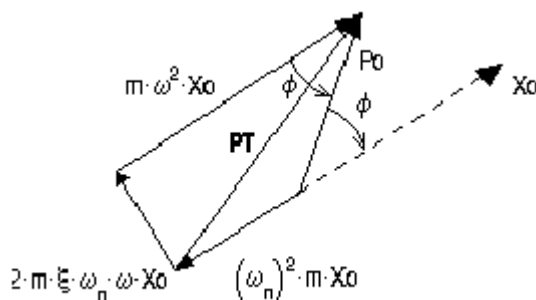


Vibraciones forzadas en las que la perturbación es el movimiento del soporte.

☞ Reference:C:\Inglunidades.mcd

Partimos del analisis de equilibrio de fuerzas en el sistema resorte - amortiguador, calculando el modulo del vector de fuerzas totales :



$$PT = \sqrt{[m \cdot (\omega_n)^2 \cdot X_0]^2 + (2 \cdot m \cdot x \cdot \omega_n \cdot \omega \cdot X_0)^2}$$

Dividiendo por

$$\frac{PT}{(\omega_n)^2} = \sqrt{(m \cdot X_0)^2 + \left(2 \cdot m \cdot x \cdot \frac{\omega}{\omega_n} \cdot X_0\right)^2}$$

$$PT = m \cdot (\omega_n)^2 \cdot X_0 \cdot \sqrt{1 + \left(2 \cdot x \cdot \frac{\omega}{\omega_n}\right)^2}$$

El **factor de amplificación dinámica** era :

$$R_d = \frac{X_0}{X_{0EST}} = \frac{K \cdot X_0}{P_0}$$

$$PT = K \cdot X_0 \cdot \sqrt{1 + \left(2 \cdot x \cdot \frac{\omega}{\omega_n}\right)^2}$$

$$R_d(x, \omega) = \frac{X}{X_0} = \frac{1}{\sqrt{\left[1 - \left(\frac{\omega}{\omega_n}\right)^2\right]^2 + \left(2 \cdot x \cdot \frac{\omega}{\omega_n}\right)^2}}$$

Por lo tanto :

$$PT = P_0 \cdot R_d(x, \omega) \cdot \sqrt{1 + \left(2 \cdot x \cdot \frac{\omega}{\omega_n}\right)^2}$$

$$PT = P_0 \cdot \frac{\sqrt{1 + \left(2 \cdot x \cdot \frac{\omega}{\omega_n}\right)^2}}{\sqrt{\left[1 - \left(\frac{\omega}{\omega_n}\right)^2\right]^2 + \left(2 \cdot x \cdot \frac{\omega}{\omega_n}\right)^2}}$$

Definimos como **Coefficiente de Transmisibilidad** a la relación entre la fuerza máxima transmitida al soporte, y la amplitud P_0 de la fuerza excitadora.

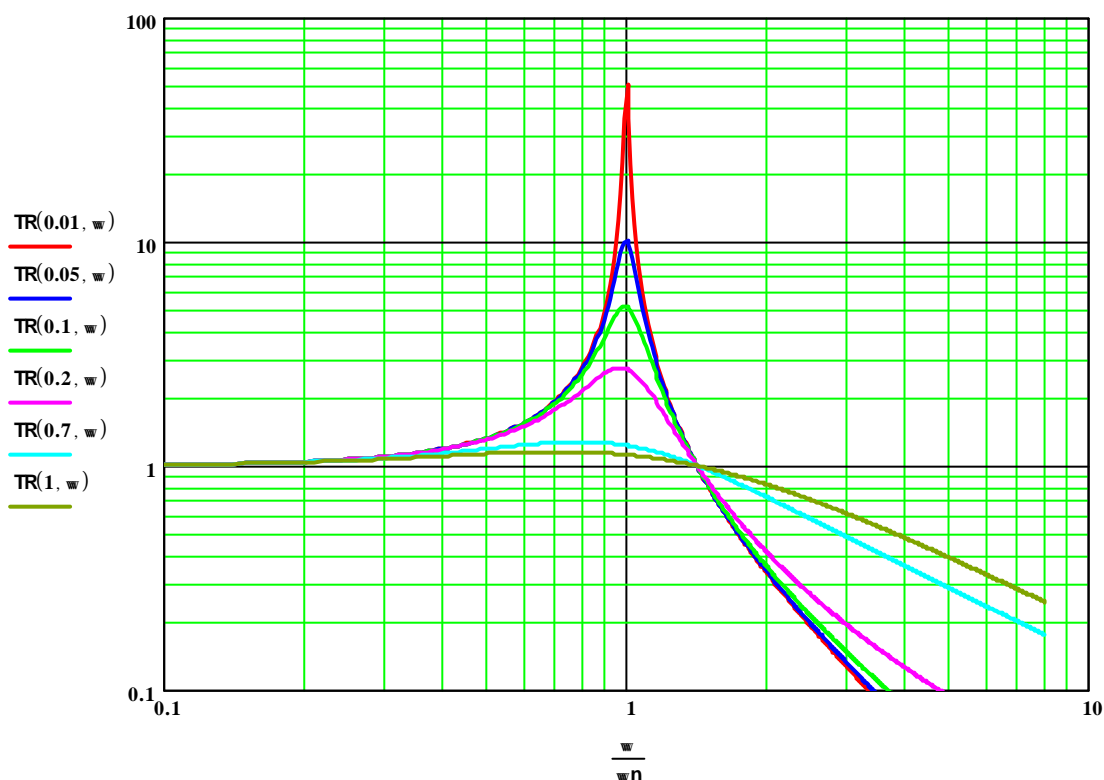
$$TR = \frac{PT}{P_0} = \frac{\sqrt{1 + \left(2 \cdot x \cdot \frac{\omega}{\omega_n}\right)^2}}{\sqrt{\left[1 - \left(\frac{\omega}{\omega_n}\right)^2\right]^2 + \left(2 \cdot x \cdot \frac{\omega}{\omega_n}\right)^2}}$$

Graficamos la transmisibilidad en función de la relación $\frac{w}{w_n}$ para distintos valores de coeficiente de amortiguamiento

$$w_n := 10 \cdot \frac{1}{\text{seg}}$$

$$w := 0.1, 0.2 \dots 80$$

$$TR(x, w) := \frac{\sqrt{1 + \left(2 \cdot x \cdot \frac{w}{w_n}\right)^2}}{\sqrt{\left[1 - \left(\frac{w}{w_n}\right)^2\right]^2 + \left(2 \cdot x \cdot \frac{w}{w_n}\right)^2}}$$



Se usa escala logarítmica en los gráficos para poder analizar la respuestas para valores altos de la relación $\frac{w}{w_n}$ que es nuestro interés.

A medida que el amortiguamiento solo disminuye la fuerza transmitida si $\frac{w}{w_n} < \sqrt{2}$. Para que la fuerza transmitida sea menor que la fuerza aplicada, la rigidez del sistema y por lo tanto su frecuencia natural, deberán ser lo suficientemente pequeñas tal que $\frac{w}{w_n} > \sqrt{2}$. Es preferible que no haya amortiguamiento

en el sistema porque en este rango de frecuencias dicho amortiguamiento aumenta la fuerza transmitida a la base. Esto implica que el resorte de apoyo debe ser lo suficientemente blando como para reducir la fuerza transmitida, pero que también el desplazamiento estático del mismo sea aceptable.