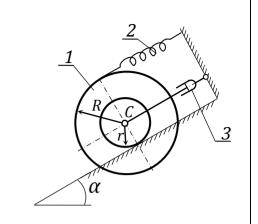
## Колебания линейной системы с одной степенью свободы. Авторы Саратов Ю. С., Русанов П. Г., Тушева Г. М.

Издательство МГТУ им. Н. Э. Баумана 1985 год. Отредактировано в 2019 году.

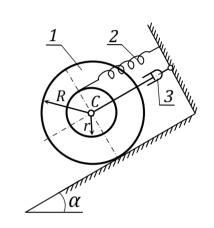
**Вариант 1.** Двухступенчатый каток 1 с радиусами ступеней R и r может катиться без проскальзывания по наклонной плоскости, образующей с горизонтом угол  $\alpha = 30^\circ$ . На ступень радиуса R намотан трос, конец троса связан с пружиной 2, статическая деформация которой  $\Delta = 0.1 \ m$ . Ось катка присоединена к демпферу 3, коэффициент сопротивления которого  $\mu$ .

Составить дифференциальное уравнение движения катка, найти собственную частоту и логарифмический декремент колебаний катка, если его масса  $m=50~\kappa z$ , радиус инерции  $\rho_{Cz}=\sqrt{R\cdot r}$ , R=2r,  $\mu=1260~H~c/m$ .

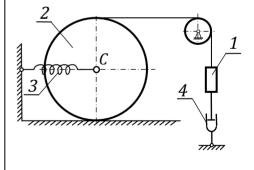


**Вариант 2.** Двухступенчатый каток 1 с радиусами ступеней R и r может катиться без проскальзывания по наклонной плоскости, образующей с горизонтом угол  $\alpha = 30^\circ$ . На ступень радиуса r намотан трос, конец троса связан с пружиной 2, статическая деформация которой  $\Delta = 0.025~m$ . Ось катка присоединена к демпферу 3, коэффициент сопротивления которого  $\mu$ .

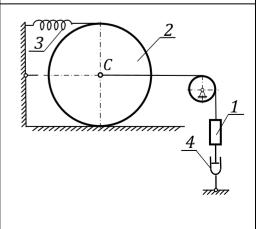
Составить дифференциальное уравнение движения катка, найти собственную частоту колебаний катка без учёта демпфирования, а также критическое значение коэффициента сопротивления  $\mu_{\kappa p}$  демпфера, если его масса  $m=10~\kappa z$ , радиус инерции  $\rho_{Cz}=\sqrt{R\cdot r}$ , R=2r.



**Вариант 3.** Груз 1 подвешен на нити, намотанной на однородный цилиндрический каток 2, который может катиться по горизонтальной плоскости без проскальзывания. С грузом связан демпфер 4, с осью катка - пружина 3, статическое удлинение которой  $\Delta = 0.034~m$ . Составить дифференциальное уравнение движения системы, найти собственную частоту колебаний без учета демпфирования и критическое значение коэффициента сопротивления  $\mu_{\kappa p}$  демпфера. Масса груза  $m_1 = 6.8~\kappa z$ , масса катка  $m_2 = 8~\kappa z$ .

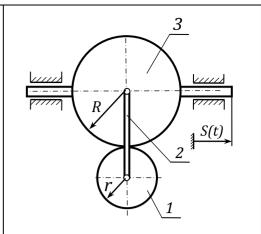


**Вариант 4.** Груз 1 подвешен на нити, прикрепленной к оси однородного цилиндрического катка 2, который может катиться по горизонтальной плоскости без проскальзывания. К грузу присоединен демпфер 4, с ободом катка связана пружина 3, статическое удлинение которой  $\Delta = 0.019 \ m$ . Составить дифференциальное уравнение движения системы, найти собственную частоту колебаний без учета демпфирования и критическое значение коэффициента сопротивления демпфера  $\mu_{\kappa p}$ . Масса груза  $m_I = 3.8 \ \kappa z$ , масса катка  $m_2 = 4 \ \kappa z$ .



