

ارتعاشات اسیری ناش از حرکت غیر هارمونیک *Nonharmonic Excitation*
 در سیستم‌های کلاسیکی بهترین مثال ارتعاشات اسیری، نیروهای هارمونیک می‌باشند. از این صورت
 صاف تصور که بلافاصله باید به صورت ترکیب دو جواب گذرا و پایداری است آمد.
 در ضمن از سیستم نیروهای حرکت معیبه تغییر با زمان کرده و هارمونیک نمی‌باشند.
 در دنیا در ابتدا حرکتی تکرار شونده (Periodic) را بررسی کرده و سپس حرکتی
 غیر پایداری بررسی می‌شود.

حرکت پایداری *Periodic Excitation*

توانج پایداری در این صورت که در پایداری از زمان تکرار می‌شوند. کمترین ندارد که شکل آن
 هارمونیک و تقسیم زبانی مانند توانج هارمونیک دانسته باشد.

در صورتیکه $F(t)$ تابع پایداری از زمان با پریود T باشد، با استفاده از سری فوری

(Fourier Series) می‌توان آن را به صورت یک لچ با پهنای محدب نوشت:

$$F(t) = \frac{a_0}{2} + \sum_{n=1}^{\infty} (a_n \cos n\omega t + b_n \sin n\omega t) \quad , \quad \omega = \frac{2\pi}{T}$$

از ضرب دو طرف در $\cos m\omega t$ و انتگرال گیری بر روی پریود T خواهیم داشت:

$$\int_0^T F(t) \cos m\omega t dt = \int_0^T \frac{a_0}{2} \cos m\omega t dt + \sum_{n=1}^{\infty} \int_0^T (a_n \cos n\omega t + b_n \sin n\omega t) \cos m\omega t dt$$

به ترتیب به صورت عمود بودن (Orthogonality) توانج هارمونیک:

$$\int_0^T \cos n\omega t \cos m\omega t dt = \begin{cases} 0 & n \neq m \\ \frac{T}{2} & n = m \end{cases}$$

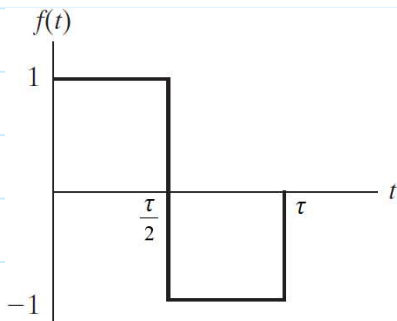
همین ردالعبا برابر Sin نیز برقرار است. در نتیجه:

$$\int_0^{\tau} F(t) \cos n\omega t dt = \frac{a_n \tau}{2} \Rightarrow a_n = \frac{2}{\tau} \int_0^{\tau} F(t) \cos n\omega t dt$$

$$a_0 = \frac{2}{\tau} \int_0^{\tau} F(t) dt$$

$$b_n = \frac{2}{\tau} \int_0^{\tau} F(t) \sin n\omega t dt$$

برابر شدن فرض کنید تا این برودید بعضی زیره تابع کج فرض است در جدول بعد.



فرضیه آن را بنویسیم:

$$F(t) = \begin{cases} 1 & 0 \leq t \leq \tau/2 \\ -1 & \tau/2 < t \leq \tau \end{cases}$$

ضرایب بعد از آن توان از ردالعبا بالا صافه شود:

$$a_0 = \frac{2}{\tau} \int_0^{\tau} F(t) dt = \frac{2}{\tau} \left[\int_0^{\tau/2} (1) dt + \int_{\tau/2}^{\tau} (-1) dt \right] = \frac{2}{\tau} \left[\left(\frac{\tau}{2} - 0 \right) - \left(\tau - \frac{\tau}{2} \right) \right] = 0$$

