

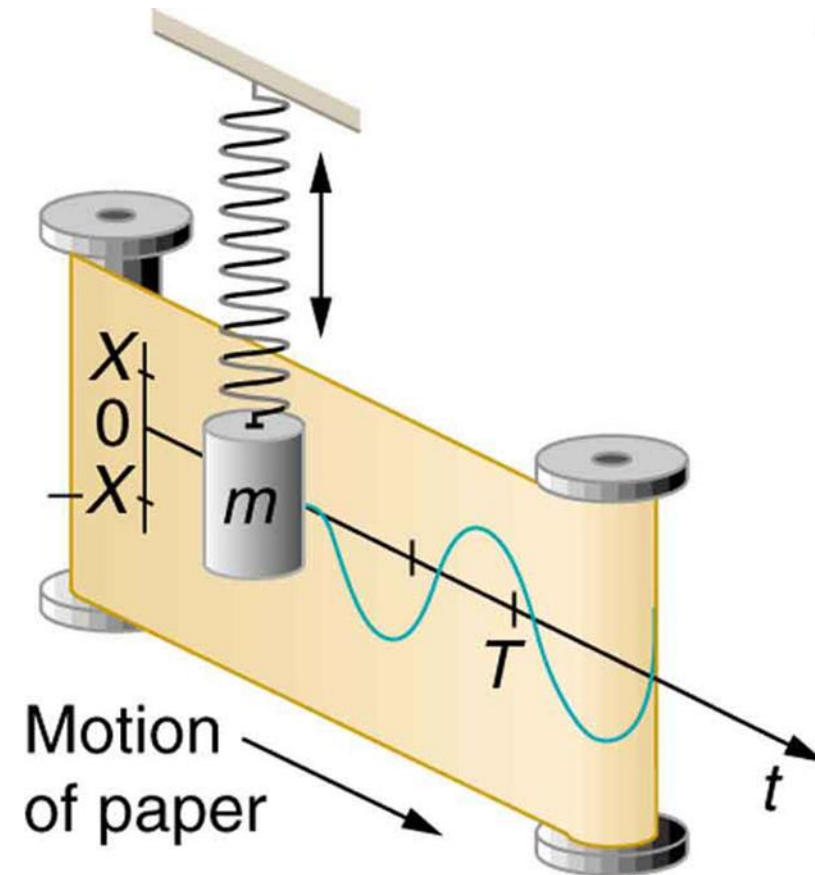
Modelação de Sistemas Físicos

10ª Aula Teórica

Sumário:

Cap. 7 Oscilações
Osciladores Simples e Amortecidos

Bibliografia:
Cap. 7: Serway, cap. 15;

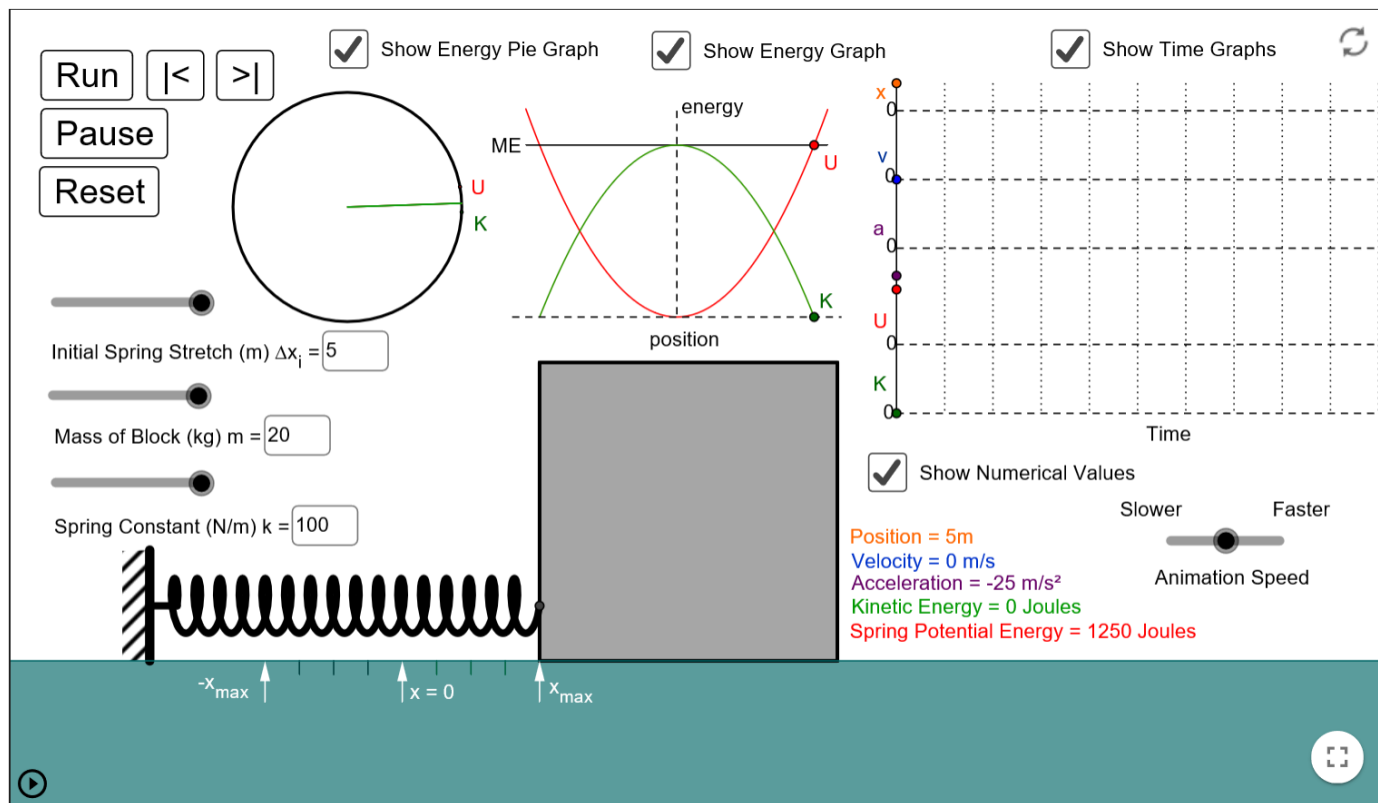


Cap. 7 Oscilações

Simple Harmonic Motion: Mass on a Spring

Autor: Alan Pacey, Tom Walsh

This simulation shows the oscillation of a box attached to a spring. Adjust the initial position of the box, the mass of the box, and the spring constant. Run, Pause, Reset, and Step buttons to examine the animation. Check or uncheck boxes to view/hide various information.



<https://www.geogebra.org/m/EGg2Pvhm>

Cap. 7 Oscilações

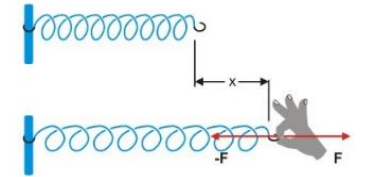
Oscilador Harmónico Simple (a 1D (segundo OX))

Cálculo Analítico:

$$F_x = -k x \Rightarrow a_x = -\frac{k}{m} x \Rightarrow \begin{cases} x(t) = A \cos(\omega t + \phi) \\ v_x(t) = -A \omega \sin(\omega t + \phi) \end{cases} \quad k = m\omega^2$$

$x(0)$ e $v_x(0)$ calcula-se A e ϕ

$$\omega = \sqrt{\frac{k}{m}}, f = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{k}{m}} \text{ e } T = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}}$$



$$F_x = -k x = -\frac{dE_p}{dx} \Rightarrow E_p = \frac{1}{2} k x^2 = \frac{1}{2} m\omega^2 x^2 \Rightarrow E = \frac{1}{2} m\omega^2 A^2 = \text{conserva-se}$$

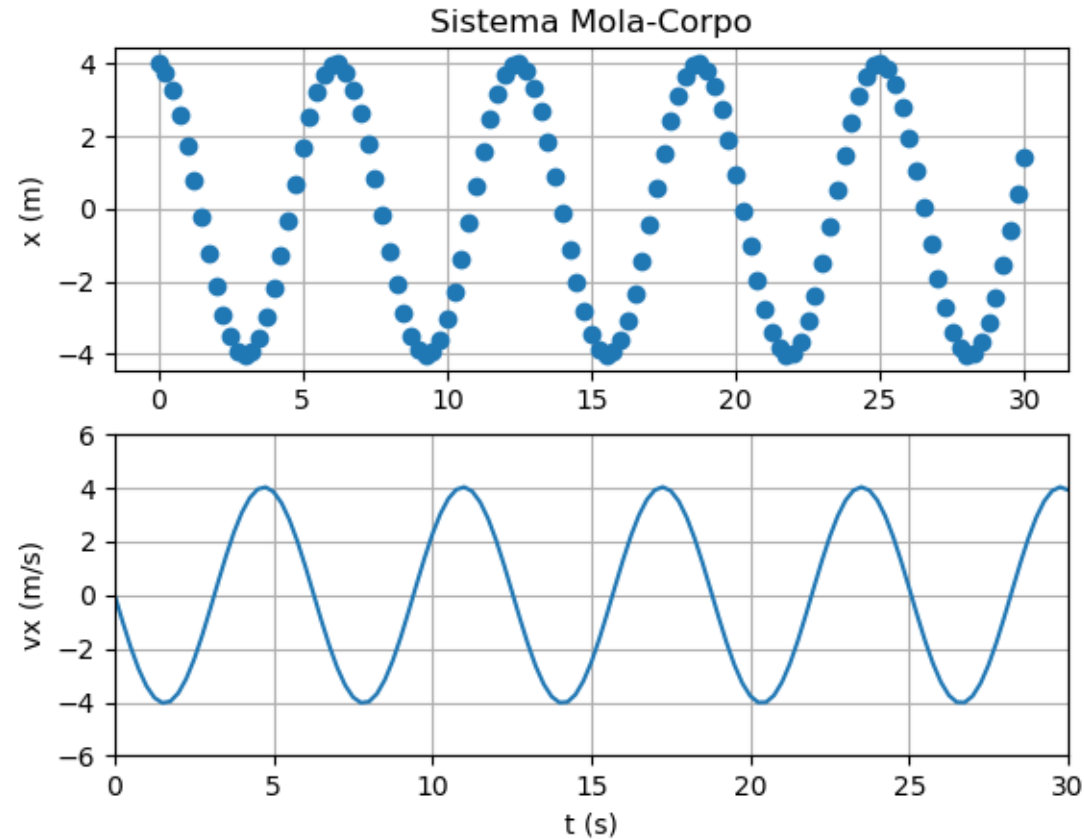
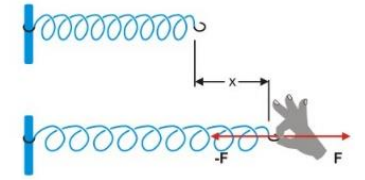
$$\begin{cases} x(t) = A \cos(\omega t + \phi) \\ v_x(t) = -A \omega \sin(\omega t + \phi) \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} x(t) = A \cos(\omega t + \phi) \\ \frac{v_x(t)}{\omega} = -A \sin(\omega t + \phi) \end{cases} \Rightarrow x^2(t) + \left(\frac{v_x(t)}{\omega}\right)^2 = A^2 \quad \text{eq. circunferência raio } A$$

Cap. 7 Oscilações

Oscilador Harmónico Simple (a 1D (segundo OX))

Cálculo Numérico: Método de Euler-Cromer:

$$F_x = -k x \Rightarrow \begin{cases} a_x = -\frac{k}{m} x \\ x(0) \text{ e } v_x(0) \end{cases}$$

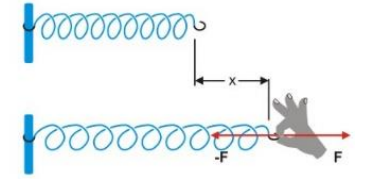


Como calcular a amplitude e o período ? Como saber que x é uma função coseno ou seno?

