e^{-t} e^{ikx} \\ x_2 = \alpha_2 e^{-t} e^{-ikx} \end{cases} \Rightarrow$$

$$\nabla U = B \cdot \dot{X} = i \cdot \beta \cdot k (\alpha_1 e^{ikc} - \alpha_2 e^{-ikc}) \hat{e}^c - \beta X \quad (16)$$

$$\nabla U = \beta \cdot \dot{X} = i \cdot \beta \cdot k (\alpha_1 e^{ikx} - \alpha_2 e^{-ikx}) \hat{e}^x - \beta x \quad (16)$$

$$\Rightarrow \textcircled{15} \Rightarrow X_0 = \alpha_1 + \alpha_2 \textcircled{17} \quad \frac{k\alpha_1}{2} \quad \textcircled{16} \Rightarrow V_0 = i \beta k (\alpha_1 - \alpha_2) - \beta X_0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \frac{U_0 + \beta X_0}{B_K} = i (\alpha_1 - \alpha_2) \quad (18)$$

$$\left. \begin{array}{l} \alpha_1 = \mu_1 + i\nu_1 \\ \alpha_2 = \mu_2 + i\nu_2 \end{array} \right\} \xrightarrow{\textcircled{17}} \left. \begin{array}{l} x_0 = (\mu_1 + \mu_2) + i(\nu_1 + \nu_2) \\ \frac{U_0 + \beta x_0}{\beta K} = i(\mu_1 - \mu_2) - (\nu_1 - \nu_2) \end{array} \right\} \xrightarrow{\textcircled{18}} \textcircled{19}$$

► Όμως η φυσική επιθετικότητα $x_0 \in \mathbb{R}$ & $y_0 \in \mathbb{R}$ αφανίζεται

$$\textcircled{19} \Rightarrow \begin{cases} v_1 = -v_2 \equiv v \\ \mu_1 = \mu_2 \equiv \mu \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \alpha_1 = \mu + i v \\ \alpha_2 = (\alpha_1)^* = \mu - i v \end{cases} \quad \textcircled{20}$$

$$\triangleright (15) \xrightarrow{20} x = [u \cdot (e^{ik\tau} + \bar{e}^{-ik\tau}) + iv \cdot (\hat{e}^{ik\tau} - \bar{e}^{-ik\tau})] \bar{e}^{-\tau} =$$

$$= [\mu \cdot 2 \cos(kx) + i v \cdot 2 i \sin(kx)] e^{-ct} = 2(\mu \cos kx - v \sin kx) e^{-ct}$$

$$\Rightarrow \text{to } x \text{ einai tis progeis } x = (A \cos kt + B \sin kt) e^{-\tau} \left. \begin{array}{l} \\ \downarrow \\ x = A \cos(k\tau + \phi) \cdot e^{-\tau} \end{array} \right\} \quad \text{2L}$$

$$x = A \sin(kz + \phi) \cdot e^{-ct}$$

Будьди

$$x = (\cos \alpha. \alpha. e.) \cdot \bar{e}$$

όπου A, B, ϕ ολοκληρώθηκες σταθερές.

$$\triangleright E = U + K = \frac{1}{2}sx^2 + \frac{1}{2}mv^2 \stackrel{U \equiv \beta \dot{x}}{\leq} \frac{1}{2}sx^2 + \frac{1}{2}m\beta^2(\dot{x})^2 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \Sigma = \frac{s}{m\beta^2}x^2 + (\dot{x})^2 \Rightarrow \boxed{\Sigma = \gamma x^2 + (\dot{x})^2} \quad (22)$$

$$\text{Ότικω } \Sigma \equiv E: \left(\frac{1}{2}m\beta^2 \right) \boxed{*!}$$

$$\triangleright (22) \Rightarrow \dot{\Sigma} = 2\gamma x\dot{x} + 2\dot{x}\ddot{x} = 2\dot{x} \cdot (\gamma x + \ddot{x}) \Rightarrow$$

