

Лабораторна робота №1
ДОСЛІДЖЕННЯ ДАВАЧА ПРИСКОРЕНЬ
 Частина 1. Вільні колювання (Класичний метод)

ORIGIN := 0 $j := \sqrt{-1}$ TOL := 10^{-12} CTOL := 10^{-10}

Стисло теоретичні відомості.

Диференційне рівняння руху, що описує **збурені** колювання, -

$$m \cdot \frac{d^2}{dt^2} \xi + \beta \cdot \frac{d}{dt} \xi + k \cdot \xi = f_a(t) \cdot m,$$

або
$$\frac{d^2}{dt^2} \xi + \frac{\beta}{m} \cdot \frac{d}{dt} \xi + \frac{k}{m} \cdot \xi = f_a(t)$$

При $f_a(t) = 0$ будуть **вільні** колювання.

Диференційне рівняння руху, що описує **вільні** колювання, буде -

$$m \cdot \frac{d^2}{dt^2} \xi + \beta \cdot \frac{d}{dt} \xi + k \cdot \xi = 0,$$

або
$$\frac{d^2}{dt^2} \xi + \frac{\beta}{m} \cdot \frac{d}{dt} \xi + \frac{k}{m} \cdot \xi = 0,$$

або
$$\frac{d^2}{dt^2} \xi + 2 \cdot h \cdot \frac{d}{dt} \xi + \nu_0^2 \cdot \xi = 0,$$

де $\nu_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}$ - **власна кругова частота вільних колювань** (рад/с);

$h = \frac{1}{2} \cdot \frac{\beta}{m}$ - коефіцієнт, який характеризує ступінь загасання вільних колювань.

Власна частота вільних колювань - $f_0 = \frac{\nu_0}{2 \cdot \pi}$ Гц.

Період власних вільних колювань - $T_0 = \frac{1}{f_0} = \frac{2 \cdot \pi}{\nu_0}$ с.

=====

Дано:

Початкові умови: при $t_{st} := 0$
$$\begin{pmatrix} \xi_{st} \\ v_{st} \end{pmatrix} := \begin{pmatrix} 0.001 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} \text{М} \\ \frac{\text{М}}{\text{с}} \end{pmatrix}$$

Маса рухомої частини давача та власна частота коливань:
$$\begin{pmatrix} m \\ f_0 \end{pmatrix} := \begin{pmatrix} 0.027 \\ 86 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} \text{кг} \\ \text{Гц} \end{pmatrix}$$

Відносні коефіцієнти в'язкості демпфера:
$$\begin{pmatrix} \beta'1 \\ \beta'2 \\ \beta'3 \\ \beta'4 \end{pmatrix} := \begin{pmatrix} 0.087 \\ 0.5 \\ 1 \\ 2.15 \end{pmatrix}$$

Примітка.

Відносний коефіцієнт в'язкості демпфера β' є відношення

$$\beta' = \frac{\beta}{\beta_{\text{kratn}}},$$

де β - коефіцієнт в'язкості демпфера; β_{kratn} - це таке значення β , при якому корні характеристичного рівняння будуть кратні (вони у нашому випадку кратні дійсні), тобто це коли

$$\left(\nu^2 = h^2 \right), \text{ або } \frac{k}{m} = \left(\frac{1}{2} \cdot \frac{\beta_{\text{kratn}}}{m} \right)^2.$$

Звідси

$$\beta_{\text{kratn}} = \sqrt{4 \cdot m \cdot k} = 4 \cdot \pi \cdot m \cdot f_0$$

Обчислюємо.

Жорсткість пружини:

$$k := m \cdot (2 \cdot \pi \cdot f_0)^2 = 7.884 \times 10^3 \left(\frac{\text{Н}}{\text{м}} \right)$$

Коефіцієнти в'язкості демпфера:

$$\begin{pmatrix} \beta1 \\ \beta2 \\ \beta3 \\ \beta4 \end{pmatrix} := \begin{pmatrix} \beta'1 \\ \beta'2 \\ \beta'3 \\ \beta'4 \end{pmatrix} \cdot \sqrt{4 \cdot m \cdot k} = \begin{pmatrix} 2.539 \\ 14.590 \\ 29.179 \\ 62.735 \end{pmatrix} \left(\frac{\text{Н} \cdot \text{с}}{\text{м}} \right)$$

=====

Приймаємо.

