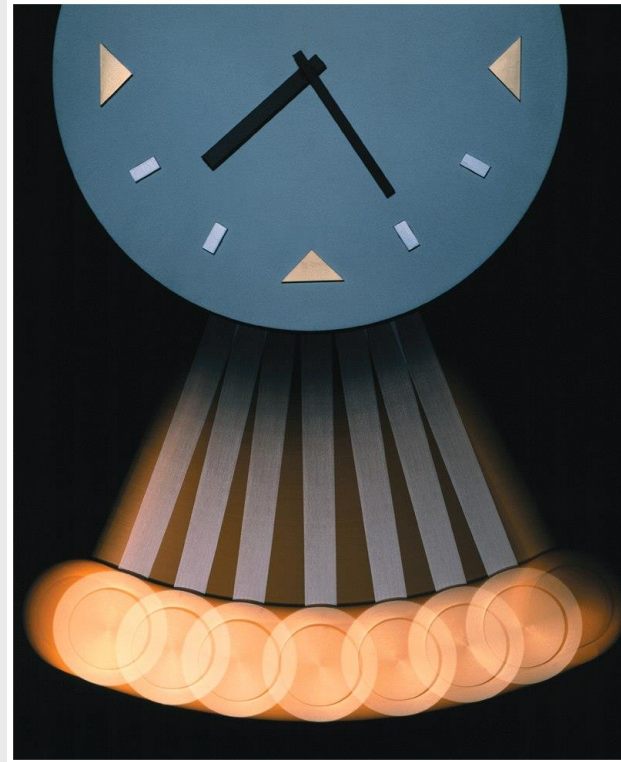




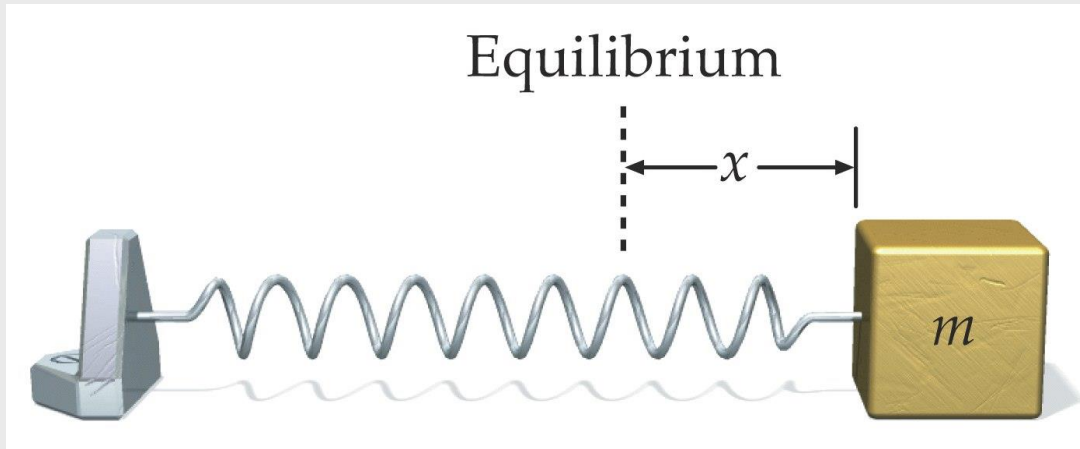
Tema 9

Moviment oscil·latori

- 9.1. Moviment harmònic simple.
- 9.2. Energia en el moviment harmònic simple.
- 9.3. Exemples de moviments oscil·lants.
- 9.4. Oscil·lacions menudes al voltant d'un punt d'equilibri
- 9.5. Oscil·lacions amortides.
- 9.6. Oscil·lacions forçades i ressonància.

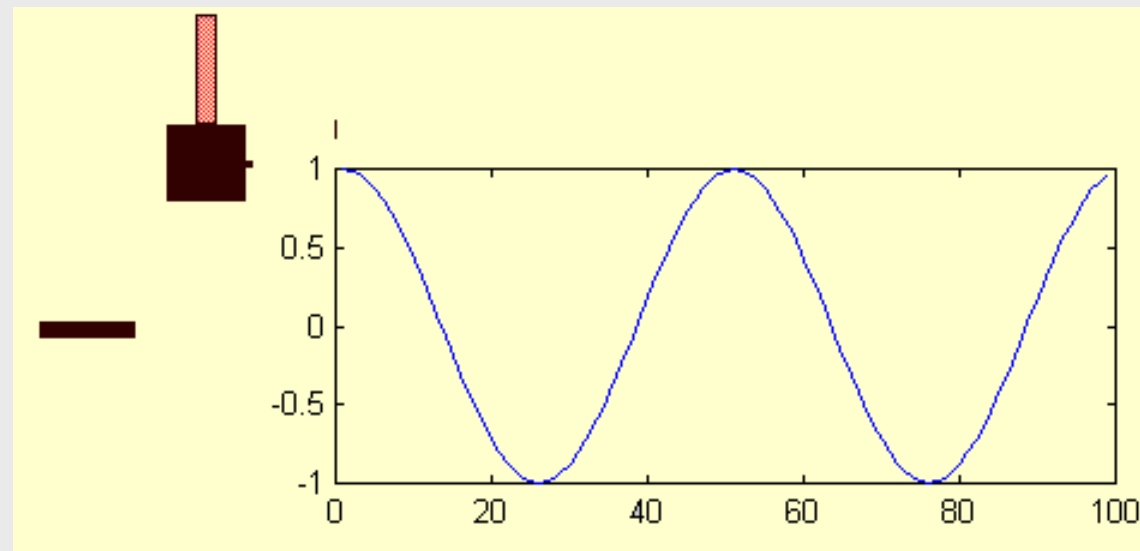


9.1. Moviment harmònic simple

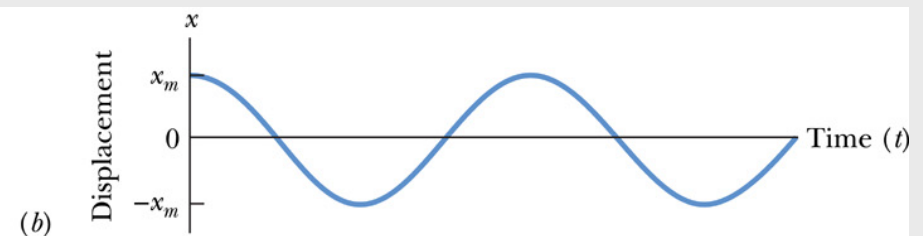
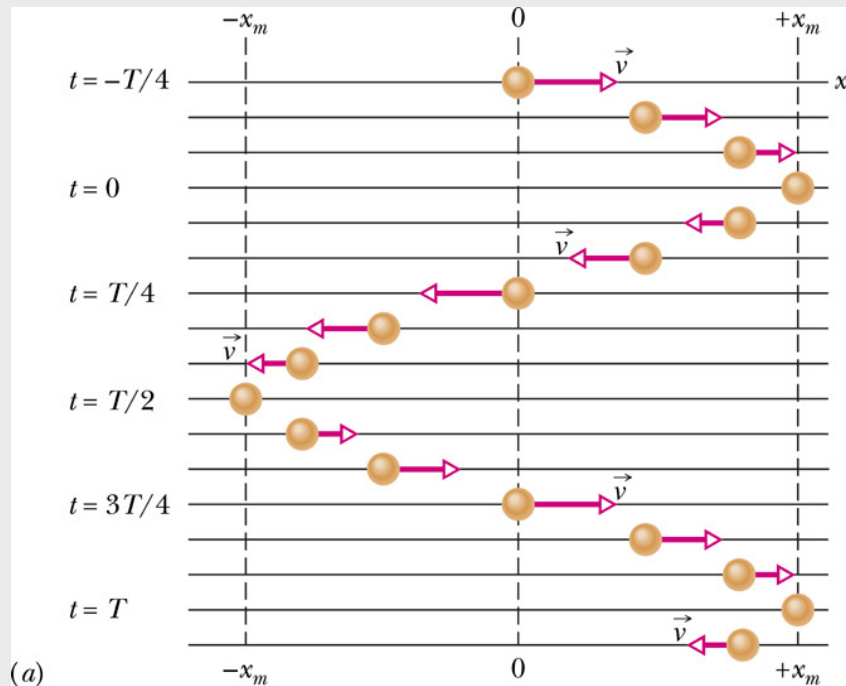


[Simulacio](#)

Amplitud A
Període T
Freqüència f
Freqüència angular



9.1. Moviment harmònic simple



- 1 Un transductor ultrassònic (una mena d'altaveu) que s'utilitza en dianosi mèdica oscil·la a una freqüència de $6.7 \text{ MHz} = 6.7 \times 10^6 \text{ Hz}$. ¿Quant de temps dura cada oscil·lació, i quina és la freqüència angular?

9.1. Moviment harmònic simple

Com la força que actúa sobre el moll val

$$F = -kx$$

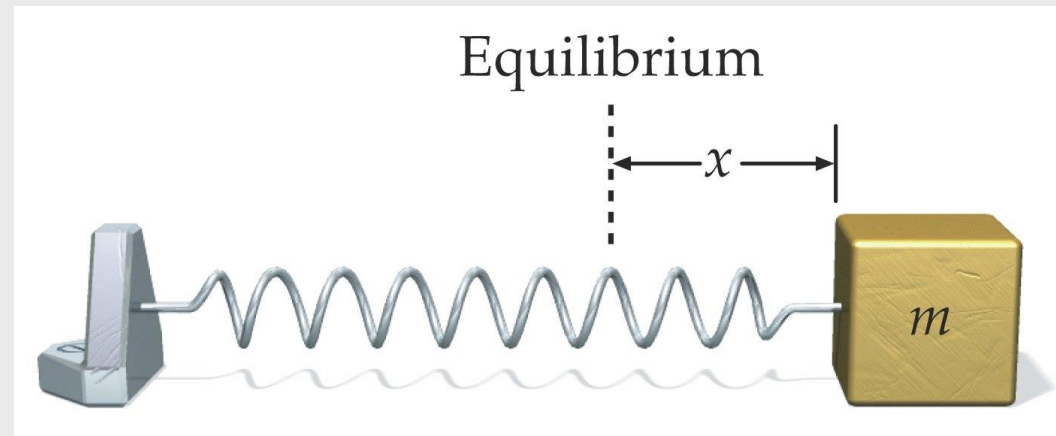
L'equació de moviment queda

$$a = \frac{d^2x}{dt^2} = -\frac{k}{m}x$$

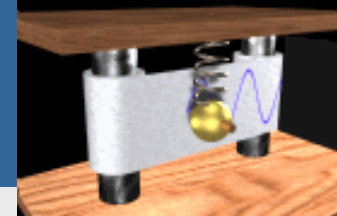
Si agafe $\omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$ aleshores

