

# Нормальные колебания стержня, струны, столба газа

$$S(x, t) = A(t) \cos(k(l - x) - \frac{\varphi_{rev}}{2})$$

Сейчас будем рассматривать разные случаи граничных условий

1. оба конца закреплены:

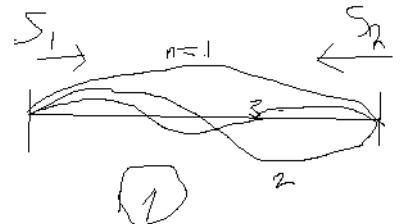
$$x_0 = 0, x_1 = l, S(0, t) = S(l, t) = 0 \implies S(0, t) = A(t) \cos(xl - \frac{\varphi}{2}) =$$

$$S(l, t) = A(t) \cos(-\frac{\varphi}{2}) \implies \varphi = \pi, \sin xl = 0, kl = \pi n, n \in \mathbb{N}, l =$$

$\frac{\lambda}{4}$ , то есть если оба конца закреплены, то на длине струны должно

уладываться целое число полуволн! Что супер логично, если об этом подумать.  $l = \frac{n c}{2 \nu_n} \implies \nu = \frac{cn}{2l}$ .  $\nu_1$  - основной тон, а остальные  $\nu_n$  -

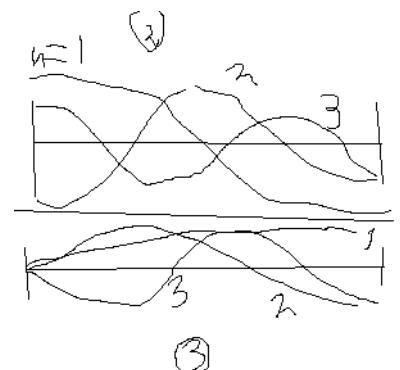
это обертона



2. Оба конца свободны

$$\frac{dS}{dx}|_{x=0, x=l} = 0, S(0, t) = S(l, t) = 0 \implies A(t)k \sin(kl - \frac{\varphi}{2}) = A(t)k \sin(-\frac{\varphi}{2}),$$

$\varphi = 0, \sin kl = 0$ , значит, набор частот и условий существования стоячих волн такие же, разве что на концах струны будут пучности, а не узлы



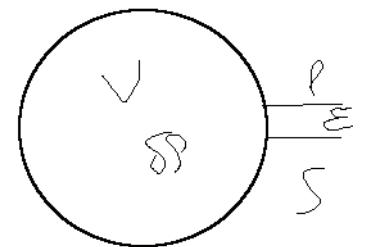
3. Один конец закреплён, второй свободен

$$\frac{dS}{dx}|_{x=l} = 0, S(0, t) = 0 \implies A(t) \cos(kl - \frac{\varphi}{2}) = A(t)k \sin(-\frac{\varphi}{2}) \implies$$

$$\varphi = 0, \cos kl = 0, k_n l = (2n - 1)\frac{\pi}{2}, n = 1, 2, \dots$$

$l = (2n - 1)\frac{\pi \lambda_n}{2 \cdot 2\pi} = (2n - 1)\frac{\lambda}{4}$ , то есть должно помещаться НЕЧЁТНОЕ ЧИСЛО ЧЕТВЕРТЕЙ

$$l = (2n - 1)\frac{c}{4\nu} \implies \nu_n = \frac{c(2n - 1)}{4l}$$



## Резонатор Гольмгольца

Берут такой сферический сосуд с отверстием

$$\frac{\delta\rho}{\rho_0} = -\frac{\Delta V}{V} = -\frac{\Sigma\rho}{V}$$

$$c^2 = \frac{\delta P}{\delta\rho}, \quad \rho_0 \Sigma l \frac{d^2 S}{dt^2} = \delta P \Sigma = -\frac{c^2 \Sigma^2 S}{V}$$

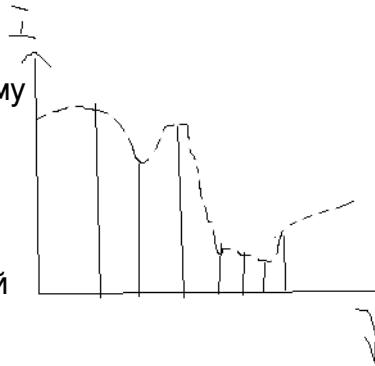
$$\frac{d^2 S}{dt^2} + \frac{c^2 \Sigma}{lV} S = 0, \quad \omega_0 = c \sqrt{\frac{\Sigma}{lV}} = 2\pi\nu$$

# Элементы акустики, высота и тембр тона

есть 3 характеристики звуковой волны:

## 1. высота

Интенсивность первой гармоники обычно самая большая, поэтому она задаёт высоту тона. Иногда, редко, бывает и по-другому, тогда высота определяется самым высоким тоном