1. Розрахунки вільних коливань проведемо для інтервалу часу від t_{st} до t_{end} . Кінцеве значення інтервалу t_{end} візьмемо таким, щоб на графіку було видно 4-5 періодів вільних коливань, тобто

$$t_{end} := 4 \cdot \frac{1}{f_0} = 46.512 \times 10^{-3} .$$

Округляємо t_{end} до зручного значення (з точки зору побудови графіків) і приймаємо

$$t_{end} := 0.05 .$$

2. Кількість ділянок N , на які розбиваємо інтервал $[t_{st}, t_{end}]$ приймемо

$$N := 1000$$

=====

Характеристичне рівняння для знаходження коренів буде:

$$a_2 \cdot \lambda^2 + a_1 \cdot \lambda + a_0 = 0 \quad (\text{загальний вигляд}),$$

$$1 \cdot \lambda^2 + \frac{\beta}{m} \cdot \lambda + \frac{k}{m} = 0 \quad (\text{конкретно для даного рівняння})$$

$$\begin{pmatrix} a_0 \\ a_1 \\ a_2 \end{pmatrix} := \begin{pmatrix} \frac{k}{m} \\ \frac{\beta}{m} \\ 1 \end{pmatrix}$$

Для даної системи загальний вид коренів буде:

$$\lambda_1 = \alpha + j \cdot \nu \quad \text{та} \quad \lambda_2 = \alpha - j \cdot \nu$$

де α - дійсна частина кореня, яка характеризує степінь загасань вільних коливань;

ν - уявна частина кореня, яка характеризує частоту - **фактичну кругову частоту вільних коливань** (з врахуванням впливу демпфера);

$j = \sqrt{-1}$ - уявна одиниця.

Згідно розв'язку характеристичного рівняння другого ступеня будемо мати наступні значення α та ν :

$$\alpha = -\left(\frac{1}{2} \cdot \frac{\beta}{m}\right) = -h ,$$

$$\nu = \sqrt{\frac{k}{m} - \left(\frac{1}{2} \cdot \frac{\beta}{m}\right)^2} = \sqrt{\nu_0^2 - h^2},$$

$$\text{(або } j \cdot \nu = \sqrt{\left(\frac{1}{2} \cdot \frac{\beta}{m}\right)^2 - \frac{k}{m}} = \sqrt{h^2 - \nu_0^2}).$$

Тип коренів у данному випадку може бути:
"Різні дійсні", "Кратні дійсні" чи "Комплексні".

Зауважимо наступне.

Комплексні корені будуть при $\frac{k}{m} > \left(\frac{1}{2} \cdot \frac{\beta}{m}\right)^2$, тобто коли $\nu_0^2 > h^2$.

При комплексних коренях в системі буде мати місце коливальний процес.

Різні дійсні - при $\left(\frac{1}{2} \cdot \frac{\beta}{m}\right)^2 > \frac{k}{m}$, тобто коли $h^2 > \nu_0^2$. При дійсних різних коренях в системі буде аперіодичний процес.

Кратні дійсні - при $\left(\frac{1}{2} \cdot \frac{\beta}{m}\right)^2 = \frac{k}{m}$, тобто коли $h^2 = \nu_0^2$. При кратних коренях процес в системі знаходиться на межі між коливальним і аперіодичним. По характеру він буде схожий на аперіодичний.

1. Створюємо вектор функцій $\text{vf}_{\xi}(t, \lambda_1, \lambda_2, A, B)$,

який дозволить по індексу (0, 1 або 2) вибрати відповідний розв'язок диференційного рівняння $\xi(t)$, тобто деформації пружини давача.

$$\text{vf}_{\xi}(t, \lambda_1, \lambda_2, A, B) := \begin{pmatrix} A \cdot e^{\lambda_1 \cdot t} + B \cdot e^{\lambda_2 \cdot t} \\ A \cdot e^{\lambda_1 \cdot t} + t \cdot B \cdot e^{\lambda_2 \cdot t} \\ A \cdot e^{\text{Re}(\lambda_1) \cdot t} \cdot \sin(|\text{Im}(\lambda_1)| \cdot t + B) \end{pmatrix},$$

де індекси цього вектора відносяться відповідають наступному:

0 -для типу коренів "Різні дійсні",

1 -для "Кратні дійсні" та

2 -для "Комплексні".

