



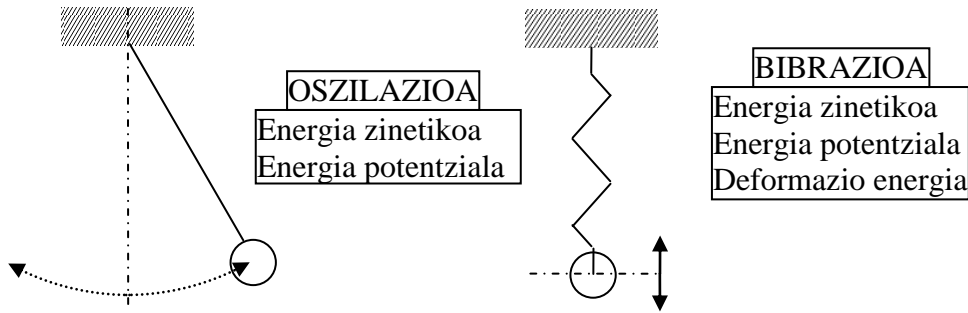
8. GAIA.

BIBRAZIOEN TEORIA

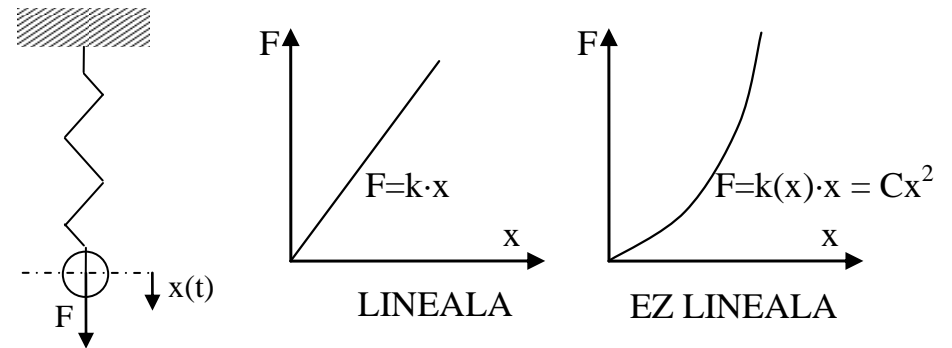
Neftalí Carbajal de la Red

- 1.- SARRERA
- 2.- ASKATASUN MAILA BAKARREKO BIBRAZIO ASKEAK
- 3.- ASKATASUN MAILA BAKARREKO BIBRAZIO BEHARTUAK
- 4.- ASKATASUN MAILA BIKO BIBRAZIOAK
- 5.- PROBLEMAK
- 6.- BIBLIOGRAFIA

OSZILAZIOA ETA BIBRAZIOA

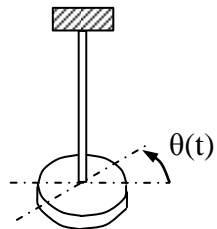


SISTEMA LINEALA – EZ LINEALA

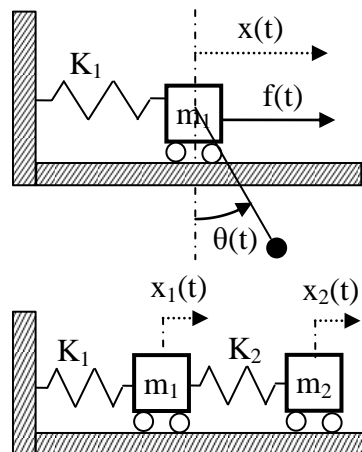


ASKATASUN MAILA KOPURUA

ASKATASUN MAILA BAKARRA

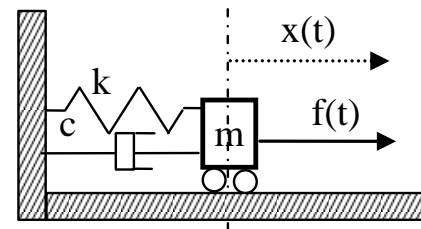


ASKATASUN MAILA BI



ASKATASUN MAILA BAKARREKO SISTEMA

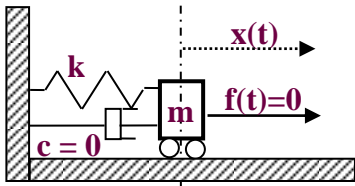
$$\sum F_x = 0 \longrightarrow \boxed{m\ddot{x} + c\dot{x} + kx = f(t)}$$



$$\left\{ \begin{array}{l} f(t) = 0 \text{ ASKEAK} \\ f(t) \neq 0 \text{ BEHARTUAK} \end{array} \right.$$

