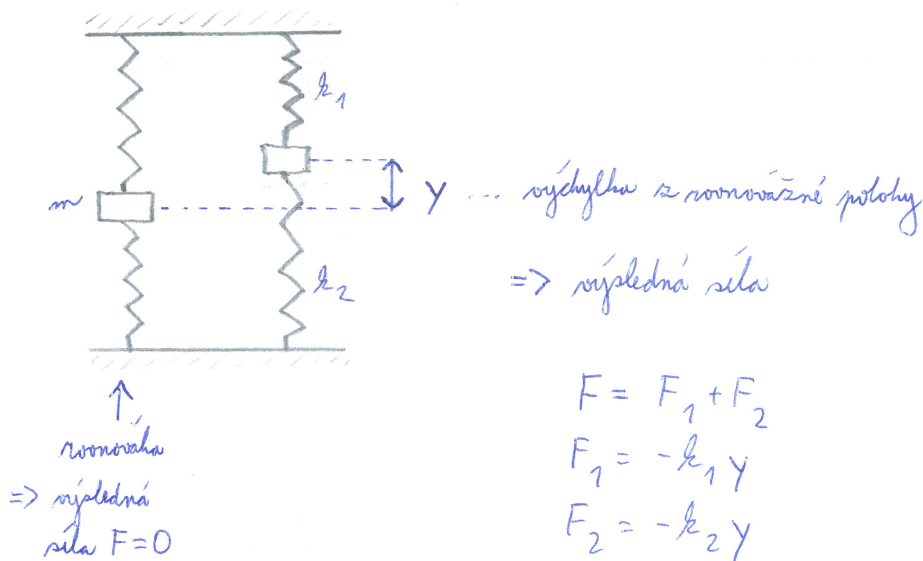


a) pružiny naproti sobě



... rovnováha tělesné sítě a sil pružinosti !!!

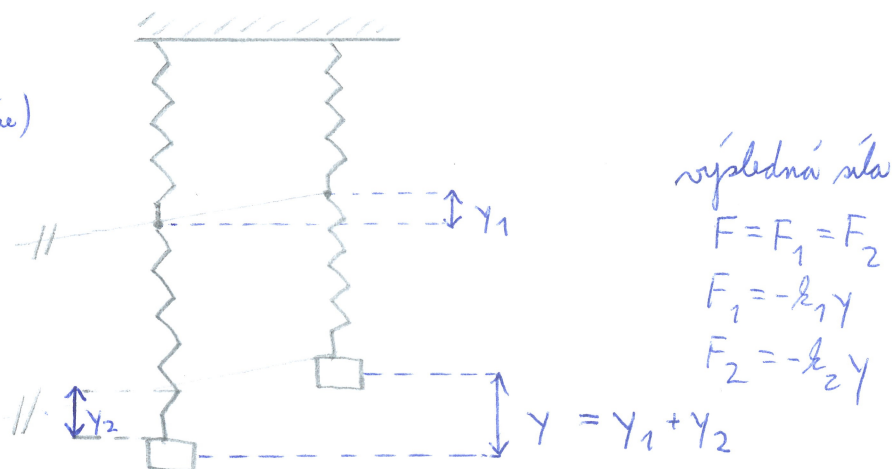
$\Rightarrow$  pohybová rovnice:  $m \ddot{y} = -(k_1 + k_2) y$

$\rightarrow$  řešení rovnice  $\ddot{y} = -\omega^2 y$  má tvar  $y = A \sin(\omega t + \delta)$ , kde konstanty  $A, \delta$  závisí na počátečních podmínkách

$\Rightarrow \omega_a = \sqrt{\frac{k_1 + k_2}{m}}$

$T_a = \frac{2\pi}{\omega_a} = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k_1 + k_2}}$

b) pružiny za sebou (stejná úvaha o rovnováze)



$\Rightarrow$  pohybová rovnice:  $m \ddot{y}_1 = -k_1 y_1$   
 $m \ddot{y}_2 = -k_2 y_2$

přičtení

$$Y = Y_1 + Y_2$$

$$k_1 Y_1 = k_2 Y_2$$

$$\Rightarrow Y = Y_1 \left( 1 + \frac{k_1}{k_2} \right)$$

$$Y_1 = \frac{k_2}{k_1 + k_2} Y$$

$$Y_2 = \frac{k_1}{k_1 + k_2} Y$$

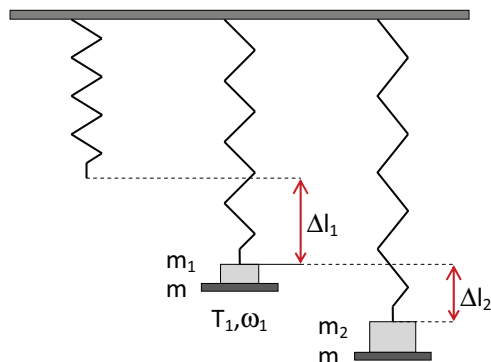
zpět k pohybové rovnici:

$$m \ddot{y} = - \frac{k_1 k_2}{k_1 + k_2} Y = -k_1 Y_1 = -k_2 Y_2$$

$$\Rightarrow \omega_k = \sqrt{\frac{1}{m} \frac{k_1 k_2}{k_1 + k_2}}$$

$$T_k = \frac{2\pi}{\omega_k} = 2\pi \sqrt{m \frac{k_1 + k_2}{k_1 k_2}}$$

**Zadání:** 2. Na svislé pružině o zanedbatelné hmotnosti je zavěšena destička o hmotnosti  $m = 20$  g a na ní leží závaží o hmotnosti  $m_1 = 5$  g. Rozkmitáme-li pružinu, zjistíme, že perioda kmitů je  $T_1 = \pi/3$  s. Poté závaží  $m_1$  nahradíme jiným o hmotnosti  $m_2 = 25$  g. Jaká je vzdálenost  $\Delta L$ , o kterou se posune destička vůči předchozí poloze (tj. poloze se závažím  $m_1$ )?



**Řešení:** Pro případ kmitání destičky  $m$  a závažíčka  $m_1$  má pro tuhost pružiny  $k$  pohybová rovnice tvar:

$$(m + m_1)\ddot{y} = -ky.$$

Řešením této diferenciální rovnice je funkce  $y(t) = A \sin(\omega_1 t + \varphi)$ , kde konstanty  $A$  a  $\varphi$  závisejí na počátečních podmínkách. Úhlová frekvence  $\omega_1$  a perioda kmitů  $T_1$  jsou dány jako:

$$\omega_1 = \sqrt{\frac{k}{m + m_1}}$$

$$T_1 = \frac{2\pi}{\omega} = 2\pi\sqrt{\frac{m}{k}},$$

odkud si můžeme vyjádřit tuhost pružiny

$$k = \frac{4\pi^2}{T_1^2}(m + m_1).$$

Nyní sledujme prodloužení pružiny (viz obrázek). Pro destičku  $m$  a závažíčko  $m_1$  se pružina prodlouží o  $\Delta l_1$ . Po záměně závažíčka  $m_2$  za  $m_1$  se pružina prodlouží ještě o  $\Delta l_2$ , čili celkové prodloužení je v tomto případě  $\Delta l_1 + \Delta l_2$ . Vyjádříme-li si toto pomocí rovnic pro rovnováhu sil (rovnováha tíhové síly a síly pružnosti), dostaneme:

$$(m + m_1)g = k\Delta l_1$$

$$(m + m_2)g = k(\Delta l_1 + \Delta l_2)$$

$$\Delta l_2 = \frac{(m_2 - m_1)g}{k}.$$

Z poslední rovnosti dosazením za tuhost pružiny obdržíme výsledný vztah a číselný výsledek 21.8 cm.

$$\Delta l_2 = \frac{T_1^2}{4\pi^2} \frac{m_2 - m_1}{m + m_1} g$$

**Zadání:** Na svislou pružinu o zanedbatelné hmotnosti zavěsíme závaží o hmotnosti  $m$ , načež se pružina prodlouží o délku  $\Delta L$ . Pružinu se závažím natáhneme o délku  $L$  a necháme kmitat. Určete časovou závislost výchylky závaží  $x(t)$  a jeho rychlosti  $v(t)$ .

**Řešení:** Pro závaží a pružinu, které jsou v klidu, je výslednice působících sil nulová, neboli tíhová síla a síla pružiny mají stejnou velikost a opačný směr.

$$mg = k\Delta L \quad (1)$$

Obecné řešení pohybu harmonického oscilátoru má tvar:

$$x(t) = A \sin(\omega t + \varphi), \quad (2)$$

kde  $A$ ,  $\omega$  a  $\varphi$  značí po řadě amplitudu kmitů, úhlovou frekvenci a fázový posuv. Rychlost  $v(t)$  získáme derivací okamžité výchylky  $x(t)$  podle času.

$$v(t) = \frac{dx(t)}{dt} = A\omega \cos(\omega t + \varphi) \quad (3)$$

Pro úhlovou frekvenci kmitání tělesa o hmotnosti  $m$  na pružině s tuhostí  $k$  platí známý vztah:

$$\omega = \sqrt{\frac{k}{m}}.$$

Z rovnice (1) si můžeme vyjádřit tuhost pružiny  $k$  a vypočítat úhlovou frekvenci.

$$\omega = \sqrt{\frac{g}{\Delta L}} \quad (4)$$

Amplitudu kmitů  $A$  a fázový posuv  $\varphi$  vypočítáme ze znalosti počátečních podmínek.

$$\begin{aligned} L &= y(t=0) = A \sin \varphi \\ 0 &= v(t=0) = A\omega \cos \varphi \end{aligned}$$