$$\frac{d^2x}{dt^2} = -\omega^2x$$

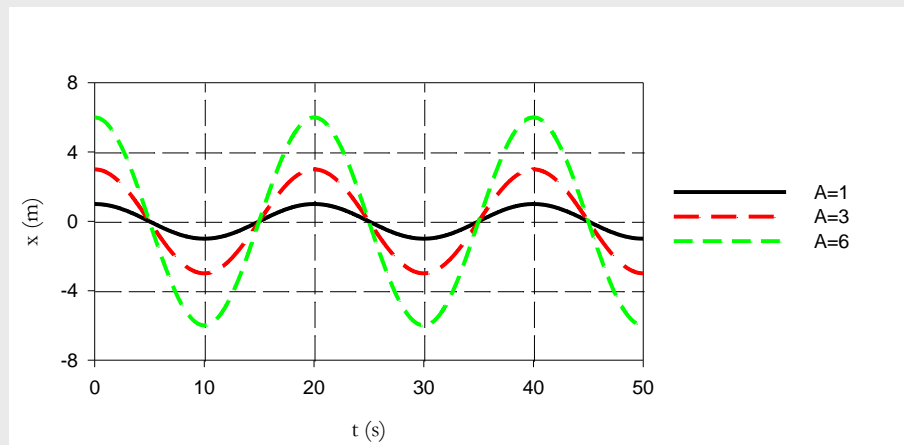
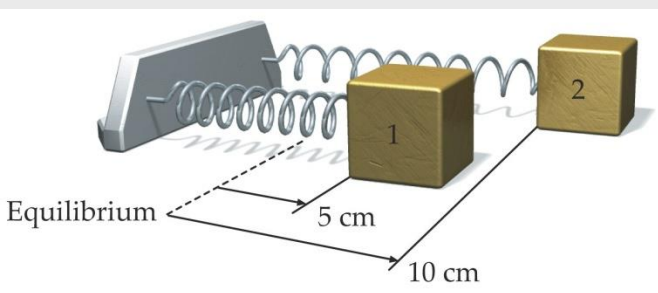
Equació diferencial d'un moviment harmònic simple



9.1. Moviment harmònic simple



$$x(t) = A \cos(\omega t + \delta)$$



Displacement at time t

$$x(t) = x_m \cos(\omega t + \phi)$$

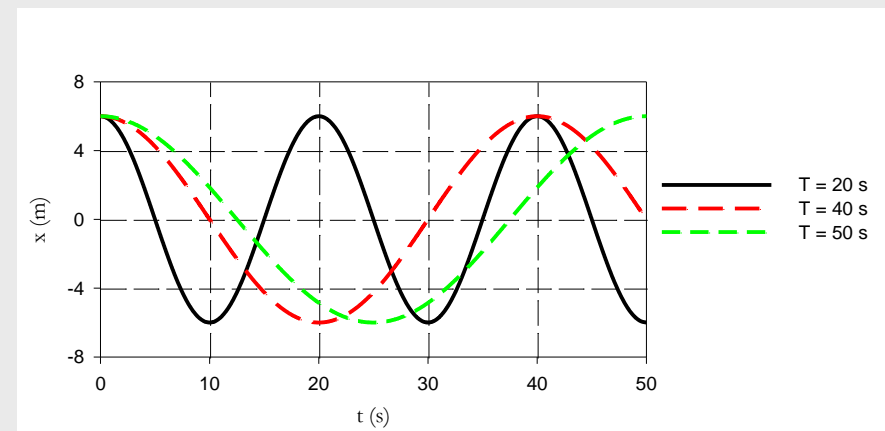
Phase

Amplitude

Time

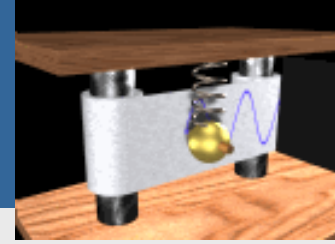
Angular frequency

Phase constant or phase angle

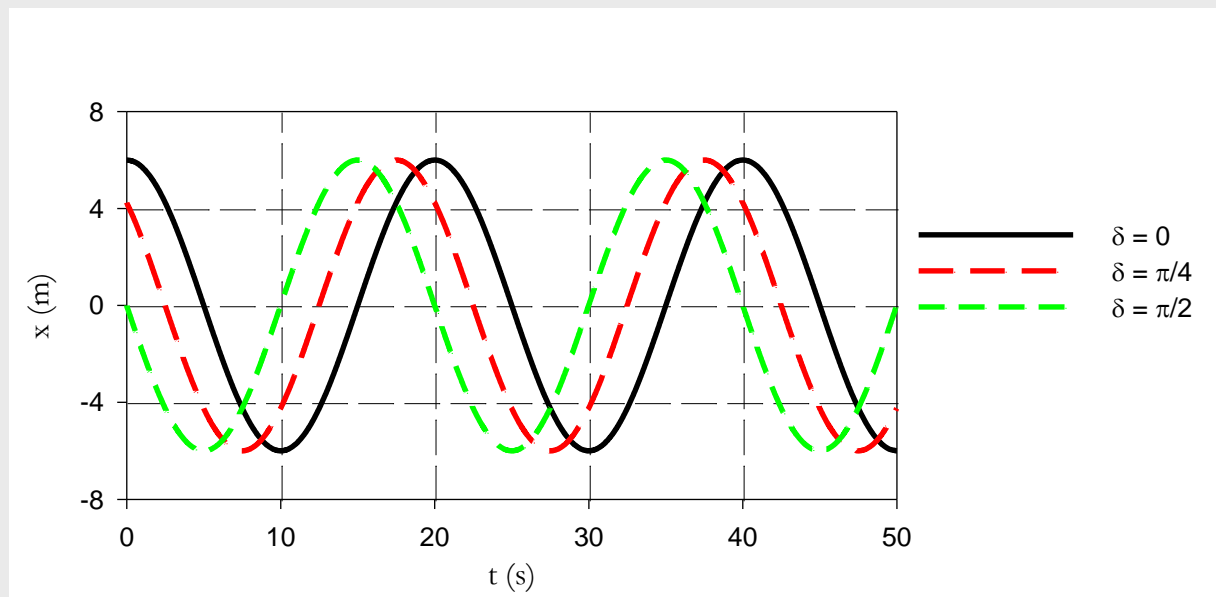


$$T = \frac{2\pi}{\omega}$$

9.1. Moviment harmònic simple



$$x(t) = A \cos(\omega t + \delta)$$



http://work.colum.edu/~rasinariu/physics_web/oscillations/level1/index.html

9.1. Moviment harmònic simple

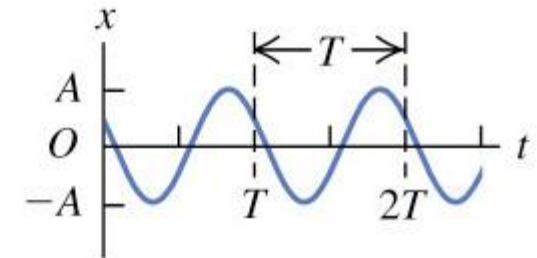
Cinemàtica Del Moviment harmònic simple

$$x(t) = A \cos(\omega t + \delta)$$

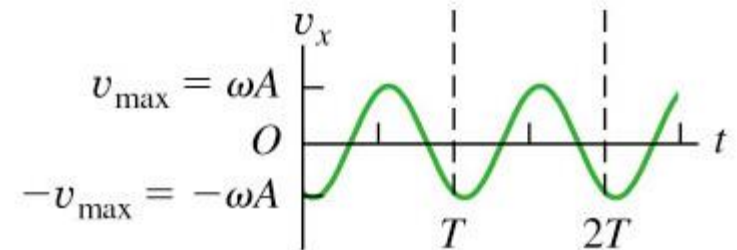
$$v = \frac{dx}{dt} = -\omega A \sin(\omega t + \delta)$$

$$= \omega A \cos\left(\omega t + \delta + \frac{\pi}{2}\right)$$

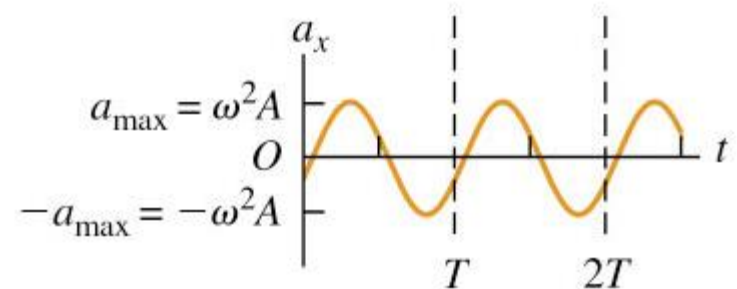
$$a = \frac{dv}{dt} = -\omega^2 A \cos(\omega t + \delta)$$



(a) Displacement



(b) Velocity



(c) Acceleration

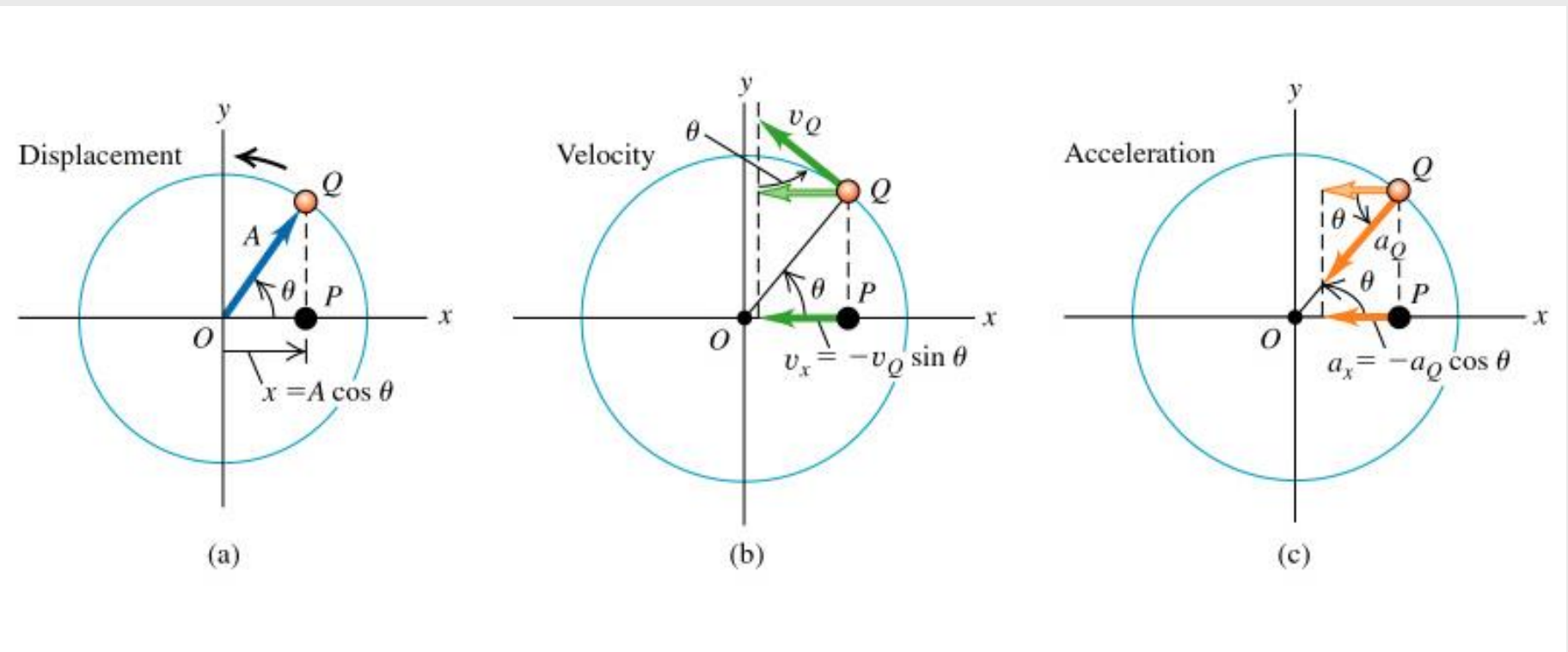
publishing as Addison Wesley.