MOTELDU GABEKO BIBRAZIO ASKEAK

2.1. MOTELDU GABEKO BIBRAZIO ASKEAK



{	HIGIDURAKO EKUAZIOA	$m\ddot{x} + kx = 0$	HASIERAKO BALDINTZAK	$x(0) = x_0$
	EMAITZA	$x = Ce^{st}$		$\dot{x}(0) = \dot{x}_0$
	EKUAZIO KARAKTERISTIKOA	$ms^2 + k = 0$	MAIZTASUN NATURALA	$\omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$

$s = \pm i\omega$

(1) $x(t) = C_1 e^{i\omega t} + C_2 e^{-i\omega t}$

(2) $x(t) = A \cos \omega t + B \sin \omega t$

(3) $x(t) = X \cos(\omega t - \theta)$

$A = C_1 + C_2$
 $B = i(C_1 - C_2)$

$A = X \cos \theta$
 $B = X \sin \theta$

$x(0) = x_0 \rightarrow \begin{cases} A = x_0 \\ B = \frac{\dot{x}_0}{\omega} \end{cases}$

$X = \sqrt{A^2 + B^2} = \sqrt{x_0^2 + \left(\frac{\dot{x}_0}{\omega}\right)^2}$
 $\theta = \arctg\left(\frac{B}{A}\right) = \arctg\left(\frac{\dot{x}_0}{\omega x_0}\right)$

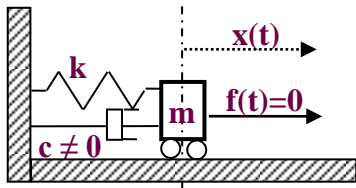
$x(t) = x_0 \cos \omega t + \frac{\dot{x}_0}{\omega} \sin \omega t$

$x(t) = \sqrt{x_0^2 + \left(\frac{\dot{x}_0}{\omega}\right)^2} \cos \left[\omega t - \arctg\left(\frac{\dot{x}_0}{\omega x_0}\right) \right]$



MOTELDUTAKO BIBRAZIO ASKEAK

2.2. MOTELDUTAKO BIBRAZIO ASKEAK



HIGIDURAKO EKUAZIOA $m\ddot{x} + c\dot{x} + kx = 0$

EMAITZA $x = Ce^{st}$

EKUAZIO KARAKTERISTIKOA $ms^2 + cs + k = 0$

HASIERAKO BALDINTZAK

$$\begin{cases} x(0) = x_0 \\ \dot{x}(0) = \dot{x}_0 \end{cases}$$

MOTELGARRITASUN ERLATIBOA

$$\xi = \frac{c}{c} = \frac{c}{2m\omega}$$

$$s_{1,2} = \frac{-c}{2m} \pm \sqrt{\left(\frac{c}{2m}\right)^2 - \left(\frac{k}{m}\right)}$$

$c > \bar{c}$ MOTELGARRITASUN GAINKRITIKOA

$c = \bar{c} = 2m\omega$ MOTELGARRITASUN KRITIKOA

$c < \bar{c}$ MOTELGARRITASUN AZPIKRITIKOA

$$x(t) = e^{-\xi\omega t} \left[C_1 e^{\omega t \sqrt{\xi^2 - 1}} + C_2 e^{-\omega t \sqrt{\xi^2 - 1}} \right]$$

$$x(t) = e^{-\omega t} \left[x_0 + t \dot{x}_0 + x_0 \omega \right]$$

$$x(t) = e^{-\xi\omega t} \left[x_0 \cos \omega_D t + \left(\frac{\dot{x}_0 + \xi\omega x_0}{\omega_D} \right) \sin \omega_D t \right]$$