$$(3) \Rightarrow \ddot{x} + 2\dot{x} + \gamma x = 0 \Rightarrow \ddot{x} + \gamma x = -2\dot{x}$$

$$\Rightarrow \dot{\Sigma} = -4(\dot{x})^2 \quad (23)$$

$$\triangleright \frac{dE}{dt} \stackrel{*!}{=} \left(\frac{1}{2}m\beta^2 \right) \cdot \beta \cdot \frac{d\Sigma}{dt} = \frac{1}{2}m\beta^3 \cdot \dot{\Sigma} \stackrel{(23)}{=} \frac{1}{2}m\beta^3 \cdot (-4) \cdot (\dot{x})^2 =$$

$$\stackrel{\Sigma = \beta \dot{x}}{=} -2m\beta v^2 \Rightarrow \frac{dE}{dt} = -rv^2 \leq 0 \quad (24)$$

οι πόνες πλούτης

Παρατήρηση: Στις σύγιωσεις (22) και (23) ~~παρατηρούμε~~ μονάδες μέτρησης είναι οι Σ και x . Οι άλλες έχουν ~~παρατηρούμε~~ μονάδες μέτρησης μόνος ή άλλως λέγεται αδιαστάτες μόνος. Οι άλλες δύο πλούτης για και τα δεν έχουν μονάδες μέτρησης. Οι άλλες λέγεται αδιαστάτες. Άρα γεις μέτρησης ή άλλως λέγεται είναι αδιαστάτες.

(22) και (23) εμπλέκεται μόνο μία μονάδα μέτρησης.

Γενικότερα: Όσο λιγότερες μονάδες μέτρησης εφιλούνται γεις σύγιωσεις μου (η λεοπάνια ή στηριγγότερες αδιαστάτες γεις σύγιωσεις μου) τόσο αυτές απλούστερες και τόσο τις εύκολες είναι οι πράξεις που έχω να κάνω.

Ακόμα και θην υπολογιστήν ρωτήστε οι υπολογιστοί διευκόλυνονται καλύτερα την χρήση αδιαστάτων πλούτων. ← ΖΗΜΙΤΙΚΟ!

► Μητρούσα να τιςειώνει το απότελεσμα (24);

Το συγκειώδες έργο των συνιστίων - rV των 2F είναι:

$dW = -rVdx$ (25) όπου dx ή αντίστοιχη διεύθυνση μεταβολής του ταχύτητων.

$$(25) \Rightarrow \frac{dW}{dt} = -r \cdot V \cdot \left(\frac{dx}{dt} \right) = -r \cdot V \cdot \ddot{x} \Rightarrow \boxed{\frac{dW}{dt} = -rV^2} \quad (26)$$

Άρα η απώλεια ενέργειας ανά ίδια διεύθυνση χρόνου λαμβάνεται με τη αντίστοιχη έργο του άφου απόσβεται.

► Ταχετήριση: Στις σκεψίες δίσεις $V=0 \Rightarrow \frac{dE}{dt} = 0$ (27).

Σταθερό της χρονικής συγκίενης t όπου $\frac{dE}{dt} = 0$ δινείται ότι ότις μείζονα, ούτε ελαχίστα ακριβού $\frac{dE}{dt} \leq 0$, διηγείται $E=E(t)$ είναι φιλιόνια συνάρτηση του χρόνου. Η $E(t)$ των γεγονότων είναι Ταχετήρισης οπίστημας με συγκειώνες.