Вигляд розв'язка залежить від типу коренів характеристичного рівняння.

2. Створюємо вектор функцій $vf_v(t, \lambda_1, \lambda_2, A, B)$,

який дозволить по індексу (0, 1 або 2) вибрати відповідний розв'язок $v(t)$ для швидкості деформації пружини давача. Швидкість деформації пружини $v(t)$ є похідною від деформації $\xi(t)$.

$$vf_v(t, \lambda_1, \lambda_2, A, B) := \begin{bmatrix} A \cdot \lambda_1 \cdot e^{\lambda_1 \cdot t} + B \cdot \lambda_2 \cdot e^{\lambda_2 \cdot t} \\ A \cdot \lambda_1 \cdot e^{\lambda_1 \cdot t} + B \cdot (1 + t \cdot \lambda_2) \cdot e^{\lambda_2 \cdot t} \\ A \cdot \left(\begin{array}{l} \text{Re}(\lambda_1) \cdot e^{\text{Re}(\lambda_1) \cdot t} \cdot \sin(|\text{Im}(\lambda_1)| \cdot t + B) \dots \\ + e^{\text{Re}(\lambda_1) \cdot t} \cdot |\text{Im}(\lambda_1)| \cdot \cos(|\text{Im}(\lambda_1)| \cdot t + B) \end{array} \right) \end{bmatrix},$$

де індеси для цього вектора, як і у попереднього:

- 0 -для типу коренів "Різні дійсні";
- 1 -для "Кратні дійсні";
- 2 -для "Комплексні".

3. Створюємо функцію користувача $f_KORNI(m, \beta, k)$,

яка дозволить знаходити значення коренів характеристичного рівняння

$$f_KORNI(m, \beta, k) := \begin{array}{l} \left. \begin{array}{l} \left(\frac{k}{m} \right) \\ \beta \\ \left(\frac{\beta}{m} \right) \\ 1 \end{array} \right) \\ va \leftarrow \\ v\lambda \leftarrow \text{polyroots}(va) \\ \text{return } v\lambda \end{array}$$

Функція повертає вектор $v\lambda$, зі значеннями двох коренів.

4. Створюємо функцію користувача $f_TIP_KORNI(\lambda_1, \lambda_2)$,

яка дозволить визначити відповідний індекс для типу коренів характеристичного рівняння (дійсні різні, дійсні кратні чи комплексні).

```

f_TIP_KORNI( $\lambda_1, \lambda_2$ ) :=
  if  $|\lambda_1 - \lambda_2| \leq 5 \cdot \text{TOL}$ 
    | "Кратні дійсні"
    | TIP_K  $\leftarrow$  1
  otherwise
    if  $|\lambda_1 - \overline{\lambda_2}| \leq 5 \cdot \text{TOL}$ 
      | "Комплексні"
      | TIP_K  $\leftarrow$  2
    otherwise
      if ( $|\text{Im}(\lambda_1)| \leq \text{TOL}$ )  $\wedge$  ( $|\text{Im}(\lambda_2)| \leq \text{TOL}$ )
        | "Різні дійсні"
        | TIP_K  $\leftarrow$  0
      otherwise
        | 3
        | TIP_K  $\leftarrow$  "ПОМИЛКА! Повинно бути тільки 0, 1, 2"
  return TIP_K

```

Функція повертає число TIP_K, яке далі буде використовуватись у якості індексу для ряду векторів, щоб вибрати у тому чи іншому векторі відповідний елемент, згідно до конкретного типу кореня:

- 0 -для типу коренів "Різні дійсні";
- 1 -для "Кратні дійсні";
- 2 -для "Комплексні".