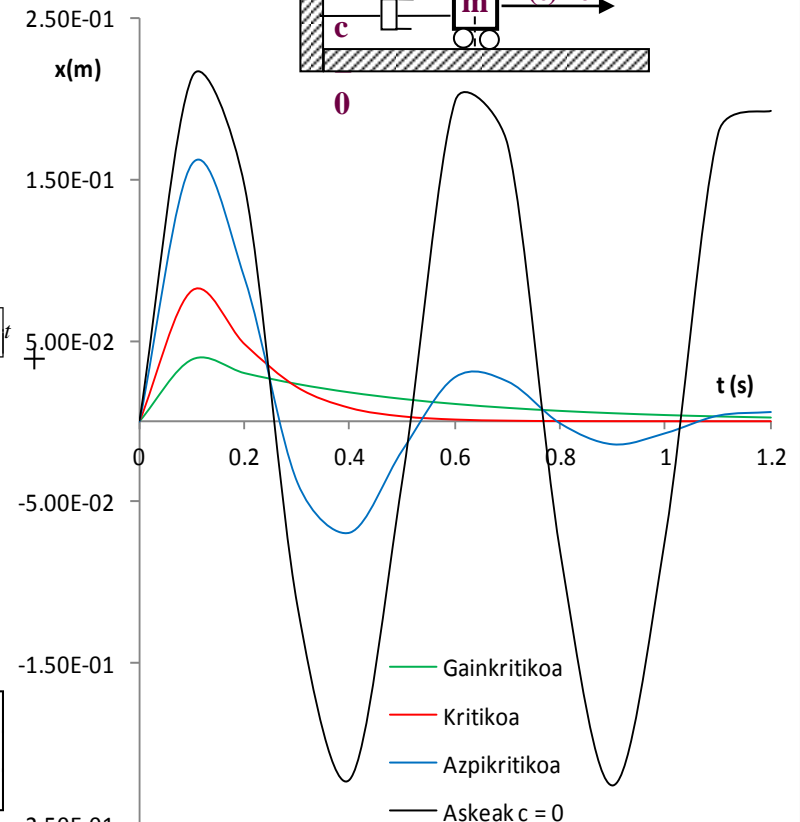
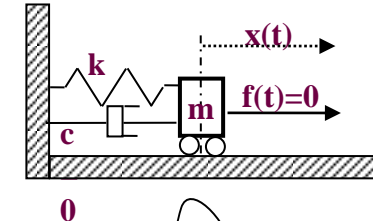
$$\begin{cases} C_1 = x_0 \left(\frac{\xi}{2\sqrt{\xi^2 - 1}} + \frac{1}{2} \right) + \dot{x}_0 \left(\frac{1}{2\omega\sqrt{\xi^2 - 1}} \right) \\ C_2 = x_0 \left(\frac{-\xi}{2\sqrt{\xi^2 - 1}} + \frac{1}{2} \right) + \dot{x}_0 \left(\frac{-1}{2\omega\sqrt{\xi^2 - 1}} \right) \end{cases}$$

MAIZTASUN MOTELDUA $\omega_D = \omega\sqrt{1 - \xi^2}$

$$X = \sqrt{x_0^2 + \left(\frac{\dot{x}_0 + \xi\omega x_0}{\omega_D} \right)^2} \quad \theta = \arctg \left(\frac{\dot{x}_0 + \xi\omega x_0}{x_0 \omega_D} \right)$$



IRUDIKAPEN GRAFIKOA



$$\xi = 0$$

$$\begin{cases} x(t) = x_0 \cos \omega t + \frac{\dot{x}_0}{\omega} \sin \omega t \\ x(t) = \sqrt{x_0^2 + \left(\frac{\dot{x}_0}{\omega}\right)^2} \cos \left[\omega t - \arctg \left(\frac{\dot{x}_0}{\omega x_0} \right) \right] \end{cases}$$

