

# USEAN VAPAASTEEN SYSTEMIN VAIMENEMATON OMINAISVÄRÄHTELY

Vaimenemattoman ominaisvärähtelyn **liikeyhtälöt**

$$[M] \{\ddot{x}\} + [K] \{x\} = \{0\}$$

**Ratkaisu** on muotoa

$$\{x\} = \{X_1 \ X_2 \ \dots \ X_n\} \cdot \sin(\omega t - \phi) = \{X\} \cdot \sin(\omega t - \phi)$$

$$\{X\} \text{ ominaismuoto}$$

$$\omega \text{ ominaiskulmataajuus}$$

$$\phi \text{ vaihekulma}$$

Ominaiskulmataajuudet lasketaan **karakteristisesta yhtälöstä**

$$\det([K] - \omega^2 [M]) = 0$$

Ominaismuodot lasketaan **homogeenisesta yhtälöryhmästä**, josta ne ratkeavat vakiokerrointa vaille yksikäsitteisinä

$$([K] - \omega^2 [M]) \{X\} = \{0\}$$

**Modaalimassa ja modaalijäykkyys**

$$M_i = \{X\}_i^T [M] \{X\}_i$$

$$K_i = \{X\}_i^T [K] \{X\}_i$$

$$\omega_i^2 = K_i / M_i$$

# USEAN VAPAASTEEN SYSTEMIN VAIMENEMATON OMINAISVÄRÄHTELY

Ominaismuodot ovat **ortogonaaliset**, kun  $\omega_i \neq \omega_j$  eli

$$\{X\}_j^T [M] \{X\}_i = 0$$

$$\{X\}_j^T [K] \{X\}_i = 0$$

**Modaalimatriisin** pystyriivit ovat normeeratut ominaismuodot

$$[\Phi] = [\{X\}_1 \quad \{X\}_2 \quad \dots \quad \{X\}_n]$$

**Modaalimassamatriisi**

$$[\tilde{M}] = [\Phi]^T [M] [\Phi] = \begin{bmatrix} M_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & M_2 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & M_n \end{bmatrix}$$

**Modaalijäykkysmatriisi**

$$[\tilde{K}] = [\Phi]^T [K] [\Phi] = \begin{bmatrix} K_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & K_2 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & K_n \end{bmatrix}$$

Systemin asemat  $\{x\}$  voidaan esittää ominaismuotojen yhdistelmänä

$$\{x\} = \sum_{j=1}^n c_j \{X\}_j$$

$$c_i = \frac{1}{M_i} \{X\}_i^T [M] \{x\}$$

# USEAN VAPAUSASTEEN SYSTEMIN VAIMENEMATON OMINAISVÄRÄHTELY

Ominaisvärähätelyn yleinen **ratkaisu**

$$\{x\} = \sum_{i=1}^n A_i \{X\}_i \sin(\omega_i t - \phi_i)$$

$\{X\}_i$  normeerattu ominaismuoto  $\omega_i$  ominaiskulmataajuus

$A_i$  ja  $\phi_i$  alkuehdoista saatavia vakioita

Vaihtoehtoinen **ratkaisu**

$$\{x\} = \sum_{i=1}^n \{X\}_i (B_i \sin \omega_i t + C_i \cos \omega_i t)$$

$B_i$  ja  $C_i$  ovat alkuehdoista saatavia vakioita.

Alkuehdot

$$\{x(0)\} = \{x_0\} \quad \{\dot{x}(0)\} = \{\dot{x}_0\}$$

Vakiot

$$C_i = \frac{1}{M_i} \{X\}_i^T [M] \{x_0\} \quad B_i = \frac{1}{\omega_i M_i} \{X\}_i^T [M] \{\dot{x}_0\}$$