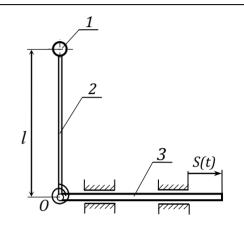
**Вариант 5.** В планетарном механизме, расположенном в вертикальной плоскости, шестерня 1 связана водилом 2 с осью зубчатого колеса 3, которое движется в горизонтальных направляющих по закону  $S(t) = S_0 \cdot sinpt$ .

Составить дифференциальное уравнение движения и найти амплитуду вынужденных угловых колебаний водила, если R=2r=0.2 м,  $S_0=0.02$  м, p=4 рад/с. Шестерню 1 считать однородным диском, массой водила пренебречь.



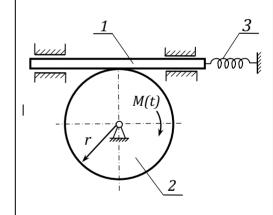
**Вариант 6**. Груз 1 массы m укреплён на конце невесомого жесткого стержня 2, ось O которого приводится в движение штоком 3 по закону  $S(t) = S_0 \cdot sinpt$ . При вертикальном положении стержня спиральная пружина 4 не деформирована.

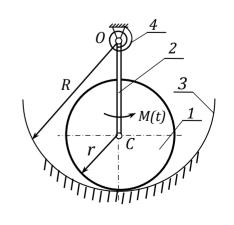
Полагая груз материальной точкой, составить дифференциальное уравнение движения и найти амплитуду вынужденных угловых колебаний стержня, если коэффициент жесткости пружины  $c_n = 10mgl$ ,  $l = 0.98 \, \text{M}$ ,  $S_0 = 0.01 \, \text{M}$ ,  $p = 20 \, \text{pad/c}$ .



**Вариант 7.** Зубчатая рейка 1 массы  $m_1$  может двигаться в горизонтальных направляющих и находится в зацеплении с шестернёй 2 массы  $m_2$ .

Полагая шестерню однородным диском, составить дифференциальное уравнение движения и найти амплитуду вынужденных колебаний рейки, возбуждаемых парой сил, приложенных к шестерне, с моментом  $M(t)=M_0$ -sinpt, если  $m_1=m_2=2$  кг, коэффициент жёсткости пружины 3  $c_n=1200$  H/м, r=0.1 м,  $M_0=3$  H м, p=30 pa $\partial$ /c.





**Вариант 9.** Однородный стержень 1 массой  $m_1$  невесомой жёсткой тягой 2 связан с осью однородного диска 3 массы  $m_3$ , катящегося без проскальзывания по горизонтальной плоскости. При вертикальном положении стержня пружина 4 не деформирована.

Составить дифференциальное уравнение движения системы, найти собственную частоту и логарифмический декремент колебаний, если

 $m_1 = 12$  кг,  $m_2 = 4$  кг, коэффициент жёсткости пружины  $c_n = 1073.5$  H/M, коэффициент сопротивления демпфера 5  $\mu = 180$   $H\cdot c/M$ , OA = 2OB = 0.8 M.

**Вариант 10**. Система расположена в вертикальной плоскости и состоит из зубчатой рейки 1 массы  $m_1$ , шестерни 2 массы  $m_2$ , пружины 3 и демпфера 4. Полагая шестерню однородным диском, составить дифференциальное уравнение движения системы, найти собственную частоту и логарифмический декремент колебаний, если  $m_1 = 2$  кг,  $m_2 = 4$  кг, статическая деформация спиральной пружины  $\beta = 0.25$  рад коэффициент сопротивления демпфера

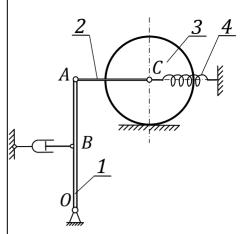
 $\beta$  = 0,25 рад, коэффициент сопротивления демпфера  $\mu$  = 67,2 Hc/м, r = 0,1 M.

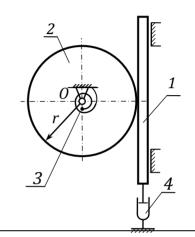
**Вариант 11.** В планетарном механизме шестерня 1 связана водилом 2 с осью неподвижного зубчатого колеса 3. При вертикальном положении водила спиральная пружина 4 не деформирована.