MOTELGARRITASUN
GAINKRITIKOA

$$\xi = 2,5$$

$$\begin{cases} x(t) = \left[x_0 \left(\frac{\xi}{2\sqrt{\xi^2 - 1}} + \frac{1}{2} \right) + \dot{x}_0 \left(\frac{1}{2\omega\sqrt{\xi^2 - 1}} \right) \right] e^{[-\xi\omega + \omega\sqrt{\xi^2 - 1}]t} \\ + \left[x_0 \left(\frac{-\xi}{2\sqrt{\xi^2 - 1}} + \frac{1}{2} \right) + \dot{x}_0 \left(\frac{-1}{2\omega\sqrt{\xi^2 - 1}} \right) \right] e^{[-\xi\omega - \omega\sqrt{\xi^2 - 1}]t} \end{cases}$$

MOTELGARRITASUN
KRITIKOA

$$\xi = 1$$

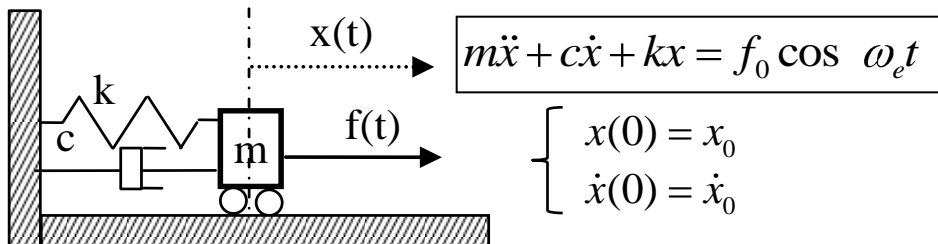
$$x(t) = e^{-\omega t} [x_0 + t \dot{x}_0 + x_0 \omega t^2]$$

MOTELGARRITASUN
AZPIKRITIKOA

$$\xi = 0,25$$

$$\begin{cases} x(t) = e^{-\xi\omega t} \left[x_0 \cos \omega_D t + \left(\frac{\dot{x}_0 + \xi\omega x_0}{\omega_D} \right) \sin \omega_D t \right] \\ x(t) = e^{-\xi\omega t} \sqrt{x_0^2 + \left(\frac{\dot{x}_0 + \xi\omega x_0}{\omega_D} \right)^2} \cos \left(\omega_D t - \arctg \frac{\dot{x}_0 + \xi\omega x_0}{\omega_D x_0} \right) \end{cases}$$

INDAR HARMONIKOAK ERAGINDAKO BIBRAZIO BEHARTUAK



$$m\ddot{x} + c\dot{x} + kx = f_0 \cos \omega_e t$$

$$\begin{cases} x(0) = x_0 \\ \dot{x}(0) = \dot{x}_0 \end{cases}$$

$$x_h = e^{-\xi\omega t} A \cos \omega_D t + B \sin \omega_D t$$

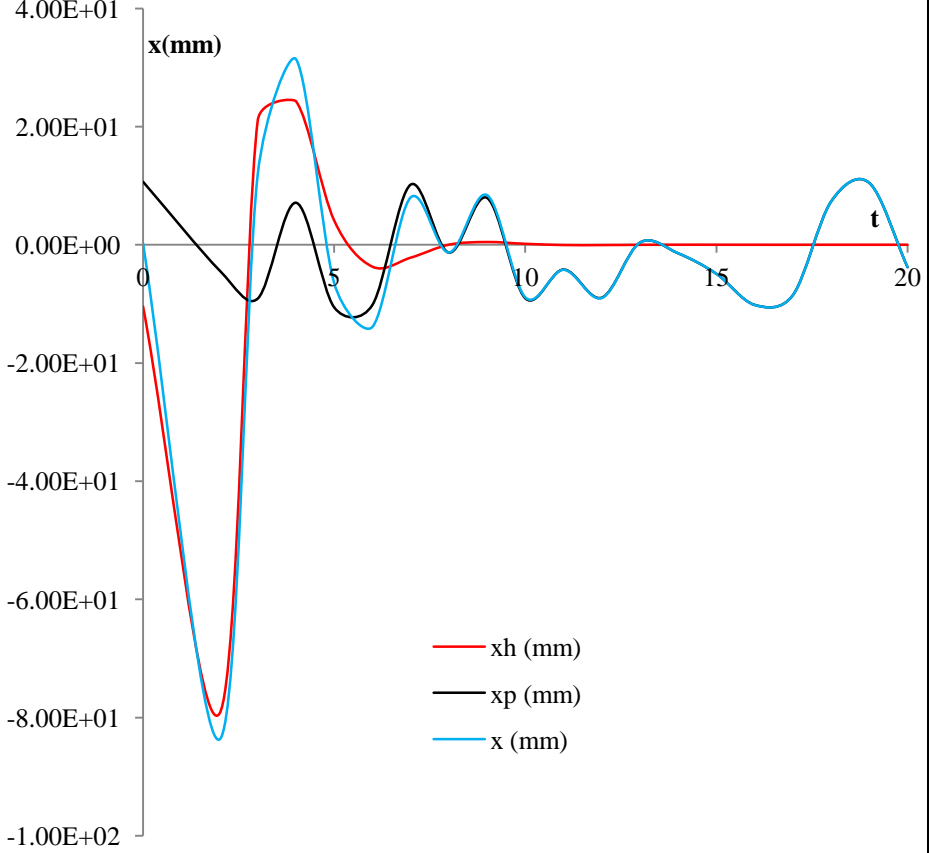
$$\begin{cases} A = x_0 - X_{est} D \cos \varphi \\ B = \frac{\dot{x}_0 + \xi\omega x_0 - X_{est} D \left[\frac{\xi\omega \cos \varphi + \omega_e \sin \varphi}{\omega_D} \right]}{\omega_D} \end{cases}$$