Z druhé rovnice vidíme, že fázový posuv  $\varphi = \pi/2$  nebo  $\varphi = 3\pi/2$ . Dosaďme tyto hodnoty do první rovnice, vypočítejme amplitudu  $A$  a vyjádřeme řešení  $x(t)$  a  $v(t)$ .

$$\varphi = \frac{\pi}{2}$$

$$L = A \sin \varphi = A$$

$$\Rightarrow x(t) = L \sin\left(\omega t + \frac{\pi}{2}\right) = L \cos(\omega t)$$

$$v(t) = L\omega \cos\left(\omega t + \frac{\pi}{2}\right) = -L\omega \sin(\omega t)$$

$$\varphi = \frac{3\pi}{2}$$

$$L = A \sin \varphi = -A$$

$$\Rightarrow x(t) = -L \sin\left(\omega t + \frac{3\pi}{2}\right) = L \cos(\omega t)$$

$$v(t) = -L\omega \cos\left(\omega t + \frac{3\pi}{2}\right) = -L\omega \sin(\omega t)$$

Dostáváme tedy jediné řešení, které má po dosazení úhlové frekvence  $\omega$  z rovnice (4) tvar:

$$x(t) = L \cos \left( \sqrt{\frac{g}{\Delta L}} t \right)$$

$$v(t) = -\sqrt{\frac{gL^2}{\Delta L}} \sin \left( \sqrt{\frac{g}{\Delta L}} t \right)$$

- součet funkcí sinus / kosinus

→ součtové vzorce

$$\sin(x+y) = \sin x \cos y + \sin y \cos x$$

$$\sin(x-y) = \sin x \cos y - \sin y \cos x$$

$$\Rightarrow \sin(x+y) + \sin(x-y) = 2 \sin x \cos y$$

$$\begin{aligned} x+y &= a \\ x-y &= b \end{aligned} \quad \Rightarrow \quad \begin{aligned} x &= \frac{a+b}{2} \\ y &= \frac{a-b}{2} \end{aligned}$$

$$\underline{\underline{\sin a + \sin b = 2 \sin \frac{a+b}{2} \cos \frac{a-b}{2}}}$$

$$\cos(x+y) = \cos x \cos y - \sin x \sin y$$

$$\cos(x-y) = \cos x \cos y + \sin x \sin y$$

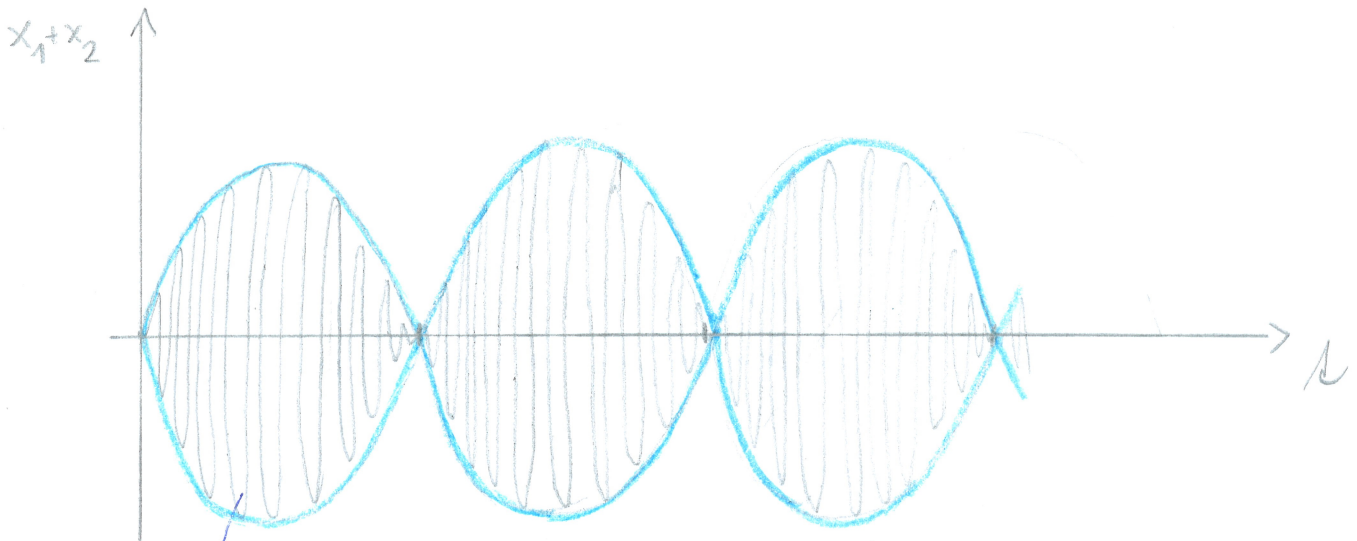
$$\Rightarrow \cos(x+y) + \cos(x-y) = 2 \cos x \cos y$$

$$\begin{aligned} x+y &= a \\ x-y &= b \end{aligned} \quad \Rightarrow \quad \begin{aligned} x &= \frac{a+b}{2} \\ y &= \frac{a-b}{2} \end{aligned}$$

$$\underline{\underline{\cos a + \cos b = 2 \cos \frac{a+b}{2} \cos \frac{a-b}{2}}}$$

