

Determinazione di A e ϕ

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

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

Condizioni iniziali:

$$x_0 = x(t=0) \quad ; \quad v_0 = v(t=0)$$

$$\begin{cases} x_0 = A \sin \phi \\ v_0 = A\omega \cos \phi \end{cases}$$

$$; \quad \begin{cases} A \sin \phi = x_0 \\ A \cos \phi = v_0/\omega \end{cases}$$

$$\begin{cases} A^2 (\sin^2 \phi + \cos^2 \phi) = x_0^2 + (v_0/\omega)^2 \\ \sin \phi / \cos \phi = x_0 / (v_0/\omega) \end{cases}$$

$$\begin{cases} A = \sqrt{x_0^2 + \left(\frac{v_0}{\omega}\right)^2} \\ \tan \phi = \frac{x_0 \omega}{v_0} \end{cases}$$

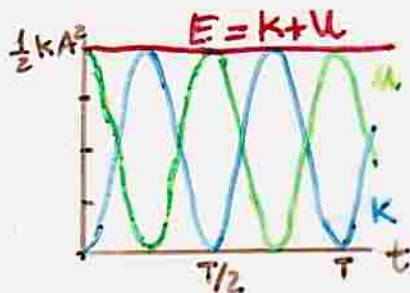
CONSIDERAZIONI ENERGETICHE

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

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

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

$$\phi = \frac{\pi}{2}$$



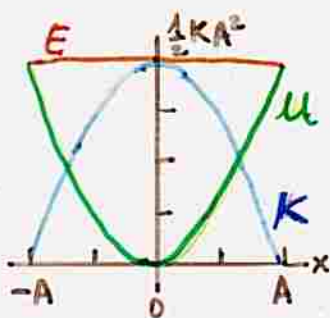
$$U(t) = \frac{1}{2} k x^2 = \frac{1}{2} k A^2 \sin^2(\omega t + \phi)$$

$$K(t) = \frac{1}{2} m v^2 = \frac{1}{2} m A^2 \omega^2 \cos^2(\omega t + \phi) = \frac{1}{2} k A^2 \cos^2(\omega t + \phi)$$

$$E = U(t) + K(t) = \frac{1}{2} k A^2 \sin^2(\omega t + \phi) + \frac{1}{2} k A^2 \cos^2(\omega t + \phi) =$$

$$= \frac{1}{2} k A^2 [\sin^2(\omega t + \phi) + \cos^2(\omega t + \phi)] = \frac{1}{2} k A^2$$

$$E = \frac{1}{2} k A^2$$



$$E = K + U = \frac{1}{2} m v^2 + \frac{1}{2} k x^2$$

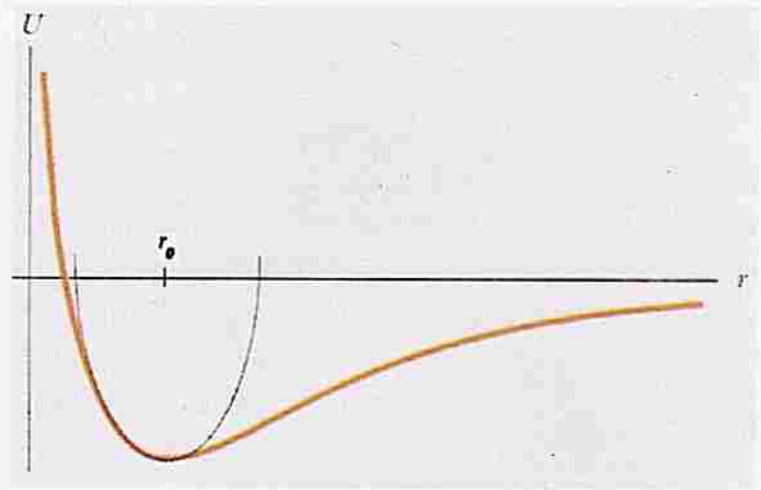
$$U(x) = \frac{1}{2} k x^2$$

$$K(x) = \frac{1}{2} m v^2 = \frac{1}{2} k A^2 - \frac{1}{2} k x^2$$

$$K(x) = \frac{1}{2} k (A^2 - x^2)$$

Perché studiamo l'oscillatore armonico?

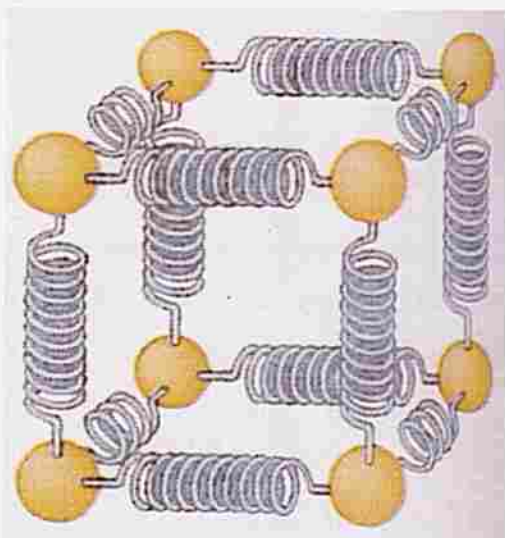
Energia potenziale del sistema di due atomi in funzione della separazione tra gli stessi atomi



Per piccoli spostamenti attorno al valore r_0 in cui si ha il valore minimo, la curva della energia potenziale $U(r)$ è parabolica, come quella di un oscillatore armonico

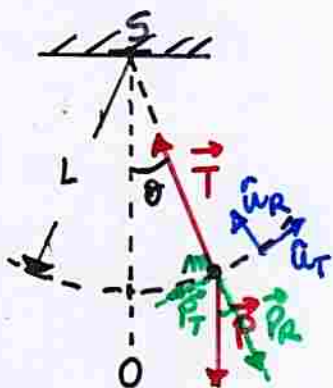


il sistema compie oscillazioni armoniche



la forza che tiene assieme gli atomi è ben rappresentata da un microscopico sistema di molle

PENDOLO SEMPLICE



massa puntiforme sospesa ad un filo inestensibile e di massa trascurabile

$$\vec{F}_{\text{TOT}} = \vec{P} + \vec{T} = m\vec{a}$$

Introducendo i versori \hat{u}_R e \hat{u}_T

$$T - P_R = m a_R$$

$$-P_T = m a_T$$

→ $T - P_R$ è una forza centripeta

→ P_T è una forza di richiamo

$\theta = 0$ posizione di equilibrio stabile

$$a_T = L\alpha = L \frac{d^2\theta}{dt^2} ; \quad P_T = mg \sin\theta$$

$$\sin\theta = \theta - \frac{\theta^3}{3!} + \dots \Rightarrow \text{per } \theta \ll 1 \text{ rad} \quad \sin\theta \cong \theta$$

piccole oscillazioni

$$-mg\theta = mL \frac{d^2\theta}{dt^2}$$

$$\boxed{\frac{d^2\theta}{dt^2} + \frac{g}{L} \theta = 0}$$

$$\theta(t) = \theta_A \sin(\omega_0 t + \phi)$$

$$\omega_0^2 = g/L$$

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{L}{g}}$$