

MOVIMENT HARMONIC SIMPLE [MHS]

Física 2n Batx

Rodrigo Alcaraz de la Osa. Traducció: Òscar Colomar (🛩 @ocolomar)



El moviment harmònic simple (MHS) és un tipus especial de moviment periòdic en el qual la força restauradora (elàstica) sobre l'objecte en moviment de l'objecte i actua cap a la seva posició d'equilibri. El resultat és una oscil·lació que continua indefinidament tret que sigui inhibida per fricció o qualsevol altra dissipació d'energia. Pot considerar-se la projecció unidimensional del moviment circular uniforme (MCU). EXEMPLES: massa unida a una molla, pèndul simple o el jou escocès.

Magnituds

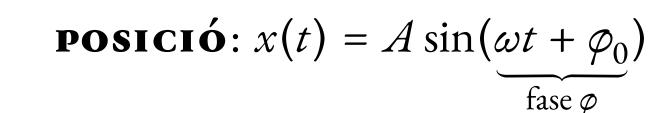
Amplitud, *A* Màxima elongació (desplaçament màxim de la posició d'equilibri). [m] **Període,** *T* Temps emprat a completar una oscil·lació completa. [s]

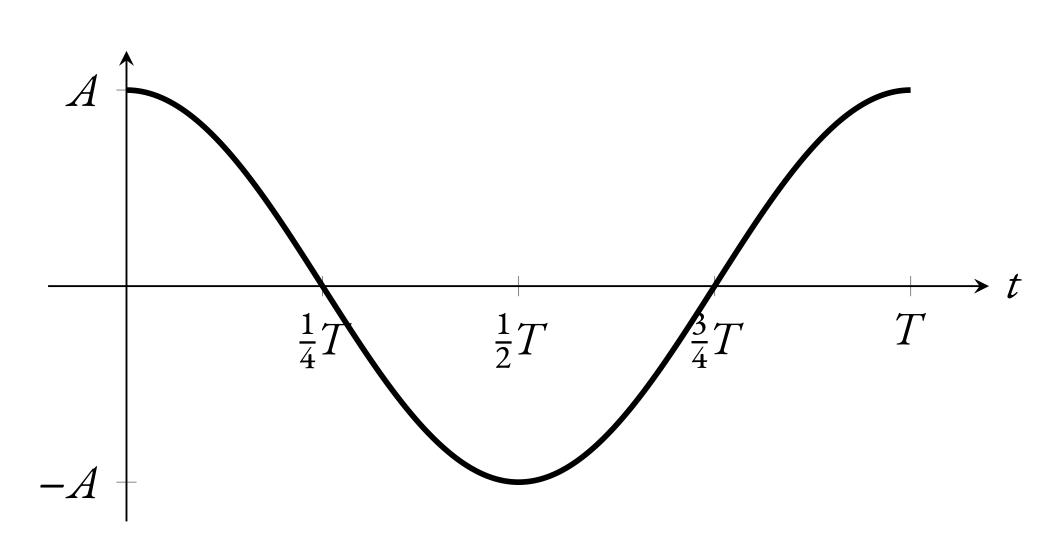
Freqüència, f Nombre d'oscil·lacions per unitat de temps: f = 1/T. [Hz]

Freqüència angular $\omega = 2\pi/T = 2\pi f$. [rad/s]

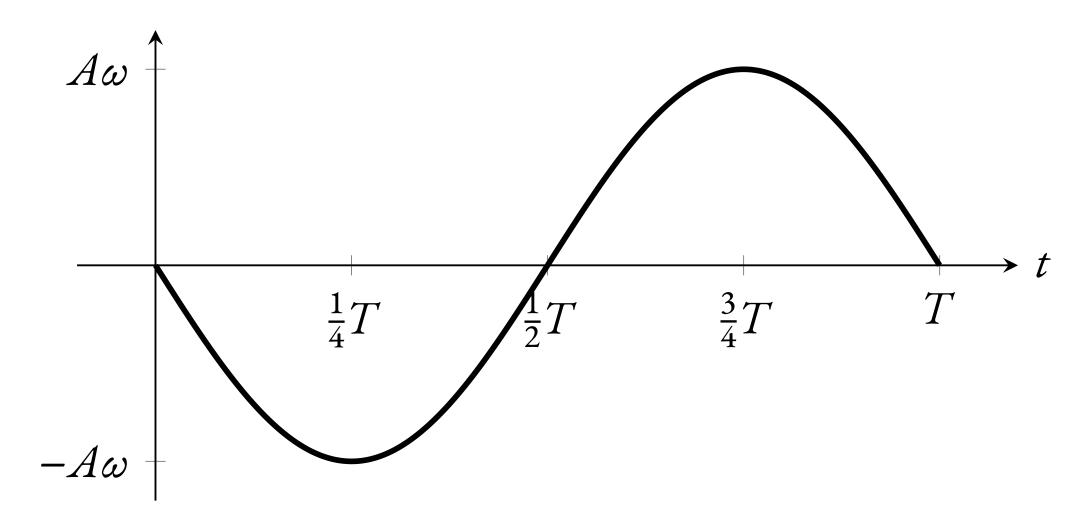
Fase inicial Indica l'estat d'oscil·lació/vibració inicial. Es representa amb φ_0 . [rad]