9.1. Moviment harmònic simple

Relació entre la magnitud angular i el desplaçament

$$x(t) = A \cos \theta$$

$$\theta = \omega t + \delta$$



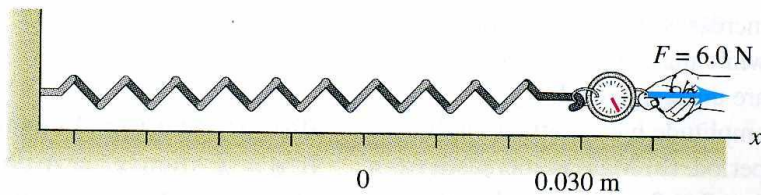
9.1. Moviment harmònic simple

- 4 En $t=0$, el desplaçament $x(0)$ del bloc d'un oscil·lador harmònic simple és de -8.5 cm. La seua velocitat $v(0)$ és de -0.92 m/s. La massa del bloc és $m=20$ g, i la constant del moll $k=11$ N/m. Calculeu l'amplitud del moviment i l'angle de fase.

9.1. Moviment harmònic simple

2 Es munta una molla horitzontalment, amb l'extrem esquerre sostingut estacionari. Per mitjà d'una balança unida a l'extrem lliure s'estableix que la força d'estirament és proporcional al desplaçament i que una força de 6.0 N causa un desplaçament de 0.030 m. Es lleva la balança i es fixa un cos de 0.50 kg a l'extrem de la molla, s'estira una distància 0.020 m, i es solta, de manera que oscil·la amb MHS.

- Trobeu la constant de força de la molla.
- Trobeu la freqüència angular, la freqüència i el període de l'oscil·lació.



9.1. Moviment harmònic simple

- 3 La molla del problema anterior té una constant de força 200 N/m i s'hi ha afegit una massa $m = 0.50 \text{ kg}$. Ara donem al cos un desplaçament inicial de $+0.015 \text{ m}$ i una velocitat inicial de $+0.40 \text{ m/s}$.
- (a) Troba el període, amplitud i angle de fase del moviment.
 - (b) Escribeu les equacions per al desplaçament, la velocitat i l'acceleració en funció del temps.

9.1. Moviment harmònic simple

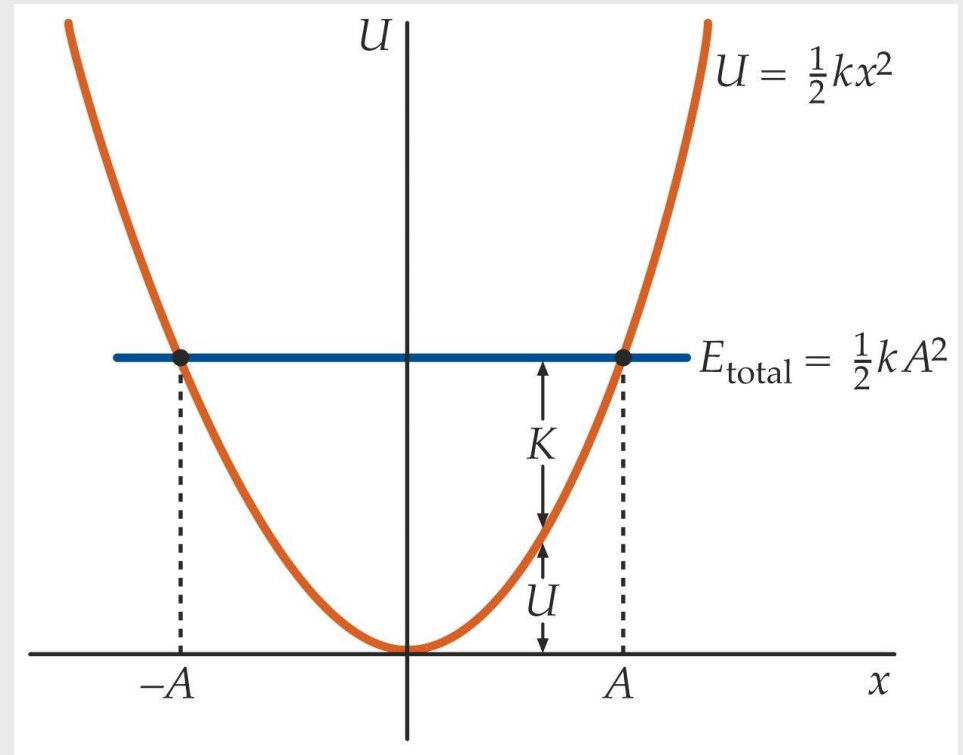
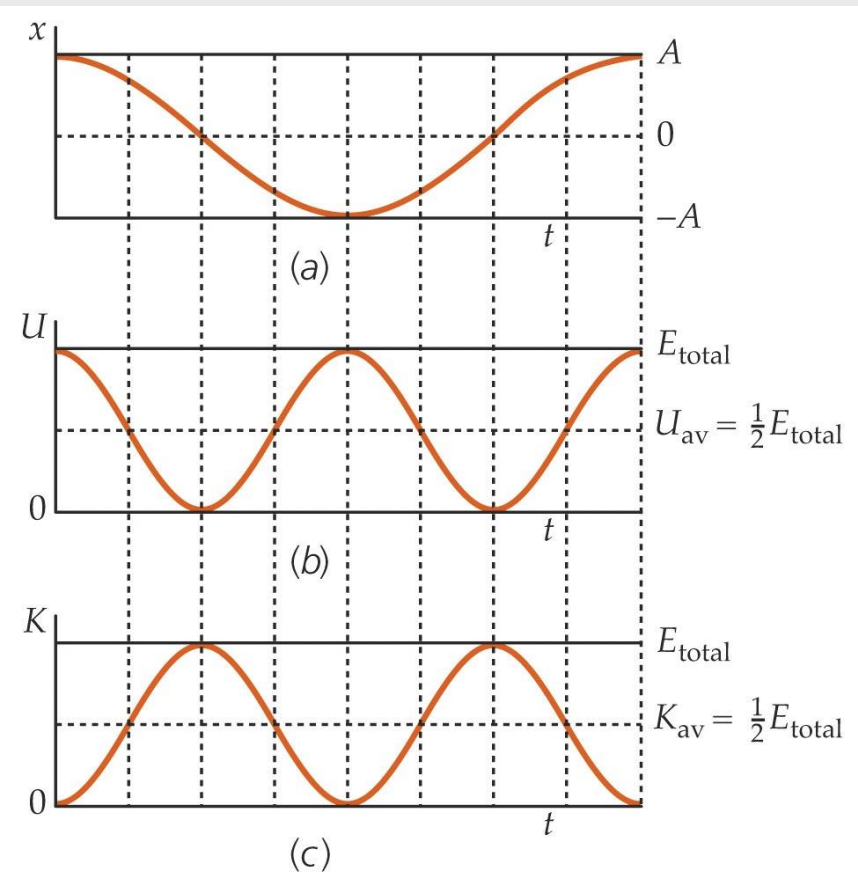
Problema

Una planxa horitzontal oscil·la lateralment amb moviment harmònic simple amb una amplitud d'1.5 m i una freqüència de 15 oscil·lacions per minut. Calculeu el valor mínim del coeficient de fregament perquè un cos col·locat sobre la planxa no rellisques quan aquesta es moga.

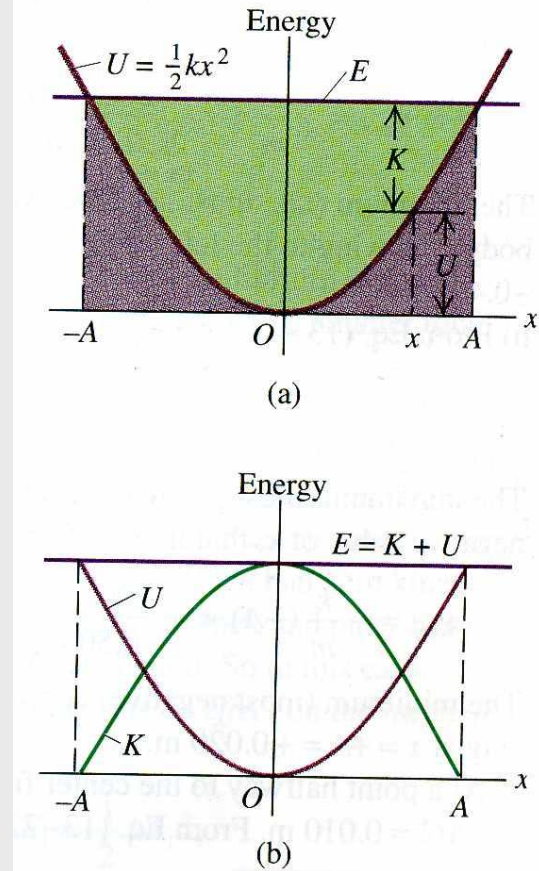
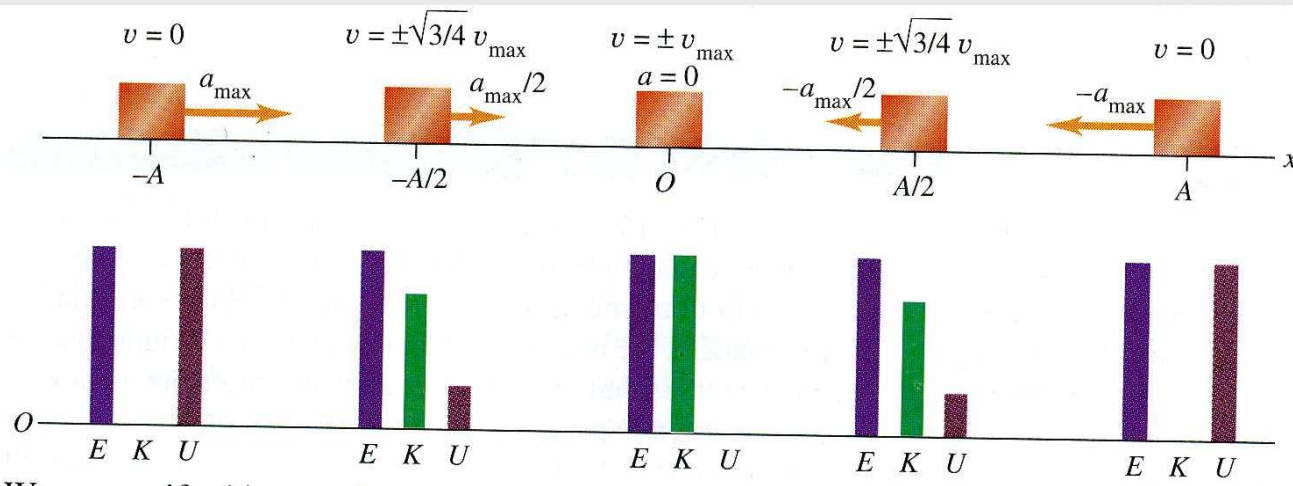


