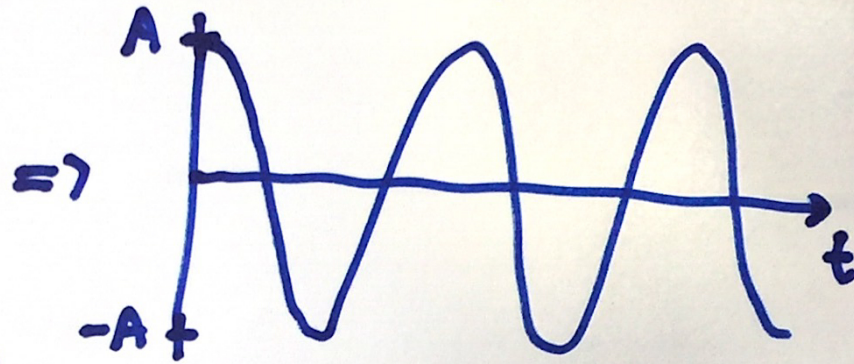


$$x(t) = A \cos(\omega t + \theta)$$



สมการการเคลื่อนที่

$$\frac{d^2 x}{dt^2} + \frac{k}{m} x = 0 \quad \Leftrightarrow \text{ไม่ตรงกับความจริง}$$

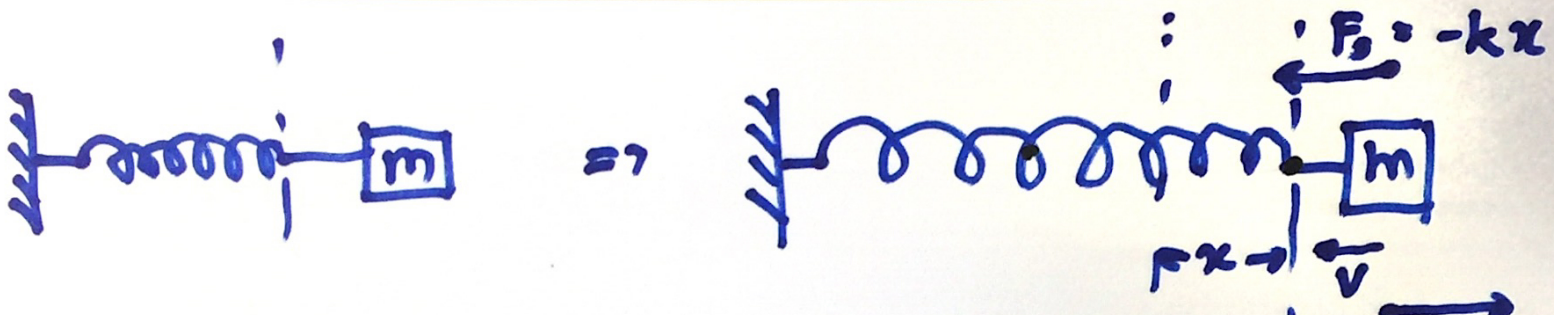
เพิ่มแรงเสียดทาน

แรงเสียดทาน  $F = \underbrace{\mu_k N}_{\text{ค่าคงตัว}} \times X$

โดยทั่วไป แรงเสียดทานไม่คงที่

แรงเสียดทาน น่าจะขึ้นกับความเร็ว  $V$

$$\Rightarrow F_{\text{เสียดทาน}} \propto V \Rightarrow F_{\text{เสียดทาน}} = -bV$$



กฎของ Newton

$$\sum \vec{F} = m\vec{a} = m \frac{d^2x}{dt^2}$$

$$F = -kx - bV = -kx - b \frac{dx}{dt}$$

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

เนื่องจากแรงเสียดทาน

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

$$x(t) = (A(t)) \cos(\omega_1 t + \theta)$$

$$\frac{dx}{dt} = \frac{dA}{dt} \cos(\omega_1 t + \theta) + A(-\omega_1 \sin(\omega_1 t + \theta))$$

$$\begin{aligned} \frac{d^2x}{dt^2} &= \frac{d^2A}{dt^2} \cos(\omega_1 t + \theta) + \frac{dA}{dt} (-\omega_1 \sin(\omega_1 t + \theta)) \\ &+ \frac{dA}{dt} (-\omega_1 \sin(\omega_1 t + \theta)) + A(-\omega_1^2 \cos(\omega_1 t + \theta)) \end{aligned}$$

พิจารณาพจน์ที่มี  $\sin$ .