- součet 2 kmitů ve fázi (!) + se stejnou amplitudou

$$\begin{aligned} \sin(\omega_1 t) + \sin(\omega_2 t) &= 2 \sin\left(\frac{\omega_1 + \omega_2}{2} t\right) \cos\left(\frac{\omega_1 - \omega_2}{2} t\right) \\ &= 2 \sin\left(2\pi \frac{f_1 + f_2}{2} t\right) \cos\left(2\pi \frac{f_1 - f_2}{2} t\right) \\ &\quad \downarrow \qquad \qquad \qquad \downarrow \\ &\quad \tilde{f} = \frac{f_1 + f_2}{2} \qquad \tilde{f} = \frac{f_1 - f_2}{2} \end{aligned}$$



harmonická kmitá  
s průměrnou frekvencí  $\bar{f}$

$$\bar{f} = \frac{f_1 + f_2}{2} = 437,5 \text{ Hz}$$

modulace amplitudy  $\rightarrow$  ZÁZNĚJE  
s frekvencí  $2\tilde{f}$

$\Downarrow$

$$T = \frac{1}{2\tilde{f}} = \frac{1}{f_1 - f_2} = 0,2 \text{ s}$$

a) deska

→ moment setrvačnosti

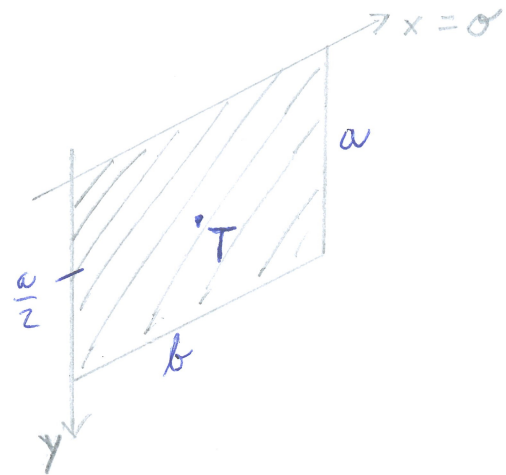
$$I_0 = \frac{m}{ab} \int_0^a \int_0^b y^2 dx dy = \frac{m}{ab} [x]_0^b \left[ \frac{y^3}{3} \right]_0^a$$

↑  
řádkování  
plošička desky

$$I_0 = \frac{1}{3} m a^2$$

→ hmotný střed

$$y_T = \frac{a}{2}$$



→ perioda kmitů :

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{mg \left(\frac{a}{2}\right)}} = 2\pi \sqrt{\frac{2a}{3g}}$$

↑  
fyzické body

b) deska s dírou

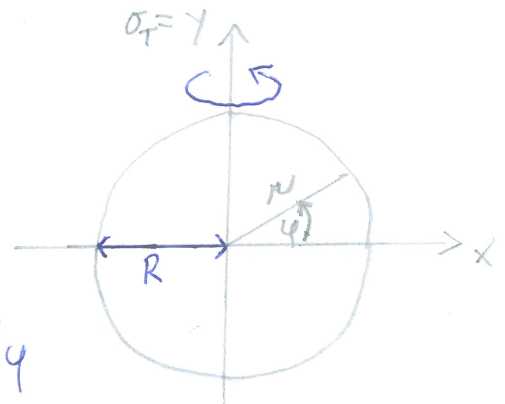
→ moment setrvačnosti

$$I = I_0 - I'$$

↑  
deska

↑  
kruhový disk

$$I'_T = \frac{m'}{\pi R^2} \int_0^{2\pi} \int_0^R (r \cos \varphi)^2 r dr d\varphi$$





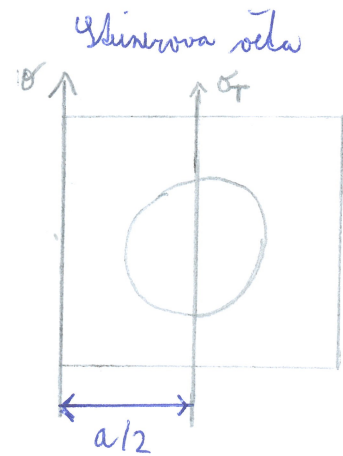
$$= \frac{m'}{\pi R^2} \int_0^{2\pi} \cos^2 \varphi \, d\varphi \int_0^R r^3 \, dr = \frac{1}{4} m' R^2$$