5. Створюємо вектор Rem_TIP_KORNI,

який дозволить по індексу TIP_K відображати у документі MathCad тип коренів у вигляді текстів.

$$\text{Rem_TIP_KORNI} := \begin{pmatrix} \text{"Дійсні Різні"} \\ \text{"Дійсні Кратні"} \\ \text{"Комплексні"} \end{pmatrix}$$

Rem_TIP_KORNI₀ = "Дійсні Різні"

Rem_TIP_KORNI₁ = "Дійсні Кратні"

Rem_TIP_KORNI₂ = "Комплексні"

6. Створюємо функцію користувача

$$f_{AB}(t_{st}, \xi_{st}, V_{\xi_{st}}, \lambda_1, \lambda_2, \text{TIP_K}),$$

яка дозволить знаходити постійні (сталі) інтегрування A та B.

$$\begin{pmatrix} \underline{A} \\ \underline{B} \end{pmatrix} := \begin{pmatrix} 1 \\ 1 + j \end{pmatrix}$$

Given

$$vf_xi(t_{st}, \lambda_1, \lambda_2, A, B)_{TIP_K} = \xi_{st}$$

$$vf_v(t_{st}, \lambda_1, \lambda_2, A, B)_{TIP_K} = v_{st}$$

$$f_AB(t_{st}, \xi_{st}, v_{st}, \lambda_1, \lambda_2, TIP_K) := \text{Find}(A, B)$$

Функція повертає вектор зі значеннями сталих інтегрування A та B.

7. Робимо перевірки працездатності створених функцій користувача

ПЕРЕВІРКА $\beta = \beta_1$

$$\begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \end{pmatrix} := f_KORNI(m, \beta_1, k) = \begin{pmatrix} -47.011 - 538.305j \\ -47.011 + 538.305j \end{pmatrix}$$

$$TIP_K := f_TIP_KORNI(\lambda_1, \lambda_2) = 2.000$$

$$Rem_TIP_KORNI_{TIP_K} = \text{"Комплексні"}$$

$$\begin{pmatrix} \underline{A} \\ \underline{B} \end{pmatrix} := f_AB(t_{st}, \xi_{st}, v_{st}, \lambda_1, \lambda_2, TIP_K)$$

$$\begin{pmatrix} A \\ B \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1.004 \times 10^{-3} \\ 1.484 \end{pmatrix}$$

ПЕРЕВІРКА $\beta = \beta_2$

$$\begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \end{pmatrix} := f_KORNI(m, \beta_2, k) = \begin{pmatrix} -270.177 - 467.960j \\ -270.177 + 467.960j \end{pmatrix}$$

$$TIP_K := f_TIP_KORNI(\lambda_1, \lambda_2) = 2.000$$

$$Rem_TIP_KORNI_{TIP_K} = \text{"Комплексні"}$$

$$\begin{pmatrix} \underline{A} \\ \underline{B} \end{pmatrix} := f_AB(t_{st}, \xi_{st}, v_{st}, \lambda_1, \lambda_2, TIP_K)$$

$$\begin{pmatrix} A \\ B \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1.155 \times 10^{-3} \\ 1.047 \end{pmatrix}$$

ПЕРЕВІРКА $\beta = \beta_3$

$$\begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \end{pmatrix} := f_KORNI(m, \beta_3, k) = \begin{pmatrix} -540.354 \\ -540.354 \end{pmatrix}$$

$$TIP_K := f_TIP_KORNI(\lambda_1, \lambda_2) = 1.000$$

$$Rem_TIP_KORNI_{TIP_K} = \text{"Дійсні Кратні"}$$

$$\begin{pmatrix} \underline{A} \\ \underline{B} \end{pmatrix} := f_AB(t_{st}, \xi_{st}, v_{st}, \lambda_1, \lambda_2, TIP_K)$$

$$\begin{pmatrix} A \\ B \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1.000 \times 10^{-3} \\ 540.354 \times 10^{-3} \end{pmatrix}$$