Equacions

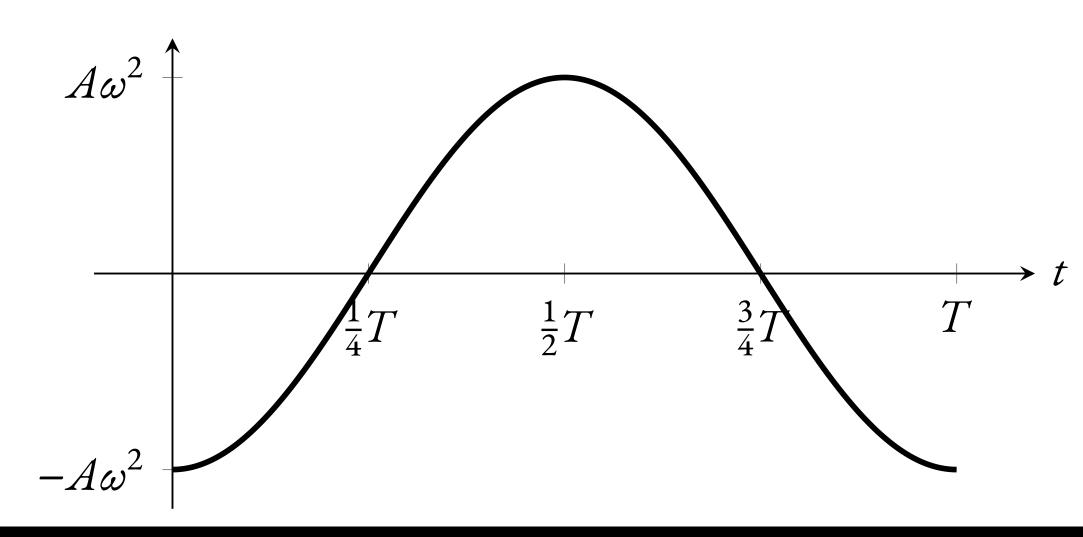




VELOCITAT:
$$v(t) = \frac{\mathrm{d}x(t)}{\mathrm{d}t} = A\omega\cos(\omega t + \varphi_0) = \omega\sqrt{A^2 - x^2(t)}$$



ACCELERACIÓ:
$$a(t) = \frac{dv(t)}{dt} = -A\omega^2 \sin(\omega t + \varphi_0) = -\omega^2 x(t)$$



Dinamica del MHS

Llei de Hooke

Aplicant la 2a LLEI DE NEWTON a una massa *m* unida a un extrem d'una molla (ressort) de constant elàstica *k* (obviem el caràcter vectorial en ocórrer tot en una única dimensió):

$$F = ma$$

$$-kx = ma$$

$$-kx = -m\omega^{2}x$$

ďon

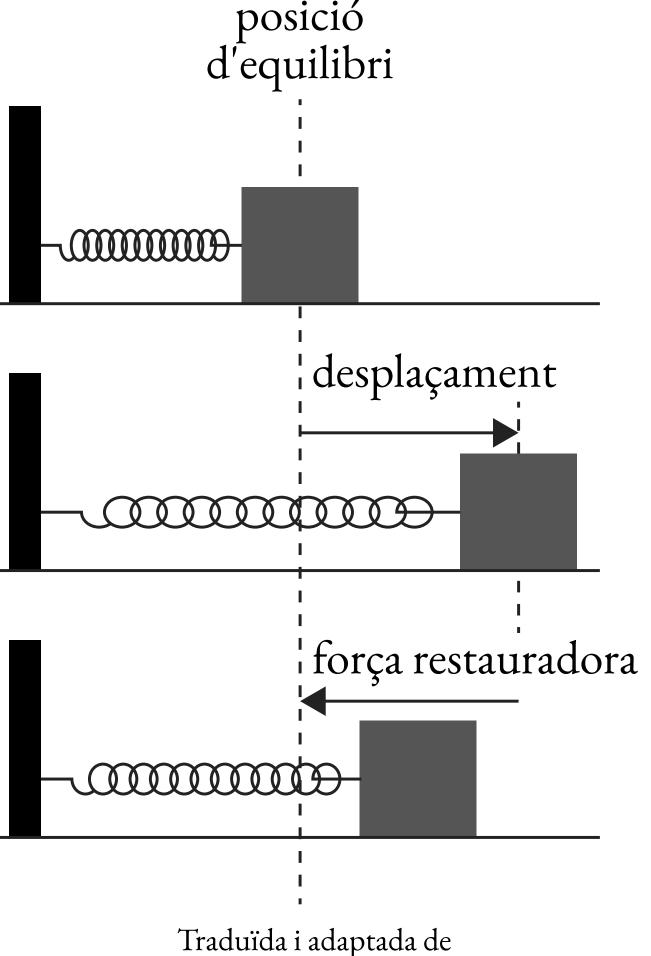
$$k = m\omega^2$$

La frequència angular, ω , es pot calcular per tant com:

$$\omega = \sqrt{\frac{k}{m}}$$

El període, T, o la freqüència, f, amb la qual oscil·la una massa m unida a un extrem d'un ressort de constant elàstica k poden, per tant, escriure's com:

$$T = \frac{2\pi}{\omega} = 2\pi\sqrt{\frac{m}{k}}; \quad f = \frac{1}{T} = \frac{1}{2\pi}\sqrt{\frac{k}{m}}$$



https://www.chegg.com/learn/physics/introduction-to-physics/harmonic-motion.

Pèndol simple

Consisteix en una massa suspesa d'un pivot de manera que pot oscil·lar lliurement. En aquest cas la COMPONENT TANGENCIAL del PES actua com a FORÇA RECUPERADORA, accelerant la massa cap a la seva posició d'equilibri, provocant l'oscil·lació al voltant d'ella:

$$-mg \sin \theta = ma$$

$$-g \sin \theta = -\omega^2 x$$

$$-g \sin \theta = -\omega^2 l\theta$$

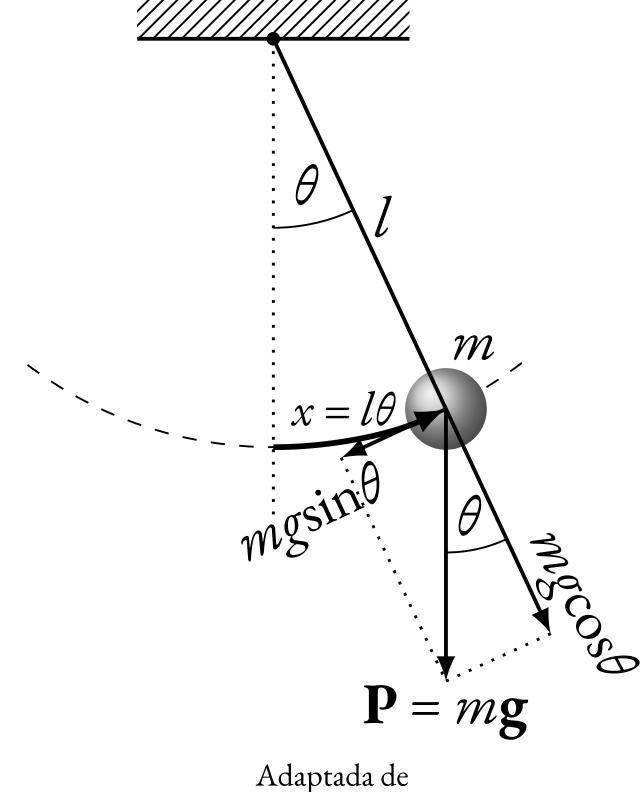
• Al fer una aproximació per angles petits, $\sin \theta \approx \theta$, de manera que el moviment s'aproxima per un moviment harmònic simple de frequència angular:

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

• El temps que triga la massa a completar una oscil·lació completa és el PERÍODE, que únicament depèn de la longitud del pèndol i de l'acceleració de la gravetat, a través de l'expressió:

$$T = \frac{2\pi}{\omega} = 2\pi\sqrt{\frac{l}{g}}$$

• Sense l'aproximació per a angles petits, el període d'un pèndol també depèn lleugerament de l'amplitud de l'oscil·lació.



https://commons.wikimedia.org/wiki/File:
PendulumForces.svg.

Energia del MHS

Energia potencial elàstica

Com la FORÇA ELÀSTICA és CONSERVATIVA, definim l'energia potencial associada:

$$E_{\rm p} = \frac{1}{2}kx^2$$
, on $k = m\omega^2$

Substituint l'expressió de la posició, $x = A \sin(\omega t + \varphi_0)$:

$$E_{\rm p} = \frac{1}{2}kA^2\sin^2(\omega t + \varphi_0)$$

Energia cinètica

L'energia cinètica ve donada per l'expressió:

$$E_{c} = \frac{1}{2}mv^{2} = \frac{1}{2}m\omega^{2}(A^{2} - x^{2}) = \frac{1}{2}k(A^{2} - x^{2})$$

Substituint l'expressió de la velocitat, $v = A\omega \cos(\omega t + \varphi_0)$:

$$E_{c} = \frac{1}{2}mA^{2}\omega^{2}\cos^{2}(\omega t + \varphi_{0}) = \frac{1}{2}kA^{2}\cos^{2}(\omega t + \varphi_{0})$$

Energia mecànica

En absència de fregament i altres pèrdues d'energia, l'energia mecànica total és constant:

$$E_{\rm m} = E_{\rm c} + E_{\rm p} = \frac{1}{2}k(A^2 - x^2) + \frac{1}{2}kx^2 = \frac{1}{2}kA^2$$