$\underbrace{\int_0^{2\pi} \cos^2 \varphi \, d\varphi}_{= \pi} \quad \underbrace{\int_0^R r^3 \, dr}_{\frac{R^4}{4}}$

$$= \left[ \frac{\varphi + \sin \varphi \cos \varphi}{2} \right]_0^{2\pi}$$

$$I' = I_T + m' \left( \frac{a}{2} \right)^2$$

$$\underline{I' = \frac{1}{4} m' R^2 + \frac{1}{4} m' a^2}$$



→ hmotnosti: deska:  $m = \sigma a b \Rightarrow \sigma = \frac{m}{a b}$

↑  
plošná hustota

dioba/diera:  $m' = \sigma \pi R^2 = m \frac{\pi R^2}{a b}$

deska s dirobou:  $M = m - m' = m \left( 1 - \frac{\pi R^2}{a b} \right)$

→ hmotný stred:  $\gamma_T = \frac{a}{2}$

→ periodu kmitů

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{\frac{1}{3} m a^2 - \frac{1}{4} m \frac{\pi R^2}{ab} R^2 - \frac{1}{4} m \frac{\pi R^2}{ab} a^2}{m \left(1 - \frac{\pi R^2}{ab}\right) g \frac{a}{2}}}$$

$$T = 2\pi \underbrace{\sqrt{\frac{2a}{3g}}}_{T_0} \sqrt{\frac{1 - \frac{3}{4} \frac{\pi R^2}{ab} \left(1 + \frac{R^2}{a^2}\right)}{\left(1 - \frac{\pi R^2}{ab}\right)}}$$

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{2a}{3g}} \sqrt{\frac{ab - \frac{3}{4} \pi R^2 \left(1 + \frac{R^2}{a^2}\right)}{ab - \pi R^2}}$$


---

a) aperiodický pohyb

- obecné řešení:  $x(t) = c_1 e^{\alpha_1 t} + c_2 e^{\alpha_2 t}$ , kde  $\alpha_{1/2} = -\delta \pm \sqrt{\delta^2 - \omega_0^2}$

označení:  $\psi = \sqrt{\delta^2 - \omega_0^2}$

$$\Rightarrow x(t) = e^{-\delta t} (c_1 e^{\psi t} + c_2 e^{-\psi t})$$

$$v(t) = \frac{dx(t)}{dt} = e^{-\delta t} (c_1 (-\delta + \psi) e^{\psi t} + c_2 (-\delta - \psi) e^{-\psi t})$$

- počáteční podmínky:  $x(t=0) = \underline{0} = e^0 (c_1 e^0 + c_2 e^0) = \underline{c_1 + c_2}$

$$v(t=0) = \underline{w} = e^0 (c_1 (-\delta + \psi) e^0 + c_2 (-\delta - \psi) e^0)$$

$$\underline{w = c_1 (-\delta + \psi) + c_2 (-\delta - \psi)}$$

$$c_1 = -c_2$$

$$w = -c_1 \delta + c_1 \psi + c_1 \delta + c_1 \psi = 2c_1 \psi$$

$$\Rightarrow c_1 = \frac{w}{2\psi} \quad \Rightarrow c_2 = -\frac{w}{2\psi}$$

$$x(t) = \frac{w}{\psi} e^{-\delta t} \left( \frac{e^{\psi t} - e^{-\psi t}}{2} \right)$$

$$\underline{\underline{x(t) = \frac{w \cdot e^{-\delta t}}{\psi} \sinh(\psi t)}}$$

b) měření aperiodického pohybu

- obecné řešení:  $x(k) = c_1 e^{-\delta k} + c_2 k e^{-\delta k}$

$$v(k) = \frac{dx(k)}{dk} = -c_1 \delta e^{-\delta k} + c_2 e^{-\delta k} - c_2 \delta k e^{-\delta k}$$

- počáteční podmínky:  $x(k=0) = 0 = c_1 e^0 + c_2 \cdot 0 \cdot e^0 = c_1$

$$v(k=0) = u = -c_1 \delta e^0 + c_2 e^{*0} - c_2 \delta \cdot 0 e^0 = c_2$$

$$\Rightarrow c_1 = 0 \quad c_2 = u$$

$$\underline{\underline{x(k) = uk e^{-\delta k}}}$$

c) Měření kmitů

- obecné řešení:  $x(k) = A e^{-\delta k} \sin(\omega k + \varphi)$

označení:  $\omega = \sqrt{\omega_0^2 - \delta^2}$

$$v(k) = \frac{dx(k)}{dk} = -\delta A e^{-\delta k} \sin(\omega k + \varphi) + \omega A e^{-\delta k} \cos(\omega k + \varphi)$$

