

Oscilações

Esdras R. Carmo - 170656

2 de Outubro de 2016

1 Variações periódicas

1.1 Sistema Massa-Mola

Igualando a energia mecânica pela energia potencial e cinética e integrando, obtemos a equação periódica da posição:

$$x(t) = A \sin(\omega t + \varphi_0)$$

$$x(t) = A \cos(\omega t + \phi_0)$$

$$T = \frac{1}{f}$$

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

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

A , ϕ são dados pelas condições iniciais do seu problema (determinar a fase e amplitude), i. e., $(x(t=0)$ e $v(t=0)$)

$$x(t) = A \cos(\omega t + \phi_0)$$

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

$$a(t) = \frac{d^2x}{dt^2} = -\omega^2 A \cos(\omega t + \phi) = -\omega^2 x(t)$$

Podemos ainda substituir nas equações com base nas seguintes relações:

$$v_{max} = \omega A$$

$$a_{max} = \omega^2 A$$

1.1.1 Energia mecânica do sistema

$$E = \frac{1}{2}m\omega^2 A^2 \sin^2(\omega t + \phi) + \frac{1}{2}KA^2 \cos^2(\omega t + \phi)$$

1.2 Pêndulos

A partir do torque, conseguimos concluir que $\omega = \sqrt{\frac{g}{L}}$, sendo que:

$$\tau = -rF \sin \theta = -Lmg \sin \theta$$

A mesma relação vale para o pêndulo físico, apenas substituindo L pelo R_{cm} , e obtemos $\omega = \sqrt{\frac{R_{cm}mg}{I}}$.