ПЕРЕВІРКА $\beta = \beta_4$

$$\begin{pmatrix} \lambda_1 \\ \lambda_2 \end{pmatrix} := f_KORNI(m, \beta_4, k) = \begin{pmatrix} -2.190 \times 10^3 \\ -133.313 \end{pmatrix}$$

$$TIP_K := f_TIP_KORNI(\lambda_1, \lambda_2) = 0.000$$

$$Rem_TIP_KORNI_{TIP_K} = \text{"Дійсні Різні"}$$

$$\begin{pmatrix} A \\ B \end{pmatrix} := f_AB(t_{st}, \xi_{st}, v_{st}, \lambda_1, \lambda_2, TIP_K)$$

$$\begin{pmatrix} A \\ B \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -64.812 \times 10^{-6} \\ 1.065 \times 10^{-3} \end{pmatrix}$$

8. Створюємо основну функцію користувача

$$f_OSN(t_{st}, \xi_{st}, v_{st}, m, \beta, k, t_{end}, N),$$

яка створені вище функції користувача збирає до купи і забезпечує їх виконання у певному порядку. Ця функція повертає розв'язки задачі.

$$f_OSN(t_{st}, \xi_{st}, v_{st}, m, \beta, k, t_{end}, N) := \left| \begin{array}{l} v\lambda \leftarrow f_KORNI(m, \beta, k) \\ \lambda_1 \leftarrow v\lambda_0 \\ \lambda_2 \leftarrow v\lambda_1 \\ TIP_K \leftarrow f_TIP_KORNI(\lambda_1, \lambda_2) \\ vAB \leftarrow f_AB(t_{st}, \xi_{st}, v_{st}, \lambda_1, \lambda_2, TIP_K) \\ A \leftarrow vAB_0 \\ B \leftarrow vAB_1 \\ \Delta t \leftarrow \frac{t_{end} - t_{st}}{N} \\ mREZ_{N,2} \leftarrow 0 \\ \text{for } i \in 0, 1..N \\ \quad \left| \begin{array}{l} t \leftarrow t_{st} + i \cdot \Delta t \\ mREZ_{i,0} \leftarrow t \\ mREZ_{i,1} \leftarrow vf_xi(t, \lambda_1, \lambda_2, A, B)_{TIP_K} \\ mREZ_{i,2} \leftarrow vf_v(t, \lambda_1, \lambda_2, A, B)_{TIP_K} \end{array} \right. \\ \text{return} \left(\begin{array}{c} Rem_TIP_KORNI_{TIP_K} \\ \lambda_1 \\ \lambda_2 \\ mREZ \end{array} \right) \end{array} \right.$$

Функція повертає вектор з різноплановими типами даних: тип кореня (у вигляді тексту); значення коренів λ_1 та λ_2 ; матрицю результатів mREZ. Ця матриця має $N + 1$ рядок і три стовпчик. У стовпчиках для точок $0, 1 \dots N$ розташовано наступне:

у стовпчику з індексом 0 - значення часу t ;

у стовпчику з індексом 1 - значення деформації пружини ξ (відповідно точкам часу);

у стовпчику з індексом 2 - значення швидкості деформації пружини v .

9. РОЗВ'ЯЗУЄМО ЗАДАЧУ ДЛЯ ЧОТИРЬОХ ВАРІАНТІВ.

$$\beta := \beta_1$$

$$R1 := f_OSN(t_{st}, \xi_{st}, v_{st}, m, \beta_1, k, t_{end}, N) = \begin{pmatrix} \text{"Комплексні"} \\ -47.011 - 538.305j \\ -47.011 + 538.305j \\ \{1001,3\} \end{pmatrix}$$

$$\beta := \beta_2$$

$$R2 := f_OSN(t_{st}, \xi_{st}, v_{st}, m, \beta_2, k, t_{end}, N) = \begin{pmatrix} \text{"Комплексні"} \\ -270.177 - 467.960j \\ -270.177 + 467.960j \\ \{1001,3\} \end{pmatrix}$$

$$\beta := \beta_3$$

$$R3 := f_OSN(t_{st}, \xi_{st}, v_{st}, m, \beta_3, k, t_{end}, N) = \begin{pmatrix} \text{"Дійсні Кратні"} \\ -540.354 \\ -540.354 \\ \{1001,3\} \end{pmatrix}$$

