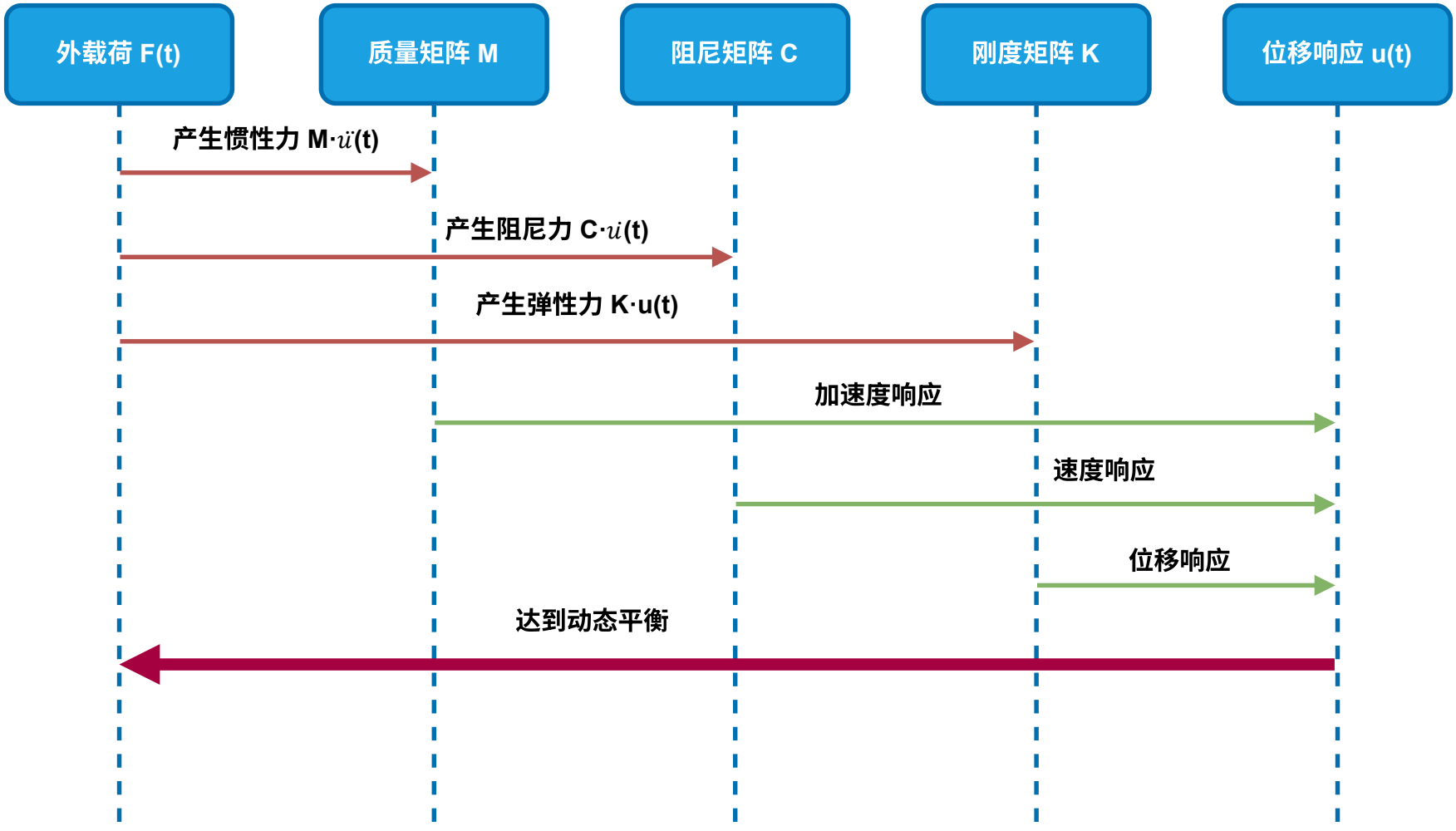
外载荷 F(t)
质量矩阵 M
阻尼矩阵 C
刚度矩阵 K
位移响应 u(t)
产生惯性力 M·$\ddot{u}$(t)
产生阻尼力 C·$\dot{u}$(t)
产生弹性力 K·u(t)
加速度响应
速度响应
位移响应
达到动态平衡