- počáteční podmínky:  $x(k=0) = 0 = A \cdot e^0 \sin(0 + \varphi) = A \sin \varphi$   
 $v(k=0) = u = -\delta A e^0 \sin(0 + \varphi) + \omega A e^0 \cos(0 + \varphi)$

$$u = -\delta A \sin \varphi + \omega A \cos \varphi$$

$$u = \omega A \Rightarrow A = \frac{u}{\omega}$$

$$\underline{x(t) = \frac{u}{\omega} e^{-\delta t} \sin(\omega t)}$$

a) řešení ve tvaru

$$x(t) = C_1 e^{\alpha_1 t} + C_2 e^{\alpha_2 t}$$

$$\dot{x}(t) = C_1 \alpha_1 e^{\alpha_1 t} + C_2 \alpha_2 e^{\alpha_2 t}$$

$$\ddot{x}(t) = C_1 \alpha_1^2 e^{\alpha_1 t} + C_2 \alpha_2^2 e^{\alpha_2 t}$$

dosadit do rovnice  $\ddot{x} + 2\delta \dot{x} + \omega_0^2 x = 0$ + podmínka  $\omega_0 > \delta$ 

$$\Rightarrow C_1 \alpha_1^2 e^{\alpha_1 t} + C_2 \alpha_2^2 e^{\alpha_2 t} + 2\delta C_1 \alpha_1 e^{\alpha_1 t} + 2\delta C_2 \alpha_2 e^{\alpha_2 t} + \omega_0^2 C_1 e^{\alpha_1 t} + \omega_0^2 C_2 e^{\alpha_2 t} = 0$$

$$C_1 e^{\alpha_1 t} (\alpha_1^2 + 2\delta \alpha_1 + \omega_0^2) + C_2 e^{\alpha_2 t} (\alpha_2^2 + 2\delta \alpha_2 + \omega_0^2) = 0$$

→ rovnice musí být nulové

→ stejné rovnice pro  $\alpha_1$  a  $\alpha_2$ → jediná rovnice pro  $\alpha$  o kořeny  $\alpha_1$  a  $\alpha_2$ 

$$\alpha^2 + 2\delta \alpha + \omega_0^2 = 0$$

$$\alpha_{1/2} = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a} = \frac{-2\delta \pm \sqrt{4\delta^2 - 4\omega_0^2}}{2}$$

výraz pod odmocninou  
záporný kvůli podmínce  
 $\omega_0 > \delta$

$$\Rightarrow \alpha_{1/2} = \frac{-2\delta \pm 2i\sqrt{\omega_0^2 - \delta^2}}{2}$$

$$\alpha_{1,2} = -\delta \pm i \sqrt{\omega_0^2 - \delta^2} = -\delta \pm i \omega$$



oznámění

$$\underline{\underline{\omega = \sqrt{\omega_0^2 - \delta^2}}}$$

$$\Rightarrow \text{1. tvar řešení: } x(k) = c_1 e^{-\delta k + i \omega k} + c_2 e^{-\delta k - i \omega k}$$

$$x(k) = e^{-\delta k} (c_1 e^{i \omega k} + c_2 e^{-i \omega k})$$

... komplexní řešení

b) řešení ve tvaru

$$x(k) = A e^{-\delta k} \sin(\omega k + \varphi)$$

$$\dot{x}(k) = -\delta A e^{-\delta k} \sin(\omega k + \varphi) + \omega A e^{-\delta k} \cos(\omega k + \varphi)$$

$$\ddot{x}(k) = \delta^2 A e^{-\delta k} \sin(\omega k + \varphi) - \delta \omega A e^{-\delta k} \cos(\omega k + \varphi) - \omega^2 A e^{-\delta k} \sin(\omega k + \varphi) - \delta \omega A e^{-\delta k} \cos(\omega k + \varphi)$$

2x



dosadit do rovnice  $\underline{\underline{\ddot{x} + 2\delta \dot{x} + \omega_0^2 x = 0}}$

+ podmínka  $\omega_0 > \delta$

$$\Rightarrow \delta^2 A e^{-\delta k} \sin(\omega k + \varphi) - 2\delta \omega A e^{-\delta k} \cos(\omega k + \varphi)$$

$$- \omega^2 A e^{-\delta k} \sin(\omega k + \varphi) - 2\delta^2 A e^{-\delta k} \sin(\omega k + \varphi)$$

$$+ 2\delta \omega A e^{-\delta k} \cos(\omega k + \varphi) + \omega_0^2 A e^{-\delta k} \sin(\omega k + \varphi) = 0$$

$$A e^{-\delta t} \sin(\omega t + \phi) \left( \begin{array}{c} \delta^2 - \omega^2 + \omega_0^2 \\ -2\delta\omega \end{array} \right) + A e^{-\delta t} \cos(\omega t + \phi) \left( \begin{array}{c} -2\delta\omega + 2\delta\omega \\ \end{array} \right) = 0$$