$$\beta := \beta_4$$

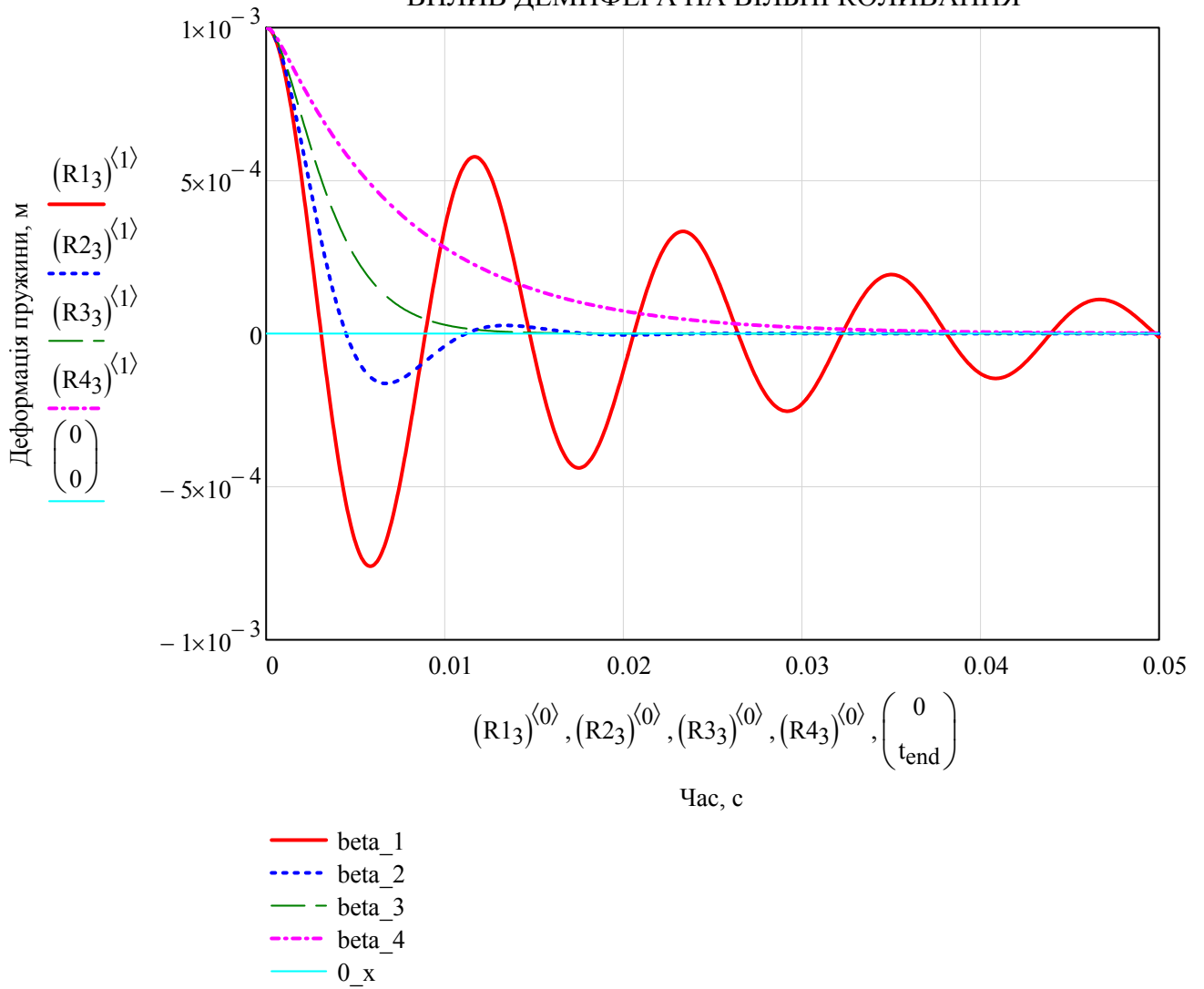
$$R4 := f_OSN(t_{st}, \xi_{st}, v_{st}, m, \beta_4, k, t_{end}, N) = \begin{pmatrix} \text{"Дійсні Різні"} \\ -2.190 \times 10^3 \\ -133.313 \\ \{1001,3\} \end{pmatrix}$$