$$a_n = \frac{2}{\tau} \int_0^{\tau} F(t) \cos n\omega t dt = \frac{2}{\tau} \left[\int_0^{\tau/2} \cos n\omega t dt - \int_{\tau/2}^{\tau} \cos n\omega t dt \right]$$

$$= \frac{2}{\tau} \left[\frac{1}{n\omega} [\sin n\omega t]_0^{\tau/2} - \frac{1}{n\omega} [\sin n\omega t]_{\tau/2}^{\tau} \right] \quad \omega = \frac{2\pi}{\tau} \Rightarrow \frac{\tau}{2} = \frac{\pi}{\omega}$$

$$= \frac{2}{\tau} \left(\frac{1}{n\omega} \right) \left[\left(\sin n\omega \frac{\tau}{2} - \sin 0 \right) - \left(\sin n\omega \left(\frac{\tau}{2} \right) - \sin n\omega \frac{\tau}{2} \right) \right] = 0$$

$$b_n = \frac{2}{\tau} \int_0^{\tau} F(t) \sin n\omega t dt = \frac{2}{\tau} \left[\int_0^{\tau/2} \sin n\omega t dt - \int_{\tau/2}^{\tau} \sin n\omega t dt \right]$$

$$= -\frac{2}{\tau} \left(\frac{1}{n\omega} \right) \left[\cos \frac{2\pi n}{\tau} t \Big|_0^{\tau/2} - \cos \frac{2\pi n}{\tau} t \Big|_{\tau/2}^{\tau} \right]$$

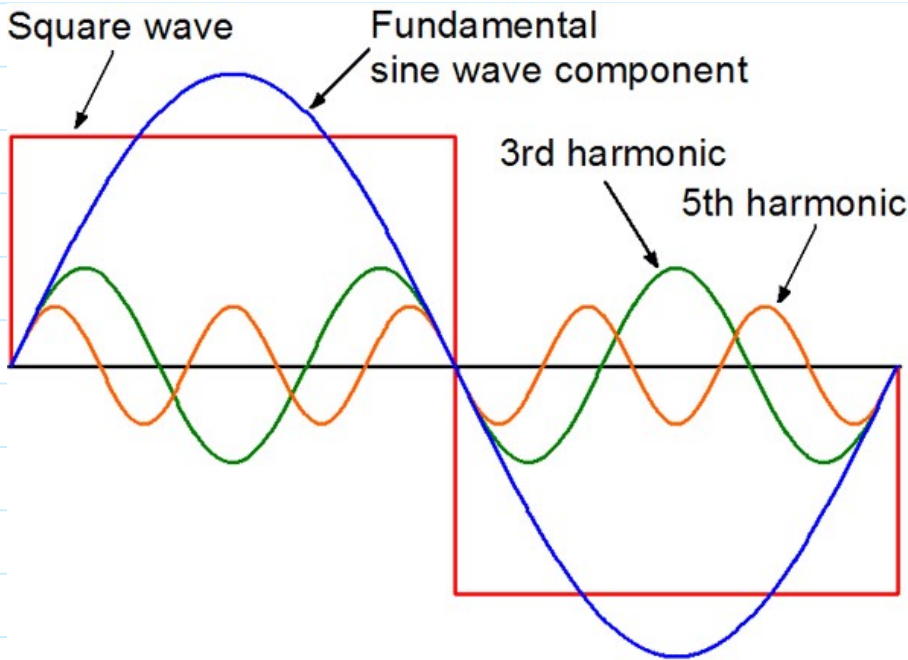
$$= -\frac{1}{n\omega} \left[\left(\cos n\pi - \cos 0 \right) - \left(\cos 2n\pi - \cos n\pi \right) \right] = \begin{cases} \frac{4}{n\pi} & \text{زوج } n \\ 0 & \text{فرد } n \end{cases}$$

در نتیجه:

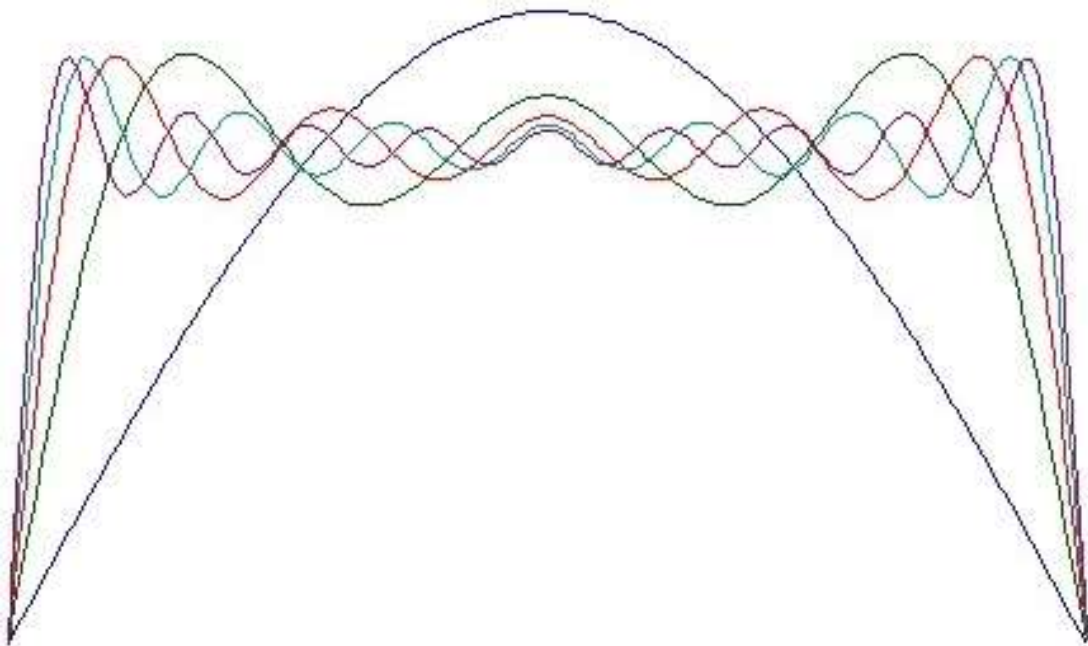
$$F(t) = \frac{4}{\pi} \left[\sin \omega t + \frac{1}{3} \sin 3\omega t + \frac{1}{5} \sin 5\omega t + \dots \right]$$

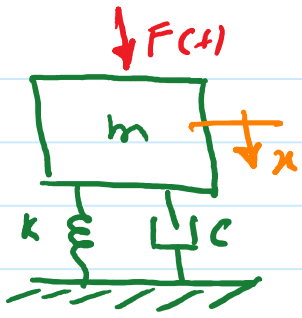
$$F(t) = \frac{4}{\pi} \sum_{n=1,3,5,\dots}^{\infty} \frac{1}{n} \sin \frac{2n\pi}{T} t$$

شکل زیر چند هارمونیک اول و مثال قرار دادن آنها در رابطه F را نشان می دهد.



شکل زیر قسمت دوباره طرح مرس را با استفاده از 1, 3, 5, 7, 9 هارمونیک اول نشان می دهد.





حال سیستم میرده، آزادش کشتن به دل راده تحت اثر نیروی
 وارد شده، قرار گرفته است و در نظر میگیرید. از نوشتن قانون دوم
 نیوتن:

$$m\ddot{x} + c\dot{x} + kx = F(t)$$

با استفاده از لاپلاس فوری تابع F :

$$m\ddot{x} + c\dot{x} + kx = \frac{a_0}{2} + \sum_{n=1}^{\infty} (a_n \cos n\omega t + b_n \sin n\omega t)$$

کدام حالت این رابطه مجموع جوابها را میدهد. به علت خطی بودن سیستم میتوان از اصل
 برعکس شدن (Superposition) استفاده کرده و جواب پایدار را به صورت مجموع جوابها برپایه
 هر دو حالت زیر بدست آورد.