Oscilador Harmónico Simple (a 1D (segundo OX))

Cálculo Numérico: Método de Euler-Cromer:

$$F_x = -k x \Rightarrow \begin{cases} a_x = -\frac{k}{m} x \\ x(0) \text{ e } v_x(0) \end{cases}$$

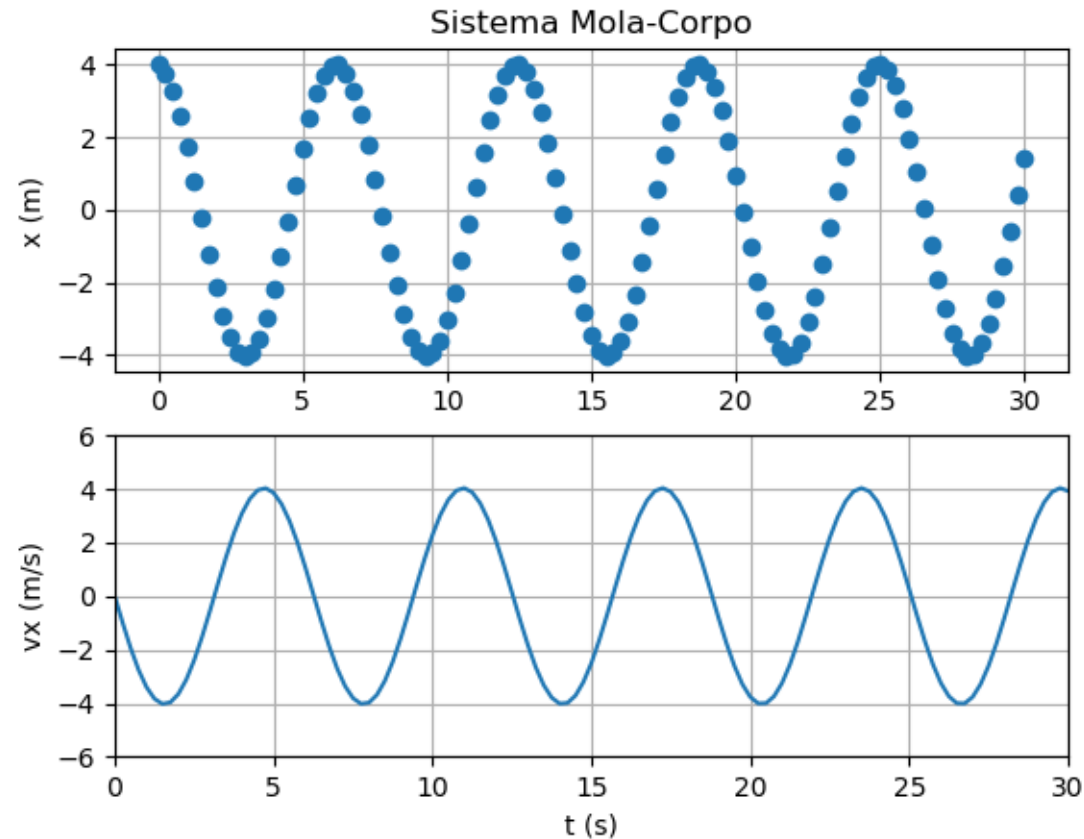
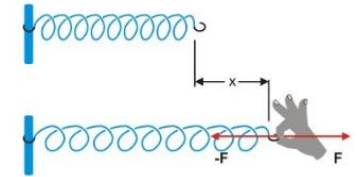


Como calcular A e T ? Fácil! Mas vamos aumentar a precisão de cálculo

Oscilador Harmónico Simple (a 1D (segundo OX))

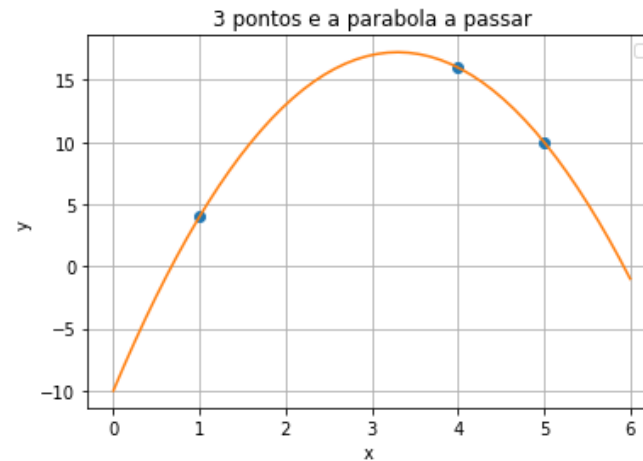
Cálculo Numérico: Método de Euler-Cromer:

$$F_x = -k x \Rightarrow \begin{cases} a_x = -\frac{k}{m} x \\ x(0) \text{ e } v_x(0) \end{cases}$$



Como calcular A e T ? Fácil! Mas vamos aumentar a precisão de cálculo

Cálculo da amplitude da oscilação



Por três pontos (x_0, y_0) , (x_1, y_1) e (x_2, y_2) há sempre uma parábola (polinómio de 2º grau) a passar nesses 3 pontos:
Polinómio de Lagrange

$$y(x) = \frac{(x-x_1)(x-x_2)}{(x_0-x_1)(x_0-x_2)}y_0 + \frac{(x-x_0)(x-x_2)}{(x_1-x_0)(x_1-x_2)}y_1 + \frac{(x-x_0)(x-x_1)}{(x_2-x_0)(x_2-x_1)}y_2$$

Podemos usar o polinómio para

- Interpolação
- Interpolação inversa
- Cálculo de máximo e mínimos

Cálculo da amplitude da oscilação - Cálculo de máximo e mínimos

Por três pontos (x_0, y_0) , (x_1, y_1) e (x_2, y_2) há sempre uma parábola (polinómio de 2º grau) a passar nesses 3 pontos:

Polinómio de Lagrange

$$y(x) = \frac{(x-x_1)(x-x_2)}{(x_0-x_1)(x_0-x_2)}y_0 + \frac{(x-x_0)(x-x_2)}{(x_1-x_0)(x_1-x_2)}y_1 + \frac{(x-x_0)(x-x_1)}{(x_2-x_0)(x_2-x_1)}y_2$$

A condição de máximo, como de mínimo, é :

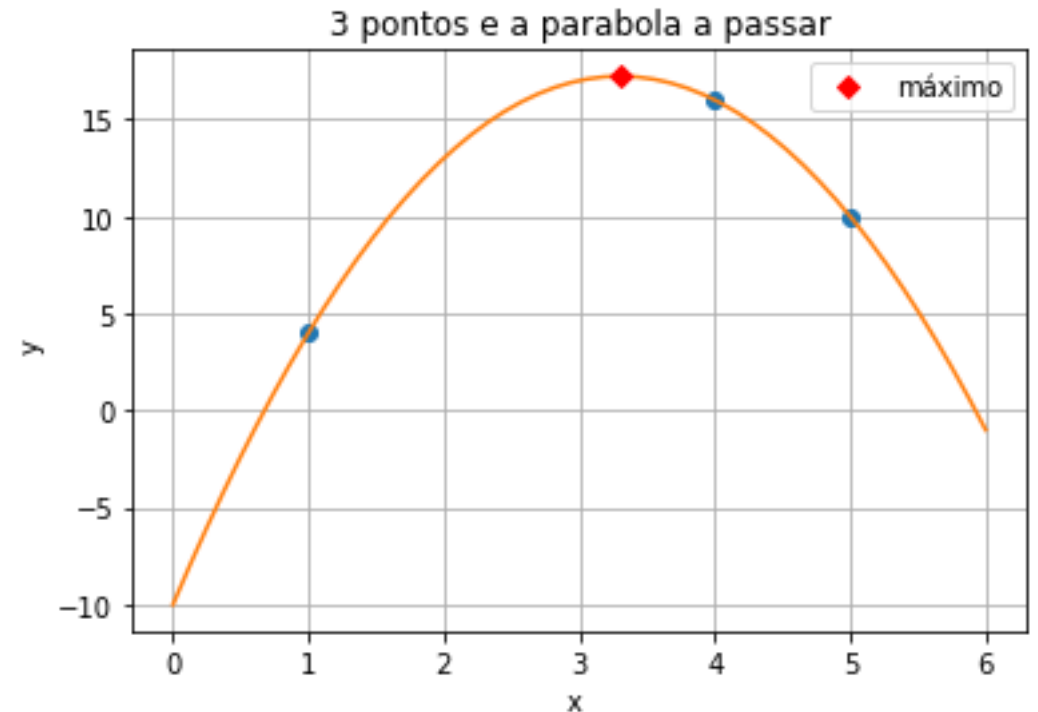
$$\frac{dy}{dx} = 0 \quad \text{no ponto } (x_m, y_{max})$$

$$\Rightarrow 0 = \frac{[(x-x_2)+(x-x_1)]}{(x_0-x_1)(x_0-x_2)}y_0 + \frac{[(x-x_2)+(x-x_0)]}{(x_1-x_0)(x_1-x_2)}y_1 + \frac{[(x-x_0)+(x-x_1)]}{(x_2-x_0)(x_2-x_1)}y_2$$

$$\Rightarrow x_m = \frac{a0+b0+c0}{2(a+b+c)} \quad \Rightarrow y_{max}(x_m) = \text{polinómio de Lagrange}$$

$$a0 = \frac{y_0}{(x_0-x_1)(x_0-x_2)} \quad a1 = \frac{y_1}{(x_1-x_0)(x_1-x_2)} \quad a2 = \frac{y_2}{(x_2-x_0)(x_2-x_1)}$$

$$a = \frac{(x_2+x_1)y_0}{(x_0-x_1)(x_0-x_2)} \quad b = \frac{(x_2+x_0)y_1}{(x_1-x_0)(x_1-x_2)} \quad c = \frac{(x_0+x_1)y_2}{(x_2-x_0)(x_2-x_1)}$$



Cálculo da amplitude da oscilação - Cálculo de máximo e mínimos

Por três pontos (x_0, y_0) , (x_1, y_1) e (x_2, y_2) há sempre uma parábola (polinómio de 2º grau) a passar nesses 3 pontos:
Polinómio de Lagrange

O máximo ou o mínimo duma função de pontos discretos por interpolação de Lagrange:

```
def maxminv(xm1,xm2,xm3,ym1,ym2,ym3):
```

```
    # Máximo ou mínimo usando o polinómio de Lagrange
```

```
    # Dados (input): (x0,y0), (x1,y1) e (x2,y2)
```

```
    # Resultados (output): xm, ymax
```

```
    xab=xm1-xm2
```

```
    xac=xm1-xm3
```

```
    xbc=xm2-xm3
```

```
    a=ym1/(xab*xac)
```

```
    b=-ym2/(xab*xbc)
```

```
    c=ym3/(xac*xbc)
```

```
    xmla=(b+c)*xm1+(a+c)*xm2+(a+b)*xm3
```

```
    xm=0.5*xmla/(a+b+c)
```

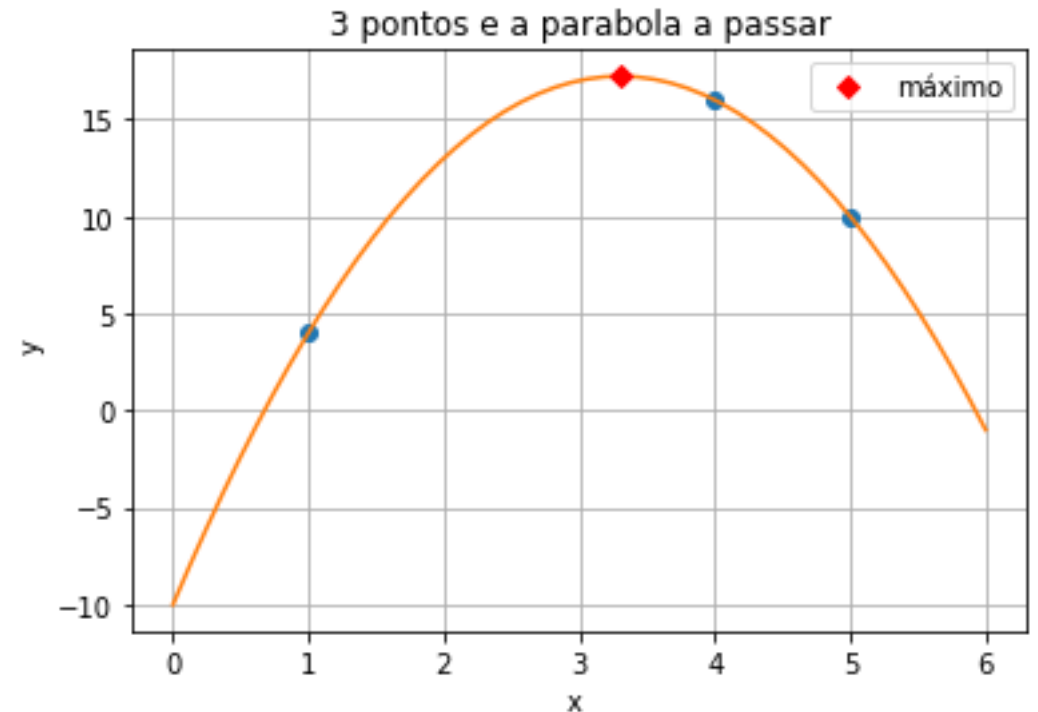
```
    xta=xm-xm1
```

```
    xtb=xm-xm2
```

```
    xtc=xm-xm3
```

```
    ymax=a*xtb*xtc+b*xta*xtc+c*xta*xtb
```

```
    return xm, ymax
```