$= 0$   $= 0$   
automaticky

$$-\delta^2 - \omega^2 + \omega_0^2 = 0$$

$$\omega^2 = \omega_0^2 - \delta^2$$

$$\underline{\underline{\omega = \sqrt{\omega_0^2 - \delta^2}}}$$

$\Rightarrow$  2. tvar řešení:  $x(t) = A e^{-\delta t} \sin(\omega t + \phi)$

... reálné řešení

c) konstanty v 1. řešení  $C_1$  a  $C_2$   
 konstanty v 2. řešení  $A$  a  $\phi$  } určité počátečními podmínkami

↓  
 vzájemný vztah  
 1. tvar  $\leftarrow x(t) = x(t) \rightarrow$  2. tvar

$$e^{-\delta t} (C_1 e^{i\omega t} + C_2 e^{-i\omega t}) = A e^{-\delta t} \sin(\omega t + \phi)$$

$$e^{-\delta t} (C_1 \cos \omega t + i C_1 \sin \omega t + C_2 \cos \omega t - i C_2 \sin \omega t) = A e^{-\delta t} (\sin \omega t \cos \phi + \sin \phi \cos \omega t)$$

↑  
 $e^{i\alpha} = \cos \alpha + i \sin \alpha$   
 $e^{-i\alpha} = \cos \alpha - i \sin \alpha$

↑  
 $\sin(x+y) = \sin x \cos y + \sin y \cos x$



$$e^{-\delta t} \cos \omega t (c_1 + c_2) + e^{-\delta t} \sin \omega t (i c_1 - i c_2) = e^{-\delta t} \cos \omega t (A \sin \varphi) + e^{-\delta t} \sin \omega t (A \cos \varphi)$$

⇓

$$\boxed{c_1 + c_2 = A \sin \varphi} \quad (1)$$

$$\boxed{i(c_1 - c_2) = A \cos \varphi} \quad (2)$$

$$(1) / (2) \quad \frac{c_1 + c_2}{i(c_1 - c_2)} = \frac{A \sin \varphi}{A \cos \varphi} \Rightarrow \underline{\underline{\tan \varphi = \frac{c_1 + c_2}{i(c_1 - c_2)}}}$$

$$(1)^2 + (2)^2 \quad c_1^2 + 2c_1c_2 + c_2^2 - (c_1^2 - 2c_1c_2 + c_2^2) = A^2 \sin^2 \varphi + A^2 \cos^2 \varphi$$

↑  
 $i^2$

$$4c_1c_2 = A^2 \Rightarrow \underline{\underline{A = \sqrt{4c_1c_2}}}$$

$$(1): c_1 = A \sin \varphi - c_2$$

$$\Rightarrow (2): iA \sin \varphi - i c_2 - i c_2 = A \cos \varphi$$

$$-2i c_2 = A \cos \varphi - iA \sin \varphi$$

$$c_2 = -\frac{A}{2i} (\cos \varphi - i \sin \varphi)$$

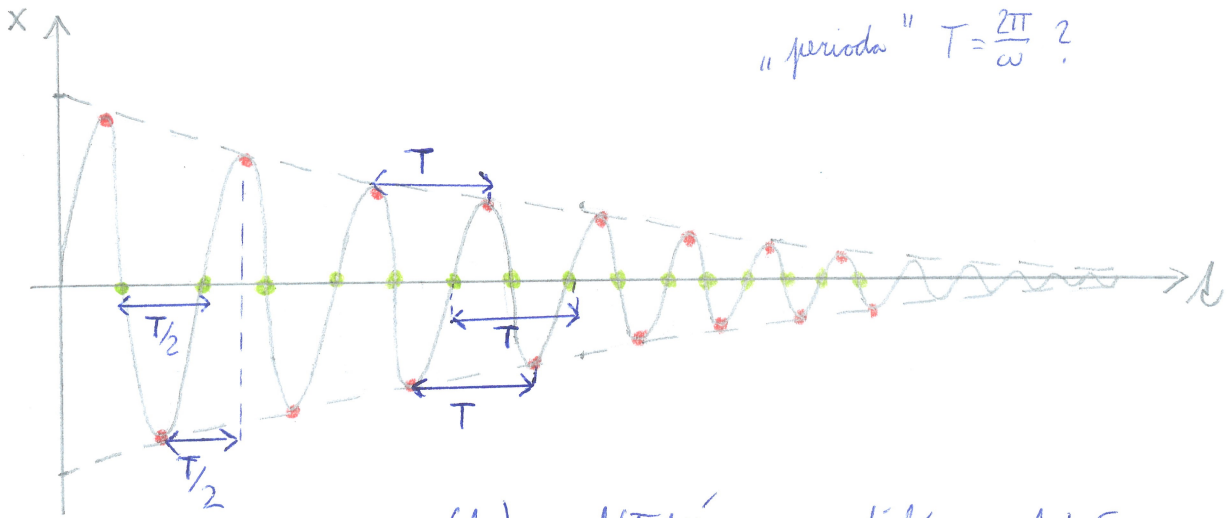
$$\underline{\underline{c_2 = -\frac{A}{2i} e^{-i\varphi}}}$$