## 2. тембр

Определяется спектром [соотношением частот и интенсивностей тонов]

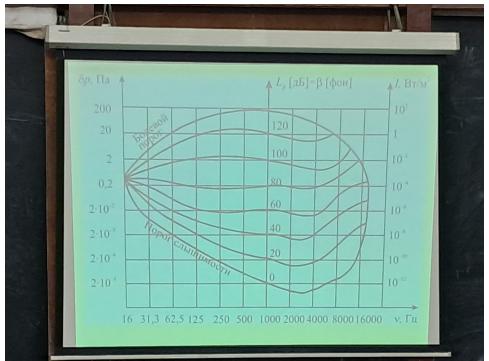
Если спектр линейчатый - то это воспринимается ухом как тон (И). Иначе это воспринимается как шум (ЩЩЩЩЩЩ!)

## 3. громкость

Характеристика вообще субъективная. Но  $\frac{\Delta I}{I}$ , которая воспринимается человеком,  $\sim 0.1$ , и это называется законом Вебера.

Введём единицу громкости  $\frac{dI}{I} = Ad\beta$ , где  $\beta$  - громкость звука

$\Rightarrow \beta = \frac{1}{A} \ln \frac{I}{I_{edge}}$ , и называется это законом **Вебера-Фехнера**.



Обычно выбирают  $A = \ln 10 \Rightarrow \beta = \lg \frac{I}{I_{edge}}$  Но получилось так, что громкость всё ещё субъективная, и  $\beta$  определяется ухом

$L_I$  - корень интенсивности  $= \lg \frac{I}{I_{edge}} = \lg \left( \frac{\delta P}{\delta P_{edge}} \right)^2 = 2 \lg \frac{\delta P}{\delta P_{edge}} = L_P$ , где  $\delta P_{edge} = 2 \cdot 10^{-5}$  Па. Это уже измеряется в **Белах**, но Белы довольно большие, поэтому используют **Децибелы**. Это безразмерная величина, и  $\text{Дб} = 10 \lg \frac{I}{I_{edge}}$

К сожалению, объективная и субъективная оценка громкости не совпадают, соотношение у них довольно сложное и определяется диаграммой слуха, где по оси  $x$  отложена частота, а по  $y$  - разность  $L_P$  (Дб) и  $\beta$  (фон). Линиями обозначены линии одинаковой громкости

Определение:

Громкость звука в фонах для тона данной частоты равна уровню звукового давления в децибелах для тона частотой 1 кГц, воспринимаемого ухом как звук равной громкости



# Бинуаральный эффект

измеряется  $\Delta\varphi$ , и частота должна быть МЕНЬШЕ  $\frac{c}{2L} \sim 1\text{кГц}$

## Эффект доплера

Эффект изменения частоты волны, регистрируемой приёмником, при относительном движении волны и (или) приёмника

1. Двигается источник к приёмнику, дано  $\nu$ , найти  $\nu'$

Длина волны как-бы сжимается

$$\lambda' = cT - uT = (c-u)T, \nu' = \frac{c}{T(c-u)} = \frac{\frac{1}{T}}{1 - \frac{u}{c}} = \frac{\nu}{1 - \frac{u}{c}}$$

2. Двигается приёмник от источника

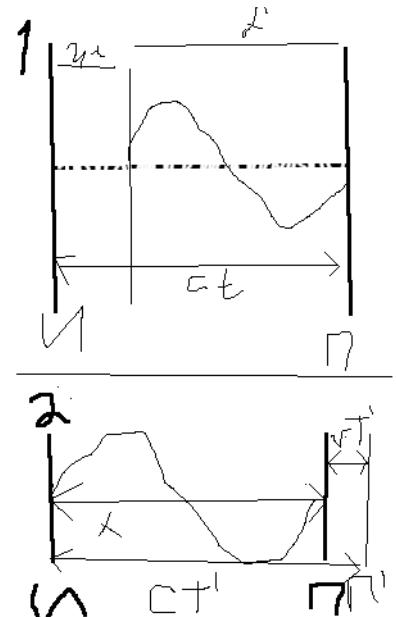
Конец волны придет в приемник позже, чем начало, поэтому волна как-бы растягивается

$$\nu' = \frac{1}{T} = \frac{c-v}{\lambda} = \frac{c-v}{c} \nu = \left(1 - \frac{\mathbf{v}}{\mathbf{c}}\right) \nu$$

3. Движется ВСЁЁЁЁЁЁЁЁЁЁ

$$\nu' = \nu \frac{1 - \frac{v}{c}}{1 - \frac{u}{c}} = [\text{Учитывая направление}] = \nu \frac{1 - \frac{\vec{v} \cdot \vec{c}}{c^2}}{1 - \frac{\vec{c} \cdot \vec{u}}{c^2}}.$$