Cálculo da amplitude da oscilação - Cálculo de máximo e mínimos

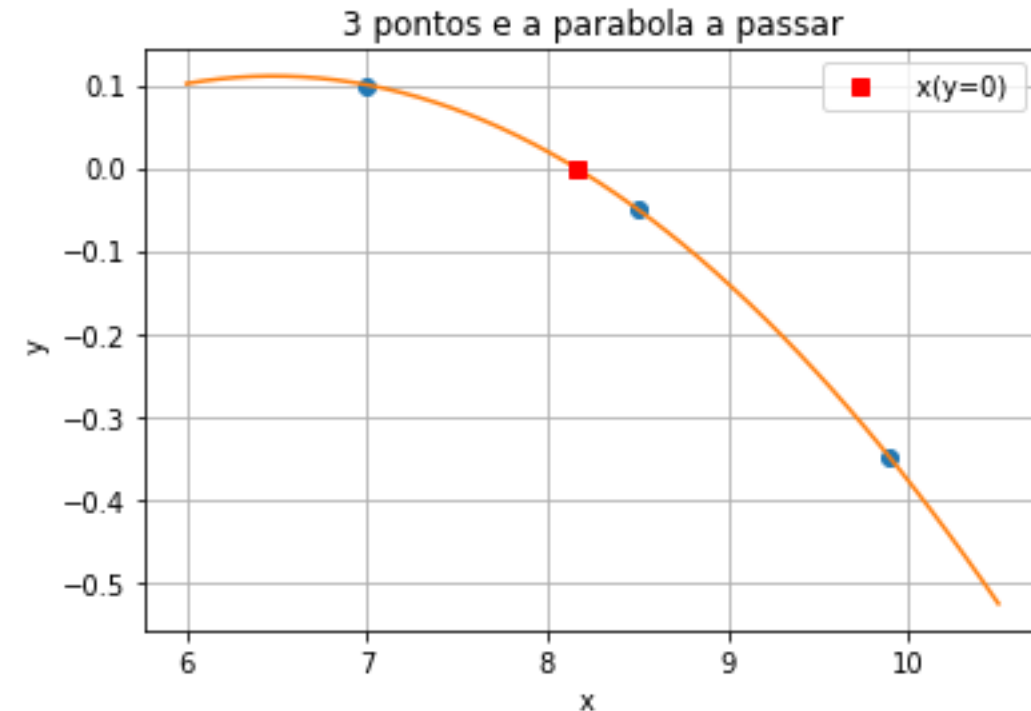
Problema: Dado um certo y_{inp} , qual o x_{out} correspondente?

Interpolação inversa

$$y_{inp} = \frac{(x - x_1)(x - x_2)}{(x_0 - x_1)(x_0 - x_2)} y_0 + \frac{(x - x_0)(x - x_2)}{(x_1 - x_0)(x_1 - x_2)} y_1 + \frac{(x - x_0)(x - x_1)}{(x_2 - x_0)(x_2 - x_1)} y_2$$

$$x_{out} = \frac{b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a}$$

$$\begin{cases} a = e + f + g \\ b = e(x_0 + x_1) + f(x_0 + x_2) + g(x_1 + x_2) \\ c = y_{inp} + e x_0 x_1 + f x_0 x_2 + g x_1 x_2 \\ e = \frac{y_2}{(x_2 - x_1)(x_2 - x_0)} \\ f = \frac{y_1}{(x_2 - x_1)(x_1 - x_0)} \\ g = \frac{y_0}{(x_2 - x_0)(x_1 - x_0)} \end{cases}$$

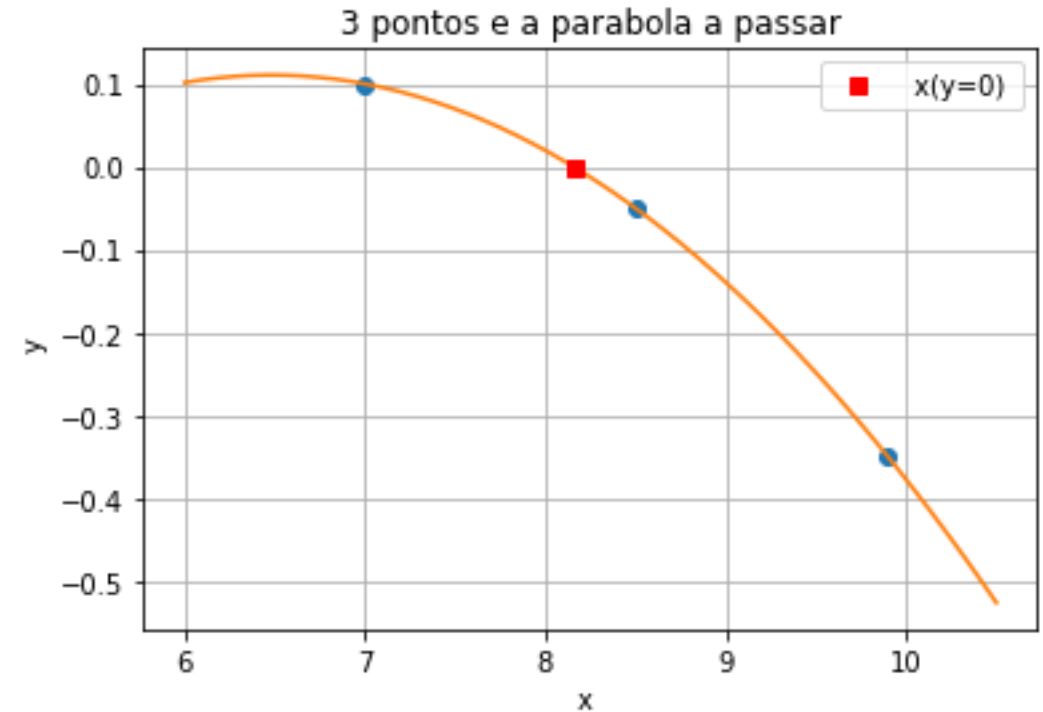


Cálculo da amplitude da oscilação - Cálculo de máximo e mínimos

Problema: Dado um certo y_{inp} , qual o x_{out} correspondente?

$$\text{Interpolação inversa} \quad x_{out} = \frac{b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a}$$

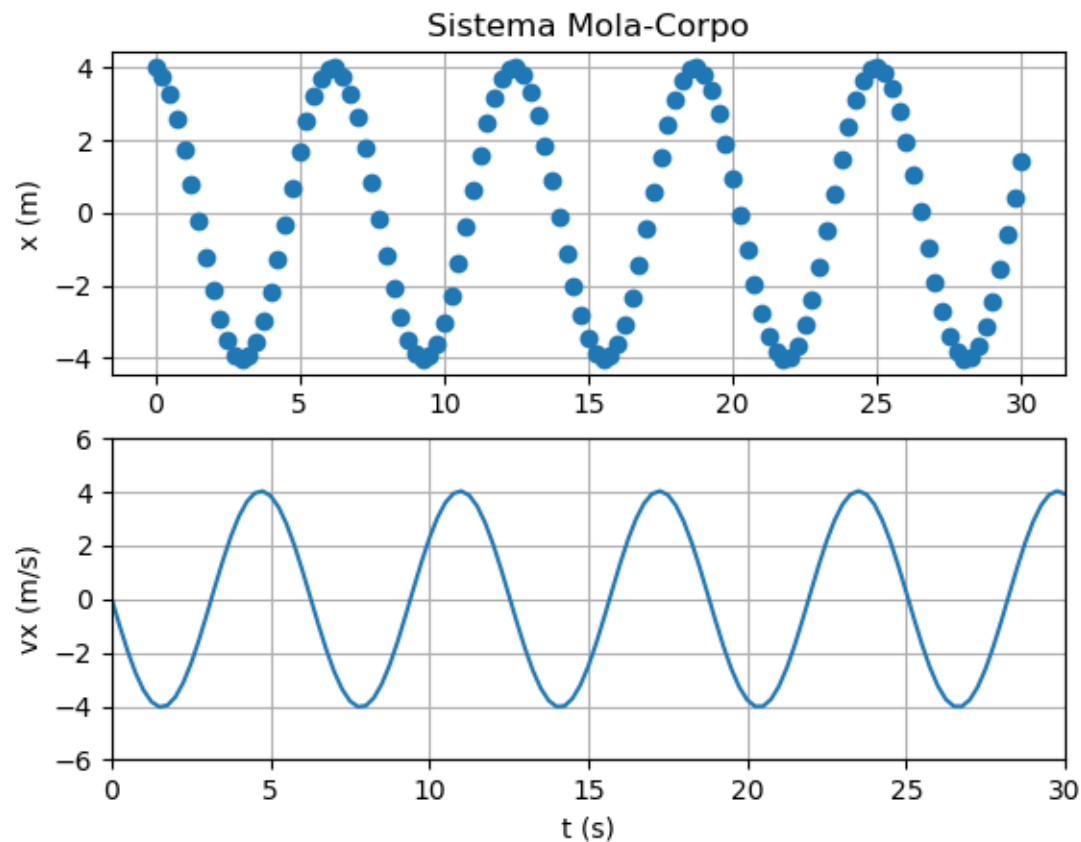
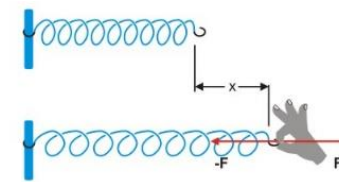
```
def intlaginvv(yinp,xm1,xm2,xm3,ym1,ym2,ym3):  
    # interpolação inversa usando o polinómio de Lagrange  
    # Dados (input):  $y_{inp}$ ,  $(x_0, y_0)$ ,  $(x_1, y_1)$  e  $(x_2, y_2)$   
    # Resultados (output):  $x_{out}$ ,  $y_{out}$   
    xab=xm1-xm2  
    xac=xm1-xm3  
    xbc=xm2-xm3  
    a=ym1/(xab*xac)  
    b=-ym2/(xab*xbc)  
    c=ym3/(xac*xbc)  
    am=a+b+c  
    bm=a*(xm2+xm3)+b*(xm1+xm3)+c*(xm1+xm2)  
    cm=yinp+a*xm2*xm3+b*xm1*xm3+c*xm1*xm2  
    xout=(bm+np.sqrt(bm*bm-4*am*cm))/(2*am)  
    if xm3 > xm1 and (xout < xm1 or xout > xm3):  
        xout=(bm-np.sqrt(bm*bm-4*am*cm))/(2*am)  
    if xm1 > xm3 and (xout < xm3 or xout > xm1):  
        xout=(bm-np.sqrt(bm*bm-4*am*cm))/(2*am)  
  
    xta=xout-xm1  
    xtb=xout-xm2  
    xtc=xout-xm3  
    yout=a*xtb*xtc+b*xta*xtc+c*xta*xtb  
    return xout, yout
```



Oscilador Harmónico Simple (a 1D (segundo OX))

Cálculo Numérico: Método de Euler-Cromer:

$$F_x = -k x \Rightarrow \begin{cases} a_x = -\frac{k}{m} x \\ x(0) \text{ e } v_x(0) \end{cases}$$



Como saber que x é uma função coseno ou seno? Difícil, mas:

Como saber que x é uma função coseno ou seno? Difícil, mas:

Série de Fourier:

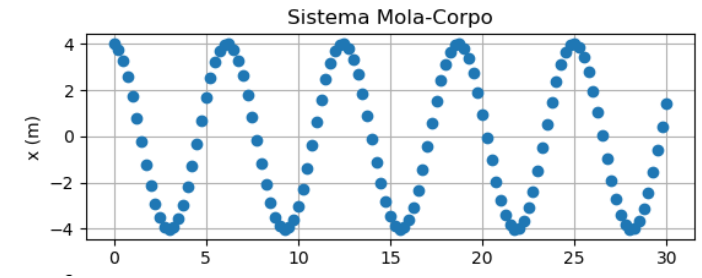
A série de Fourier decompõe uma função periódica $f(t)$, de período T ou frequência angular $\omega = 2\pi/T$, numa soma de funções sinusoidais de frequência angular múltipla de ω ($\omega_n = n\omega$)

$$f(t) = \frac{a_0}{2} + \sum_{n=1}^{\infty} (a_n \cos \omega_n t + b_n \sin \omega_n t) \quad (\text{b1.1})$$