$$x_p(t) = X_{est} D \cos \omega_e t - \varphi$$

$$X_{est} = \frac{f_0}{k} \quad \text{tg } \varphi = \frac{2\xi\beta}{1-\beta^2}$$

$$D = \frac{1}{\sqrt{1-\beta^2}^2 + 2\beta\xi^2} \quad \beta = \frac{\omega_e}{\omega} \quad \xi = \frac{c}{2m\omega}$$

$$x(t) = x_h + x_p \longrightarrow x(t) = e^{-\xi\omega t} A \cos \omega_D t + B \sin \omega_D t + X_{est} D \cos \omega_e t - \varphi$$

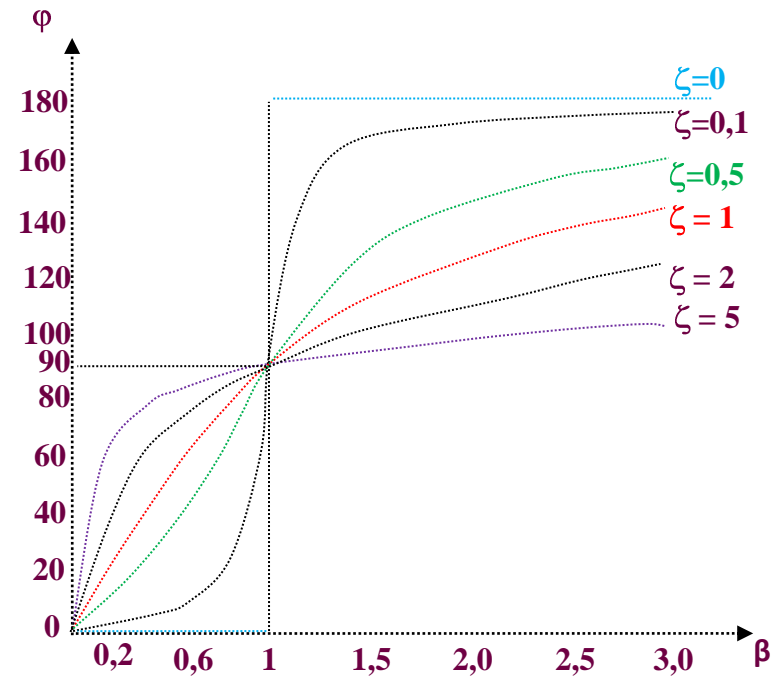
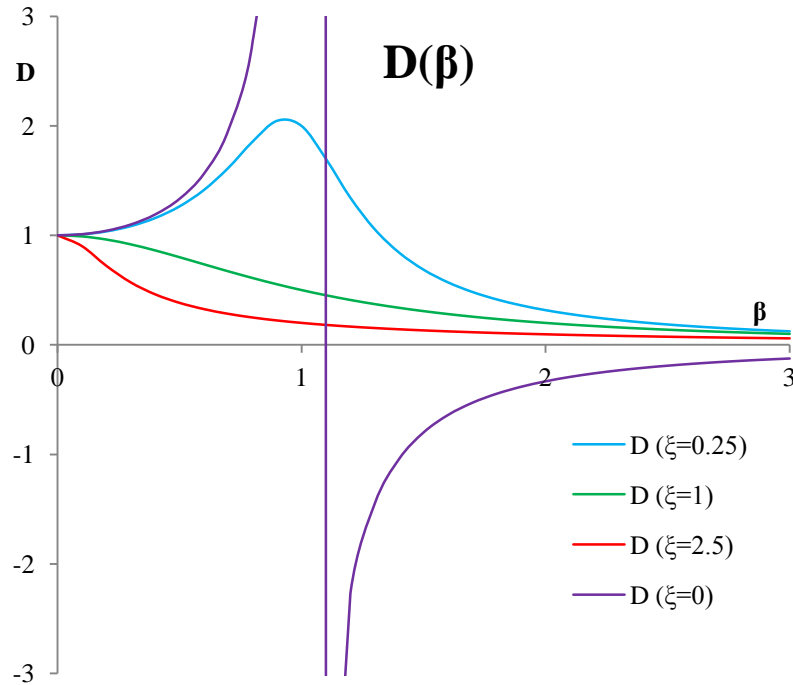