► Άλλο της εναλλακτικές (λασιναρίσεις) διατυπώσεις των x στην (21) επιλέγεται την $x = A \cos(k\tau + \phi) \cdot e^{-rt}$ (28)

$$\begin{aligned} \text{► } (28) &\stackrel{(2)}{\Rightarrow} x = A \cos(k \cdot \beta \cdot t + \phi) \cdot e^{-\frac{rt}{2m}} \Rightarrow \\ &\Rightarrow \boxed{x = \tilde{A} \cos(\tilde{\omega} t + \phi)} \quad (29), \text{ όπου } \tilde{A} = e^{-\frac{rt}{2m}} \quad (30) \end{aligned}$$

$$\text{και } \tilde{\omega} \equiv k\beta = \sqrt{\gamma - 1} \cdot \frac{r}{2m} = \dots = \sqrt{\frac{s}{m} - \left(\frac{r}{2m}\right)^2} \quad \text{η}$$

$$\text{η } \boxed{\tilde{\omega} = \sqrt{\omega_0^2 - \left(\frac{r}{2m}\right)^2}} \quad (31) \quad \text{όπου } \omega_0 \equiv \sqrt{\frac{s}{m}}$$

η γνωστή συχνότητα της α.α.τ. την θα εκτελείστε το σύστημα εξα σεντινέρχεται απόσβετο ($r=0$).

$$\triangleright \textcircled{28} \Rightarrow \dot{x} = -k \cdot A \cdot \sin(kt + \phi) e^{-\beta t} - x \Rightarrow \left(\frac{dx}{dt} = \beta \dot{x} \right)$$

$$\Rightarrow \frac{dx}{dt} = -\beta \cdot A \cdot e^{-\beta t} \cdot [k \sin(\tilde{\omega}t + \phi) + \cos(\tilde{\omega}t + \phi)] \quad \textcircled{32}$$

$$\triangleright \textcircled{32}, \textcircled{25}, \textcircled{22} \Rightarrow E = \underbrace{f[\sin(\tilde{\omega}t + \phi), \cos(\tilde{\omega}t + \phi)]}_{\equiv f(t)} \cdot e^{-2\beta t} \quad \textcircled{33}$$

$$\triangleright \text{Έγω } \tilde{T} \equiv \frac{2\pi}{\tilde{\omega}} \quad \textcircled{34}. \quad \text{Τότε είναι ειρηνεύς ότι}$$

$$\begin{aligned} * \sin(\tilde{\omega}t + \phi) &= \sin[\tilde{\omega}(t + \tilde{T}) + \phi] \quad \textcircled{34} \\ * \cos(-\pi -) &= \cos[\dots] \end{aligned} \quad \boxed{f(t + \tilde{T}) = f(t)} \quad \textcircled{35}$$

$$\triangleright \textcircled{33}, \textcircled{35} \Rightarrow \frac{E(t)}{E(t + \tilde{T})} = \frac{f(t) \cdot e^{-2\beta t}}{f(t + \tilde{T}) \cdot e^{-2\beta t} \cdot e^{-2\beta \tilde{T}}} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \boxed{E(t + \tilde{T}) = E(t) \cdot e^{-2\beta \tilde{T}}} \quad \textcircled{36}$$

$$\triangleright \textcircled{36} \Rightarrow \boxed{E(t + v \cdot \tilde{T}) = E(t) \cdot e^{-v \cdot \frac{t}{m} \cdot \tilde{T}}} \quad \begin{matrix} \text{όπου } v \text{ ωχων} \\ \text{ακίφανος} \end{matrix}$$

Προσοχή!!! Η σχέση $E(t) = E(t=0) \cdot e^{-\beta t}$ που απλύτα
είναι διάφορα αναγνωρίζεται κυρίως είναι η προεγγράφηση.
και είναι χρήσιμη εφόσον $t \gg \tilde{T}$. (Όταν $t \gg \tilde{T}$ είναι
το διαχρονικό ρήσος του t/\tilde{T} είναι ακριβώς, ~~απλά~~
απλά ο t/\tilde{T} μήπερι να γραφείται ως ακίφανος, αλλα
οι $\textcircled{37}$ ή $\textcircled{38}$ ταυτίσουν.)

\triangleright Το ότι η $\textcircled{38}$ δεν είναι ακριβής προβολή αφορά
την της $\textcircled{24}$ ή $\textcircled{32}$.