



$$\dot{\theta} = \sqrt{-1}$$

Dáno: hmotnost m , moment setrvačnosti I [$\text{kg}\cdot\text{m}^2$], tuhosti k_{1x}, k_{1y} [$\text{N}\cdot\text{m}^{-1}$], rozměry p_1 a x_0, y_0 , budící síla F_0 , úhel α , frekvence budící síly ω , konstanta κ pro tlumení $\mathbf{B} = \kappa \cdot \mathbf{K}$.

Určete:

1. Soustavu pohybových rovnic
2. Soustavu pohybových rovnic v maticovém tvaru
3. Výpočet vlastních frekvencí v maticovém tvaru
4. Výpočet amplitud ustálených vynucených kmitů v maticovém tvaru

Pohybové rovnice:

$$m\ddot{x} + k_{1x}(x + p_3\varphi) + k_{2x}(x - p_4\varphi) = F_0 e^{j\omega t} \cos\alpha$$

$$m\ddot{y} + k_{1y}(y - p_1\varphi) + k_{2y}(y + p_2\varphi) = F_0 e^{j\omega t} \sin\alpha$$

$$I\ddot{\varphi} + k_{1x}(x + p_3\varphi)p_3 - k_{2x}(x - p_4\varphi)p_4 - k_{1y}(y - p_1\varphi)p_1 + k_{2y}(y + p_2\varphi)p_2 = (x_0 F_0 \sin\alpha - y_0 F_0 \cos\alpha) e^{j\omega t}$$

P.r. v mat. tvaru

$$\begin{pmatrix} m & 0 & 0 \\ 0 & m & 0 \\ 0 & 0 & I \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \ddot{x} \\ \ddot{y} \\ \ddot{\varphi} \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} k_{1x} + k_{2x} & 0 & k_{1x}p_3 - k_{2x}p_4 \\ 0 & k_{1y} + k_{2y} & k_{2y}p_2 - k_{1y}p_1 \\ k_{1x}p_3 - k_{2x}p_4 & k_{2y}p_2 - k_{1y}p_1 & k_{1x}p_3^2 + k_{2x}p_4^2 + k_{1y}p_1^2 + k_{2y}p_2^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ \varphi \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} F_0 \cos\alpha \\ F_0 \sin\alpha \\ x_0 F_0 \sin\alpha - y_0 F_0 \cos\alpha \end{pmatrix} e^{j\omega t}$$

$$\mathbf{M} \cdot \ddot{\mathbf{q}} + \mathbf{K} \cdot \mathbf{q} = \mathbf{f}_0 e^{j\omega t}$$

VI. frekv: $\mathbf{M} \cdot \dot{\mathbf{q}} + \mathbf{K} \cdot \mathbf{q} = 0$ ($\mathbf{B} = 0, \mathbf{f}_0 = 0$)
 $\mathbf{q} = \mathbf{q}_0 e^{j\omega t} \quad \dot{\mathbf{q}} = -\Omega^2 \mathbf{q} \quad (-\Omega^2 \mathbf{M} + \mathbf{K}) \mathbf{q} = 0 \Leftrightarrow \underbrace{|\mathbf{K} - \Omega^2 \mathbf{M}|}_D = 0$

Ampl.: $\mathbf{M} \dot{\mathbf{q}} + \kappa \cdot \mathbf{K} \dot{\mathbf{q}} + \mathbf{K} \mathbf{q} = \mathbf{f}_0 e^{j\omega t}$
 $\tilde{\mathbf{q}} = \tilde{\mathbf{q}}_0 e^{j\omega t} \quad \dot{\mathbf{q}} = i\omega \tilde{\mathbf{q}}_0 e^{j\omega t} \quad \tilde{\mathbf{q}} = -\omega^2 \tilde{\mathbf{q}}_0 e^{j\omega t}$

$$-\omega^2 \mathbf{M} \tilde{\mathbf{q}}_0 + \mathbf{K} \tilde{\mathbf{q}}_0 + i\omega \mathbf{B} \tilde{\mathbf{q}}_0 = \mathbf{f}_0$$

$$\tilde{\mathbf{q}}_0 = (\mathbf{K} - \omega^2 \mathbf{M} + i\omega \mathbf{B})^{-1} \cdot \mathbf{f}_0$$