Os coeficientes de Fourier são expressos por

$$a_n = \frac{2}{T} \int_0^T f(t) \cos(\omega_n t) dt ; \quad n=0, 1, 2, \dots$$

$$b_n = \frac{2}{T} \int_0^T f(t) \sin(\omega_n t) dt ; \quad n=1, 2, 3, \dots$$



Série de Fourier: Ex.: Onda quadrada

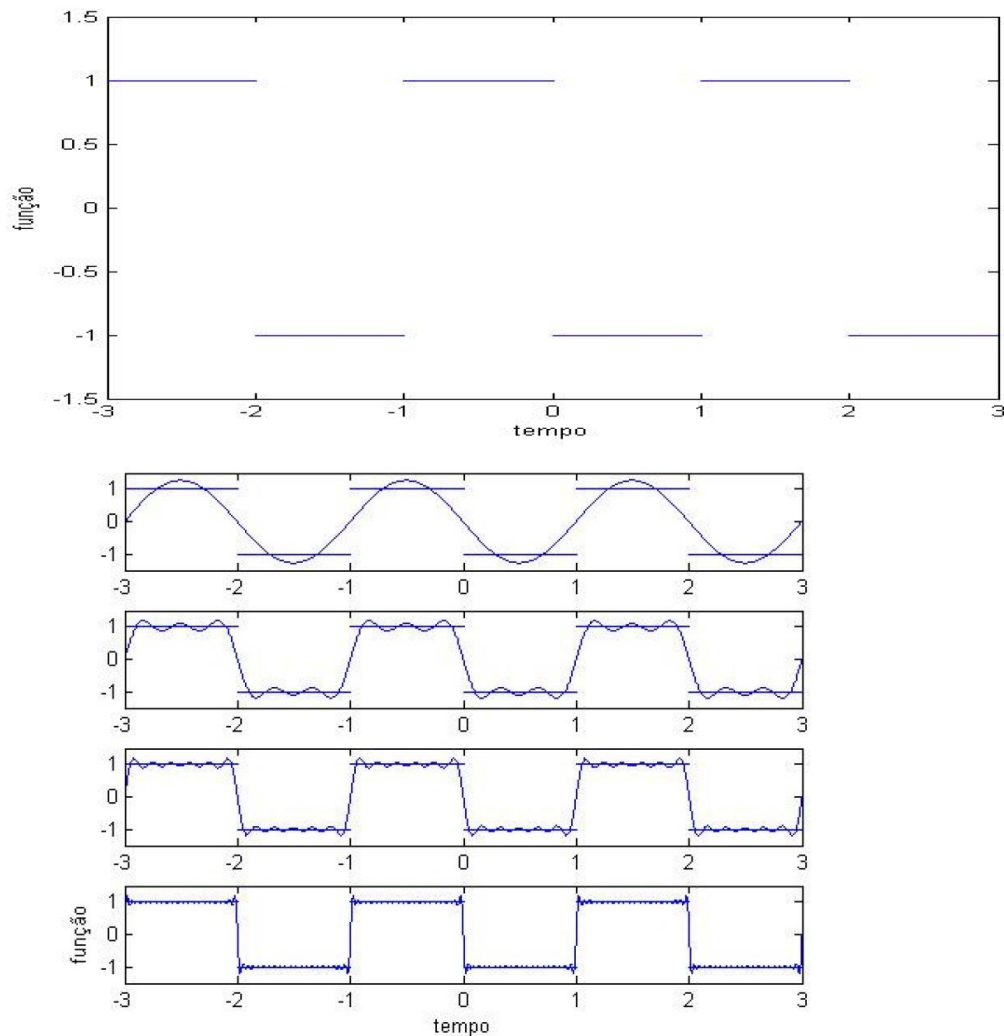


Figura 3.

A função quadrado reconstruída usando a série de Fourier com um número crescente de termos. De cima para baixo está a função reconstruída com 1, 5, 11 e 41 termos.

Vamos calcular os coeficientes a e b, usando

$$\begin{cases} a_n = 0, & n = 0, 1, 2, 3 \\ b_n = 2((-1)^n - 1)/(n\pi), & n = 1, 2, 3 \end{cases}$$

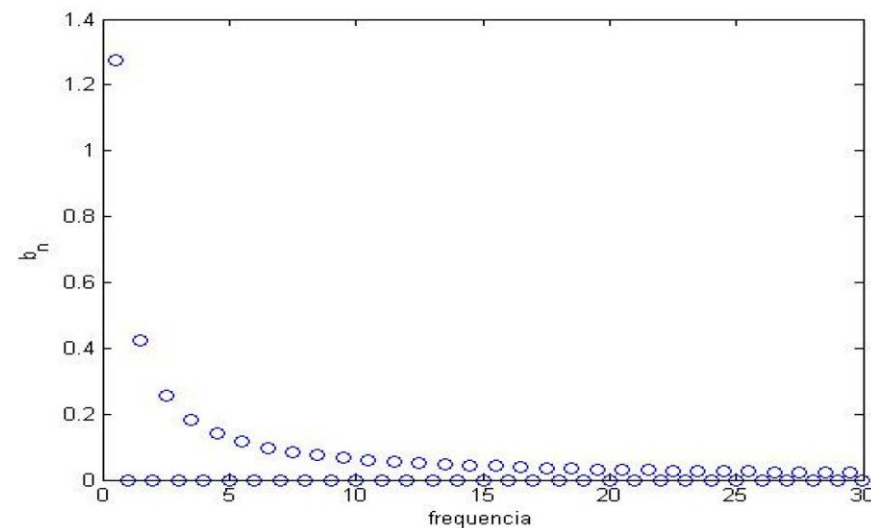
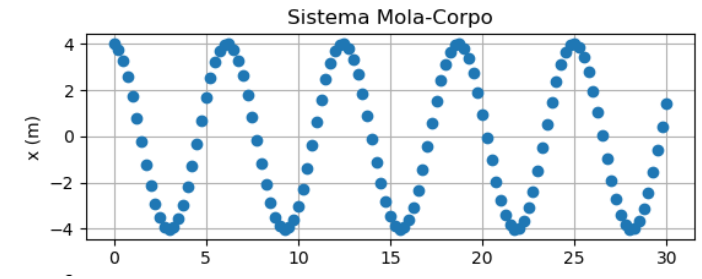


Figura 2.

Os coeficientes de Fourier b_n

Como saber que x é uma função coseno ou seno? Difícil, mas:

Basta calcular os coeficientes de Fourier



$$a_n = \frac{2}{T} \int_0^T f(t) \cos(\omega_n t) dt ; \quad n=0, 1, 2, \dots$$

$$b_n = \frac{2}{T} \int_0^T f(t) \sin(\omega_n t) dt ; \quad n=1, 2, 3, \dots$$

Mas a função está expressa por pontos!

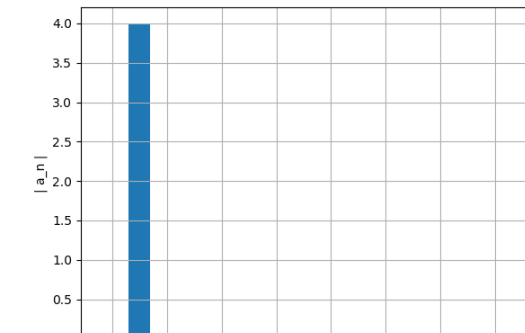
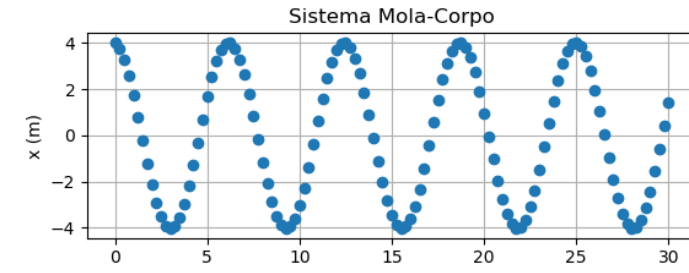
Integração numérica usando a aproximação trapezoidal:

Como saber que x é uma função coseno ou seno? Difícil, mas:

Basta calcular os coeficientes de Fourier

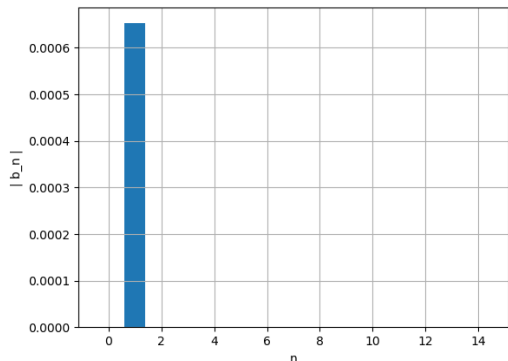
$$a_n = \frac{2}{T} \int_0^T f(t) \cos(\omega_n t) dt ; \quad n=0, 1, 2, \dots$$

$$b_n = \frac{2}{T} \int_0^T f(t) \sin(\omega_n t) dt ; \quad n=1, 2, 3, \dots$$



$$\begin{cases} a_0 = 0 \\ a_1 = 4 \\ a_2 = a_3 = a_4 = \dots = 0 \\ b_1 = b_2 = b_3 = \dots = 0 \end{cases}$$

$$x(t) = \frac{a_0}{2} + a_1 \cos(\omega t) + b_1 \sin(\omega t) + a_2 \cos(2\omega t) + b_2 \sin(2\omega t) + \dots$$



$$x(t) = a_1 \cos(\omega t) \quad \Rightarrow x \text{ é uma função coseno}$$

Importância do oscilador harmónico

$$E_p(x) = E_p(x_{min}) + \left. \frac{dE_p}{dx} \right|_{x_{min}} \delta x + \frac{1}{2} \left. \frac{d^2 E_p}{dx^2} \right|_{x_{min}} \delta x^2 + \frac{1}{3!} \left. \frac{d^3 E_p}{dx^3} \right|_{x_{min}} \delta x^3 + \mathcal{O}(\delta x^4)$$

com $\delta x = x - x_{min}$

em x_{min} a força é nula! $F_x(x_{min}) = - \left. \frac{dE_p}{dx} \right|_{x_{min}} = 0$

$$E_p(x) - E_p(x_{min}) = + \frac{1}{2} \left. \frac{d^2 E_p}{dx^2} \right|_{x_{min}} \delta x^2 + \frac{1}{3!} \left. \frac{d^3 E_p}{dx^3} \right|_{x_{min}} \delta x^3 + \mathcal{O}(\delta x^4)$$

Se fizermos a escolha: $E_p(x_{min}) = 0$ e $x_{min} = 0$

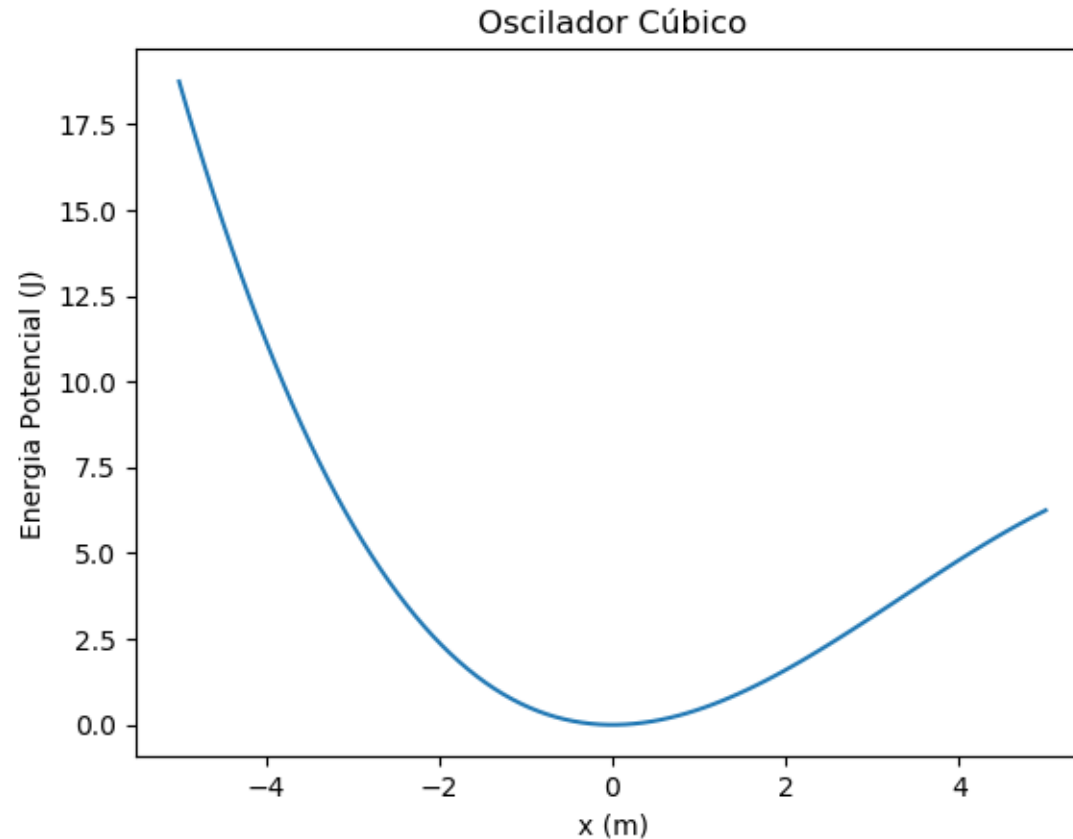
$$E_p(x) = + \frac{1}{2} k x^2 + \frac{1}{3!} \left. \frac{d^3 E_p}{dx^3} \right|_{x_{min}} x^3 + \mathcal{O}(x^4) \quad \text{com: } \left. \frac{d^2 E_p}{dx^2} \right|_{x_{min}} = k$$

e requer $\delta x < 1$

Oscilador cúbico: $E_p(x) = +\frac{1}{2}k x^2 + \frac{1}{3!} \frac{d^3 E_p}{dx^3} \Big|_{tx_{min}} x^3$