ANPLIFIKAZIO DINAMIKOA ETA DESFASEA

D ANPLIFIKAZIO DINAMIKOA

φ DESFASEA



$$\frac{dD}{d\beta} = 0 \longrightarrow \beta = \sqrt{1-2\xi^2}$$

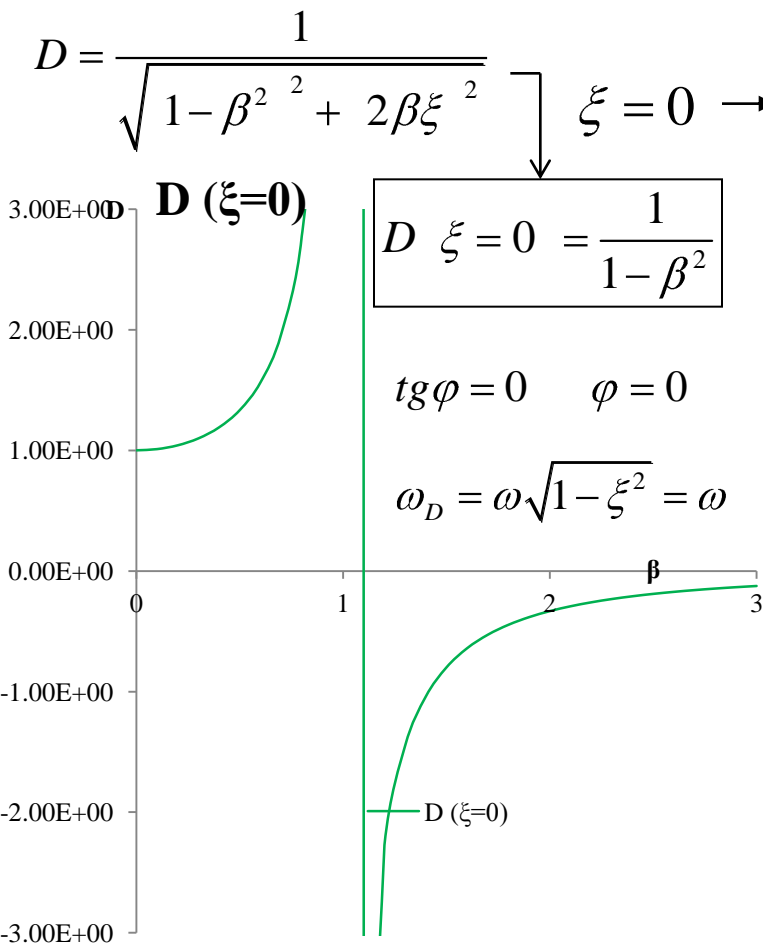
$$D_{\max} = D \beta = \sqrt{1-2\xi^2} = \frac{1}{2\xi\sqrt{1-\xi^2}}$$



