Санкт-Петербургский политехнический университет Петра Великого

Институт прикладной математики и механики

**Кафедра «Теоретическая механика»**

**КУРСОВАЯ РАБОТА**

**Исследование свободных и вынужденных колебаний**

**механической системы с двумя степенями свободы**

по дисциплине «Языки программирования»

Выполнил

студент гр.23632/1 Куаге Нжики.Ж.И

Руководитель

ассистент А.Ю. Панченко

«\_\_\_» \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ 2018 г.

Санкт-Петербург

2018

**СОДЕРЖАНИЕ**

|  |  |
| --- | --- |
| Введение. . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . | 3 |
| 1. Исследование свободных колебаний . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . | 4 |
| 1.1. Постановка задачи . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . | 4 |
| 1.2. Решение . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . | 5 |
| 2. Визуализация . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . | 7 |
| Заключение. . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . | 8 |
| Список использованной литературы . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . . | 9 |

**ВВЕДЕНИЕ**

**Колебания** – движения, которые точно или приблизительно повторяются во времени. В технике и в окружающем нас мире часто приходится сталкиваться с такими процессами. Примерами колеблющихся объектов могут служить - маятник часов, струна скрипки или фортепиано, вибрации автомобиля. Колебательные явления различной физической природы подчиняются общим закономерностям. Например, колебания тока в электрической цепи и колебания математического маятника могут описываться одинаковыми уравнениями. Общность колебательных закономерностей позволяет рассматривать колебательные процессы различной природы с единой точки зрения.

Различают различные виды колебаний в зависимости от подчёркиваемых свойств систем с колебательными процессами.

По физической природе:

* Механические (звук, вибрация).
* Электромагнитные (свет, радиоволны, тепловые).
* Смешанного типа — комбинации вышеперечисленных.

**По характеру взаимодействия с окружающей средой:**

• *Свободные (или собственные)* — это колебания в системе под действием внутренних сил после того, как система выведена из состояния равновесия (в реальных условиях свободные колебания всегда затухающие). Простейшими примерами свободных колебаний являются колебания груза, прикреплённого к пружине, или груза, подвешенного на нити.

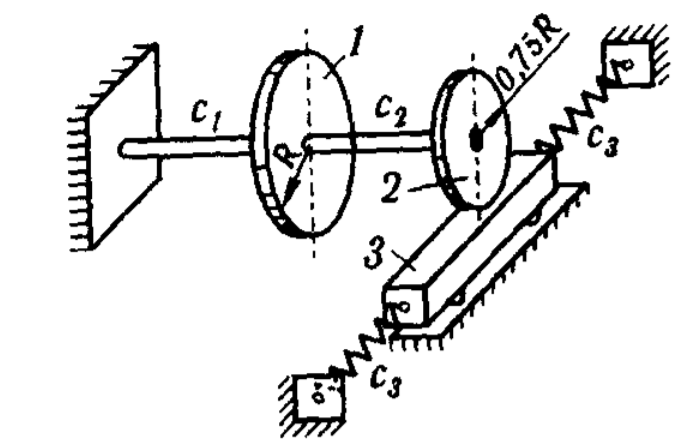
**ПОСТАНОВКА ЗАДАЧИ**

Определить частоты малых свободных колебаний и формы главных колебаний системы с двумя степенями свободы, пренебрегая силами сопротивления, массами пружин и моментами инерции скручиваемых валов.

Рассмотреть колебания этой же системы под действием возмущающего момента,

**ИССЛЕДОВАНИЕ СВОБОДНЫХ КОЛЕБАНИЙ МЕХАНИЧЕСКОЙ СИСТЕМЫ С ДВУМЯ СТЕПЕНЯМИ СВОБОДЫ**

**Схема установки:**



**Данные:**

m1 =30кг; m2 =30кг; m3=30кг; R=0.4 м;

с1=2\*104 Н/рад; c2=1\*104 H/рад; c3=2\*104 H/см;

**Решение:**

За обобщенные координаты примем:

φ 1– угол поворота первого диска.

φ2 – угол поворота второго диска.

Найдем кинетическую и потенциальную энергии системы.

Кинетическая энергия системы состоит из кинетической энергии дисков и балки:

T1=m1R2 12

T2=m2R2 22

T3=m3R2 22

T=m1R2 12 + (m3 + m2)R2 22

Вычислим потенциальную энергию системы, как сумму потенциальной энергии стержней и пружин:

П= П1 + П2 + П3

П1=с1 φ12; П2=с2 (φ2 – φ1)2 ; П3=с3 φ22 ;

П = (с1+с2) φ12 – с2 φ1 φ2 + (с2+с3)φ22

Пишем выражение функции Лагранжа

L = T – П = m1R2 12 + (m3 + m2)R2 22 - (с1+с2) φ12 + с2 φ1 φ2 - (с2+с3) φ22

L= a11 12 + a12 1 2 + a22 22 - c11 φ12 – с12 φ1 φ2 - c22 φ22

a11=m1R2; a12=0; a22=(m3 + m2)R2; c11= с1+с2 ; с12=- с2;

c22= с2+с3;

По сколку наша система консервативная уравнения Лагранжа имеют вид:

( ) - = 0

( ) - = 0

a111 + c111 + c12 2 = 0

a222 + c222 + c12 1 = 0

Решения будем искать в виде 1 = A1 ; 2 =A2

Поставим эти решения в систему получаем СЛАУ с неизвестными A1 и A2

-a11k2A1 + c11 A1 + c12 A2 = 0

-a22k2A2 + c22 A2 + c12 A1 = 0

Определитель этой системы должен равняться нулю

(c11 – a11k2) (c22 – a22k2) – c122 = 0

Получаем 2 значения частота К1=103 (1/с) , К2=153,5(1/с)

Уравнения, определяющие перовое главное колебание примет вид:

𝛗11 =А11 , 𝛗12 =А12

Уравнения, определяющие второе главное колебание примет вид:

𝛗21 =А21 , 𝛗22 =А22

Коэффициенты распределения, соответствующие частотам *k1 , k2* имеют вид:

µ1=(a11k1 2 – c11)/c12=0.45 (рад/м),

µ2=(a11k2 2 – c11)/c12=-2,65 (рад/м)

Общее решение дифференциальных уравнений представляет собой сумму частных решений:

1 = А11 + А12

2 = µ1 А11 + µ2 А12

Значения А11 , А12 , , находятся из начальных условий задачи.

**ВИЗУАЛИЗАЦИЯ**

Делаем визуализацию для одной из зависимостей, рассмотренных в нашей задаче q(t).

Для этого используем языки программирования javascript и HTML(canvas).

**ЗАКЛЮЧЕНИЕ**

JavaScript без труда позволяет визуализировать решение задач теоретической механики, рассматривать результат с различными начальными данными. Главным преимуществом языка является несложный синтаксис, что упрощает реализацию.

**СПИСОК ИСПОЛЬЗОВАННОЙ ЛИТЕРАТУРЫ**

* Яблонский А.А. Сборник задач для курсовых работ по Теоретической Механике
* http://tm.spbstu.ru/%D0%9A%D0%B0%D1%84%D0%B5%D0%B4%D1%80%D0%B0\_%22%D0%A2%D0%B5%D0%BE%D1%80%D0%B5%D1%82%D0%B8%D1%87%D0%B5%D1%81%D0%BA%D0%B0%D1%8F\_%D0%BC%D0%B5%D1%85%D0%B0%D0%BD%D0%B8%D0%BA%D0%B0%22
* Пановко Я.Г. Введение в теорию механических колебаний