Método de Integração Numérico de Euler-Cromer

$$E_p(x) = +\frac{1}{2}k x^2 + \alpha x^3$$



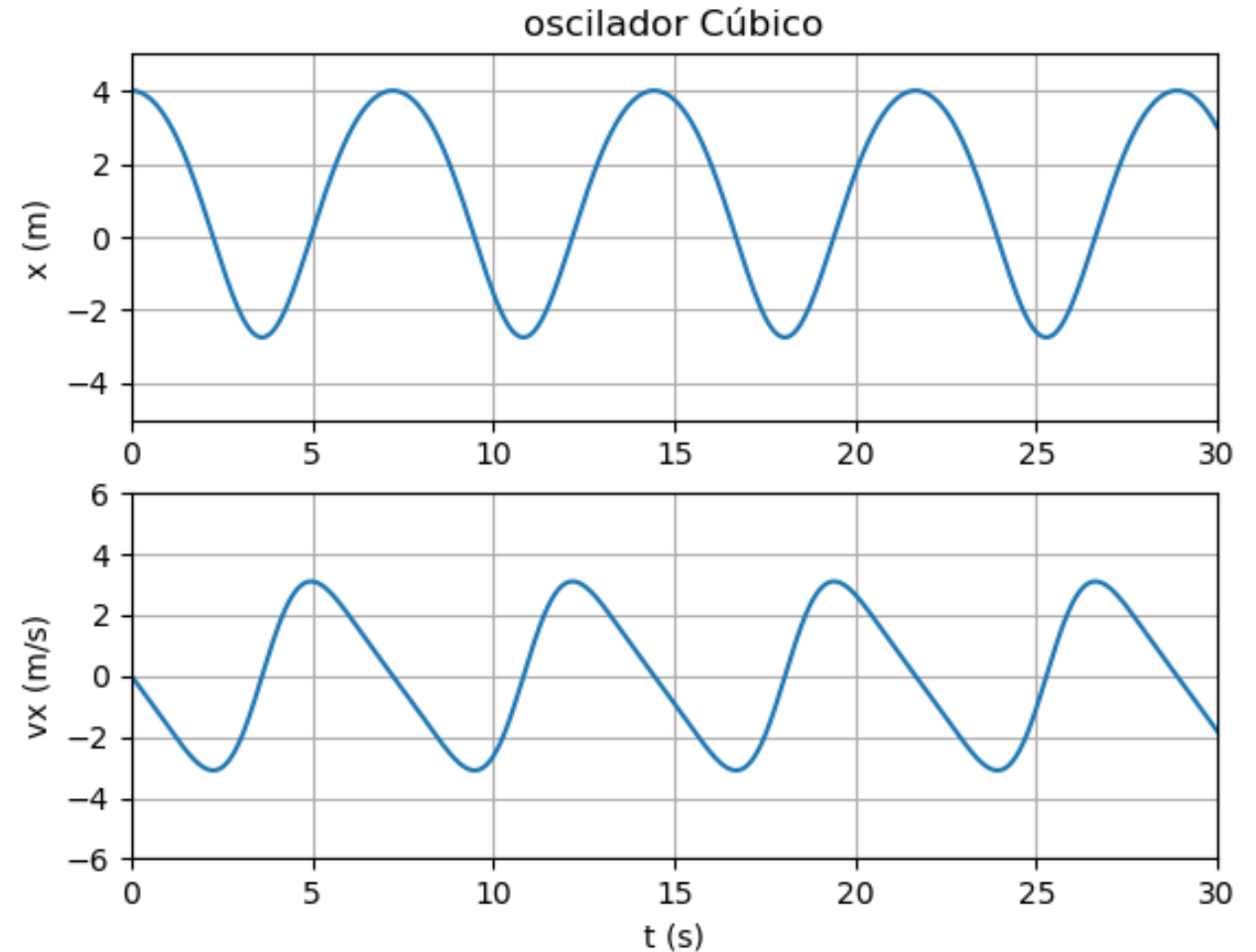
Oscilador cúbico:

$$E_p(x) = +\frac{1}{2}k x^2 + \alpha x^3$$

Método de Integração Numérico de Euler-Cromer

Força: $F_x = -\frac{dE_p}{dx} = -k x - \alpha x^2$

$$\Rightarrow \begin{cases} a_x = -\frac{k}{m}x - \frac{\alpha}{m}x^2 \\ x(0) \text{ e } v_x(0) \end{cases}$$

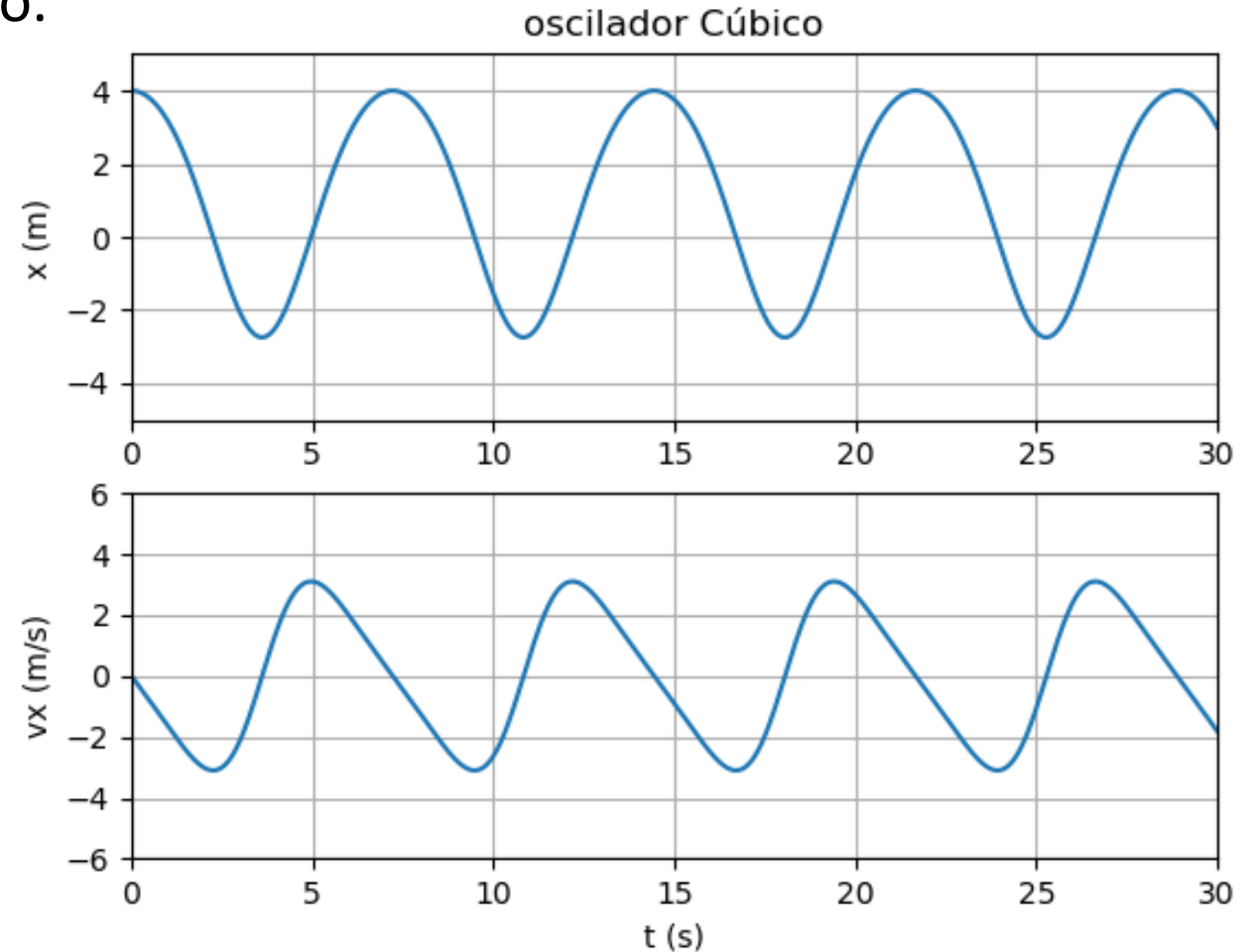


Oscilador cúbico: $E_p(x) = +\frac{1}{2}k x^2 + \alpha x^3$

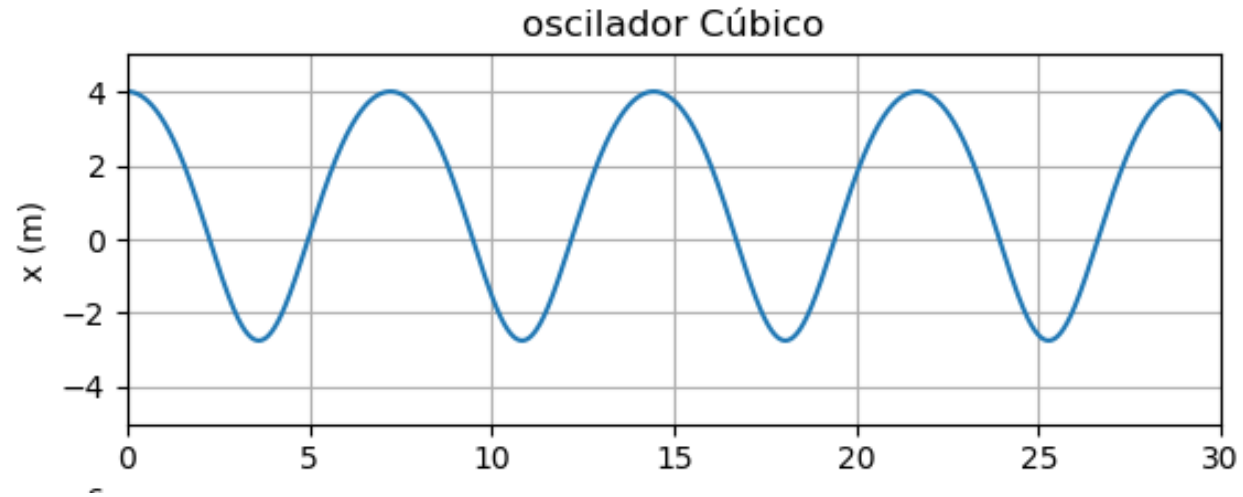
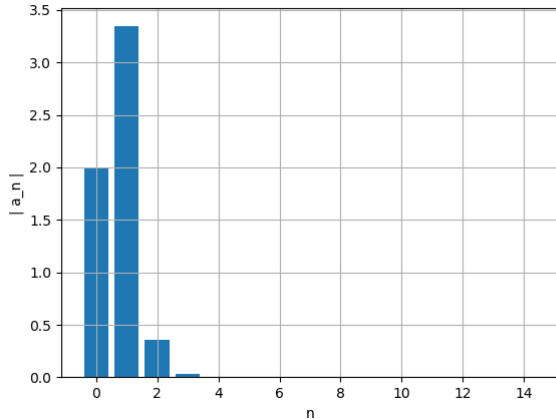
Método de Integração Numérico de Euler-Cromer

Podemos calcular a amplitude e o período.

E é um seno ou coseno?