$t_i \quad \xi_i \quad v_i$

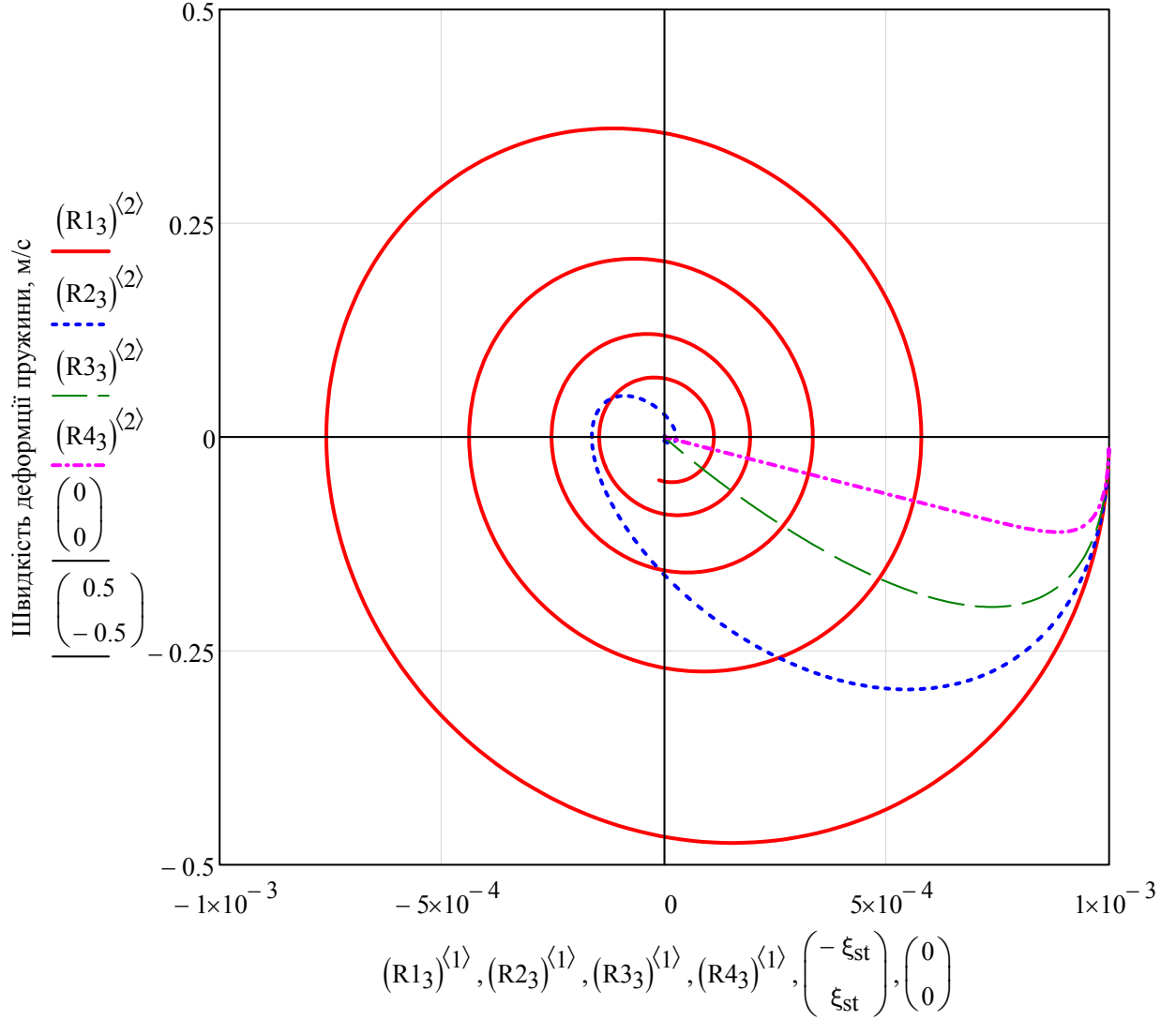
$R1_3 =$

	0	1	2
0	0.000	$1.000 \cdot 10^{-3}$	0.000
1	$50.000 \cdot 10^{-6}$	$999.636 \cdot 10^{-6}$	$-14.563 \cdot 10^{-3}$
2	$100.000 \cdot 10^{-6}$	$998.545 \cdot 10^{-6}$	$-29.047 \cdot 10^{-3}$
3	$150.000 \cdot 10^{-6}$	$996.732 \cdot 10^{-6}$	$-43.442 \cdot 10^{-3}$
4	$200.000 \cdot 10^{-6}$	$994.202 \cdot 10^{-6}$	$-57.738 \cdot 10^{-3}$
5	$250.000 \cdot 10^{-6}$	$990.960 \cdot 10^{-6}$	$-71.925 \cdot 10^{-3}$
6	$300.000 \cdot 10^{-6}$	$987.012 \cdot 10^{-6}$	$-85.993 \cdot 10^{-3}$
7	$350.000 \cdot 10^{-6}$	$982.363 \cdot 10^{-6}$	$-99.932 \cdot 10^{-3}$
8	$400.000 \cdot 10^{-6}$	$977.021 \cdot 10^{-6}$	$-113.734 \cdot 10^{-3}$
9	$450.000 \cdot 10^{-6}$	$970.992 \cdot 10^{-6}$	$-127.387 \cdot 10^{-3}$
10	$500.000 \cdot 10^{-6}$	$964.285 \cdot 10^{-6}$	$-140.884 \cdot 10^{-3}$
11	$550.000 \cdot 10^{-6}$	$956.907 \cdot 10^{-6}$	$-154.215 \cdot 10^{-3}$
12	$600.000 \cdot 10^{-6}$	$948.866 \cdot 10^{-6}$	$-167.371 \cdot 10^{-3}$
13	$650.000 \cdot 10^{-6}$	$940.173 \cdot 10^{-6}$	$-180.344 \cdot 10^{-3}$