$$2 \frac{dA}{dt} (-\omega_1 \sin(\omega_1 t + \theta)) + \frac{b}{m} \cdot A (-\omega_1 \sin(\omega_1 t + \theta)) = 0$$

$$2 \frac{dA}{dt} + \frac{b}{m} A = 0$$

$$\frac{dA}{dt} = -\frac{b}{2m} A$$

$$\int \frac{dA}{A} = \int -\frac{b}{2m} dt$$

$$\ln A = -\frac{b}{2m} t + C$$

$$e^{\ln A} = e^{-\frac{b}{2m} t} \cdot e^C \Rightarrow A$$

$$A(t) = A e^{-\frac{b}{2m} t}$$

พิจารณากรณีที่  $\cos$ .

$$\left( \frac{d^2 A}{dt^2} - \omega_1^2 A + \frac{k}{m} A + \frac{b}{m} \cdot \frac{dA}{dt} \right) \cos(\omega_1 t + \theta) = 0$$

$$\Downarrow$$
$$\left( \frac{-b}{2m} \right)^2 A e^{-\frac{b}{2m} t} - \omega_1^2 A e^{-\frac{b}{2m} t} + \omega_0^2 A e^{-\frac{b}{2m} t} + \frac{b}{m} \left( \frac{-b}{2m} \right) A e^{-\frac{b}{2m} t} = 0$$

$$\underbrace{\left( \frac{b}{2m} \right)^2}_{\frac{b^2}{4m^2}} - \omega_1^2 + \omega_0^2 - \frac{b^2}{2m^2} = 0$$

$$\Rightarrow \omega_1^2 = \omega_0^2 - \frac{b^2}{4m^2}$$

$$\omega_1 = \sqrt{\omega_0^2 - \frac{b^2}{4m^2}}$$

ใน

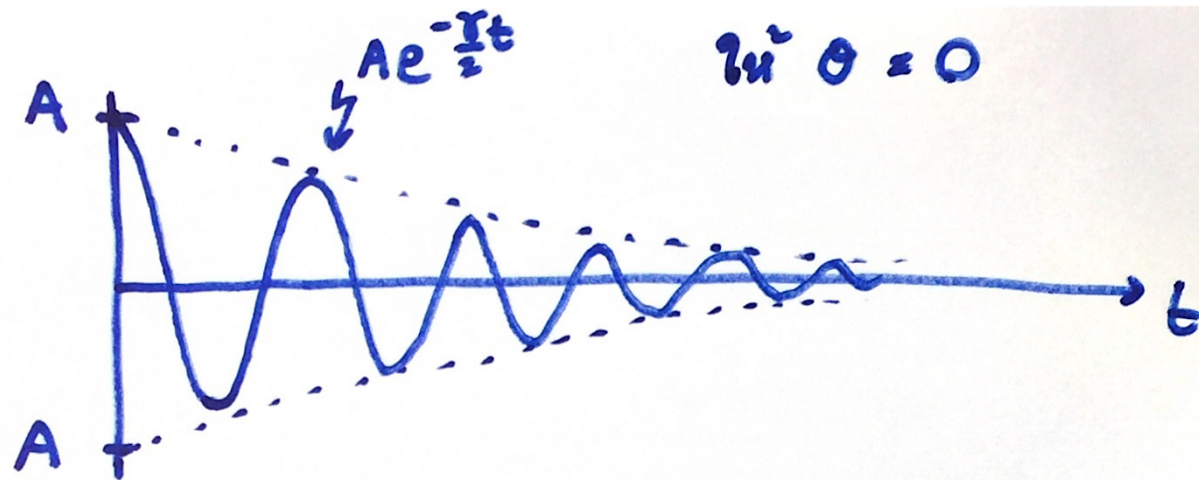
$$\gamma = \frac{b}{m} \quad \omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}$$

$$x(t) = A e^{-\frac{b}{2m}t} \cos(\omega_1 t + \theta) ; \omega_1$$

$$x(t) = A e^{-\frac{\gamma}{2}t} \cos(\omega_1 t + \theta)$$

โดยที่  $\omega_1 = \sqrt{\omega_0^2 - \frac{\gamma^2}{4}}$

Damped oscillation



พลังงานรวม.