$$m\ddot{x}_n + c\dot{x}_n + kx_n = a_n \cos n\omega t + b_n \sin n\omega t \quad n=1, 2, \dots, \infty$$

$$x_n = \frac{a_n \cos(n\omega t - \phi_n)}{\sqrt{(k - mn^2\omega^2)^2 + (cn\omega)^2}} + \frac{b_n \sin(n\omega t - \psi_n)}{\sqrt{(k - mn^2\omega^2)^2 + (cn\omega)^2}}$$

$$\phi_n = \tan^{-1} \frac{cn\omega}{k - mn^2\omega^2}$$

به این رابطه در حالت پایستگی سرعت برابر با $n=0$ که صورت تابع $\frac{a_0}{2}$ است را اضافه نکرد.

$$m\ddot{x}_0 + c\dot{x}_0 + kx_0 = \frac{a_0}{2}$$

جواب پایدار این سرعت صفر $x_0 = \frac{a_0}{2k}$ میباشد که بنام هر دو مرتبه صفرم لفظ است.

بنابراین پاسخ پایدار هر دو را با هم جمع کرده بود:

$$x(t) = \frac{a_0}{2k} + \sum_{n=1}^{\infty} \frac{a_n \cos(n\omega t - \phi_n) + b_n \sin(n\omega t - \psi_n)}{\sqrt{(k - mn^2\omega^2)^2 + (cn\omega)^2}} \quad , \quad \phi_n = \tan^{-1} \frac{cn\omega}{k - mn^2\omega^2}$$

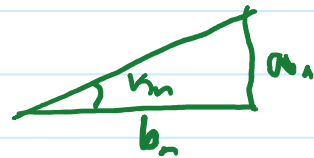
به داشتن $F(t)$ می‌بایست ضرایب a_n و b_n را از سری فوری بدست آورد و سپس در رابطه‌ای که برابر جواب پدیدار می‌گردد قرار داد. برابر مثل محکم تنها می‌تواند به سلبه تعدادی از این ضرایب است و بعد از مدتی می‌توان به سطح رسید، زیرا با بزرگ شدن n خارج بزرگ شده و محدود ضرایب بالا حذف می‌شوند.

را اغلب مربوط به ضرایب فیدر F را می‌توان به فرم دیگری نیز نوشت:

$$(a_n \cos n\omega t + b_n \sin n\omega t) \frac{\sqrt{a_n^2 + b_n^2}}{\sqrt{a_n^2 + b_n^2}} = c_n \left(\frac{\sin k_n}{a_n} \cos n\omega t + \frac{\cos k_n}{b_n} \sin n\omega t \right)$$

که در آن:

$$c_n = \sqrt{a_n^2 + b_n^2}, \quad k_n = \tan^{-1} \frac{a_n}{b_n}$$



که ضرایب:

$$a_n \cos n\omega t + b_n \sin n\omega t = c_n \sin(n\omega t + k_n)$$

و جواب پدیدار عبارت است از:

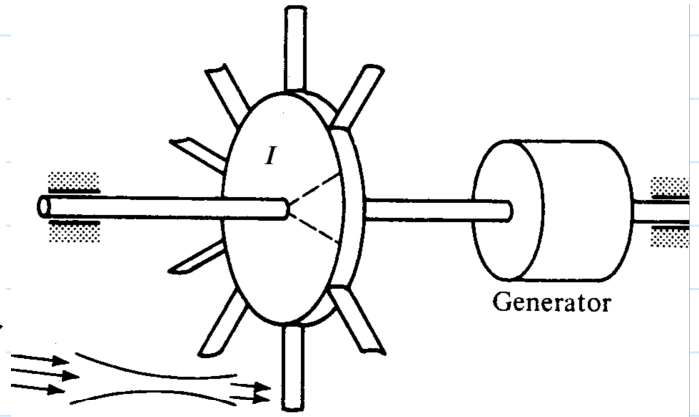
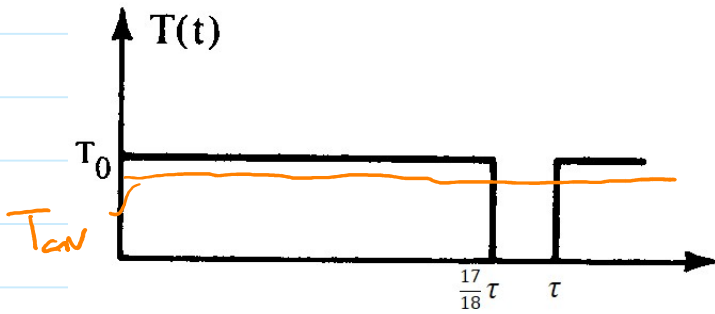
$$x(t) = \frac{a_0}{2k} + \sum_{n=1}^{\infty} \frac{c_n \sin(n\omega t + k_n - \phi_n)}{\sqrt{(k - (m n^2 \omega^2))^2 + (c n \omega)^2}}$$

$$x(t) = \frac{a_0}{2k} + \sum_{n=1}^{\infty} \frac{\frac{c_n}{k} \sin(n\omega t + k_n - \phi_n)}{\sqrt{(1 - r_n^2)^2 + (2\zeta r_n)^2}}, \quad \phi_n = \tan^{-1} \frac{2\zeta r_n}{1 - r_n^2}$$

که در آن: $r_n = n r = n \frac{\omega}{\omega_n}$

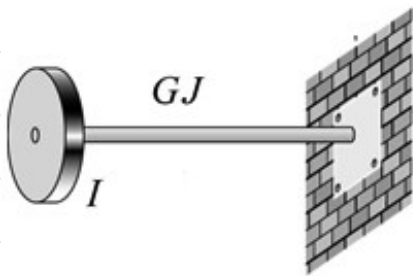
در ادامه به ارائه چند مثال می‌پردازیم.

توربین بخار یک ژنراتور الکتریکی سینکرو را می چرخاند. رتور با سرعت ثابت 3600 rpm می چرخد. توربین دارای 18 پره است که یکی از آنها از بین رفته است. در صورتیکه قدرت تولیدی یکنواخت تولید شده 611 kW باشد، مطلوبست تعیین:
 الف- نوسانات پیچشی پایدار این سیستم.
 ب- تعیین دامنه هارمونیک های صفر تا سه.
 ممان اینرسی جرمی توربین $I = 1 \text{ kgm}^2$ می باشد. محور از جنس فولاد با $G = 1.1 \times 10^{11} \text{ Pa}$ ، طول 0.64 متر و قطر 5 cm



فکرت دوراً رتور توربین با سرعت ω می چرخد. در عین حال توربین ارتعاشات پیچشی نیز دارد. با اینکه از اصل برهم نهش می توان فکرت کل را مجموع دورا توربین و ارتعاش مرحله توربین در فکرت ω نوشت. ثابت است در نظر گرفتن برابر بودن ارتعاشات فقط حالت درم را در نظر

گنیم که می توان آن را به صورت شکل مشابه نشان داد که در شکل داده شده همان مرحله توربین است.



حریص از نوسان گشت و تولیدی دیده می شود که قدرت فقط در حال $\frac{17}{18}$ دورا تولید می شود و در حال $\frac{1}{18}$ دورا (عبور از پره شکسته) گشت و تولید نمی شود. بنابراین متوسط گشت و تولیدی:

$$T_{av} = \frac{P}{\omega} = \frac{611 \times 10^3 \text{ W}}{3600 \times \frac{2\pi}{60} \text{ rad/s}} = 1.62 \times 10^3 \text{ N.m}$$

این گشت در متوسط در یک دور است $\frac{1}{2}$ ما فقط در $\frac{17}{18}$ دور گشت داریم، بنابراین گشت در این