14	$700.000 \cdot 10^{-6}$	$930.835 \cdot 10^{-6}$	$-193.124 \cdot 10^{-3}$
15	$750.000 \cdot 10^{-6}$	$920.864 \cdot 10^{-6}$...

ВПЛИВ ДЕМПФЕРА НА ВІЛЬНІ КОЛИВАННЯ



ВПЛИВ ДЕМПФЕРА НА ФАЗОВІ ТРАСЕКТОРІЇ



- beta_1
- beta_2
- - beta_3
- beta_4
- 0_x
- 0_y

ORIGIN = 0.000

11. ГОДОГРАФИ КОРЕНІВ

```

f_Godograf_K( $m_n, m_k, \Delta m, \beta, k$ ) :=
  m ←  $m_n$ 
  i ← 0
  while m ≤  $m_k$ 
    vλ ← f_KORNI(m, β, k)
    if Im(vλ0) ≠ 0
      if Im(vλ0) > 0
        λ1 ← vλ0
        λ2 ← vλ1
      otherwise
        λ1 ← vλ1
        λ2 ← vλ0
    otherwise
      if Re(vλ0) > Re(vλ1)
        λ1 ← vλ0
        λ2 ← vλ1
      otherwise
        λ1 ← vλ1
        λ2 ← vλ0
    TIP_K ← f_TIP_KORNI(vλ0, vλ1)
    mRi,0 ← i
    mRi,1 ← λ1
    mRi,2 ← λ2
    mRi,3 ← Rem_TIP_KORNI_TIP_K
    mRi,4 ← Re(λ1)
    mRi,5 ← Im(λ1)
    mRi,6 ← Re(λ2)
    mRi,7 ← Im(λ2)
    mRi,8 ← m · 1000
    i ← i + 1
    m ← m + Δm
  return mR

```

$$m = 27.000 \times 10^{-3}$$

$$m_n := \frac{1}{500} \cdot m = 54.000 \times 10^{-6}$$

$$m_k := 500 \cdot m = 13.500$$

$$\Delta m := \frac{m_k - m_n}{20000} = 674.997 \times 10^{-6}$$

$$R1 := f_Godograf_K(m_n, m_k, \Delta m, \beta_3, k)$$