9.2. Energia en el moviment harmònic simple.

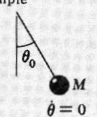
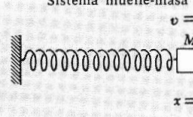
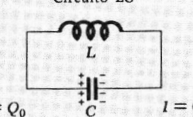


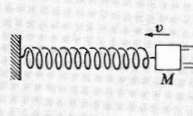
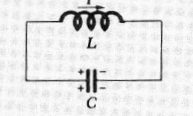


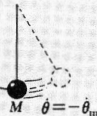
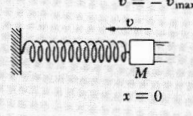
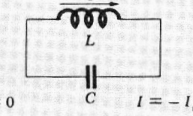
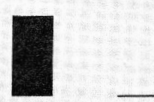

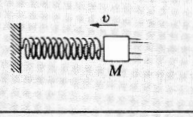
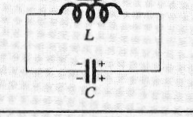


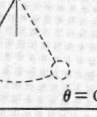
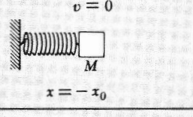
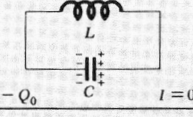

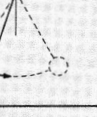
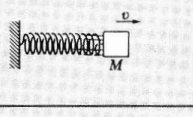
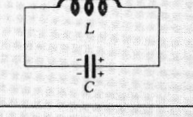


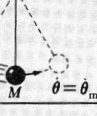
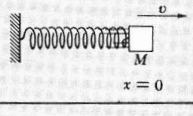
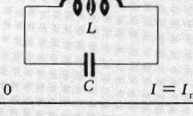


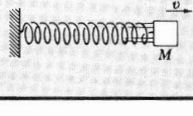
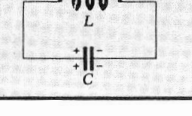
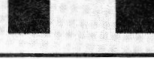

$$E = \frac{1}{2}mv^2 + \frac{1}{2}kx^2 = \frac{1}{2}kA^2 = \frac{1}{2}m(\omega A)^2 = \text{ct}$$



9.2. Energia en el moviment harmònic simple.



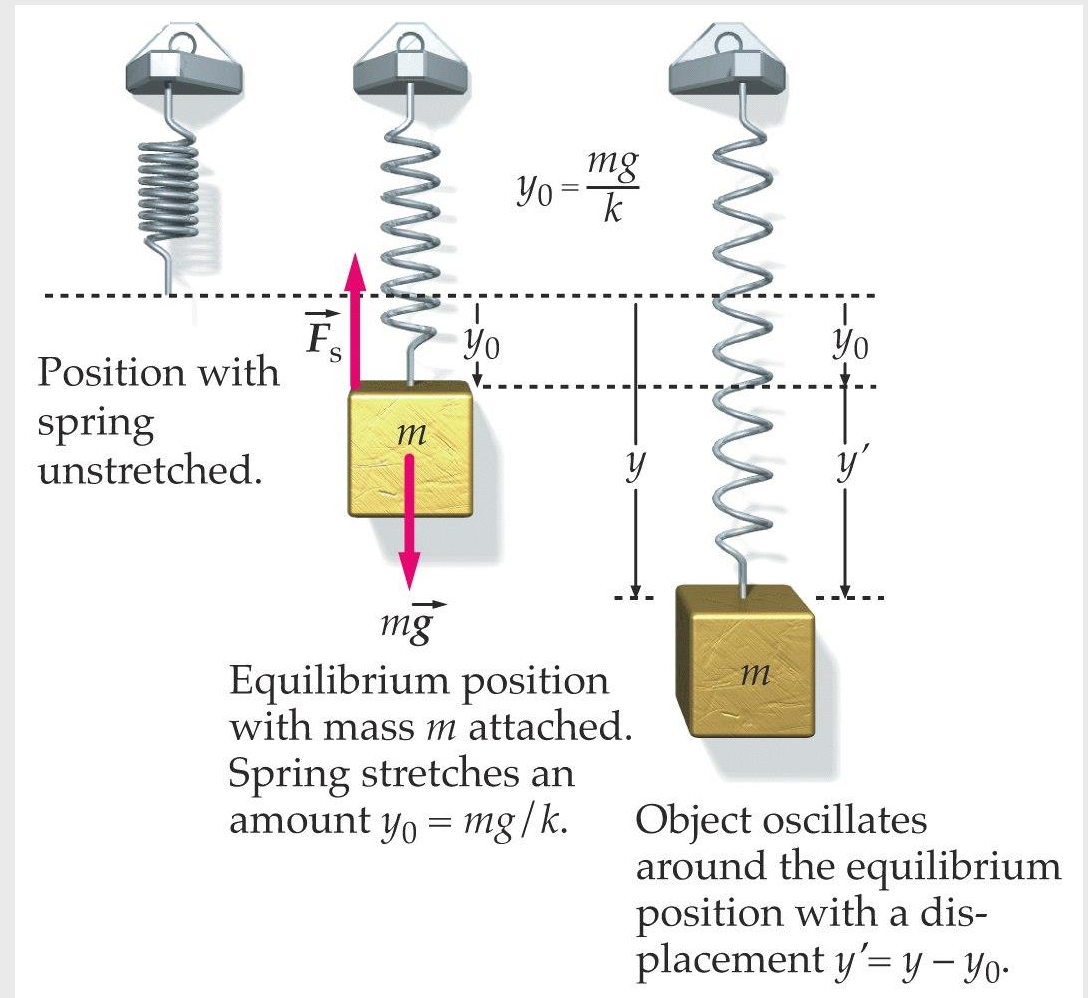
9.2. Energia en el moviment harmònic simple.

	Péndulo simple	Sistema muelle-masa	Circuito LC	Energía cinética E_c	Energía potencial U
A	$t = 0$  $\theta = \theta_0$ $\dot{\theta} = 0$	$v = 0$  $x = x_0$	 $Q = Q_0$ $I = 0$	—	
B	$t = \frac{\pi}{4\omega}$  M	 M	 I L C		
C	$t = \frac{\pi}{2\omega}$  $\theta = 0$ $\dot{\theta} = -\dot{\theta}_{max}$	$v = -v_{max}$  $x = 0$	 $Q = 0$ $I = -I_{max}$		—
D	$t = \frac{3\pi}{4\omega}$  M	 M	 I L C		
E	$t = \frac{\pi}{\omega}$  $\theta = -\theta_0$ $\dot{\theta} = 0$	$v = 0$  $x = -x_0$	 $Q = -Q_0$ $I = 0$	—	
F	$t = \frac{5\pi}{4\omega}$  M	 M	 I L C		
G	$t = \frac{3\pi}{2\omega}$  $\theta = 0$ $\dot{\theta} = \dot{\theta}_{max}$	$v = v_{max}$  $x = 0$	 $Q = 0$ $I = I_{max}$		—
H	$t = \frac{7\pi}{4\omega}$  M	 M	 I L C		

9.3. Exemples de moviments oscil.lants.

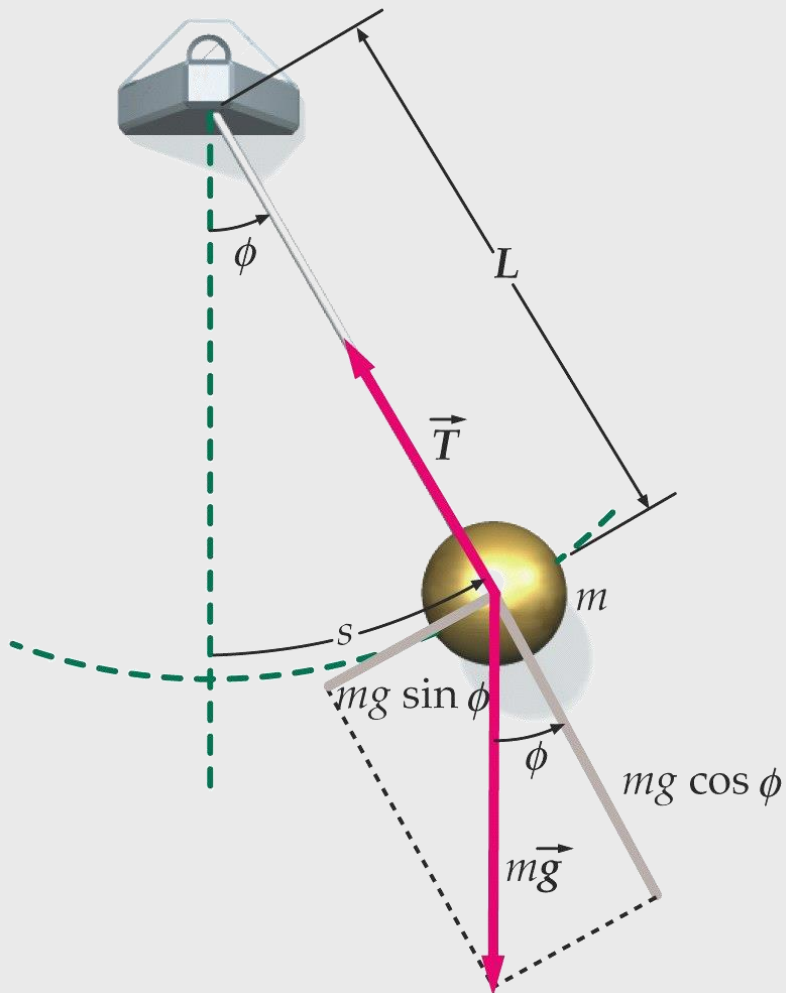
Moviment harmònic simple vertical

Una massa m penja d'un moll de constant k , enganxat al sostre. Escriu l'equació de moviment per a la coordenada y .
Demuestra que per a la coordenada y' s'obté un moviment harmonic simple.