برابر است با:

$$T_{av}(\tau) = T_0 \left(\frac{17}{18} \tau\right) \Rightarrow T_0 = \frac{18}{17} T_{av} = 1.72 \times 10^3 \text{ N.m}$$

برابر اصل از شکل مدل صندلی مثل دیده می شود که این گشت اجیری بدون مراکز خراصیم در گشت

ساده در فرآیند آن عبارت است از:

$$I \ddot{\theta} + k_t \theta = T(t)$$

که:

$$k_t = \frac{GJ}{l} = \frac{G \frac{\pi d^4}{32}}{l} = 1.07 \times 10^5 \text{ Nm/rad} \quad I = 1 \text{ kg.m}^2$$

بر اصل لحاظ فوریه تابع $T(t)$ را به صورت زیر می نویسیم:

$$T(t) = \frac{a_0}{2} + \sum_{n=1}^{\infty} (a_n \cos n\omega t + b_n \sin n\omega t)$$

$$\omega = 3600 \text{ rpm} = 376.8 \text{ rad/s}, \quad \tau = \frac{2\pi}{\omega} = 0.0166 \text{ s}$$

تابع T شبیه یک موج مربعی می باشد و فرایب a_n را با آن عبارت است از:

$$a_0 = \frac{2}{\tau} \int_0^{\tau} T_0 dt = \frac{2}{\tau} \left[\int_0^{\frac{17}{18}\tau} T_0 dt + \int_{\frac{17}{18}\tau}^{\tau} (0) dt \right] = \frac{2T_0}{\tau} \left(\frac{17}{18} \tau\right) = 3240 \text{ N.m}$$

$$a_n = \frac{2}{\tau} \int_0^{\tau} T_0 \cos n\omega t dt = \frac{2T_0}{\tau} \int_0^{\frac{17}{18}\tau} \cos n\omega t dt = \frac{2}{\tau} T_0 \frac{1}{n\omega} \left[\sin n\omega t \right]_0^{\frac{17}{18}\tau}$$

$$= \frac{2T_0}{2\pi/\omega} \frac{1}{n\omega} \left[\sin \left(n \left(\frac{2\pi}{\tau} \right) \left(\frac{17}{18} \tau \right) \right) - \sin 0 \right] = \frac{T_0}{n\pi} \sin \frac{17}{9} n\pi$$

$$= \frac{547.5}{n} \sin 5.93n$$

$$b_n = \frac{2}{\tau} \int_0^{\tau} T_0 \sin n\omega t dt = \frac{2T_0}{\tau} \int_0^{\frac{17}{18}\tau} \sin n\omega t dt = -\frac{T_0}{n\pi} \left[\cos \left(n \left(\frac{2\pi}{\tau} \right) \left(\frac{17}{18} \tau \right) \right) - \cos 0 \right]$$

$$= \frac{T_0}{n\pi} \left[1 - \cos \frac{17}{9} n\pi \right] = \frac{547.5}{n} \left(1 - \cos 5.93n \right)$$

مغز برای این معادله دینامیک لغیرم از برورد می آید:

$$I \ddot{\theta} + k_t \dot{\theta} = \frac{a_0}{2} + \sum_{n=1}^{\infty} (a_n \cos n\omega t + b_n \sin n\omega t)$$

یا به عبارتی دیگر: $\theta = \theta_0 + \sum_{n=1}^{\infty} \theta_n \sin n\omega t$

$$\theta_n(t) = \frac{a_n \cos n\omega t + b_n \sin n\omega t}{k_t - I(n\omega)^2}$$

$$\theta(t) = \frac{a_0}{2k_t} + \sum_{n=1}^{\infty} \frac{547.5}{n} \left[\sin 5.93n \cos n\omega t + (1 - \cos 5.93n) \sin n\omega t \right] \frac{1}{k_t - I\omega^2 n^2}$$

