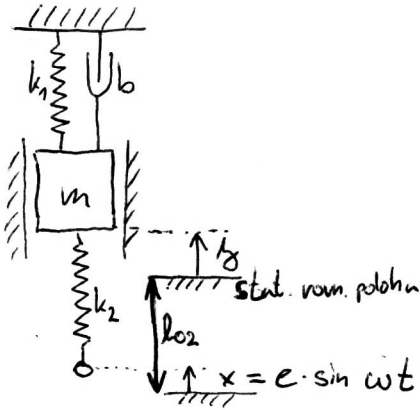


13/3 (kinematické buzení)

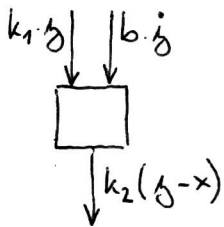


D:  $m, b, k_1, e, \omega, k_2$

$y=0$  ... statická rovnovážná poloha

$l_{02}$  ... volná délka pružiny " $k_2$ "  
(tj. pro  $x=\emptyset \wedge y=\emptyset$  je pružina недеформovaná)

pro sestavení rovnic předpokládám  $y > x$



$$m \ddot{y} = -k_1 y - b \dot{y} - k_2 (y - x)$$

$$m \ddot{y} + b \dot{y} + (k_1 + k_2) y = k_2 \cdot e \cdot \sin \omega t$$

$$\ddot{y} + 2b_n \Omega \dot{y} + \Omega^2 y = \frac{k_2 \cdot e}{m} \sin \omega t$$

(a dále standardně ...)