E é um seno ou coseno?
Calcular Coeficientes de Fourier



$$\begin{cases} a_0 = 2 \\ a_1 = 3.3 \\ a_2 = 0.4 \\ a_3 = a_4 = \dots = 0 \\ b_1 = b_2 = b_3 = \dots = 0 \end{cases}$$

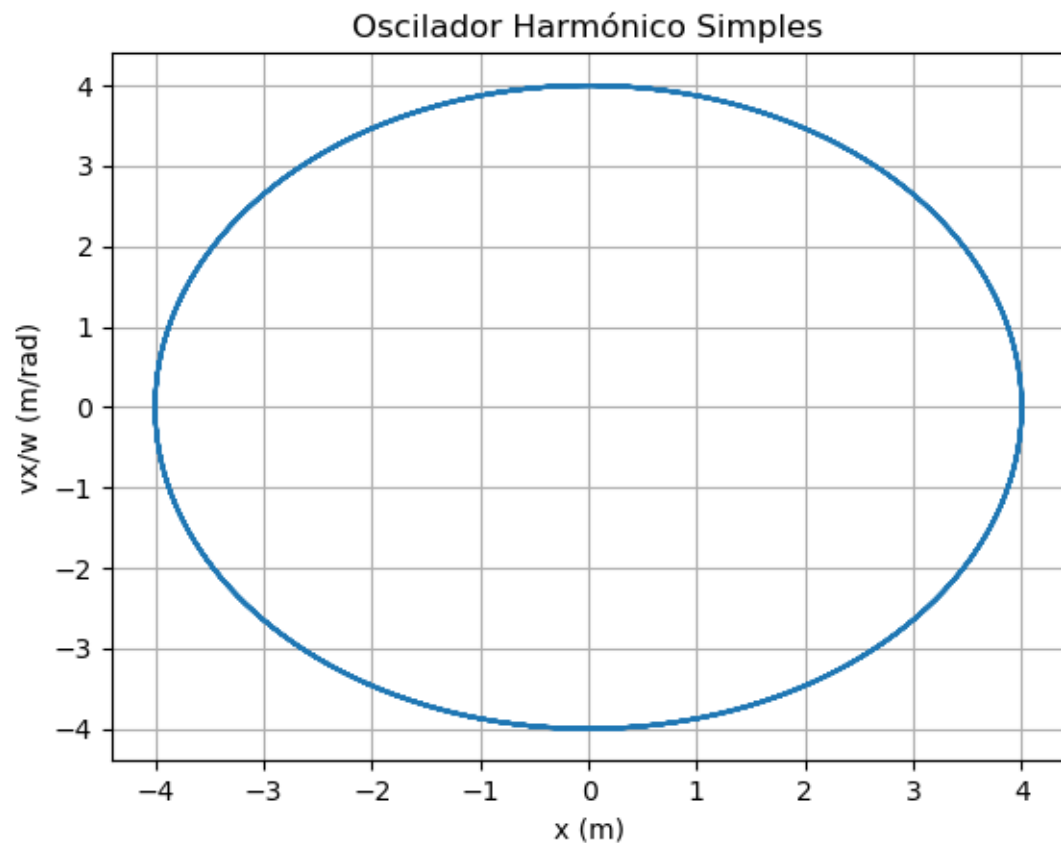
$$x(t) = \frac{a_0}{2} + a_1 \cos(\omega t) + a_2 \cos(2\omega t)$$

É uma soma de cosenos (3 parcelas) $\bar{x} = \frac{1}{T} \int_t^{t+T} x(t) dt$

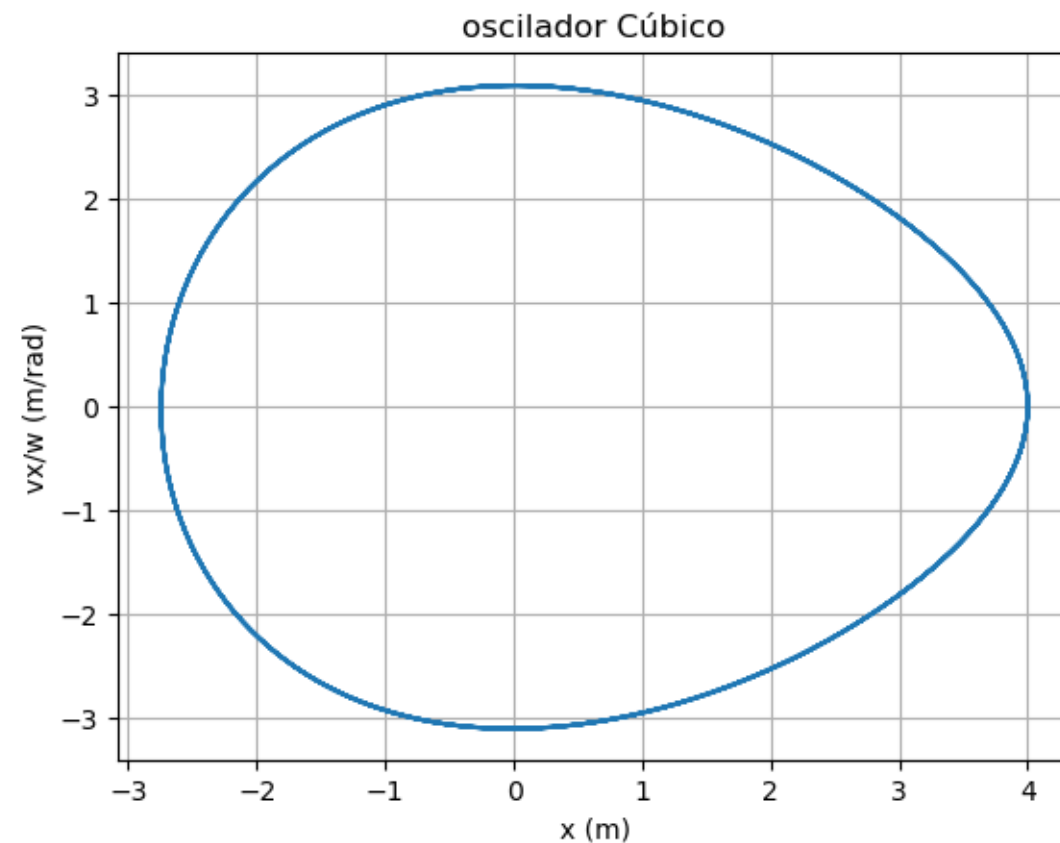
Espaço de fase (x, v_x)

Oscilador Harmónico Simples:

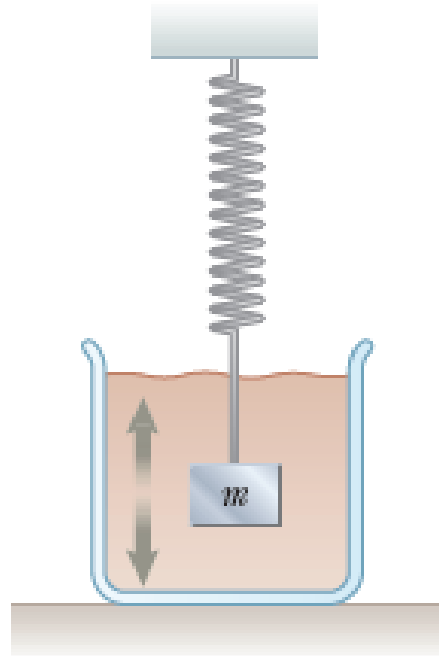
$$x^2(t) + v_x^2(t) = A^2$$

eq. circunferência raio A 

Oscilador Cúbico:



Oscilador Harmônico Amortecido



$$F_x^{\text{resistência}} = -bv_x$$

Oscilador Harmónico Amortecido

Cálculo Analítico: Amortecimento fraco: $b < 2 m \omega_0$

$$F_x = -k x - b v_x \Rightarrow a_x = -\frac{k}{m} x - \frac{b}{m} v_x$$

$$\Rightarrow \begin{cases} x(t) = A_a e^{-\frac{b}{2m}t} \cos(\omega t + \phi) \\ v_x(t) = -A_a \omega e^{-\frac{b}{2m}t} \sin(\omega t + \phi) - A_a \frac{b}{2m} e^{-\frac{b}{2m}t} \cos(\omega t + \phi) \end{cases}$$

$$\text{em que } \omega = \sqrt{\frac{k}{m} - \left(\frac{b}{2m}\right)^2} \quad \text{ou} \quad \omega = \sqrt{\omega_0^2 - \left(\frac{b}{2m}\right)^2} \quad \omega_0^2 = \frac{k}{m}$$

sabendo $x(0)$ e $v_x(0)$ calcula-se A_a e ϕ

Oscilador Harmónico Amortecido Cálculo Analítico: Amortecimento fraco: $b < 2 m \omega_0$

$$F_x = -k x - b v_x \Rightarrow a_x = -\frac{k}{m} x - \frac{b}{m} v_x$$

$$\Rightarrow \begin{cases} x(t) = A_a e^{-\frac{b}{2m}t} \cos(\omega t + \phi) \\ v_x(t) = -A_a \omega e^{-\frac{b}{2m}t} \sin(\omega t + \phi) - A_a \frac{b}{2m} e^{-\frac{b}{2m}t} \cos(\omega t + \phi) \end{cases}$$

$$\omega_0^2 = \frac{k}{m}$$

$$\omega = \sqrt{\omega_0^2 - \left(\frac{b}{2m}\right)^2}$$

sabendo $x(0)$ e $v_x(0)$ calcula-se A e ϕ

$$\phi = \arctan \left[-\left(\frac{v_x(0)}{x(0)} + \frac{b}{2m} \right) / \omega \right] \quad \text{obtemos 2 valores . Temos de escolher qual deles é!}$$

$$A_a = \sqrt{x(0)^2 + \left((v_x(0) + x(0) \frac{b}{2m}) / \omega \right)^2}$$

Oscilador Harmónico Amortecido

Cálculo Analítico:

Amortecimento forte $b > 2 m \omega_0$

Amortecimento tão forte que o corpo vai diretamente para a posição de equilíbrio

Amortecimento critico (ou excecional) $b = 2 m \omega_0$

Quando começa o amortecimento forte

Oscilador Harmónico Amortecido

Amortecimento forte: $b > 2 m \omega_0$

$$F_x = -k x - b v_x \Rightarrow a_x = -\frac{k}{m} x - \frac{b}{m} v_x$$

$$a_x = -k m x - b m v_x$$

$$k = 1 \text{ N/m}$$

$$m = 1 \text{ kg}$$

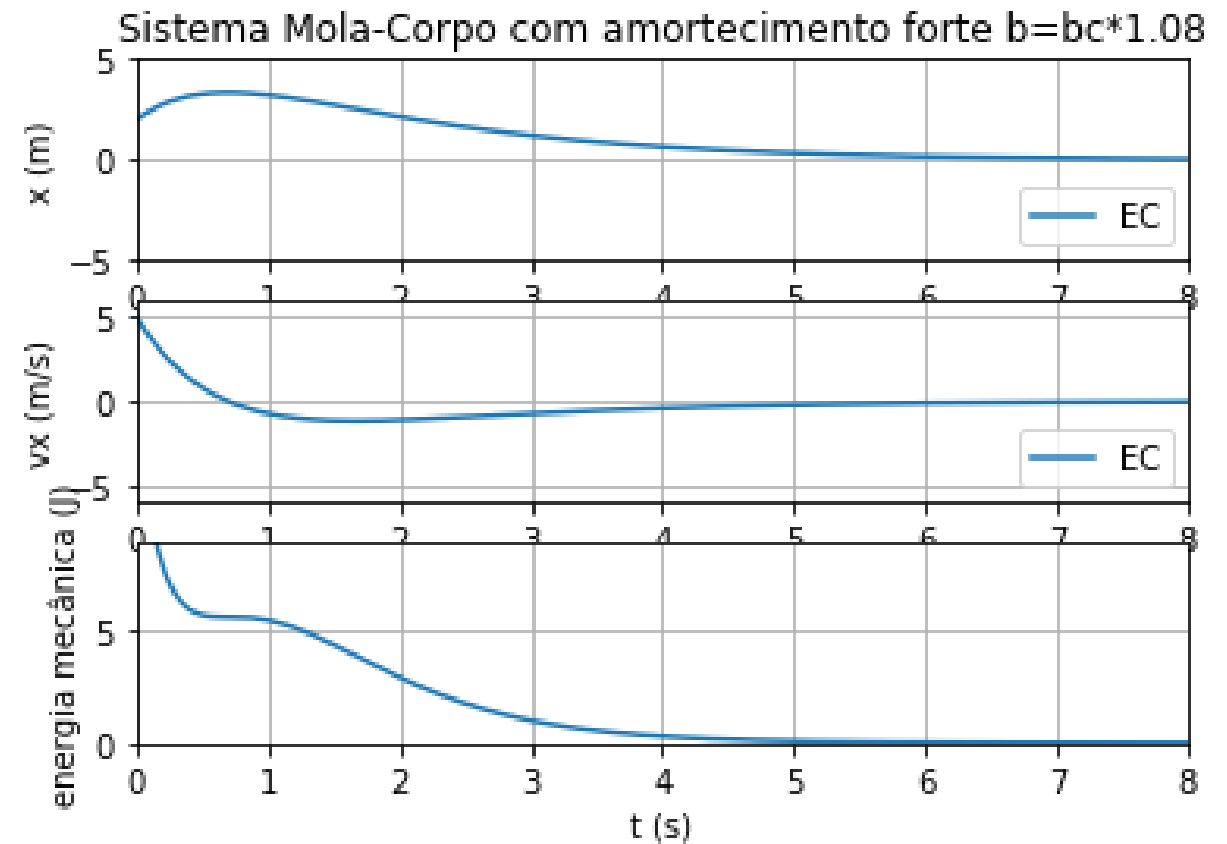
$$\omega_0 = 1 \text{ rad/s}$$

$$b_c = 2 \text{ kg/s}$$

$$b = b_c \times 1.08 = 2.16 \text{ kg/s}$$

$$x(0) = 2 \text{ m e } v_x(0) = 5$$

Usando o método de Euler-Cromer obtivemos as soluções:



Oscilador Harmónico Amortecido

Cálculo Numérico: Amortecimento fraco: $b < 2 m \omega_0$

$$F_x = -k x - b v_x \Rightarrow$$

$$a_x = -\frac{k}{m} x - \frac{b}{m} v_x$$

$$k = 1 \text{ N/m}$$

$$m = 1 \text{ kg}$$

$$b = 0.16 \text{ kg/s}$$

$$\omega_0 = 1 \text{ rad/s}$$

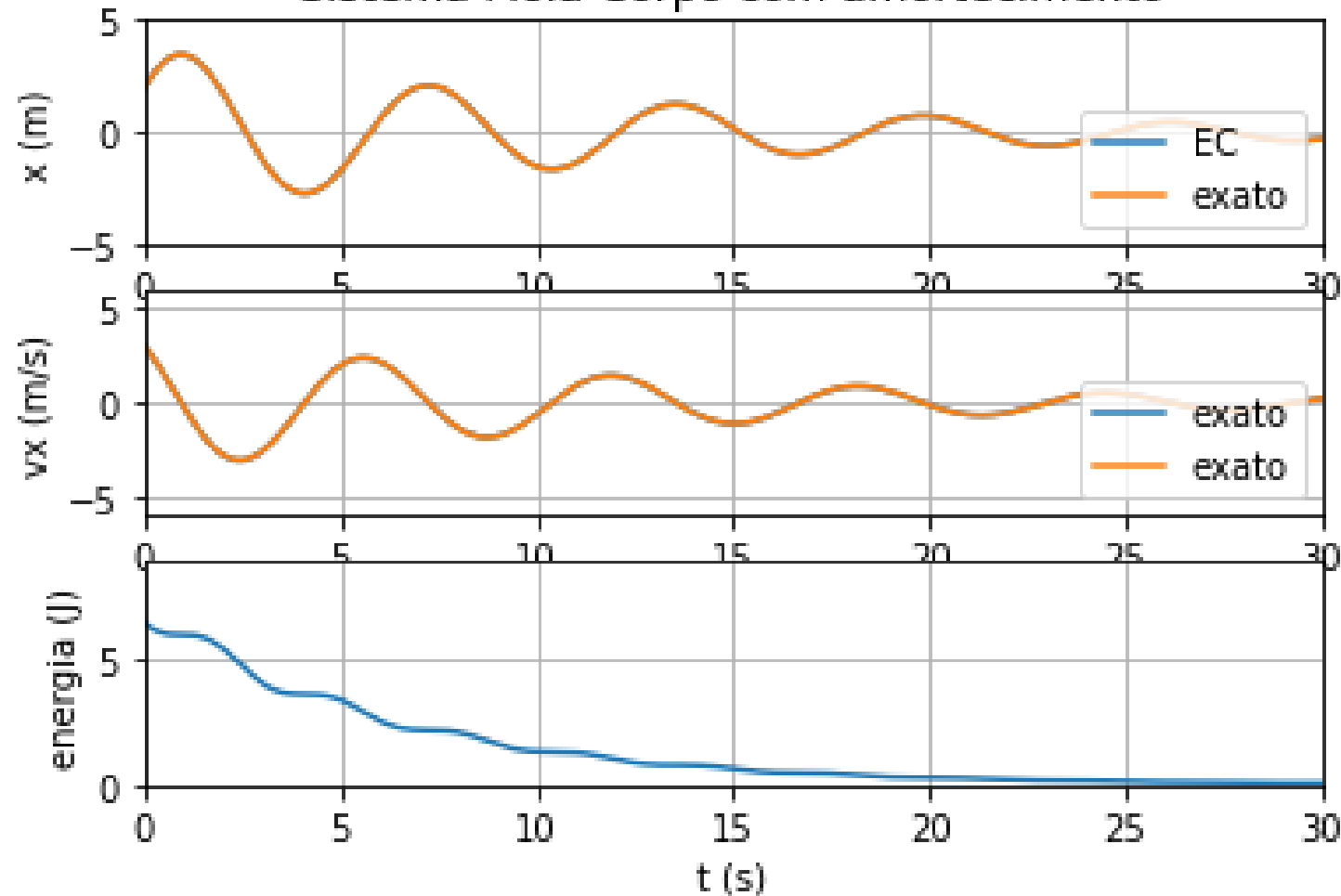
Do resultado numérico ($\delta t = 10^{-5} \text{ s}$)

$$T = 6.3034 \text{ s}$$

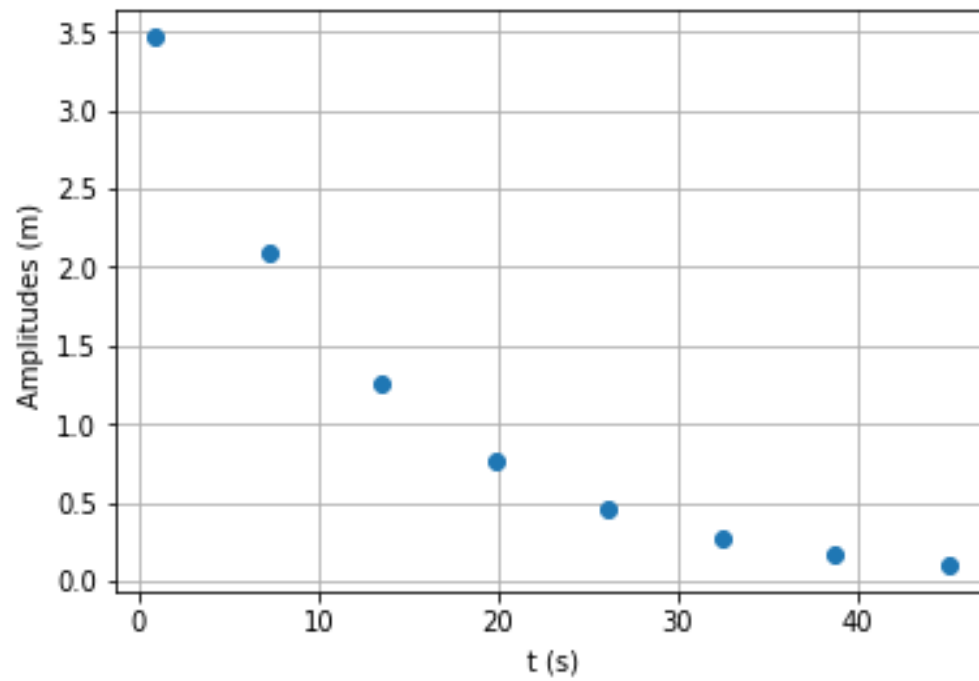
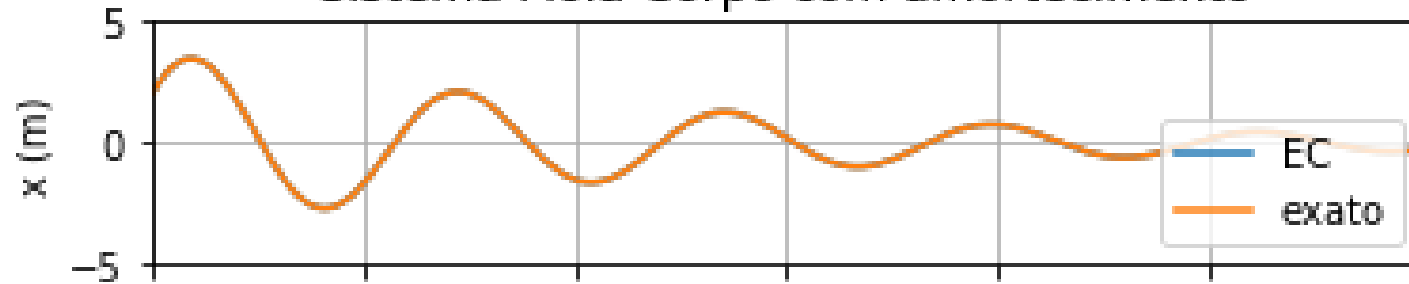
$$\omega = 0.9968 \text{ rad/s}$$

$$\omega^{\text{analitico}} = 0.9968 \text{ rad/s}$$

Sistema Mola-Corpo com amortecimento

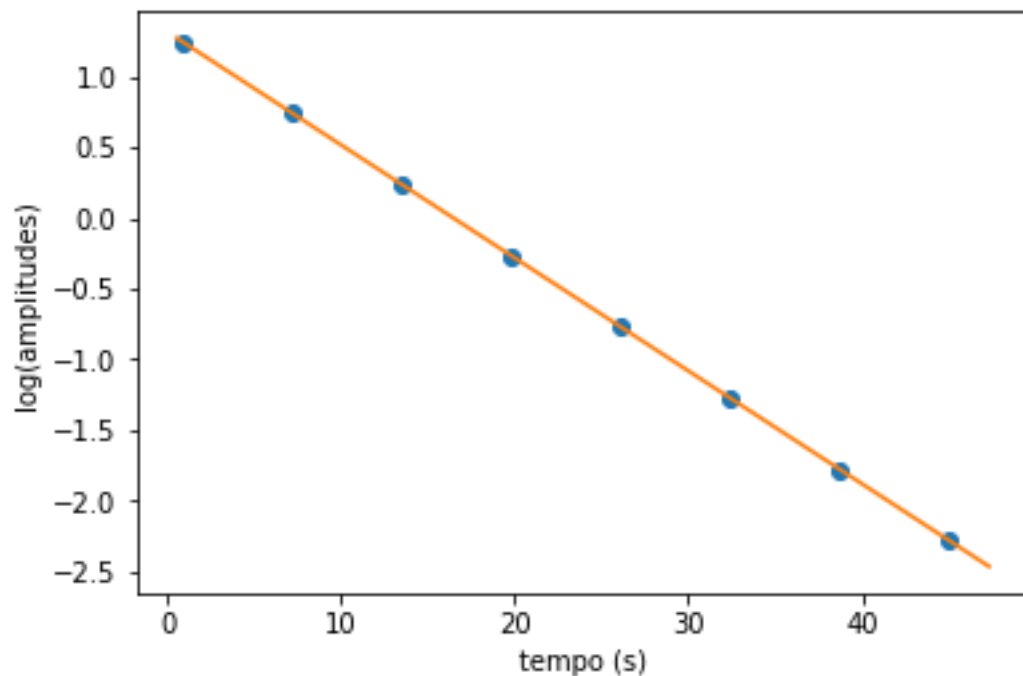
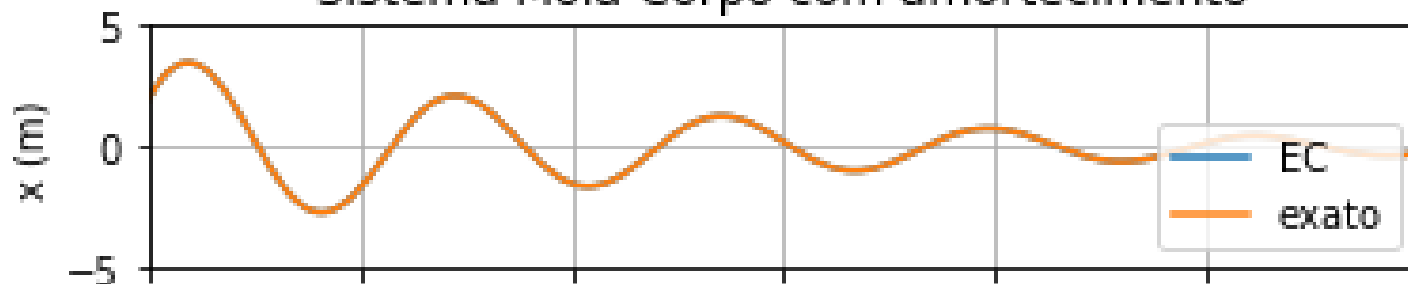


Sistema Mola-Corpo com amortecimento



Que lei segue o decréscimo das amplitudes?