هر دینامیک عبارتند از:

$$\theta_0 = \frac{a_0}{2k_t} = 0.0151 \text{ rad}$$

- هر دینامیک صفر (استاتیک):

$$\theta_1 = \left| \frac{(547.5)}{1} \left[\sin^2(5.93) + (1 - \cos 5.93)^2 \right]^{1/2} \right| = 5.484 \times 10^{-3} \text{ rad}$$

هر دینامیک اول:

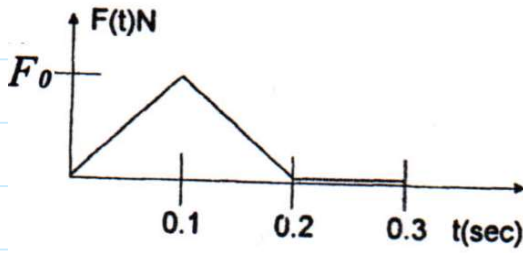
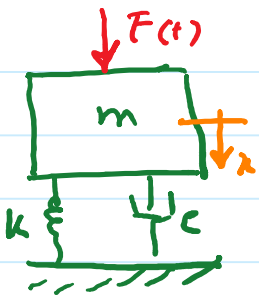
$$\theta_2 = \left| \frac{(547.5)}{2} \left[\sin^2(5.93 \times 2) + (1 - \cos(5.93(2)))^2 \right]^{1/2} \right| = 4.092 \times 10^{-4} \text{ rad}$$

هر دینامیک دوم:

$$\theta_3 = 1.571 \times 10^{-4} \text{ rad}$$

هر دینامیک سوم:

دیدیم می شود که با افزایش n مقدار دامنه هر دینامیک کاهش می یابد.



مثال: سیستم میده به آزاد شکل قابل
را حرکت از نزدیک به نزدیک به فرم آن
داره شده است در نظر بگیریم.

مطلوبه: تعیین پاسخ پایداری سیستم به یک ورودی نیروی کی صدم تا دهم. مشخصات شده عبارت است از:

$$m = 100 \text{ kg}, \quad \omega_n = 40 \text{ rad/s}, \quad \xi = 0.2, \quad F_0 = 10000 \text{ N}$$

تابع حرکت به فرم بر نزدیک به برورد $\tau = 0.3$ است. شکل ریاضی نیروی حرکت برابر است با:

$$F(t) = 10 F_0 \begin{cases} t & 0 \leq t \leq 0.1 \\ -t + 0.2 & 0.1 \leq t \leq 0.2 \\ 0 & 0.2 \leq t \leq 0.3 \end{cases}$$

فراست بعد از فریب تابع فوق را پیدا کرده و سپس پاسخ پایداری را محاسبه می کنیم:

$$a_0 = \frac{2}{\tau} \int_0^{\tau} F(t) dt = \frac{2}{0.3} \left[\int_0^{0.1} 10 F_0 t dt + \int_{0.1}^{0.2} 10 F_0 (-t + 0.2) dt + 0 \right] = \frac{2 F_0}{3}$$

$$a_1 = \frac{2}{\tau} \int_0^{\tau} F(t) \cos n \omega t dt = \frac{2}{0.3} (10 F_0) \left[\int_0^{0.1} t \cos n \omega t dt + \int_{0.1}^{0.2} (-t + 0.2) \cos n \omega t dt \right]$$

$$\omega = \frac{2\pi}{\tau} = \frac{2\pi}{0.3} = \frac{20\pi}{3} \quad \text{به کوبه :}$$

$$a_n = \frac{200 F_0}{3} \left[\int_0^{0.1} t \cos \frac{20\pi n}{3} t dt + \int_{0.1}^{0.2} (-t + 0.2) \cos \frac{20\pi n}{3} t dt \right]$$

$$= \frac{3 F_0}{2\pi^2 n^2} \left(2 \cos \frac{2\pi n}{3} - \cos \frac{4\pi n}{3} - 1 \right)$$

به دستگاری میر خرد به جز!

$$b_n = \frac{2}{\tau} \int_0^{\tau} F(t) \sin n \omega t dt = \frac{200 F_0}{3} \left[\int_0^{0.1} t \sin \frac{20\pi n}{3} t dt + \int_{0.1}^{0.2} (-t + 0.2) \sin \frac{20\pi n}{3} t dt \right]$$

$$= \frac{3 F_0}{2\pi^2 n^2} \left(2 \sin \frac{2\pi n}{3} - \sin \frac{4\pi n}{3} \right)$$

دین می شود a_n و b_n در عبارات 3 برابر می شوند.