MOTELDU GABEKO BIBRAZIO BEHARTUAK

MOTELDU GABEKO BIBRAZIO BEHARTUAK ($\xi=0$)

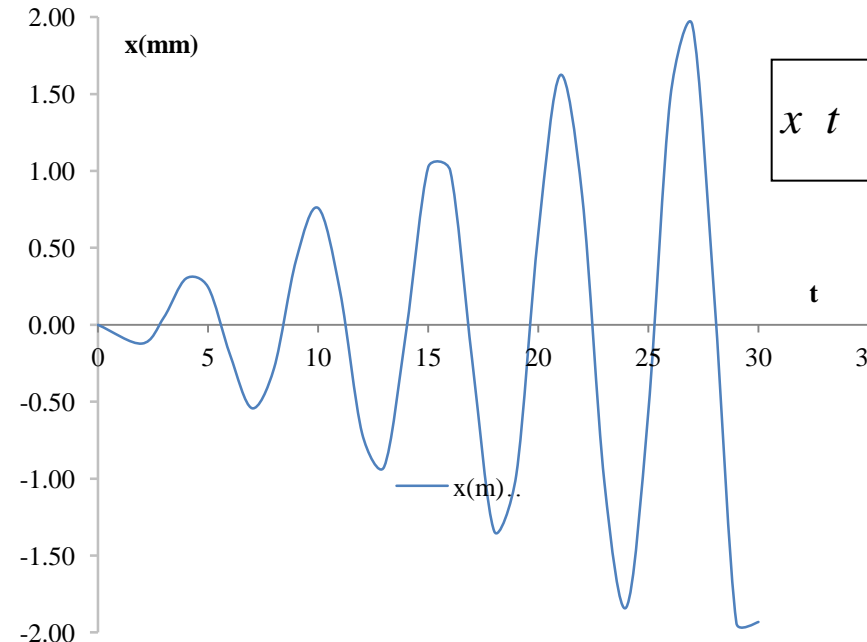
$$f(t) = f_0 \cos \omega_e t$$



$$x(t) = e^{-\xi\omega t} A \cos \omega_D t + B \sin \omega_D t + X_{est} D \cos \omega_e t - \varphi$$

$$\left. \begin{matrix} x(0) = 0 \\ \dot{x}(0) = 0 \end{matrix} \right\} \rightarrow \left. \begin{matrix} A = -X_{est} D \\ B = 0 \end{matrix} \right\} \rightarrow x(t) = \frac{X_{est}}{1 - \beta^2} \cos \omega_e t - \cos \omega t$$

ERRESONANTZI KASUAN ($\omega_e = \omega \rightarrow \beta = 1$)



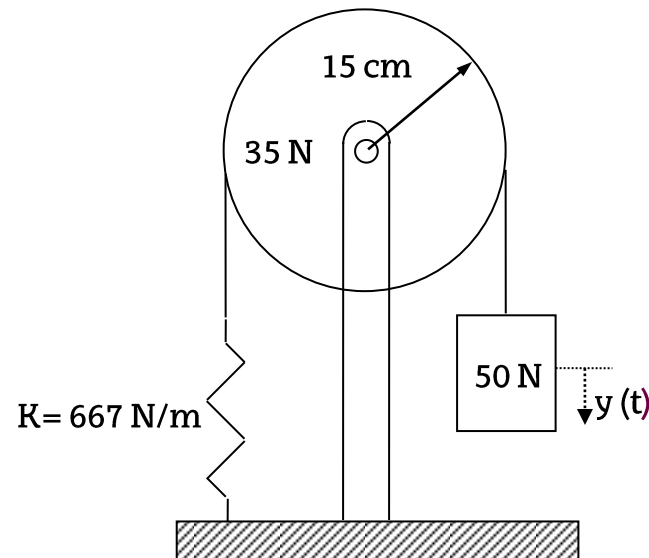
$$x(t) = \frac{X_{est} \omega}{2} t \cdot \sin \omega t$$

PROBLEMA 1

PROBLEMA 1

Irudiko 50 N-eko blokea lotuta dago hari batekin. Haria 35N-eko zilindro uniformearen gainean biribilduta dago. Hariak ez badu irristatzen zilindroaren gainean:

- Idatzi higidurako ekuazio diferentziala 50 N-eko blokearen $y(t)$ posizioarentzat.
- Kalkulatu higidura bibratoriaren frekuentzia eta periodoa.