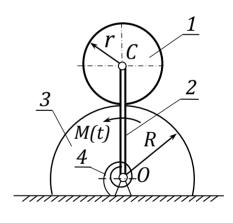
Полагая шестерню однородным диском, составить дифференциальное уравнение движения и найти амплитуду вынужденных угловых колебаний водила, возбуждаемых парой сил с моментом  $M(t) = M_0 sinpt$ , масса шестерни m = 5 кг, R = 2r = 0.2 м, коэффициент жёсткости пружины  $c_n = 147$  Н м/рад,  $M_0 = 9$  Н·м, p = 10 рад/с. Массой водила пренебречь.

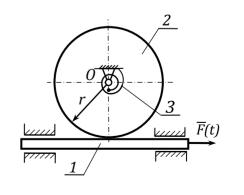
**Вариант 12.** Зубчатая рейка 1 кассы  $m_1$  может двигаться в горизонтальных направляющих и находится в зацеплении с шестерней 2.

Составить дифференциальное уравнение движения и найти амплитуду вынужденных колебаний рейки, возбуждаемых силой  $F(t) = F_0 sinpt$ , если m = 11 кг, момент инерции шестерни  $J_0 = 0.81$  кг·м², r = 0.3 м, коэффициент жёсткости спиральной пружины 3  $c_n = 180$  Н м/рад,  $F_0 = 35$  Н, p = 15 рад/с.

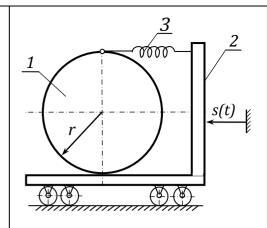




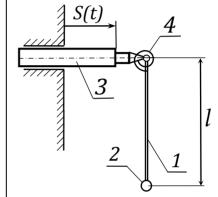




**Вариант 13.** Однородный цилиндрический каток 1 массы m может катиться без проскальзывания по платформе 2, перемещение которой  $s(t) = s_0 \cdot sinpt$ . Составить дифференциальное уравнение движения катка относительно платформы и найти амплитуду вынужденных колебаний его оси, если m = 10 кг, коэффициент жёсткости пружины  $c_n = 6000$  H/м,  $s_0 = 2.7$  см, p = 50 рад/с.

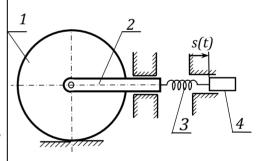


**Вариант 14**. Жёсткий невесомый стержень 1, несущий на конце груз 2 массы m, соединён шарниром со штоком 3, перемещение которого  $s(t) = s_0 \cdot sinpt$ . В вертикальном положении спиральная стержня пружина 4 не деформирована. Составить дифференциальное уравнение движения и найти амплитуду вынужденных угловых колебаний стержня, если m = 1 кг, l = 0,4 м, коэффициент жесткости пружины  $c_n = 60$  Н·м/рад,  $s_0 = 4$  см, p = 30 рад/с. Принять g = 10 м/с<sup>2</sup>.



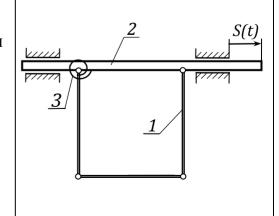
**Вариант 15.** Однородный цилиндрический каток 1 массы  $m_1$ , соединённый шарниром со штоком 2 массы  $m_2$  может катиться без проскальзывания по горизонтальной плоскости.

Составить дифференциальное уравнение движения и найти амплитуду вынужденных колебаний штока, возбуждаемых движением ползуна 4 по закону  $s(t) = s_0 \cdot sinpt$ , если  $m_I = 4$  кг,  $m_2 = 1$  кг, коэффициент жёсткости пружины 3  $c_n = 1372$  H/м,  $s_0 = 0.6$  см, p = 10 рад/с.

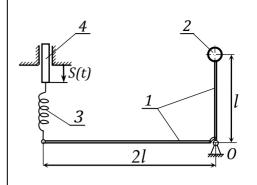


**Вариант 16.** Три однородных стержня 1 массы m и длиной l каждый соединены между собой и с горизонтальной рейкой 2 шарнирами. При вертикальном положении боковых стержней спиральная пружина 3 не деформирована.