$$c_1 = A \sin \varphi + \frac{A}{2i} (\cos \varphi - i \sin \varphi) = \frac{A}{2i} (2i \sin \varphi + \cos \varphi - i \sin \varphi)$$

$$c_1 = \frac{A}{2i} (\cos \varphi + i \sin \varphi) = \underline{\underline{\frac{A}{2i} e^{i\varphi}}}$$

$$x(k) = A e^{-\delta k} \sin(\omega k + \varphi)$$

"perioda"  $T = \frac{2\pi}{\omega}$  ?



$x(k)$  NENÍ periodická ALE:

(i) vzdálenost nulových bodů ( $x=0$ ) je  $T/2$

(ii) vzdálenost sousedních lokálních maxim a minim je  $T/2$

důkaz: i) nulové body

$$x(\bar{k}) = 0 = \underbrace{A \cdot e^{-\delta \bar{k}}}_{\neq 0} \cdot \underbrace{\sin(\omega \bar{k} + \varphi)}_{= 0}$$

$$\Rightarrow \sin(\omega \bar{k} + \varphi) = 0$$

$$\text{PERIODA } \frac{T}{2} \Rightarrow \sin(\omega(\bar{k} + \frac{T}{2}) + \varphi) = 0$$

$$0 \stackrel{*}{=} \underbrace{\sin(\omega \bar{k} + \varphi)}_{= 0} \cos(\omega \frac{T}{2}) + \underbrace{\cos(\omega \bar{k} + \varphi)}_{\neq 0} \underbrace{\sin(\omega \frac{T}{2})}_{= 0}$$

\* součinný vzorec

$$\sin(x+y) = \sin x \cos y + \cos x \sin y$$

$$\sin \omega \frac{T}{2} = 0 \quad \Leftrightarrow \quad \omega \frac{T}{2} = k\pi \quad \left. \begin{array}{l} \\ \\ \end{array} \right\} k=1$$

$$\underline{\underline{T = \frac{2\pi}{\omega}}}$$

ii) lokální maxima a minima

$$\dot{x}(\tilde{k}) = 0$$

$$\dot{x}(k) = -\delta A e^{-\delta k} \sin(\omega k + \varphi) + \omega A e^{-\delta k} \cos(\omega k + \varphi)$$

$$0 = \underbrace{A e^{-\delta \tilde{k}}}_{\neq 0} \underbrace{\left( -\delta \sin(\omega \tilde{k} + \varphi) + \omega \cos(\omega \tilde{k} + \varphi) \right)}_{=0}$$

$$\Rightarrow -\delta \sin(\omega \tilde{k} + \varphi) + \omega \cos(\omega \tilde{k} + \varphi) = 0$$

PERIODA  $\frac{T}{2} \rightarrow -\delta \sin(\omega(\tilde{k} + \frac{T}{2}) + \varphi) + \omega \cos(\omega(\tilde{k} + \frac{T}{2}) + \varphi) = 0$

\* součtové vzorce

$$\begin{aligned} \sin(x+y) &= \sin x \cos y + \sin y \cos x \\ \cos(x+y) &= \cos x \cos y - \sin x \sin y \end{aligned}$$

$$0^* = -\delta \sin(\omega \tilde{k} + \varphi) \cos(\omega \frac{T}{2})$$

$$- \delta \cos(\omega \tilde{k} + \varphi) \sin(\omega \frac{T}{2})$$

$$+ \omega \cos(\omega \tilde{k} + \varphi) \cos(\omega \frac{T}{2})$$

$$- \omega \sin(\omega \tilde{k} + \varphi) \sin(\omega \frac{T}{2}) \quad = 0$$

$$0 = \cos(\omega \frac{T}{2}) \underbrace{\left( -\delta \sin(\omega \tilde{k} + \varphi) + \omega \cos(\omega \tilde{k} + \varphi) \right)}_{=0} + \sin(\omega \frac{T}{2}) \underbrace{\left( -\delta \cos(\omega \tilde{k} + \varphi) - \omega \sin(\omega \tilde{k} + \varphi) \right)}_{\neq 0}$$

$$\sin \omega \frac{T}{2} = 0 \quad (\Leftrightarrow) \quad \omega \frac{T}{2} = k\pi \quad \left. \begin{matrix} \\ \\ \end{matrix} \right\} k=1$$

$$\underline{\underline{T = \frac{2\pi}{\omega}}}$$

\* střídání maxim a minim  $\Rightarrow$  vzdálenost sousedních maxim ...  $2 \cdot \frac{T}{2} = T$   $\nabla$   
 $= || =$  minim ...  $2 \cdot \frac{T}{2} = T$   $\circ$