## Как запомнить? сверху вниз ПИ



## **Движение быстрее скорости звука**

Конус маха: хренъ движется из точки  $A$  в точку  $B$  за время  $t$  со скоростью  $V$  в среде со скоростью звука  $c$ . Образуется такой своеобразный конус

Очевидно, что  $\sin \alpha = \frac{c}{v} < 1$ . А число Maxa  $M = \frac{1}{\sin \alpha} = \frac{v}{c} > 1$

Чё-то

$$c = \sqrt{\frac{\partial P}{\partial \rho}}$$

# Основы ГИДРО И АЭРО СТАТИКИ

Изучает вопросы равновесие жидкостей и равновесие тел, находящихся в жидкостях ( и газах )

Жидкости и газы - это те среды, в которых при равновесии не может существовать касательные напряжения

Если говорить про жидкость, то у неё есть **коэффициент сжимаемости**:  $\alpha = -\frac{1}{V} \frac{\Delta V}{\Delta P} = -\frac{1}{V} \frac{dV}{dP}$

Примечание:  $\alpha$  - ДОХУЯ МАЛЕНЬКИЙ

Будем говорить о несжимаемой ( $\alpha = 0$ ) идеальной жидкости ( $\cancel{\sigma}_T$ )

Есть 3 типа сил:

- $$1. \Delta F \sim \Delta V$$

2.  $\Delta F \sim \Delta S$  - их рассматривать не будем

3.  $\Delta F^P$

$$dF^P = P(x)s - P(x+dx)S = -(P(x+dx) - P(x))S = -\frac{dP}{dx}Sdx = -\frac{dP}{dx}dV = -\frac{\partial P}{\partial x}dV\vec{e}_x - \frac{\partial P}{\partial y}dV\vec{e}_y - \frac{\partial P}{\partial z}dV\vec{e}_z = -(\frac{\partial P}{\partial x}\vec{e}_x + \frac{\partial P}{\partial y}\vec{e}_y + \frac{\partial P}{\partial z}\vec{e}_z)dV = -\nabla PdV = -gradPdV$$

$$dF^P = -\nabla PdV!!!!!!$$

$$\rho dV \frac{dv}{dt} = dF^V + df^P \implies \rho \frac{dv}{dt} = \frac{dF^V}{dV} + \frac{df^P}{dV} = \vec{f} - \nabla P$$

$$\rho \frac{\partial \vec{v}}{\partial t} = \vec{f} - \nabla P!!!!!! - \text{уравнение эйлера}$$

А теперь гидростатика:  $\frac{\partial \vec{v}}{\partial t} = 0 \implies \vec{f} = \nabla P$  - основное уравнение гидростатики

## Закон паскаля

$$I = 0 \implies \nabla P = 0,$$

$$\frac{\partial P}{\partial x}\vec{e}_x + \frac{\partial P}{\partial y}\vec{e}_y + \frac{\partial P}{\partial z}\vec{e}_z = 0 \implies \frac{\partial P}{\partial x} = 0, \quad \frac{\partial P}{\partial y} = 0, \quad \frac{\partial P}{\partial z} = 0 \equiv P(x, y, z) = const$$

Словами: В отсутствие массовых сил при равновесии давление во всех точках жидкости и во всех направлениях одинаковое

ИЛИ

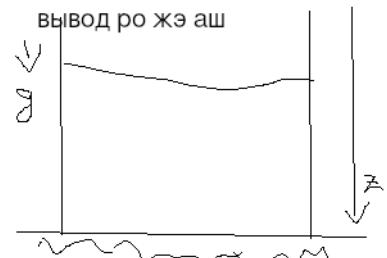
В отсутствие массовых сил при равновесии давление со свободной поверхности жидкости без изменений передаётся во все её точки

Рассмотрим жидкость в однородном поле силы тяжести

$$\vec{f} = +\rho\vec{g} = \rho g\vec{e}_z$$

$$\frac{\partial P}{\partial x}\vec{e}_x + \frac{\partial P}{\partial y}\vec{e}_y + \frac{\partial P}{\partial z}\vec{e}_z = \vec{f} = \rho g\vec{e}_z$$

$$\begin{cases} \frac{\partial P}{\partial x}\vec{e}_x = 0 \\ \frac{\partial P}{\partial y}\vec{e}_y = 0 \implies P(z) = P_0 + \rho g z \\ \frac{\partial P}{\partial z}\vec{e}_z = \rho g \end{cases}$$



## рассмотрим изотермическую атмосферу

$$\rho = \frac{\mu P}{RT}, \quad \frac{\partial P}{\partial z} = -\frac{\mu Pg}{RT} = \frac{dP}{dz}$$

$$\frac{dP}{dz} = -\frac{\mu g}{RT} dt \implies P = P_0 e^{-\frac{\mu g z}{RT}}, \quad z_0 = \frac{RT}{\mu g},$$