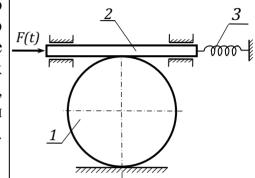
Составить дифференциальное уравнение движения и найти амплитуду вынужденных угловых колебаний стержней, возбуждаемых движением рейки 2 по закону  $s(t) = s_0 \cdot sinpt$ , если m = 3 кг, l = 0.4 м, коэффициент жёсткости пружины  $c_n = 56.5$  Н м/рад,  $s_0 = 1.6$  см, p = 8 рад/с.



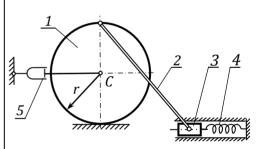
**Вариант 17.** На одном конце невесомого Г-образного стержня 1 закреплён груз 2 массы m, другой конец пружиной 3 связан с подвижным штоком 4. В положении, когда груз 2 располагается на одной вертикали с осью O(z) и s=0 пружина не деформирована. Составить дифференциальное уравнение движения и найти амплитуду вынужденных угловых колебаний стержня, возбуждаемых движением штока 4 по закону  $s(t) = s_0 \cdot sinpt$ , если m=1 кг, l=10 см, коэффициент жёсткости пружины  $c_n=100$  H/м,  $s_0=0.75$  см, p=10 рад/с, принять g=10 м/с<sup>2</sup>



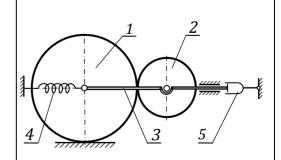
**Вариант 18.** Шестерня 1 массы  $m_I$ , может катиться по неподвижной зубчатой рейке, перемещая поступательно рейку 2 массы  $m_2$ . Составить дифференциальное уравнение движения и найти амплитуду вынужденных колебаний рейки 2, возбуждаемых силой  $F(t) = F_0 \cdot sinpt$ , если  $m_I = 8$  кг,  $m_2 = 6,8$  кг, коэффициент жёсткости пружиня 3  $c_n = 2205$  H/м,  $F_0 = 98$  H, p = 5 рад/с. Шестерню принять однородным диском.



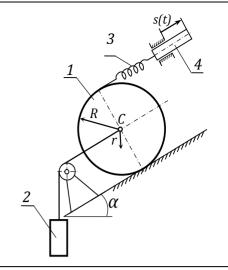
**Вариант 19.** Однородный диск 1 может катиться без проскальзывания по горизонтальной плоскости. Диск связан невесомым стержнем 2 с ползуном 3, который движется в гладких горизонтальных направляющих. В положении, показанном на чертеже, пружина 4 не деформирована. Составить дифференциальное уравнение движения системы, найти собственную частоту колебаний без учета сопротивления и критическое значение коэффициента  $\mu_{\kappa p}$  сопротивления демпфера 5, если масса диска  $m_1 = 8$  кг, масса ползуна  $m_2 = 2$  кг, коэффициент жёсткости пружины  $c_n = 500$  H/м.



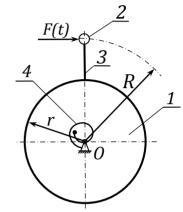
**Вариант 20.** Система состоит из двух однородных дисков 1 к 2 массы  $m_1$  и  $m_2$  соответственно, невесомой штанги 3, пружины 4 и демпфера 5. Проскальзывание между дисками, а также между диском 1 с горизонтальной плоскостью отсутствует. Составить дифференциальное уравнение движения, найти собственную частоту и логарифмический декремент колебаний системы, если  $m_1 = m_2 = 30$  кг, коэффициент жёсткости пружины  $c_n = 2$  кH/м, коэффициент сопротивления демпфера  $\mu = 480 \text{ H} \cdot \text{c/m}$ .



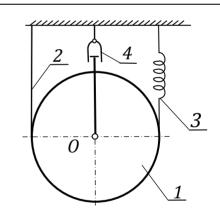
**Вариант 21.** Однородный диск 1 массы  $m_1$  может катиться без скольжения по плоскости, наклонённой к горизонту под углом  $\alpha = 30$  град. С осью диска нерастяжимой нитью связен груз 2 массы  $m_2$ , с ободом пружина 3, статическая деформация которой  $\Delta = 6$  см. Составить дифференциальное уравнение движения системы и найти амплитуду вынужденных колебаний груза, возбуждаемых перемещением штока 4 по закону  $s(t) = s_0 \cdot sinpt$ , если  $m_1 = m_2 = 4$  кг,  $s_0 = 2,4$  см, p = 10 рад/с.