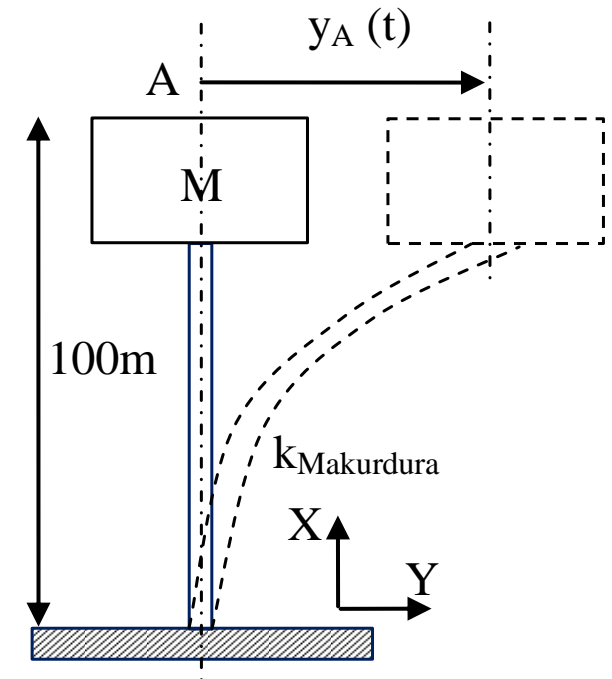


5.- PROBLEMAK

PROBLEMA 2

PROBLEMA 2

Izan bedi irudian agertzen den bezalako ur-tanke baten euskarri-egitura. Bere garaiera 100 m-koa da. Zutabeak sekzio zirkular hustua dauka, bere kanpo diametroa $d_0 = 3\text{m}$ delarik, eta barnealdekoa $d_i = 2,5\text{ m}$. Tankeak $3 \cdot 10^5\text{ kg}$ ditu urez beteta. Tankearen makurdura bibrazioen maiztasun naturala kalkulatzeko eskatzen da, zeharkako kitzikadura bat ezartzen zaionean (adibidez burrunbada sismiko bat). Oharra: Sistemaren masa tankearena dela gutxi gorabehera zutabearen muturrean ezarrita kontuan hartuko da.



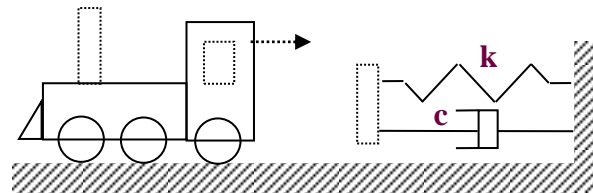
Emaitzak: $\omega = 2,079\text{ s}^{-1}$

PROBLEMA 3

PROBLEMA 3

2500 kg-ko lokomotora bat nasa batera heltzen da 10 km/h-ko abiadurarekin, gero helmugan tope batean kateatzeko. Tope hori malguki-motelgailu sistema batekin dago eginda, zurruntasuna $k = 30$ N/mm eta motelgarritasuna $c = 35$ Ns/mm izanik. Honako hauek kalkulatzeko eskatzen da:

- Ibilgailuaren desplazamendu maximoa topearekin bat egin ondoren.
- Maximo horretara heltzeko behar duen denbora.



EMAITZAK

$$x_{\max} = 0,19m$$

$$t = 0,21s$$

- Hernández, A.; Pinto, C.; Petuya V.; Agirrebeitia J. Bibrazioen teoria. Oinarrizko jakingarriak. Bilboko Ingeniaritza Goi Eskola Teknikoa, Bilbao, 2000