9.3. Exemples de moviments oscil.lants

El pèndol simple



La força restauradora val

$$F_t = -mg \sin \phi = ma$$

Com el desplaçament ve donat per

$$s = L\phi \rightarrow a = \frac{d^2s}{dt^2} = L \frac{d^2\phi}{dt^2}$$

L'equació del moviment és doncs

$$-g \sin \phi = L \frac{d^2\phi}{dt^2}$$

Per angles menuts puc aproximar $\sin \phi = \phi$ i obtinc

$$\frac{d^2\phi}{dt^2} = -\frac{g}{L} \phi$$

l'equació d'un oscil.lador harmònic amb

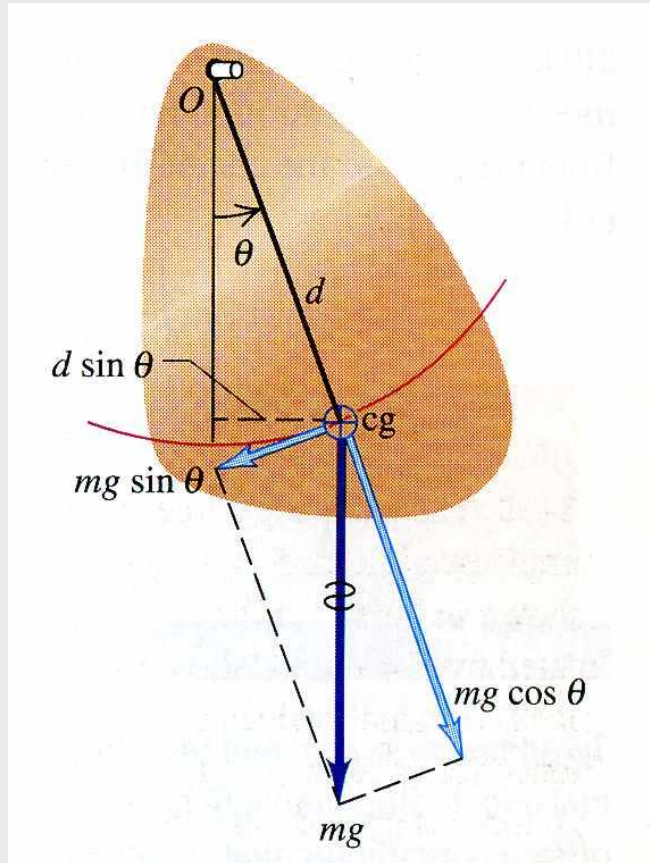
$$\omega = \sqrt{\frac{g}{L}}$$

9.3. Exemples de moviments oscil.lants

Troba el període i la freqüència d'un pèndol simple de 1.000 m de llarg en un lloc on $g = 9.800 \text{ m/s}^2$.

9.3. Exemples de moviments oscil.lants

El pèndol físic



Ací el moment restaurador val

$$M = -dmg \sin \theta = I\alpha$$

Per angles menuts puc aproximar $\sin \theta \approx \theta$ i així l'equació del moviment queda

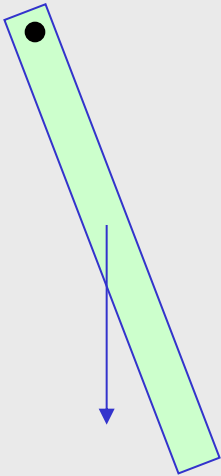
$$-\frac{dmg}{I} \theta = \frac{d^2 \theta}{dt^2}$$

l'equació d'un oscil.lador harmònic amb

$$\omega = \sqrt{\frac{mgd}{I}}$$

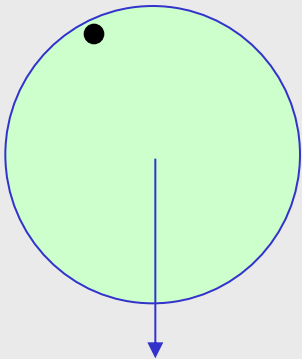
9.3. Exemples de moviments oscil.lants

Un pèndol físic consisteix en una barra uniform de longitud L que penja d'un extrem. Calcula el període del moviment.



9.3. Exemples de moviments oscil.lants

- 19** Es penja un disc de massa M i radi r de la seua vora. Troba el periode de les seues oscil.lacions menudes.

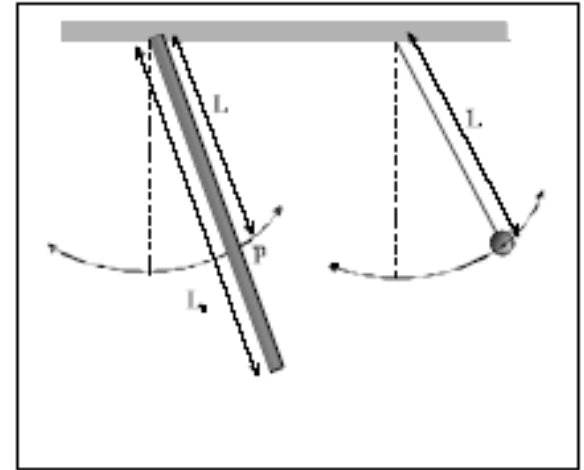


9.3. Exemples de moviments oscil.lants

Problema

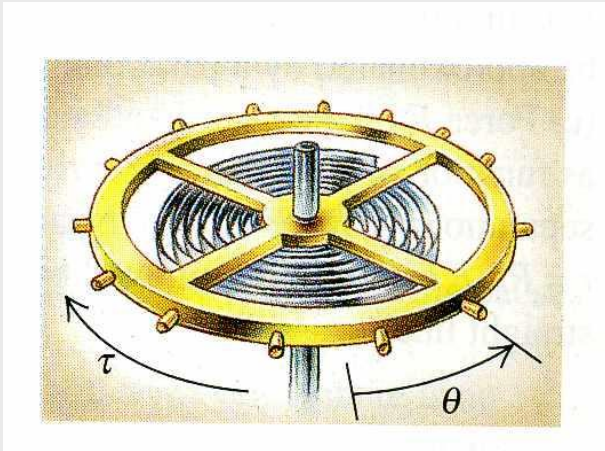
- 18** Una barnilla de massa m i longitud L_0 , suspesa d'un dels seus extrems, oscil·la com un pèndol físic.
- (a) Calculeu la longitud L d'un pèndol simple que tinga el mateix període.
- Ara invertim la barnilla suspent-la des del punt P .
- (b) ¿Quin serà el seu període d'oscil·lació?

$$\text{Sol: (a) } L = \frac{2}{3} L_0. \text{ (b) } T = 2\pi \sqrt{\frac{2L_0}{3g}}$$



9.3. Exemples de moviments oscil.lants

Pendol de Torsió



Ací el moment restaurador val

$$M = -\kappa\theta = I\alpha$$

Reordenant aquesta equació obtinc

$$-\frac{\kappa}{I}\theta = \frac{d^2\theta}{dt^2}$$

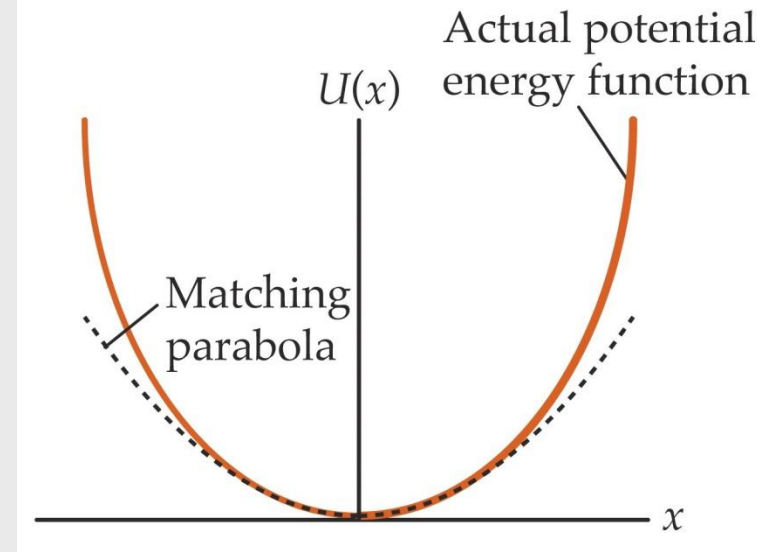
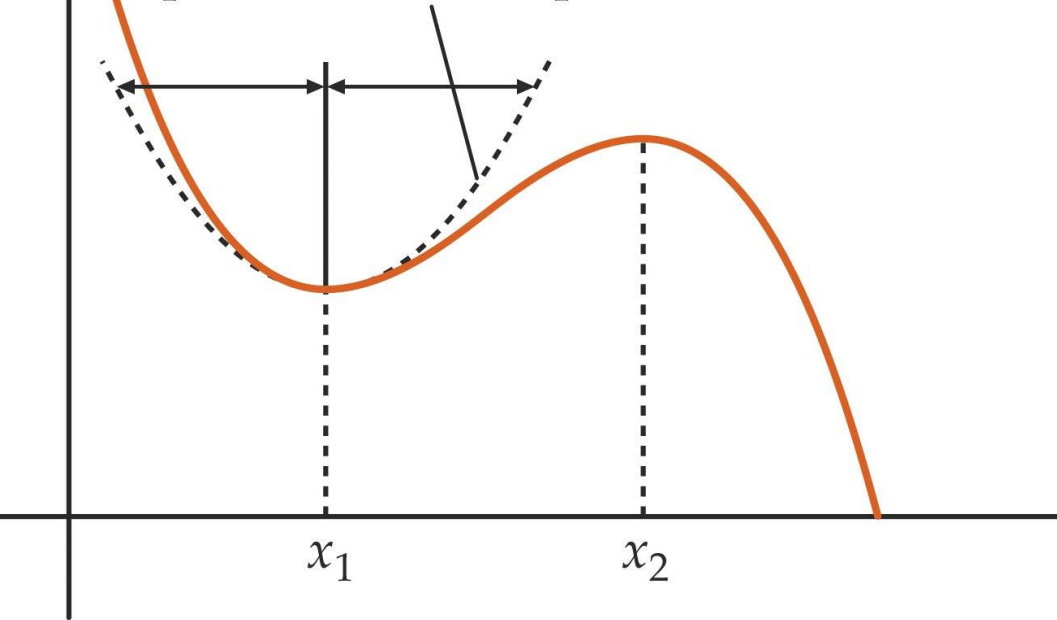
l'equació d'un oscil.lador harmònic amb

$$\omega = \sqrt{\frac{\kappa}{I}}$$

9.4. Oscil.lacions menudes al voltant d'un punt d'equilibri

Al voltant d'un punt d'equilibri qualsevol potencial el puc aproximar a un potencial de tipus parabòlic.