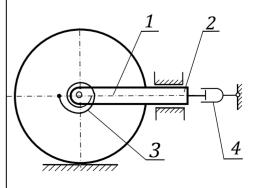
**Вариант** 22. С однородным диском 1 массы  $m_1$  невесомым стержнем 3 связан груз 2 массы  $m_2$ . При вертикальном положении стержня 3 спиральная пружина 4 не деформирована. Составить дифференциальное уравнение движения системы и найти амплитуду вынужденных угловых колебаний стержня, возбуждаемых силой  $F(t) = F_0 \cdot sinpt$ , приложенной к грузу, если  $m_1 = 4$  кг,  $m_2 = 2$  кг, R = 2r = 0.2 м, коэффициент жёсткости пружины  $c_n = 12m_2gr$ ,  $F_0 = 2$  H, p = 10 рад/с.



**Вариант 23.** Однородный диск 1 массы m подвешен на нерастяжимой нити 2, конец которой связан с пружиной 3. Составить дифференциальное уравнение движения диска, найти собственную частоту (без учета демпфирования) и критическое значение  $\mu_{\kappa p}$  коэффициента сопротивления демпфера 4, если m=3 кг, коэффициент жёсткости пружины  $c_n=288$  H/м.

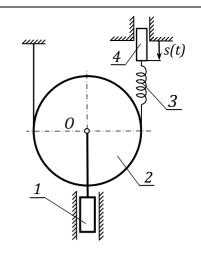


**Вариант 24.** Однородный диск 1 массы  $m_1$  может катиться по плоскости без скольжения. Спиральной пружиной 3 диск связан со штоком 2 массы  $m_2$ , движущимся поступательно в направляющих. Составить дифференциальное уравнение движения системы, найти собственную частоту (без учета демпфирования) и критическое значение  $\mu_{\kappa p}$  коэффициента сопротивления демпфера 4, если  $m_1=2m_2=20~{\rm kr},\ r=0,2~{\rm m},\ {\rm koэффициент}$  жёсткости пружины  $c_n=40~{\rm H\cdot m/pag}$ 

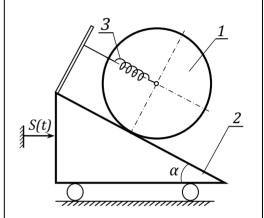


**Вариант 25.** Груз 1 массы  $m_1$  соединён с осью однородного диска 2 массы  $m_2$ , подвешенного на нерастяжимой нити и пружине 3, статическая деформация которой  $\Delta = 7,5$  см.

Составить дифференциальное уравнение движения и найти амплитуду вынужденных колебаний груза, возбуждаемых перемещением штока 4 по закон  $s(t) = s_0 \cdot sinpt$ , если  $m_2 = 2m_1 = 10$  кг,  $s_0 = 4.8$  см, p = 10 рад/с.

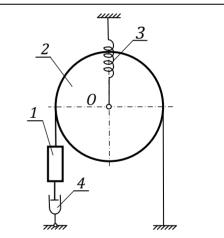


**Вариант 26.** Однородный диск 1 массы m может катиться без проскальзывания по наклонной плоскости призмы 2. Составить дифференциальное уравнение относительно движения катка призмы И найти колебаний амплитуду вынужденных его оси, возбуждаемых перемещением призмы по закону s(t) = $s_0$ -sinpt, если  $\alpha = 30$  град, m = 20 кг, коэффициент жёсткости пружины 3  $c_{\Pi} = 1{,}08 \text{ кH/м}, s_{\theta} = 2 \text{ см}, p = 5$ рад/с.

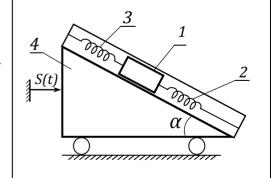


**Вариант 27.** . Груз 1 массы  $m_1$ , прикреплён к концу нерастяжимой нити, перекинутой через блок 2 массы  $m_2$ , ось которого подвешена на пружине 3.

