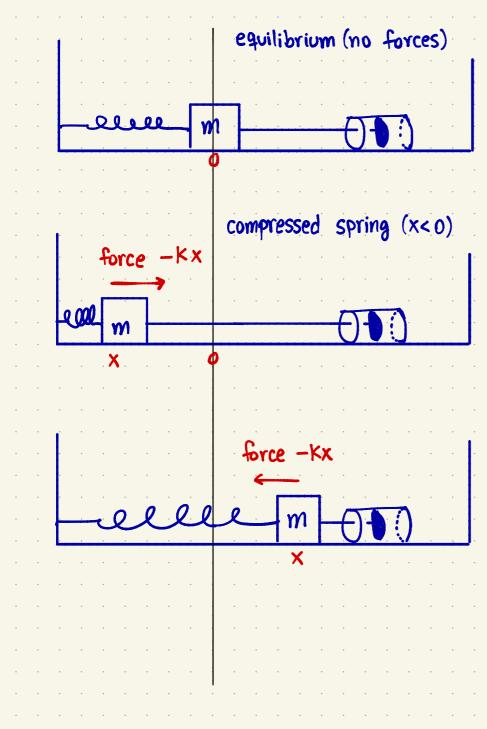
## 3.4 MECHANICAL VIBRATIONS



	ind	1	0 0	- a 2 (c d,	das	shp	ot.	W	her	N. C	disp	lace	ed	fr	roy	N.	eq		oriu			n <b>g</b> 	•
				ne j'										•						+ -	OP	DOS	ies
				on v																•	- 1		
· _	Th	e	dis	pla	cen	nen	t )	x(t	:) [0	ť.	tim	eİt	t] e	Sat	tis	fie	S				•	•	•
•	•	m	×"(	(t)	+(		14	)	łK	×(-	<b>t</b> )	=0	•	•	•	•	•			•	•	•	•
2nc	9 (	ord	er,	lin	ea	r,	hor	no	gen	<b>90</b> V	is y	tiw	h) (	Cor	nst	ar	t	Coe	ffi	cie	ent	5)	•
G	ØA	Ĺ	Fo	R	Toj	DA	ν. <b>Υ:</b> (	210	LSSi-	fy	+	10.1	209	55i l	ble	b	eh	avi	ors	5	<i>f</i> c	•	•
										/													
the	: b	loc	K	and	C	om	put	e	50	me	g	uan	+i-	tie	S	01	F	the	5 V	not	Ti0	n	•
				and am												01	F	the	<b>5 N</b>	not	Γiο	n	•
																	<b>F</b>	the	2 Y 2 Y 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4	not	Γ <b>ΙΟ</b> 	n 1 1 1 1	•
																	<b>F</b>	the		not	τιο 	n	•
																	<b>F</b>			not	τιο 	n	
(per	riod - - - - -		<b>, nd</b>	2. 2. 4. 4. 4. 4. 4. 4. 4. 4. 4. 4. 4. 4. 4.		tude		<b>f</b> .	the		scil	lati	<b>oy :</b>	<b>5)</b> .	•	•	•	· · ·	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	· · · ·	•		
	riod - - -		<b>nd</b>	<b>a</b> .m		tude		<b>f</b>	the		oșci l	lati	<b>oy</b> (	5).		•	•	· · ·	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	· · · ·	•		•
	riod		nd			tude		<b>f</b>	the		<b>Scil</b>	lati		<b>5)</b> .			• • • • • • •	· · ·			· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	• • • • • • •	•
the (per	boir boir boir boir boir boir boir boir							<b>f</b>				lati		<b>5).</b>							· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	• • • • • • • •	•

FIRST CASE: UNDAMPED MOTION (C = 0)			
m x''(t) + K x(t) = 0	· · ·		
Characteristic equation $mr^2 + Kr = 0$			
Roots $r = \pm \sqrt{\frac{k}{m}} i$ .			
$\Rightarrow$ General solution $x(t) = A \cos(\sqrt{E}t) + B \sin(\sqrt{E}t)$ .			
Let $\omega_0 := \sqrt{\frac{k}{m}}$ and call it the frequency. Looking at the graph of some solutions	and	keeping	in mind
that the equation models the block on a spring, we may conjecture the following			
PROPOSITION: For any A, B and wo, there are numbers C>O and a such that			
$A \cos(\omega_{ot}) + B \sin(\omega_{ot}) = C \cos(\omega_{ot} - \alpha)$			
$\alpha/\omega_{o}$			
$\longleftrightarrow$	• • •	• • •	
		• • •	
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·			
$\underline{\alpha} = \underline{\alpha} = $			
$\omega_{o}$			
	• • •		
In fact, $C^2 = A^2 + B^2$ and $\tan \alpha = A/B$ .			