U Parabola approximating U near point of stable equilibrium



En aquesta regió la força, que en general podré calcular a partir del gradient del potencial, la podré linearitzar

9.4. Oscil.lacions menudes al voltant d'un punt d'equilibri

Per fer-ho, utilitzaré un desenvolupament en sèrie de Taylor. Possem que tinc un mínim de potencial en $x=x_0$ i que desplace la partícula respecte aquesta posició un Δx suficientment menut. En aquestes condicions puc aproximar la funció en sèrie de Taylor general

$$F(x) = F(x_0) + \frac{1}{1!} \left(\frac{dF}{dx} \right)_{x=x_0} \Delta x + \frac{1}{2!} \left(\frac{d^2 F}{dx^2} \right)_{x=x_0} \Delta x^2 + \dots$$

Amb $x = x_0 + \Delta x$

A una equació molt més senzilla:

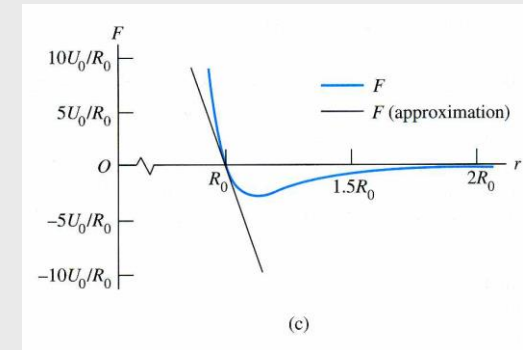
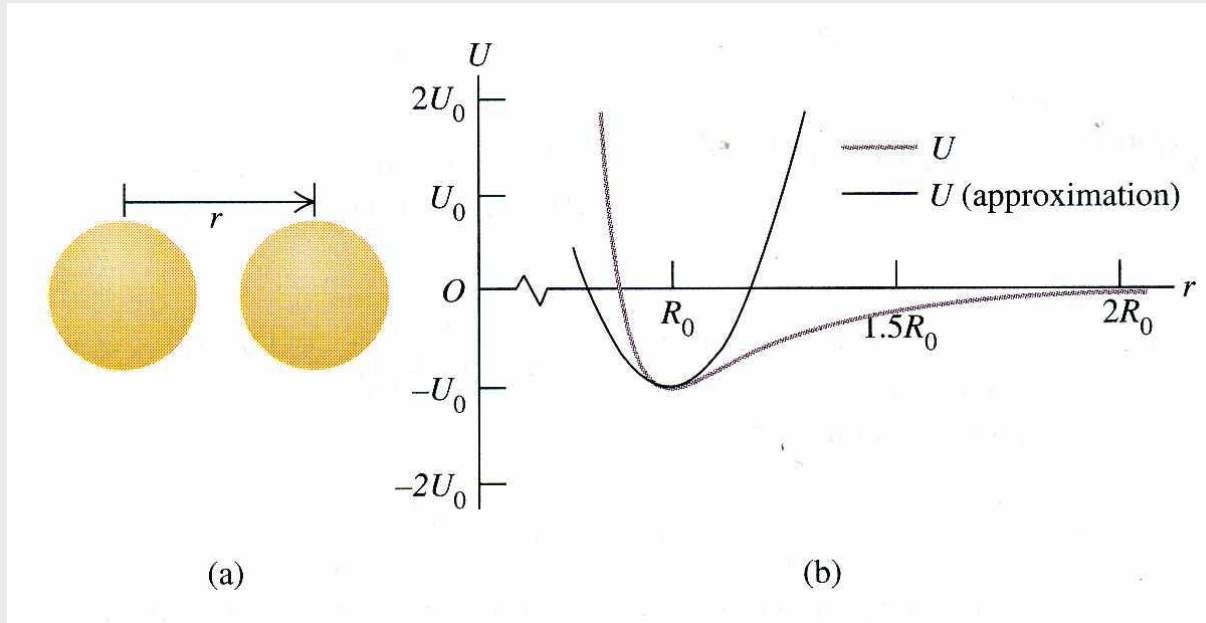
$$F(x) = \left(\frac{dF}{dx} \right)_{x=x_0} \Delta x$$

Que és l'equació d'un oscil.lador harmònic de freqüència angular d'oscil.lació

$$\omega = \sqrt{- \left(\frac{dF}{dx} \right)_{x=x_0} / m}$$

9.4. Oscil.lacions menudes al voltant d'un punt d'equilibri

Vibracions de les molècules



9.4. Oscil·lacions menudes al voltant d'un punt d'equilibri

- 24** Dos àtoms d'argó formen una molècula feblement lligada, Ar_2 , que es manté unida per una interacció de van der Waals, descrita per la funció d'energia potencial

$$U = U_0 \left[\left(\frac{R_0}{r} \right)^{12} - 2 \left(\frac{R_0}{r} \right)^6 \right]$$

amb $U_0 = 1.68 \times 10^{-21} \text{ J}$ i $R_0 = 3.82 \times 10^{-10} \text{ m}$.

- Calcula la constant de força per a oscil·lacions menudes.
- Troba la freqüència de vibració dels àtoms. La massa atòmica mitjana de l'argó és 39.948 u.

9.5. Oscil·lacions amortides.



Considerem que el moviment de l'oscil·lador es produeix en un medi viscos

$$F = -bv$$

La força total que actua sobre el sistema

$$F + F' = -kx - bv$$

I l'equació del moviment queda

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} + b \frac{dx}{dt} + kx = 0$$

Si definisc el temps de relaxació com $\tau = \frac{m}{b}$

I utilitze la freqüència pròpia de l'oscil·lació $\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}$

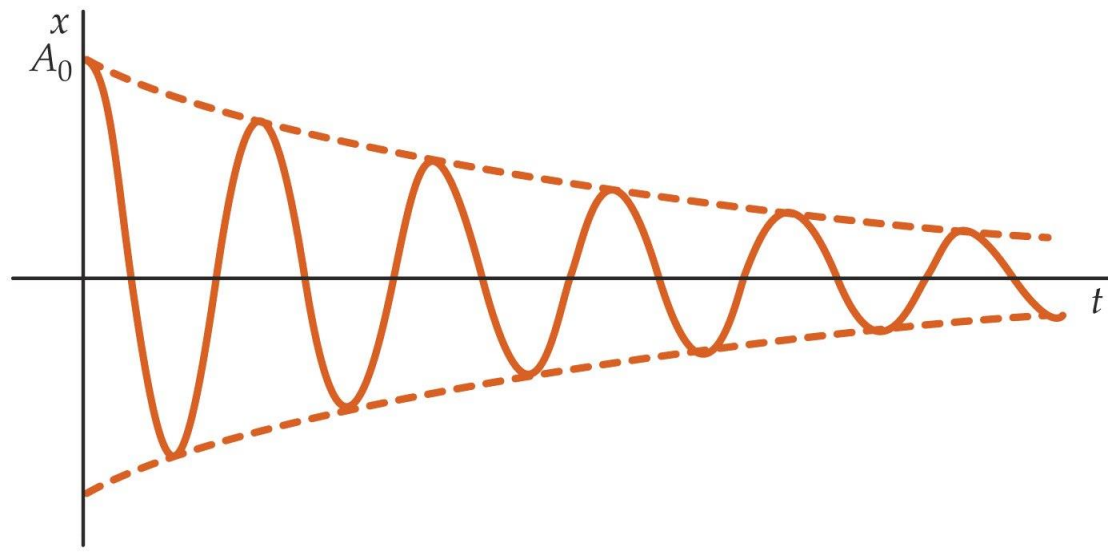
obtinc $\frac{d^2 x}{dt^2} + \frac{1}{\tau} \frac{dx}{dt} + \omega_0^2 x = 0$