$$E_{\text{รวม}} = \frac{1}{2}kA^2 \quad \text{ในกรณีที่ไม่มีแรงเสียดทาน}$$

ในกรณีที่แรงเสียดทานไม่มาก

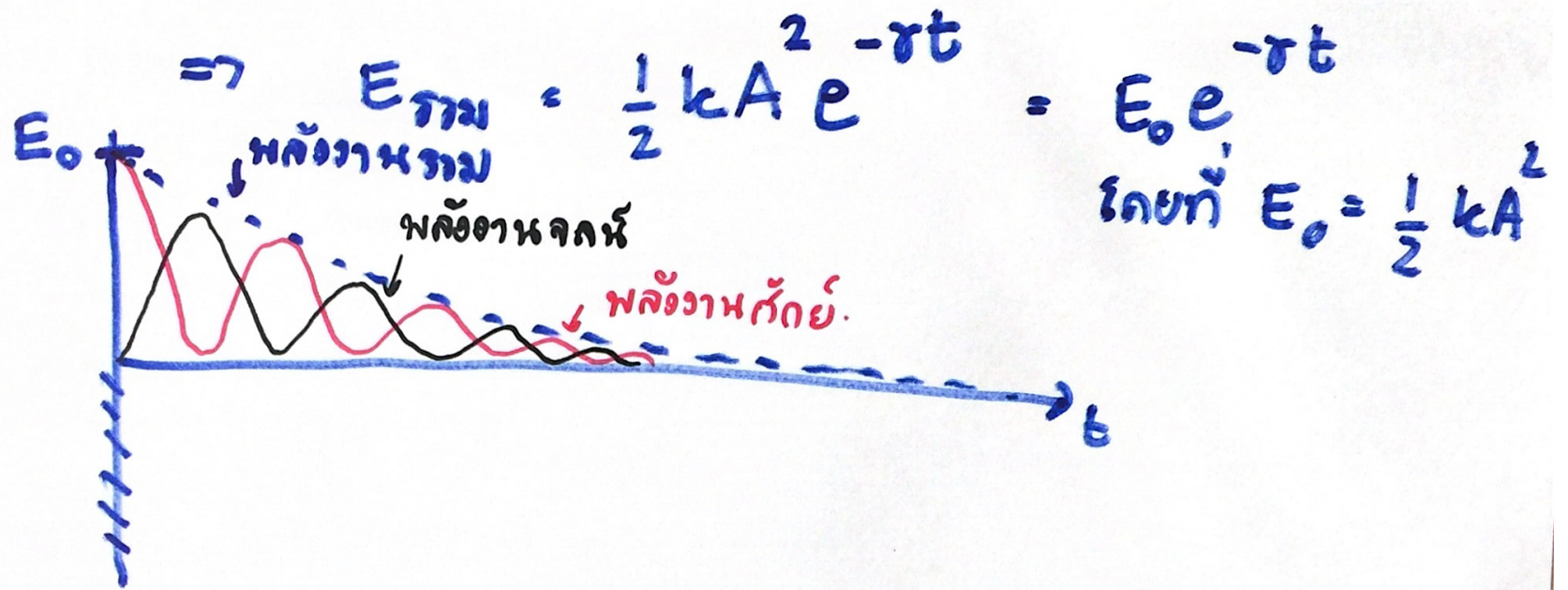
จาก

$$\omega_1 = \sqrt{\omega_0^2 - \left(\frac{\gamma}{2}\right)^2}$$

$$\gamma = \frac{b}{m}$$

$$\Rightarrow \omega_1 \sim \omega_0 \quad \text{หรือ} \quad \omega_0^2 \gg \frac{\gamma^2}{4}$$

$$\Rightarrow A \rightarrow Ae^{-\frac{\gamma}{2}t}$$





## Forced Harmonic Oscillation

$$F(t)$$

$$F = -kx$$



ไม่มีแรงเสียดทาน  $b = 0$

โดยที่  $F_d(t) = F_0 \cos \omega t$  ;  $\omega$  จะมีค่าเท่าไรก็ได้

$$F = ma = m \frac{d^2x}{dt^2}$$

$$\Downarrow$$
$$F_s + F_d = m \frac{d^2x}{dt^2}$$

$$m \frac{d^2x}{dt^2} + kx = F_0 \cos \omega t$$

$$\frac{d^2x}{dt^2} + \frac{k}{m}x = \frac{F_0}{m} \cos \omega t.$$

สมการการเคลื่อนที่

คำตอบ  $x(t) = B \cos \omega t$

หา  $B = ?$

$$- \omega^2 B \cancel{\cos \omega t} + \frac{k}{m} B \cancel{\cos \omega t} = \frac{F_0}{m} \cancel{\cos \omega t}$$

$$(-\omega^2 + \omega_0^2) B = \frac{F_0}{m}$$

$$B = \frac{F_0/m}{(\omega_0^2 - \omega^2)}$$

$\Rightarrow$

$$x(t) = \frac{F_0/m}{(\omega_0^2 - \omega^2)} \cos \omega t.$$

$$x(t) = \frac{F_0/m}{(\omega_0^2 - \omega^2)} \cos \omega t + A \cos(\omega_0 t + \theta) ; \omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}$$