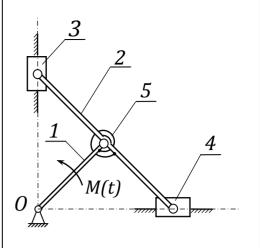
Полагая блок однородным диском, составить дифференциальное уравнение движения, найти собственную частоту и логарифмический декремент колебаний системы, если  $m_2 = 2m_1 = 20$  кг, статическая деформация пружины  $\Delta = 4$  см, коэффициент сопротивления демпфера 4  $\mu = 140$  H с/м.



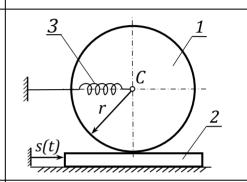
**Вариант 28.** Груз 1 массы m находится внутри наклонного гладкого канала подвижной призмы 4 и подкреплён двумя одинаковыми пружинами 2 и 3. Составить дифференциальное уравнение движения груза относительно призмы и определить амплитуду его вынужденных колебаний, возбуждаемых перемещением призмы по закону  $s(t) = s_0 \cdot sinpt$ , если m = 2 кг, коэффициент жёсткости одной пружины  $c_n = 900$  H/м,  $\alpha = 30$  град,  $s_0 = 2.2$  см, p = 25 рад/с.



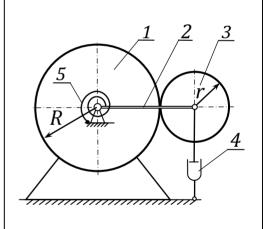
Вариант 29. Механизм эллипсографа расположен в горизонтальной плоскости и состоит из кривошипа 1, линейки 2, ползунов 3, 4 и спиральной пружины 5. В положении, когда кривошип перпендикулярен линейке, пружина не деформирована. Пренебрегая массами кривошипа и ползунов и принимая линейку однородным стержнем, дифференциальное уравнение составить движения найти амплитуду системы И VГЛОВЫХ колебаний кривошипа, возбуждаемых приложенной к нему парой сил с моментом  $M(t) = M_0$ -sinpt, если масса линейки m = 3 кг, коэффициент жёсткости пружины  $c_n = 4 \text{ HM/рад, } OC = AC = BC = l = 0.2 \text{ M, } M_0 = 1 \text{ H·M,}$ p = 15 рад/c.



**Вариант 30**. Зубчатое колесо 1 находится в зацеплении с подвижной рейкой 2. Полагая колесо однородным диском, составить дифференциальное уравнение движения и найти амплитуду вынужденных колебаний оси C колеса, возбуждаемых перемещением рейки по закону  $s(t) = s_0 \cdot sinpt$ , если m = 100 кг, коэффициент жёсткости пружины 3  $c_n = 600$  H/м,  $s_0 = 5$  см, p = 3 рад/с.



Вариант 31. В планетарном механизме, расположенном в вертикальной плоскости, ось неподвижной шестерни 1 радиуса R связана невесомым водилом 2 с осью подвижной шестерни 3 радиуса r. В положении равновесия системы, когда водило горизонтально, ему сообщили угловую скорость  $\omega_0 = 0,173$  рад/с. Составить дифференциальное уравнение движения системы, найти зависимость угла поворота водила от времени и определить логарифмический декремент колебаний, если R = 2r = 0,2 м, масса шестерни 3 m = 1 кг, коэффициент сопротивления демпфера  $\mu = 30$  Н·с/м, коэффициент жёсткости пружины 5  $c_n = 54$  Н·м/рад. Шестерню 3 считать однородным диском.



**Вариант 32.** Маховик 1, представляющий собой однородный диск, связан шатуном 2 с ползуном 3, который движется в гладких горизонтальных направляющих. Пружина 4 не деформирована, когда шарнир В находится на одной вертикали с осью маховика. Составить дифференциальное уравнение движения системы и определить амплитуду вынужденных колебаний ползуна, возбуждаемых при действии на маховик пары сил с моментом  $M(t) = M_0 \cdot sinpt$ . Масса диска  $m_1 = 19$  кг, масса шатуна  $m_2 = 10$  кг, масса ползуна  $m_3 = 5$  кг, коэффициент жёсткости пружины  $c_n = 430$  H/м, r = 0.2 м,  $M_0 = 0.558$  H м, p = 4 рад/с.