Aquesta equació diferencial presenta diverses sol·lucions

9.5. Oscil·lacions amortides.

Oscil·lacions Subamortides

$$\text{si } b < 2\sqrt{km} \quad (1 < 2\omega\tau)$$



$$x = Ae^{-(b/2m)t} \cos \omega't$$

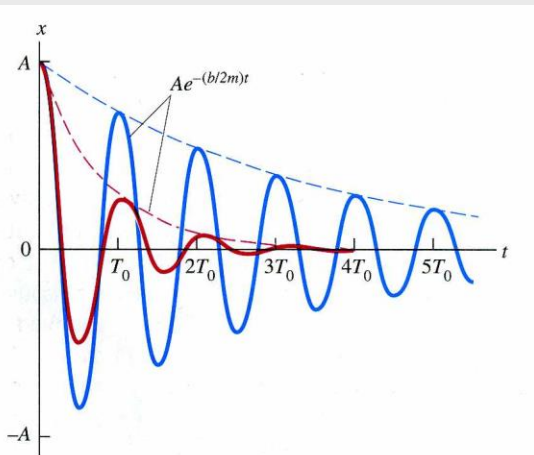
$$x = Ae^{-t/2\tau} \cos \omega't$$

$$\omega' = \omega_0 \sqrt{1 - \frac{1}{4\tau^2\omega_0^2}}$$

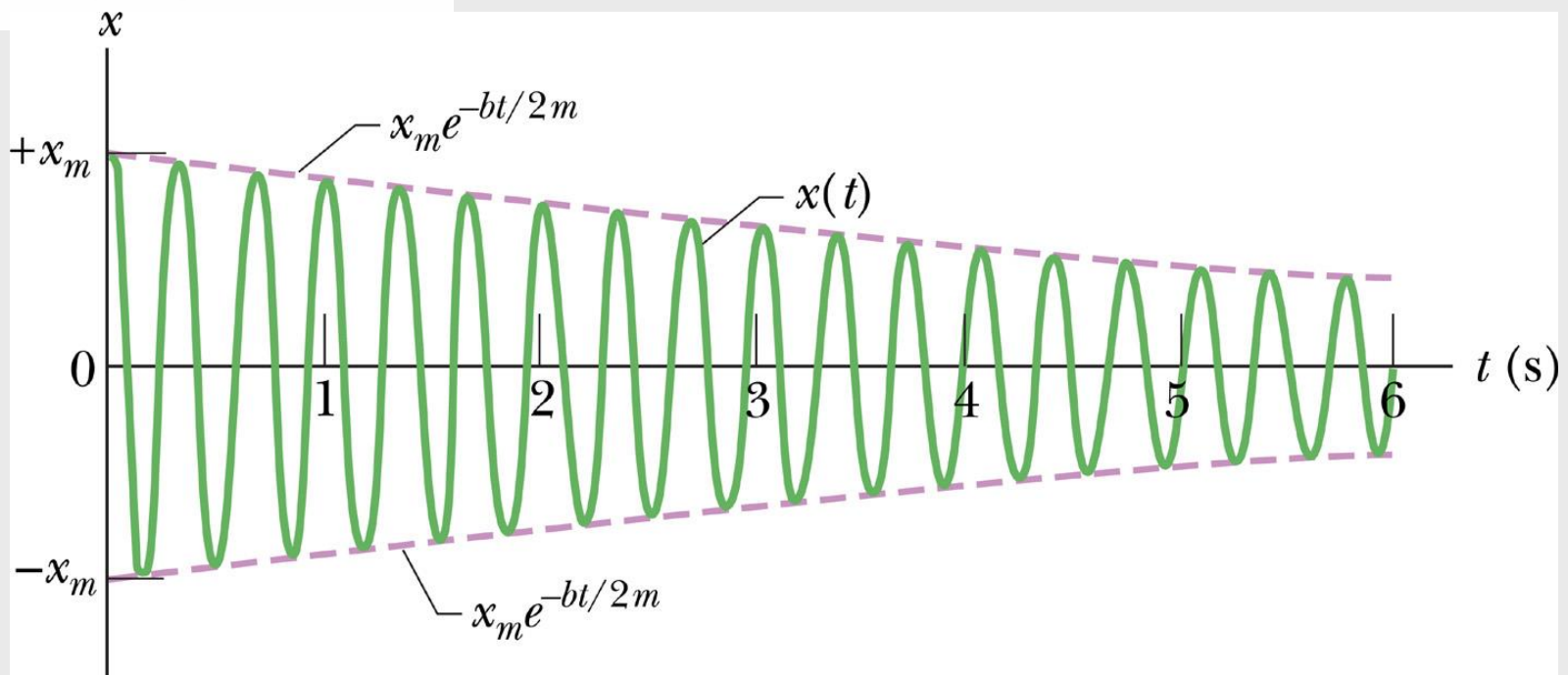
Temps d'extinció o constant de temps

$$\tau = \frac{m}{b}$$

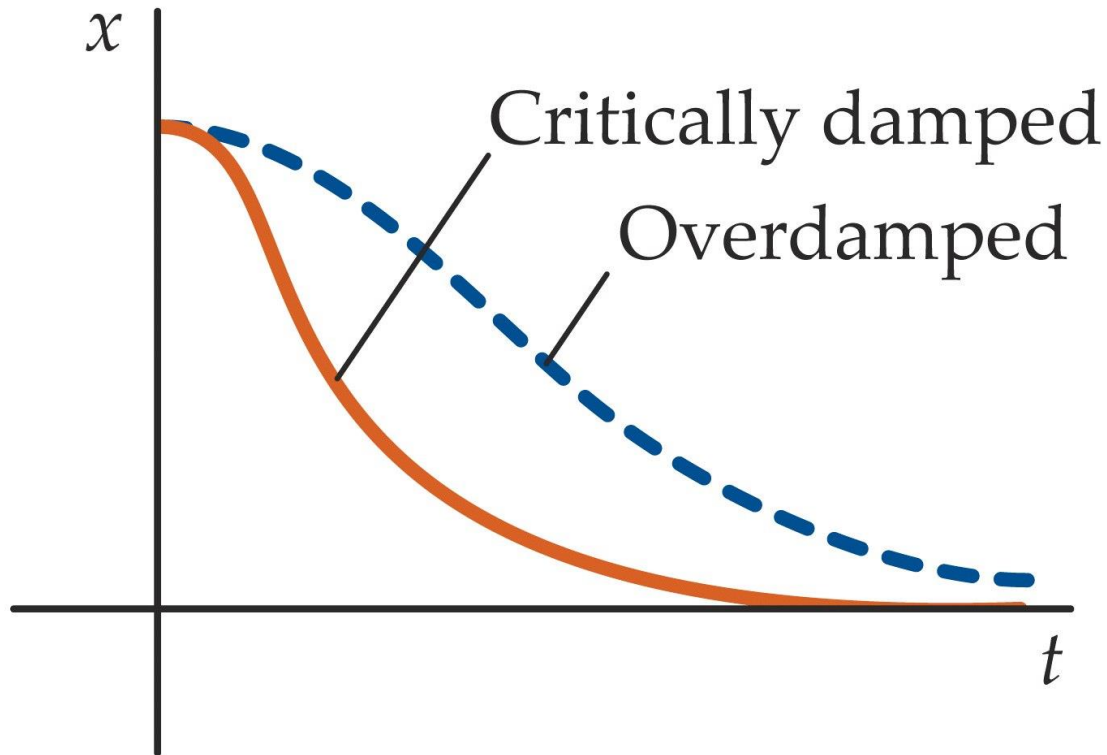
9.5. Oscil·lacions amortides.



$$A = A_0 e^{-(b/2m)t} = A_0 e^{-t/2\tau}$$



9.5. Oscil·lacions amortides.



Amortiment crític

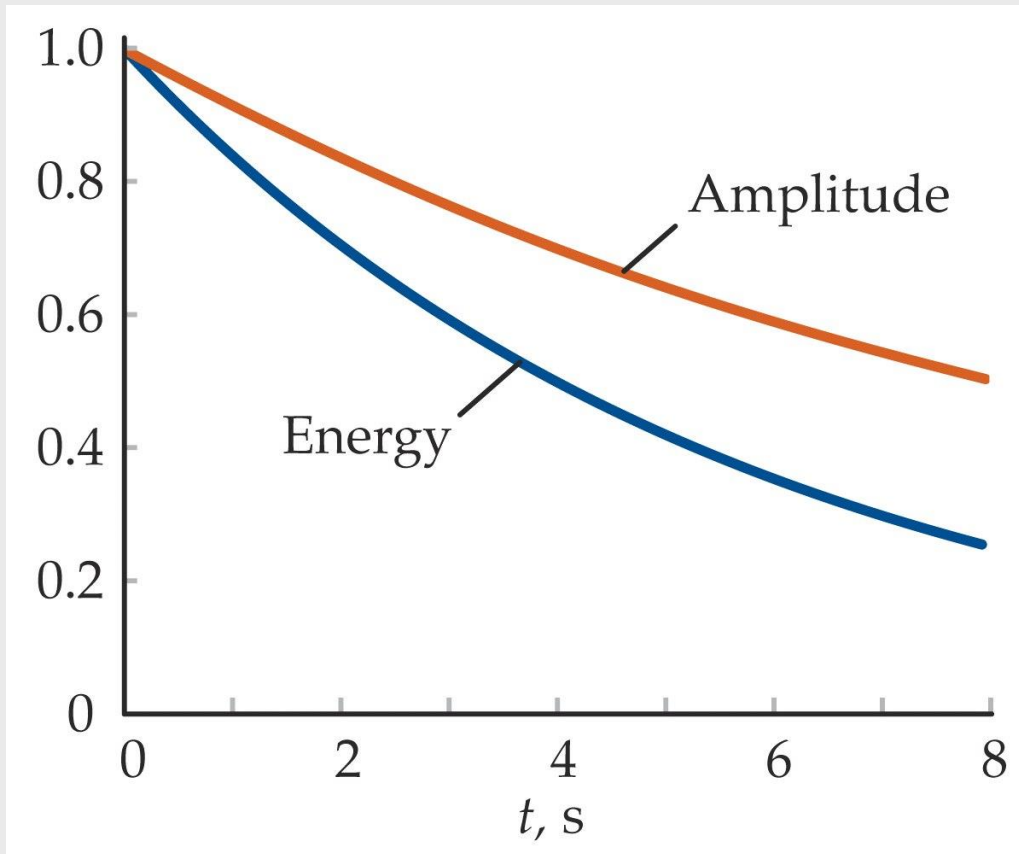
$$b = 2\sqrt{km}$$

Sobreamortiment

$$b > 2\sqrt{km}$$

$$x = C_1 e^{-a_1 t} + C_2 e^{-a_2 t}$$

9.5. Oscil·lacions amortides.



$$A = A_0 e^{-t/2\tau}$$

$$E = \frac{1}{2} m \omega^2 A^2 = \frac{1}{2} m \omega^2 A_0^2 e^{-t/\tau}$$

$E = E_0 e^{-t/\tau}$

Es defineix el factor de qualitat:

$$Q = \omega_0 \tau$$

9.5. Oscil·lacions amortides.

El factor Q està relacionat amb la pèrdua relativa de energia per ciclo. Diferenciant la equació 14.38, se obtiene

$$dE = -\frac{1}{\tau} E_0 e^{-t/\tau} dt = -\frac{1}{\tau} E dt$$

Si la pèrdua de energia per període es petita, podem reemplaçar dE per ΔE i dt per el període T . Per tant $|\Delta E|/E$ en un període ve donat per

$$\frac{|\Delta E|}{E} = \frac{T}{\tau} = \frac{2\pi}{\omega_0 \tau} = \frac{2\pi}{Q} \quad (14.40)$$

o sea,

$$Q = \frac{2\pi}{(|\Delta E|/E)_{\text{ciclo}}} \quad (14.41)$$

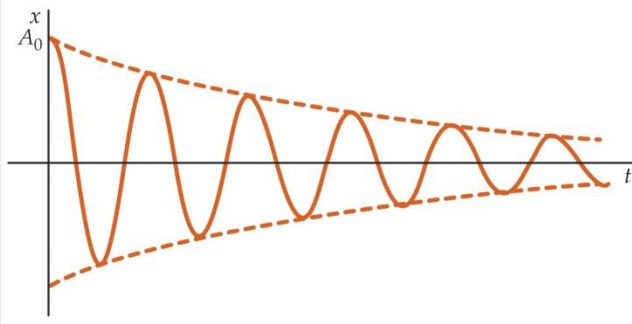
Interpretación física de Q para un leve amortiguamiento

Así pues, Q es inversamente proporcional a la pèrdua relativa de energia por ciclo.

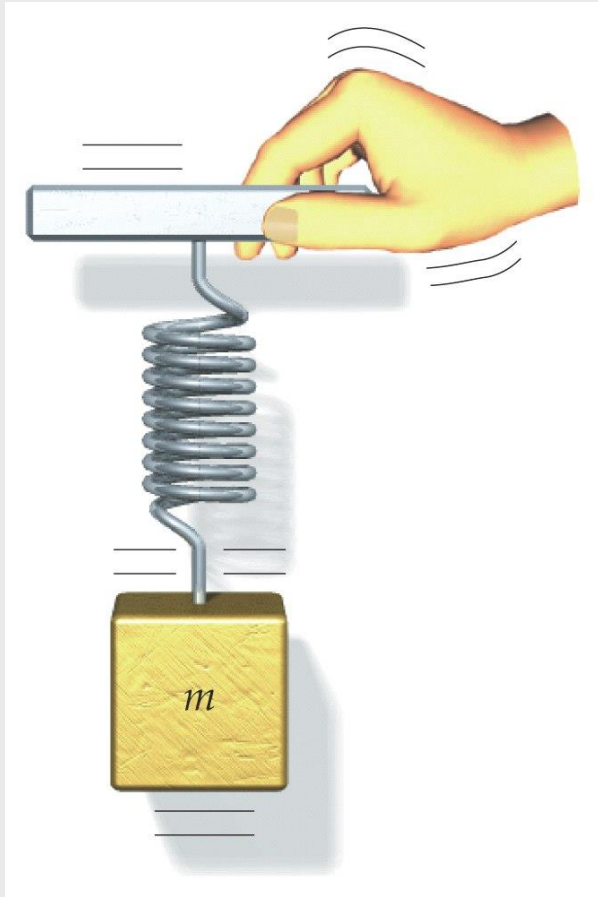
$$\omega' \approx \omega_0 \sqrt{1 - \left(\frac{b}{2m\omega_0} \right)^2} = \omega_0 \sqrt{1 - \frac{1}{4Q^2}}$$

9.5. Oscil·lacions amortides.

- 27 Siga un oscil·lador subamortit amb $m=250\text{g}$, $k=85\text{N/m}$, i $b=70\text{g/s}$. Trobeu:
- (a) El període del moviment.
 - (b) El temps de relaxació $\tau = m/b$.
 - (c) El temps que tarda l'amplitud de les oscil·lacions en reduir-se a la meitat del seu valor inicial.
 - (d) El temps que tarda l'energia mecànica en reduir-se a la meitat del seu valor inicial.