↑  
ความถี่ธรรมชาติ

คำตอบทั่วไป

↓  
เป็นคำตอบของ

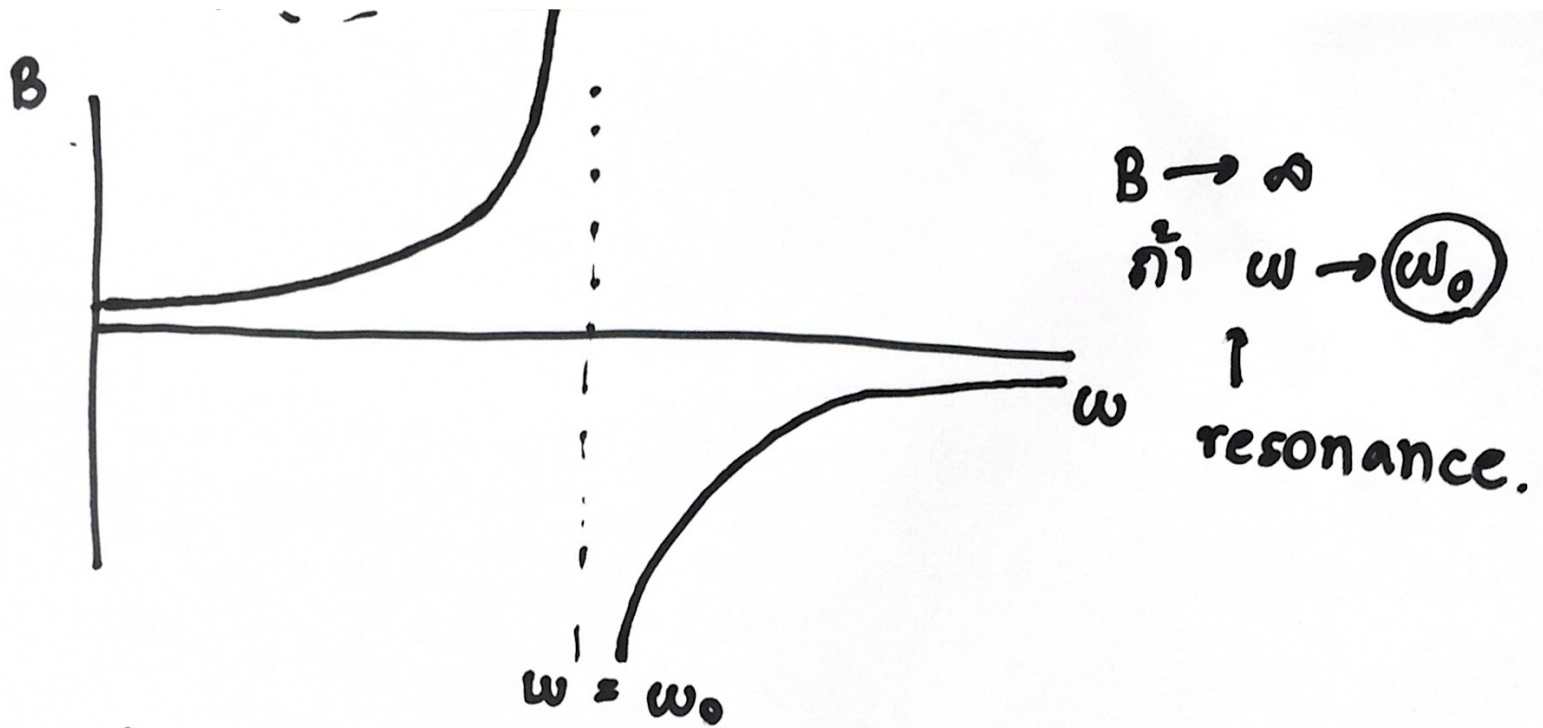
$$\frac{d^2x}{dt^2} + \frac{k}{m}x = 0$$

ถ้ามีแรงเสียดทาน  $A \rightarrow Ae^{-\frac{1}{2}t} \rightarrow 0$  เมื่อ  $t \rightarrow \infty$

$\Rightarrow$  พจน์ที่ 2 จะหายไป ถ้ามีแรงเสียดทาน  
ถ้าไม่มีแรงเสียดทาน ระบบจะสั่นด้วย 2 ความถี่ คือ

$\omega$  กับ  $\omega_0$   
↑  
ใส่เข้าไป

$\omega_0$   
↑  
ความถี่ธรรมชาติ



$\omega^+ \rightarrow \omega_0$   
 $\omega^- \rightarrow \omega_0$   
 $\omega \lesssim \omega_0$   
 $\omega \gtrsim \omega_0$

$B > 0$

$\omega$  น้อยกว่า  $\omega_0$  แต่เข้าใกล้  $\omega_0 \Rightarrow B > 0$   
 " มากกว่า " " "  $\Rightarrow B < 0$

$$F_d = F_0 \cos \omega t$$

$$x(t) = \frac{F_0/m}{\omega_0^2 - \omega^2} \cos \omega t = B \cos \omega t$$

ในกรณีที่  $B > 0 \Rightarrow$  การสั่นมี phase เดียวกันกับแรง

$B < 0 \Rightarrow$  การสั่นมี phase ตรงกันข้ามกับ  
แรง

Result