در نتیجه :

$$F(t) = \frac{a_0}{2} + \sum_{n=1}^{\infty} (a_n \cos n\omega t + b_n \sin n\omega t)$$

$$= \frac{a_0}{2} + \sum_{n=1}^{\infty} (\sqrt{a_n^2 + b_n^2}) \left(\frac{a_n}{\sqrt{a_n^2 + b_n^2}} \cos n\omega t + \frac{b_n}{\sqrt{a_n^2 + b_n^2}} \sin n\omega t \right)$$

$$= \frac{a_0}{2} + \sum_{n=1}^{\infty} c_n \sin(n\omega t + \kappa_n) \quad , \quad c_n = \sqrt{a_n^2 + b_n^2} \quad , \quad \kappa_n = \tan^{-1} \frac{a_n}{b_n}$$

و به این بهای با هم می‌نویسیم :

$$x(t) = \frac{a_0}{2k} + \sum_{n=1}^{\infty} x_n \sin\left(\frac{20\pi n}{3} t + \kappa_n - \phi_n\right)$$

$$x_n = \frac{c_n/k}{\sqrt{(1-r_n^2)^2 + (2\zeta r_n)^2}} = \frac{c_n M}{m \omega_n^2} \quad , \quad M = \frac{1}{\sqrt{(1-r_n^2)^2 + (0.4r_n)^2}}$$

$$r_n = \frac{n\omega}{\omega_n} = \frac{n(\frac{2\pi}{3})}{40} = \frac{n\pi}{6} \quad , \quad \phi_n = \tan^{-1} \frac{0.4r_n}{1-r_n^2}$$

جدول زیر مقادیر بهای را برابر ده ها در دستک اول در جدول.

l	a_l	b_l	c_l	κ_l	r_l	M_l	X_l (mm)	ϕ_l
1	-2279	3948	4559	-.523	.523	1.324	37.7	.281
2	-569	-987	1139	.523	1.05	2.326	16.6	-1.35
3	0	0	0	0	1.57	0.625	0	-.405
4	-142	246	284	-.523	2.09	0.287	0.51	-.242
5	-91	-158	182	.523	2.62	0.168	0.19	-.177
6	0	0	0	0	3.14	0.112	0	-.141
7	-47	80	93	-.523	3.67	.080	.05	-.117
8	-35	-61	71	.523	4.19	0.060	.03	-.101
9	0	0	0	0	4.71	0.047	0	-.089
10	-23	39	45	-.523	5.24	0.038	.01	-.079

ص در دستک صدم نیز برابر است با :

$$x_0 = \frac{a_0}{2k} = \frac{a_0}{2m\omega_n^2} = 20.83 \text{ mm}$$

همانگونه که از جدول بالا دیده می‌شود با افزایش ص در دستکها دامنه و بهای با هم می‌نویسیم که بسته شده

به نحوی که دامنه حرکتیک در 0.01 mm قرار می‌گیرد.
بنابراین باید عبارت‌ها را بنویسیم:

$$\begin{aligned}x(t) = & 20.83 + 37.72 \sin\left(\frac{20\pi}{3}t - 0.804\right) \\ & + 16.57 \sin\left(\frac{46\pi}{3}t + 1.847\right) + \\ & + 0.51 \sin\left(\frac{80\pi}{3}t - 0.281\right) + \dots\end{aligned}$$