

# Movimento de uma massa ligada a uma mola

## Objectivos

1. Verificação da lei de Hooke e determinação da constante da mola
2. Medição da frequência angular das oscilações da mola e comparação com o valor previsto

## Introdução

Uma mola com massa  $m$  encontra-se pendurada num suporte como indicado na Fig. 1. Em equilíbrio, quando a mola se encontra em repouso, a posição da sua extremidade inferior define o ponto  $x = 0$ .

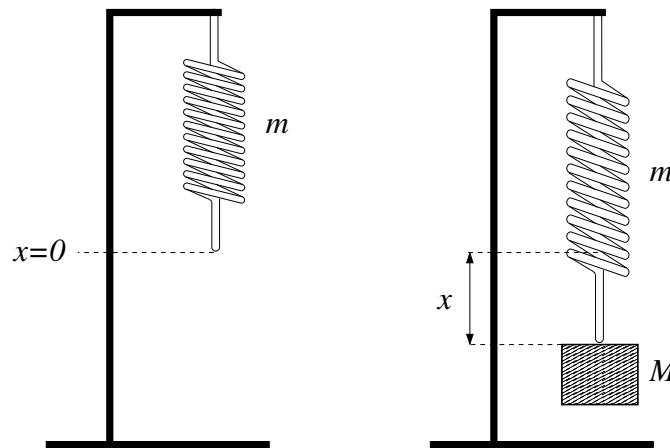


Figura 1: Montagem da experiência. A extremidade inferior da mola sem força aplicada define a posição de equilíbrio  $x = 0$ . Quando uma força  $F = Mg$  é aplicada, o comprimento da mola é alongado em  $x$ .

Quando uma força  $\mathbf{F}_g$  é aplicada à mola no sentido de a alongar, a própria mola desenvolve uma força  $\mathbf{F}$  no sentido contrário cuja intensidade é proporcional ao seu alongamento  $x$ . Esta força é descrita pela lei de Hooke,

$$F = kx, \quad (1)$$

onde  $F = |\mathbf{F}|$  é o módulo desta força. Por exemplo, quando uma massa  $M$  é colocada na extremidade da mola, o peso  $F_g = Mg$  representa a força aplicada, que vai alongar a mola até ao ponto  $x$  em que a força da mola  $F = kx$  é igual mas no sentido contrário ao peso, de maneira que uma nova posição de equilíbrio é atingida.

Quando a lei de Hooke é introduzida na segunda lei de Newton (o sinal menos corresponde ao facto que a força actua sempre no sentido contra um aumento do alongamento  $x$ ) obtém-se a equação diferencial para a posição  $x(t)$ :

$$F = M \frac{d^2x}{dt^2} \quad \longrightarrow \quad -kx = M \frac{d^2x}{dt^2} \quad \longrightarrow \quad \frac{d^2x}{dt^2} = -\frac{k}{M}x \quad (2)$$

com a solução particular

$$x(t) = x_0 \cos \omega t, \quad \omega = \sqrt{k/M}, \quad T = 2\pi/\omega = 2\pi\sqrt{M/k}, \quad (3)$$

onde  $\omega$  é a frequência angular e  $T$  o período da oscilação.

## Procedimento

1. Nivele o tripé e coloque a mola no suporte.
2. Anote a posição da mola relativamente à escala vertical pela marca colocada na mola. Tome uma das extremidades da mola como referência e faça a leitura da posição dessa extremidade, quando esta e a sua imagem no espelho da escala coincidirem.
3. Suspenda uma das massas fornecidas na mola. Faça a leitura da posição da extremidade da mola segundo as normas indicadas anteriormente. Repita o procedimento utilizando massas diferentes.

Determine os módulos das forças que actuaram na mola ( $F = Mg$ , sendo  $M$  a massa pendurada na mola, e  $g = 9,8 \text{ ms}^{-2}$ ). Determine o alongamento da mola para cada uma das situações. Faça um gráfico colocando em ordenadas os módulos das forças e em abcissas os alongamentos respectivas. Verifique que os pontos se situam aproximadamente sobre uma recta que passa pela origem. Através do método da regressão linear, determine os parâmetros  $a$  e  $k$ , e as incertezas respectivas  $\sigma_a$  e  $\sigma_k$ , da equação

$$F = a + kx. \quad (4)$$

Para verificar a lei de Hooke mostre que o valor obtido para  $a$  é compatível com zero.

4. Pendure uma das massas utilizadas anteriormente na mola. Distenda *ligeiramente* a mola, deixando em oscilação livre.
5. Com um cronómetro determine o intervalo de tempo correspondente a 10 oscilações sucessivas.
6. Repita a experiência utilizando massas diferentes.

A partir dos valores medidos determine, para cada massa usada, o período de movimento  $T$  e a frequência angular  $\omega$ . Compare estes valores com os valores calculados através de (3) utilizando o valor de  $k$  obtido pela regressão linear.