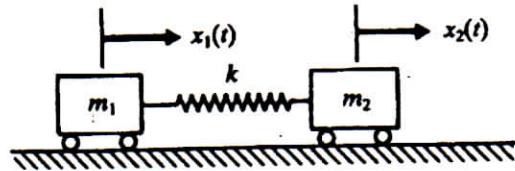


MOTI RIGIDI

Si consideri il sistema a due 2gdl rappresentato in figura (potrebbe essere, ad esempio, il modello di due vagoni ferroviari). Le equazioni del moto libero sono le seguenti:

$$\begin{aligned} m_1 \ddot{x}_1 + k(x_1 - x_2) &= 0 \\ m_2 \ddot{x}_2 + k(x_2 - x_1) &= 0 \end{aligned}$$



Assunto il moto nella forma: $x_j(t) = X_j \cos(\omega t + \phi_j)$ $j = 1, 2$

risulta:

$$\begin{aligned} (-m_1\omega^2 + k)X_1 - kX_2 &= 0 \\ -kX_1 + (-m_2\omega^2 + k)X_2 &= 0 \end{aligned}$$

e l'equazione caratteristica diviene: $\omega^2[m_1m_2\omega^2 - k(m_1 + m_2)] = 0$

da cui si ottengono le pulsazioni naturali: $\omega_1 = 0$ $\omega_2 = \sqrt{\frac{k(m_1 + m_2)}{m_1m_2}}$

Una delle due pulsazioni è nulla: il sistema non vibra a tale pulsazione. In altre parole il sistema si muove come un unico corpo rigido senza moto relativo tra le due masse; si dice pertanto che il sistema ha un **moto rigido**.

Come ovvio, alla pulsazione ω_1 corrisponde il modo di vibrare:

$$r_1 = \left\{ \frac{X_2}{X_1} \right\}_{\omega=\omega_1} = 1$$

mentre alla pulsazione ω_2 corrisponde il modo di vibrare:

$$r_2 = \left\{ \frac{X_2}{X_1} \right\}_{\omega=\omega_2} = -\frac{m_1}{m_2}$$

che è una quantità negativa; pertanto il secondo modo ha un nodo.

BIBLIOGRAFIA

- * E. Funaioli, A. Maggiore, U. Meneghetti, *Lezioni di Meccanica applicata alle macchine*, Vol. II, ed. Pàtron, Bologna.
- * S.S. Rao, *Mechanical vibrations*, Third edition, Addison Wesley Pub. Company, 1995.

```
fault, A1:Mode 1 : Freq. = 0.00017338
fault, A1:Mode 2 : Freq. = 0.00013622
fault, A1:Mode 3 : Freq. = 6.5931E-5
fault, A1:Mode 4 : Freq. = 4.0742E-5
fault, A1:Mode 5 : Freq. = 6.9201E-5
fault, A1:Mode 6 : Freq. = 0.00017691
fault, A1:Mode 7 : Freq. = 12.838
fault, A1:Mode 8 : Freq. = 24.865
fault, A1:Mode 9 : Freq. = 46.406
```