Sistema Mola-Corpo com amortecimento



Por regressão linear

$m = -0.08000031898266281$ $dm = 1.3765157967774959e-09$

$b = 1.3180827347694213$ $db = 3.737587029359997e-08$

$r^2 = 0.99999999999999983$

$$A = e^b e^{mt}$$

$$A = 3.736 e^{-0.0800 t} \text{ m}$$

Solução analítica:

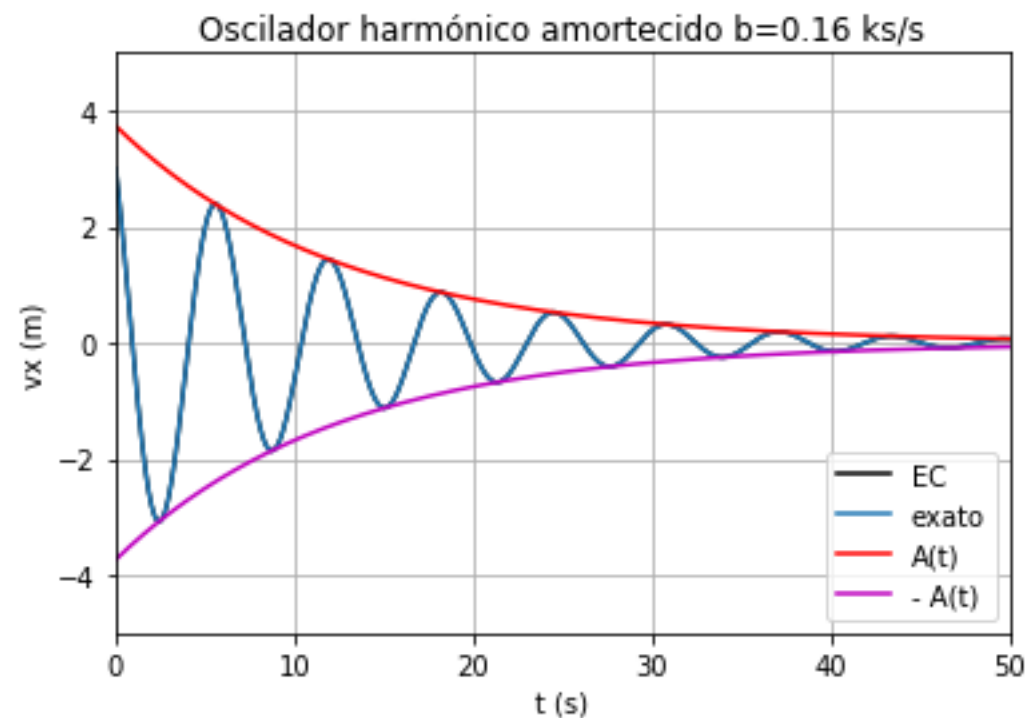
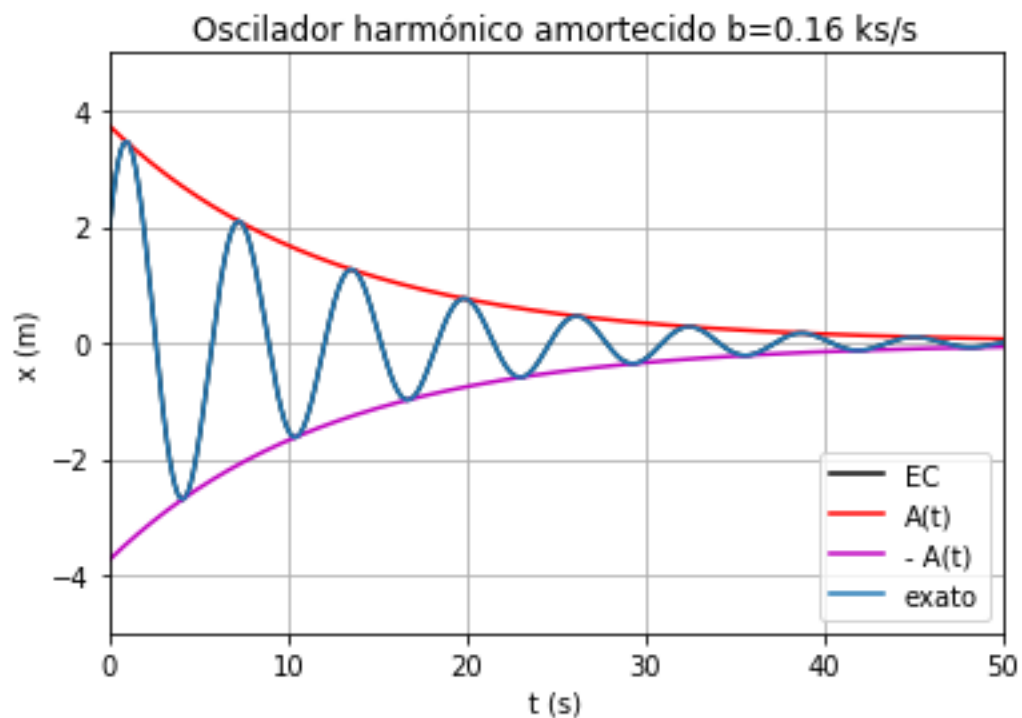
$$A = 3.748 e^{-0.08 t}$$

Cap. 7 Oscilações

$$A(t) = A_a e^{-\frac{b}{2m}t}$$

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

$$v_x(t) = -A(t) \left[\omega \sin(\omega t + \phi) + \frac{b}{2m} \cos(\omega t + \phi) \right]$$

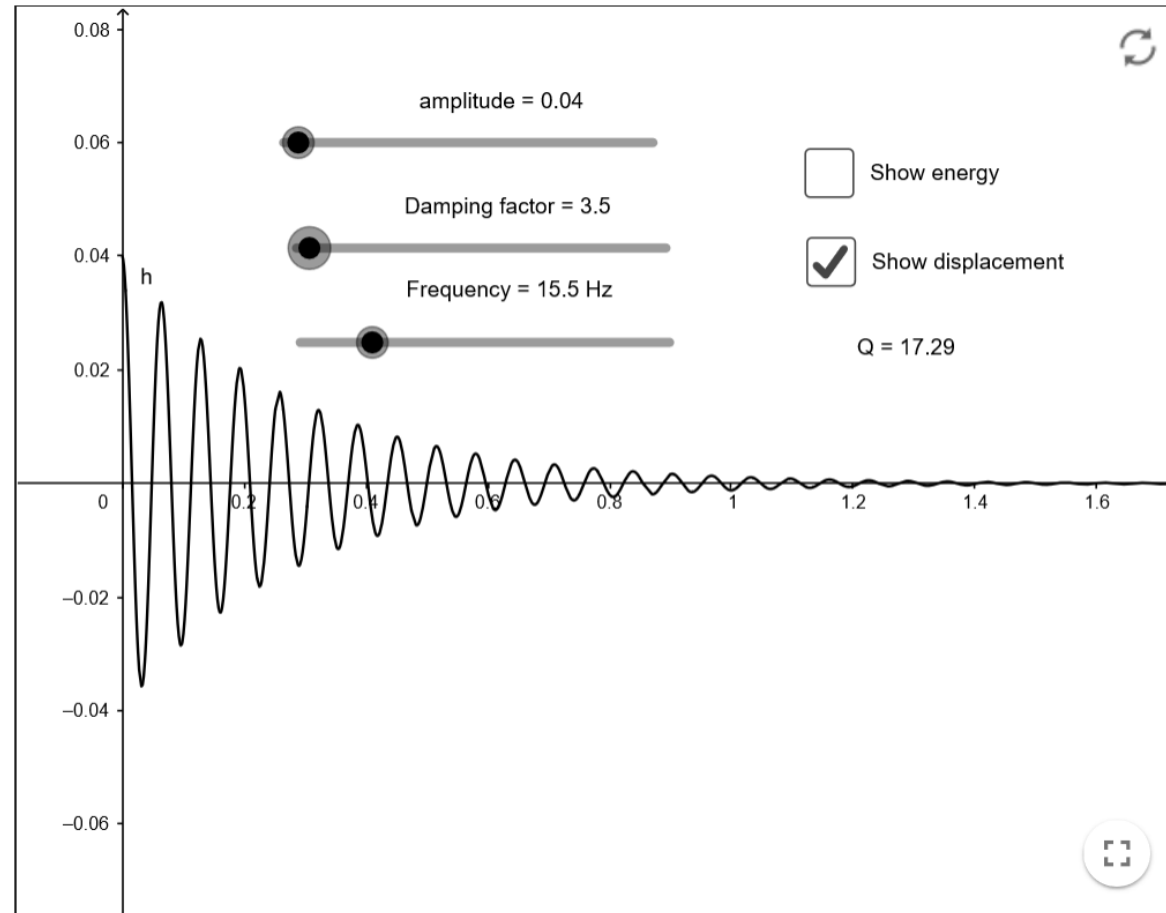


Cap. 7 Oscilações

Damped harmonic motion

Autor: Chris Hamper

Vary the damping factor to see the change in Q value



<https://www.geogebra.org/m/ZMjkkEwU>

Problema 7.13

Um corpo de massa 1 kg preso a uma mola ($k = 100 \text{ N/m}$) executa um movimento harmónico simples com amplitude igual a 10 cm. A oscilação tem início numa das posições extremas.

- a) Determine a energia cinética e energia potencial elástica do oscilador no instante de tempo em que elas são iguais.
- b) Determine o primeiro instante de tempo e a posição respetiva em que isso acontece.
- c) De seguida, o oscilador fica sujeito a amortecimento ($b = 2 \text{ kg/s}$). Determine a variação de energia mecânica no segundo ($\Delta t = 1 \text{ s}$) seguinte.

Oscilador Amortecido

Problema 7.13:

Um corpo de massa 1 kg preso a uma mola ($k = 100 \text{ N/m}$) executa um movimento harmónico simples com amplitude igual a 10 cm.

A oscilação tem início numa das posições extremas.

a) Determine a energia cinética e energia potencial elástica do oscilador no instante de tempo em que elas são iguais.

$$m = 1 \text{ kg}$$

$$K = 100 \frac{\text{N}}{\text{m}}$$

$$A = 10 \text{ cm} = 0,10 \text{ m}$$

$$x(0) = \text{posição extrema} = A$$

$$\Rightarrow \omega = \sqrt{\frac{K}{m}} = \sqrt{\frac{100}{1}} = 10 \text{ rad/s}$$

$$\Rightarrow \phi = 0$$
$$x(t) = A \cos \omega t$$

Oscilador Amortecido

Um corpo de massa 1 kg preso a uma mola ($k = 100 \text{ N/m}$) executa um movimento harmónico simples com amplitude igual a 10 cm. A oscilação tem início numa das posições extremas.

a) Determine a energia cinética e energia potencial elástica do oscilador no instante de tempo em que elas são iguais.

b) Determine o primeiro instante de tempo e a posição respetiva em que isso acontece.

a) $t?$ $E_c = E_p$

$$\frac{1}{2} m v^2 = \frac{1}{2} k x^2 \quad k = m \omega^2$$

$$\frac{1}{2} m v^2 = \frac{1}{2} m \omega^2 x^2$$

$$\frac{1}{2} v^2 = \frac{1}{2} \omega^2 x^2$$

$$v^2 = \omega^2 x^2$$

$$+ \omega^2 A^2 \sin^2 \omega t = \omega^2 A^2 \cos^2 \omega t$$

$$\sin^2 \omega t = \cos^2 \omega t \Rightarrow \omega t = \frac{\pi}{4}, \frac{3\pi}{4}, \dots$$

$$10t = \frac{\pi}{4}$$

$$\Rightarrow t = \frac{\pi}{40} \text{ s} = 0,0785 \text{ s}$$

$$E_T = E_c + E_p = \frac{1}{2} k A^2$$

$$E_c = E_p = \frac{1}{4} k A^2 = \frac{1}{4} \times 100 \times 0,1^2 = 0,25 \text{ J}$$

$$m = 1 \text{ kg}$$

$$k = 100 \frac{\text{N}}{\text{m}}$$

$$A = 10 \text{ cm} = 0,10 \text{ m}$$

$$x(0) = \text{posição extrema} = A$$

$$\Rightarrow \omega = \sqrt{\frac{k}{m}} = \sqrt{\frac{100}{1}} = 10 \text{ rad/s}$$

$$\Rightarrow \phi = 0$$

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

Oscilador Amortecido

Um corpo de massa 1 kg preso a uma mola ($k = 100 \text{ N/m}$) executa um movimento harmónico simples com amplitude igual a 10 cm. A oscilação tem início numa das posições extremas.

b) Determine o primeiro instante de tempo e a posição respetiva em que isso acontece.

c) De seguida, o oscilador fica sujeito a amortecimento ($b = 2 \text{ kg/s}$). Determine a variação de energia mecânica no segundo ($\Delta t = 1 \text{ s}$) seguinte.

Oscilador Amortecido

Um corpo de massa 1 kg preso a uma mola ($k = 100 \text{ N/m}$) executa um movimento harmónico simples com amplitude igual a 10 cm. A oscilação tem início numa das posições extremas.

b) Determine o primeiro instante de tempo e a posição respetiva em que isso acontece.

c) De seguida, o oscilador fica sujeito a amortecimento ($b = 2 \text{ kg/s}$). Determine a variação de energia mecânica no segundo ($\Delta t = 1 \text{ s}$) seguinte.

Pista

Usar o Método de Euler-Cromer.

Cálcular a energia $E(t) = E_c(t) + E_p(t)$,

No instante $t = 0.0785 + 1 = 1.0785 \text{ s}$