PROOF:							
$(\cdot \cos(\omega \cdot t - \alpha)) = (\cdot \cos(\omega \cdot t) \cos \alpha + C \cdot x)$	$sin(wot)sin \propto$						
= A cos(wot) + B sin (wo	ŧ).						
$\Rightarrow A^2 + B^2 = (C \cdot x \otimes \alpha)^2 + (C \cdot \sin \alpha)^2 = C$					· ·		
PROBLEM: express C and a in terms	of $x(0)$ and $x'(0)$ .			· · ·	· ·	· · ·	
$x(t) = C \cdot \cos(\omega_0 t - \alpha) \Rightarrow x(0) = C$		· · · · · ·					
$x'(t) = -w_0 C \cdot sim(w_0 t - \alpha) \Rightarrow x'(0) = -u$	$u_{o}C \cdot sin(-\alpha) = w_{o}C \cdot sin\alpha$	(11)					
Dividing (II) by (I), we get $\frac{x}{x}$	$\frac{\alpha}{\alpha} = \omega_0 \cdot \tan \alpha \implies \alpha = \alpha \tan \alpha$	$\left(\frac{\chi(0)}{\omega_{o}\chi'(0)}\right)$				· · ·	
	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·				• •	• • •	
Besides, $\omega_{0}^{2} \times (0)^{2} + \times (0)^{2} = \omega_{0}^{2} C^{2} =$	$\Rightarrow C = \sqrt{x(0)^2 + \frac{x'(0)^2}{\omega_0^2}}$						
Besides, $\omega_0^2 \times (0)^2 + \times (0)^2 = \omega_0^2 C^2 =$		· · · · · ·	· · · ·	· · ·	· · ·	· · · ·	· · · · ·
Besides, $\omega_o^2 X(0)^2 + X'(0)^2 = \omega_o^2 C^2 =$ REMARK: the period $\omega_o$ does not depend o			· · · ·	· · · ·	· · ·	   	· · · · ·
		· · · · · ·	· · · ·	· · · ·	· · · · · · · · · · ·	<ul> <li>.</li> <li>.&lt;</li></ul>	· · · · ·
			· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	· · · ·	<ul> <li>.</li> <li>.&lt;</li></ul>	<ul> <li>.</li> <li>.&lt;</li></ul>	.         .         .         .           .         .         .         .           .         .         .         .           .         .         .         .           .         .         .         .           .         .         .         .           .         .         .         .           .         .         .         .           .         .         .         .           .         .         .         .           .         .         .         .           .         .         .         .
REMARK: the period wo does not depend o	n the initial condition!						
	n the initial condition!		· · ·				
REMARK: the period wo does not depend o	n the initial condition!	· · · · · ·	· · · ·	· · ·	· ·	· · · ·	  

SECOND CASE: DAMPED MOTION (C > 0)				· · · · ·				
mx''(t) + cx'(t) + Kx(t) = 0								
Characteristic equation: $mr^{2}+Cr+K=0$								
Roots: $r = \frac{-c \pm \sqrt{c^2 - 4mk}}{2m}$		· · · · ·	· · · · ·	· · · · · ·	· · · · ·			
3 possibilites depending on the sign of ca-	-4m k.	· · · ·	· · · ·	· · · · · ·			· ·	
1st possibility: overdamped (c²>4mk)		· · · ·		· · · · · ·	· · · ·	· · ·	· ·	· · ·
$x(t) = Ae^{r_1t} + Be^{r_2t}$ , where $r_1$ and $r_2$ are t	he roots	s of the	character	istic equat	ion.			
and possibility: critically damped (c <sup>a</sup> =4mk)		· · · ·		· · · · · ·				
Double root $\frac{-c}{2m} = -P$								
$x(t) = (A+Bt)e^{-pt}$								
3rd possibility: underdamped (c2<4mk)	· · ·	· · · · ·	· · · · ·	· · · · · ·	· · · · ·	· · ·		· · ·
Roots $-\frac{c}{2m} \pm \sqrt{\frac{c^2}{4m^2} - \frac{\kappa}{m}} = -\frac{P^2}{1} = i\sqrt{\omega_o^2 - \frac{P^2}{2m}}$	Let	ω <sub>≰</sub> ≔ √ω <sub>0</sub> ².	-P <sup>2</sup> and c	all it circulo	r frequence	 . <b>y.</b>		· · ·
$x(t) = e^{-pt} (A \cos \omega_{e} t + B \sin \omega_{e} t)$	Then	$T_a = \frac{\partial T_a}{\omega_a}$	is called	pseudo-per	iod.		• •	
$= C \cdot e^{-pt} \cos(\omega_* t - \alpha)$		· · · ·						
							• •	
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·								

EXAMPLE: Consider a block of mass m that is attached to a spring suspended vertically. It stretches the spring a distance So. Let K be the spring constant and c be the friction constant lassume friction proportional to velocity). Find an equation for the motion of the block.

	Let y(t)	be the distance from static equilibrium, increasing downwards. At static equilibrium, $mg = KS_0$ , $SO K = \frac{mg}{S_0}$ .
$\mathbf{J}_{0} = \mathbf{J}_{0} + $	y<0 y=0 (static equilibrium)	In general, $my''(t) = mg - K(y(t) + S_0) - Cy'(t)$ $\longrightarrow my'' + Cy' + Ky = 0$
	y>0	The exact same equation as for the horizontal spring.
· · · · · · · · · ·	.       .	.       .
· · · · · · · · · · ·	· · · · · · · · · · · · · · · · · ·	.
· · · · · · · · · · ·	.       .	.       .
	· · · · · · · · · · · · · · · · ·	