9.6. Oscil·lacions forçades i ressonància.



Equació de moviment

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} + b \frac{dx}{dt} + kx = F_0 \cos \omega_F t$$

Estímul extern

$$F_{ext} = F_0 \cos \omega_F t$$

Règim estacionari

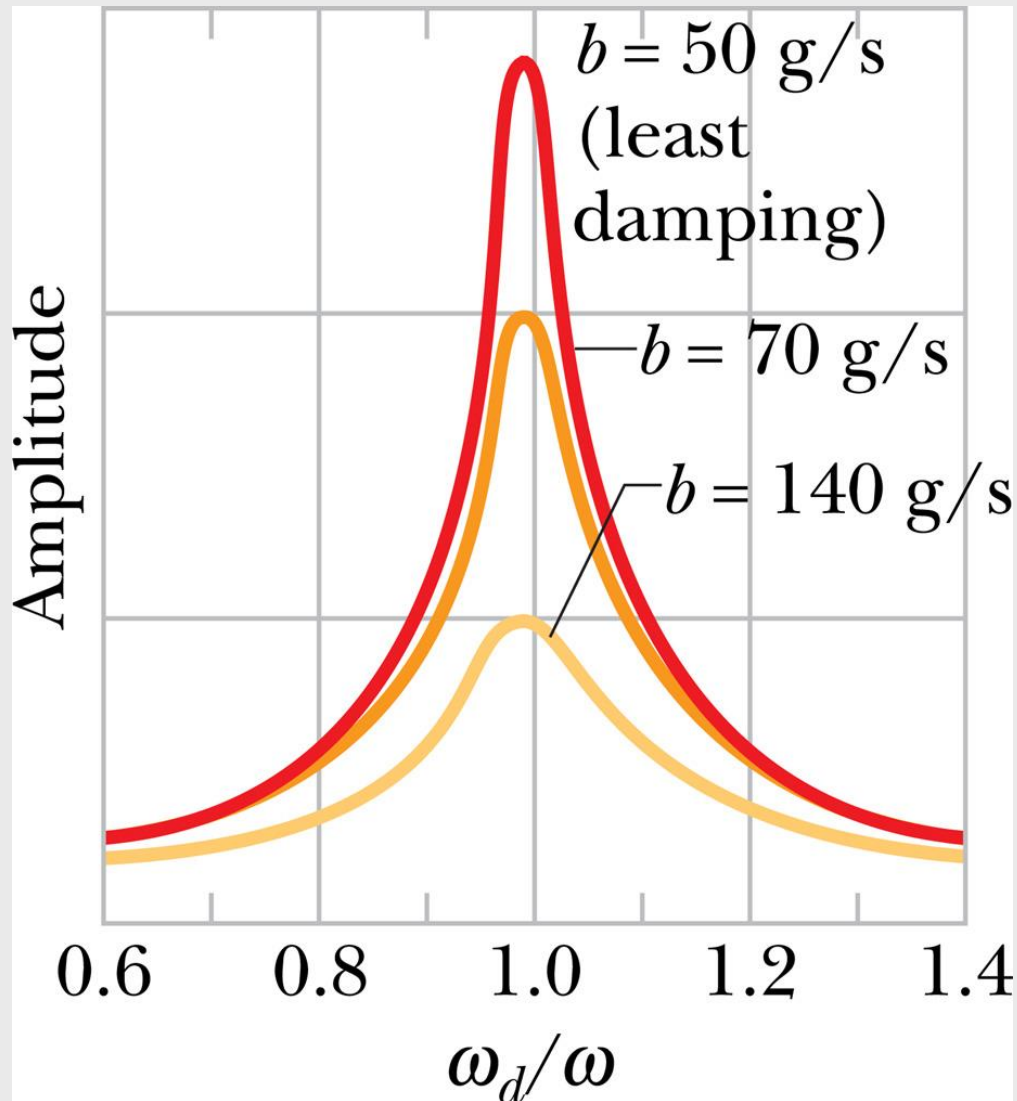
$$x = A \cos(\omega_F t - \delta)$$

constant de fase

$$\tan \delta = \frac{b \omega_F}{m(\omega_0^2 - \omega_F^2)}$$

<http://www.kettering.edu/~drussell/Demos/SHO/mass-force.html>

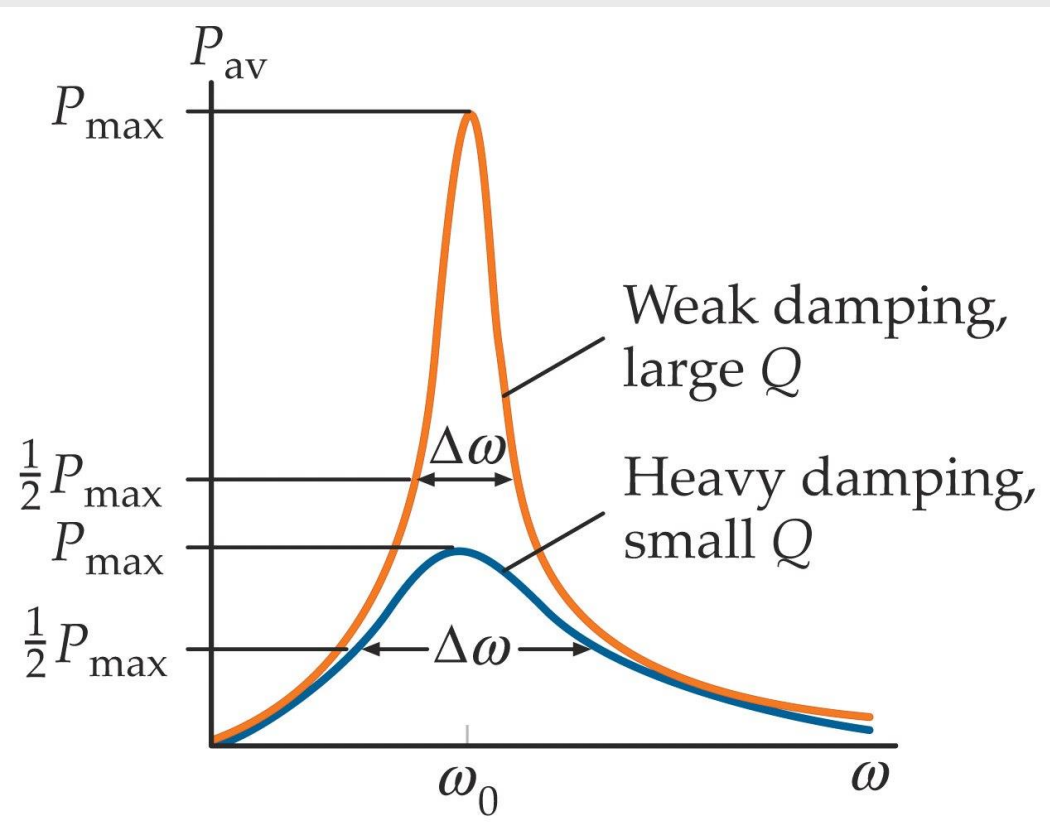
9.6. Oscil·lacions forçades i ressonància.



Amplitud en funció de la freqüència externa

$$A = \frac{F_0}{\sqrt{m^2(\omega_0^2 - \omega_F^2)^2 + b^2\omega_F^2}}$$

8.6. Oscil·lacions forçades i ressonància.

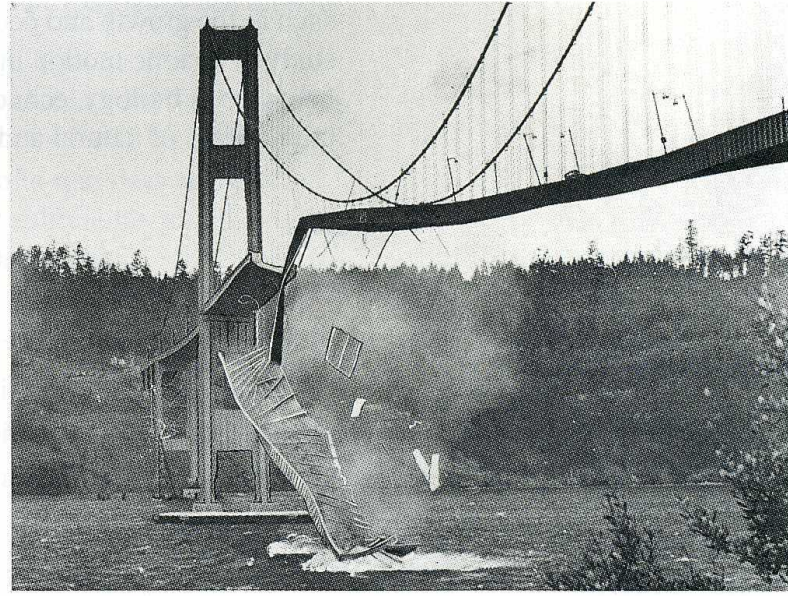
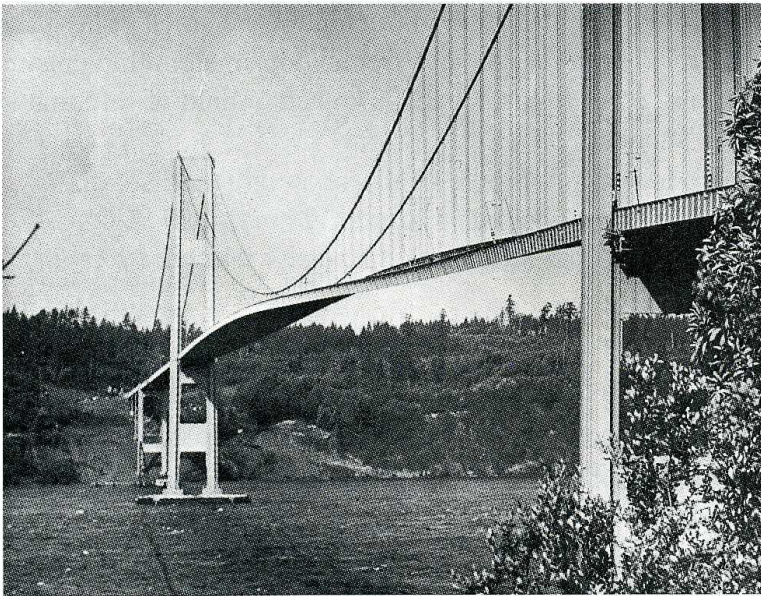


Potència en funció de la freqüència externa:
La sintonia millora quan el factor de qualitat és gran

$$\frac{\Delta\omega}{\omega_0} = \frac{1}{Q}$$

9.6. Oscil·lacions forçades i ressonància.

La destrucció del pont de Tacoma és, probablement un dels més coneguts desastres resultat del fenomen de la ressonància



http://pruffle.mit.edu/3.016/Lecture_23_web/node1.html

[video](#)