$P = P_0 e^{-\frac{z}{z_0}}$  - и мы получили БАРОМЕТРИЧЕСКУЮ формулу! для земли  
барометрическая высота  $z_0 = 8\text{км}$

## Архимед



## Закон Архимеда

Позволяет установить, чему равна сила, возникающая со стороны жидкости/газа на погруженное туда тело

Выделим внутри жидкости произвольный объём, он в равновесии, тогда

$$m\vec{g} = -\vec{R}_p, \quad F_a = mg = \rho g V$$

То есть ЧИСЛЕННО Выталкивающая сила равна произведению массы "заменённой" жидкости, направлена вертикально вверх и приложена к центру масс "заменённой" жидкости, то есть к Центру плавучести

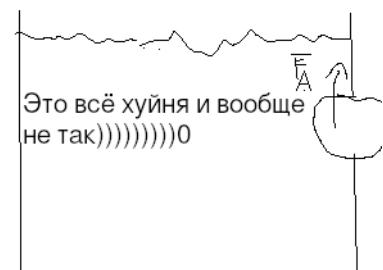
Условие Плавучести тела:  $\frac{V_T}{V_{subm}} = \frac{\rho_{liq}}{\rho_{body}} \geq 1 \implies \rho_{liq} \geq \rho_{body}$

## Вопрос Остойчивости

1. Тело полностью погружено - тут всё понятно
2. Тело погружено частично - тут уже сложнее, рассмотрим симметрично плавающее тело
3. корабль: Метацентрическая высота - это расстояние между центром масс корабля  $C$  и метацентром  $M$  (центр кривизны траектории, по которой перемещается точка приложения сил плавучести в процессе наклонения судна)

И метацентрическая высота должна быть положительной, чтобы плавучесть была устойчивой

Модель вечного двигателя

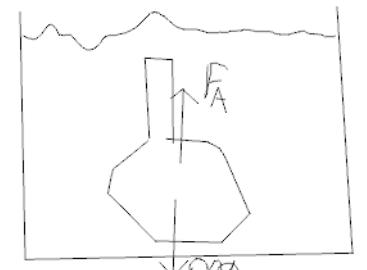


## Гидростатика

Представим себе, что **течёт жидкость**. Будем в каждый момент времени фиксировать, чему равна скорость каждой бесконечно малой частицы жидкости.

Получаем **ПОЛЕ СКОРОСТЕЙ** - это векторная функция координаты и времени. Ну и иногда бывает, что поле скоростей зависит только от координаты, и такое течение называется **стационарным**

А тут ают плотность равна плотности жидкости



Стационарное течение - такое, в котором поле скоростей  $\vec{v}$  зависит только от координаты и не зависит от времени.

Линия тока - линия, касательная к которой совпадает с направлением вектора скорости тока

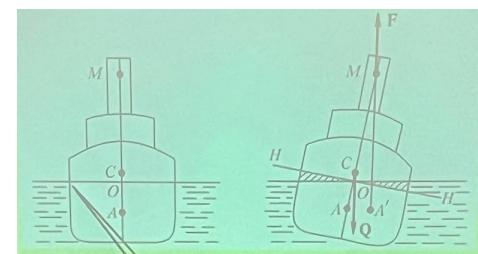


Трубка тока - Проведём в жидкости некоторый контур и проведём через все точки этого контура линии тока. Ну и получим трубку тока

Получаем несколько важных и полезных условий:

1. Условие неразрывности:  $\rho = const \implies$  если трубка разной ширины, то сколько жидкости втекло за единицу времени с одной стороны, столько и вытекло с другой

$$\Delta m = \rho S_1 v_1 \Delta t = \rho S_2 v_2 \Delta t \implies \mathbf{Sv} = \mathbf{const}.$$



## Уравнение Бернулли

Уравнение Бернулли: Распределение давлений в трубке тока для **стационарного движения идеальной сжимаемой жидкости**

$$A_1 = P_1 S_1 \Delta l_1 = P_1 \Delta V_1 = P_1 \frac{\Delta m}{\rho_1}, \quad A_1 + A_2 = E_2 - E_1, \quad \frac{P_1}{\rho_1} - \frac{P_2}{\rho_2} =$$

$$A_2 = \dots = \dots = \dots = -P_2 \frac{\Delta m}{\rho_2}$$

$$= \varepsilon_2 - \varepsilon_1, \quad \varepsilon = \frac{E}{\Delta m}$$

$$\frac{P}{\rho} + \varepsilon = const, \quad E = \frac{\Delta mv^2}{2} + \Delta mgh \implies \varepsilon = \frac{v^2}{2} + gh,$$

$$\frac{\rho v^2}{2} + \rho gh + P = const' = B - \text{постоянная Бернулли}$$

