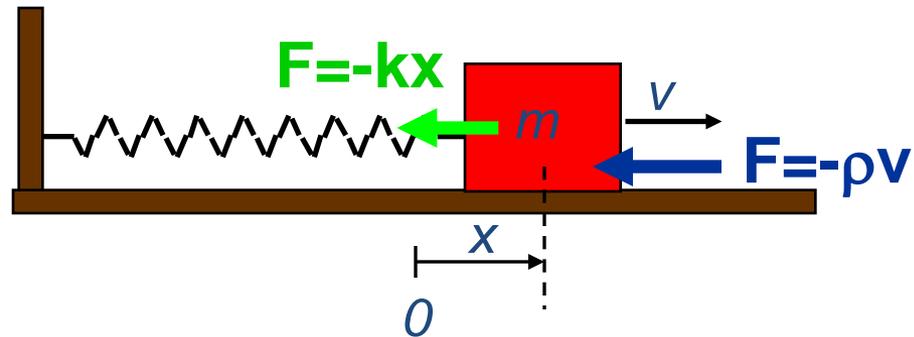


Dissipação da Energia



Na prática sempre existe dissipação de energia:

ATRITO

Baixas velocidades, resistência do fluido \sim proporcional à velocidade do objeto no fluido.

$$F = -\rho v$$

$$m\ddot{x} = -kx - \rho\dot{x}$$

$$\frac{d^2x}{dt^2} + \frac{\rho}{m} \frac{dx}{dt} + \frac{k}{m} x = 0$$

$$\frac{d^2x}{dt^2} + \gamma \frac{dx}{dt} + \omega_0^2 x = 0$$

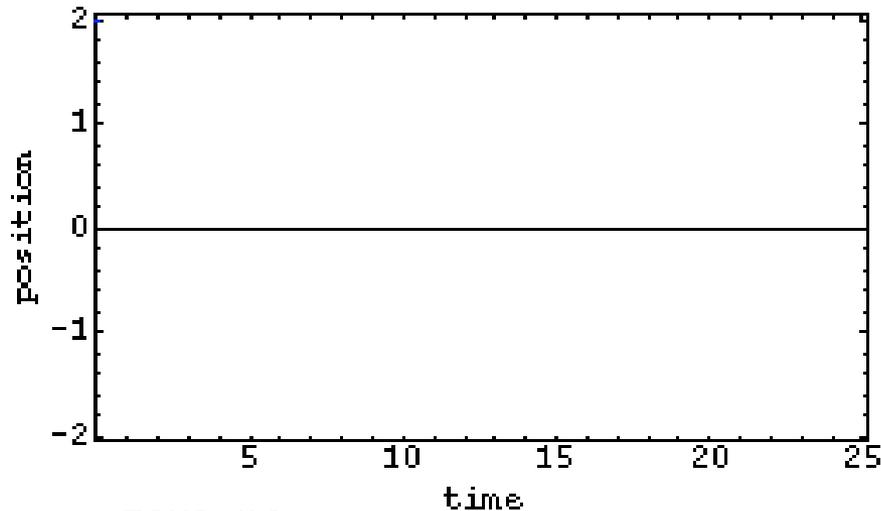
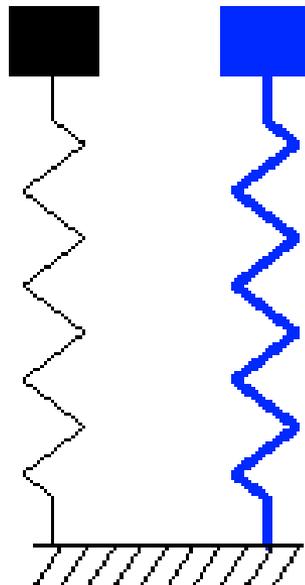
Onde:

$$\gamma = \frac{\rho}{m}$$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}$$

Oscilador Harmônico

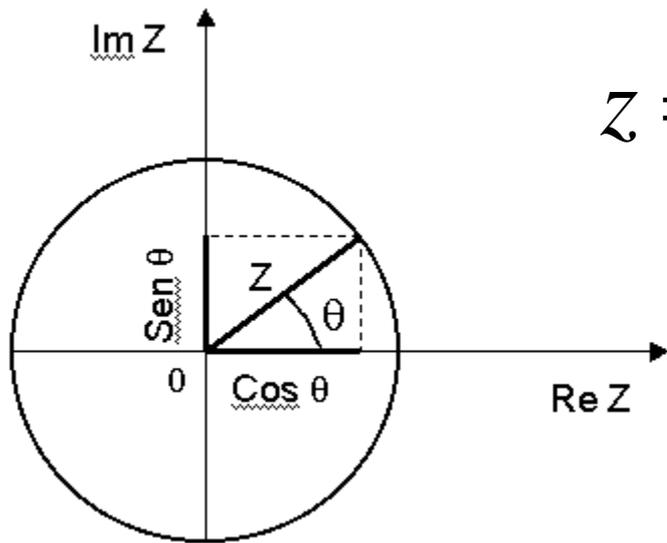
Simple **Amortecido**



© 1996 - U. Sparrow
modified by D. Russell, 1997

Melhor maneira de resolver a equação é utilizando o conceito de números complexos, em particular da exponencial complexa:

$$e^{i\theta} = \cos \theta + i \sin \theta$$



$$z = x + iy = |z| \cos \theta + |z| \sin \theta i$$

$$z = |z| e^{i\theta}$$

A resposta será a parte real da solução.

(1) Amortecimento subcrítico:

Vamos tentar a solução tentativa:

$$x(t) = Ae^{i(pt+\varphi)}$$

$$\frac{dx}{dt} = ipx \qquad \frac{d^2x}{dt^2} = -p^2x$$

Substituindo: $-p^2 + ip\gamma + \omega_0^2 = 0$

$$p = \frac{-\gamma i \pm \sqrt{-\gamma^2 + 4\omega_0^2}}{-2}$$

$$p_{+,-} = \frac{+i\gamma}{2} \pm \sqrt{\omega_0^2 - \frac{\gamma^2}{4}}$$

(1) Amortecimento subcrítico:

$$\beta = \sqrt{\omega_0^2 - \frac{\gamma^2}{4}}$$

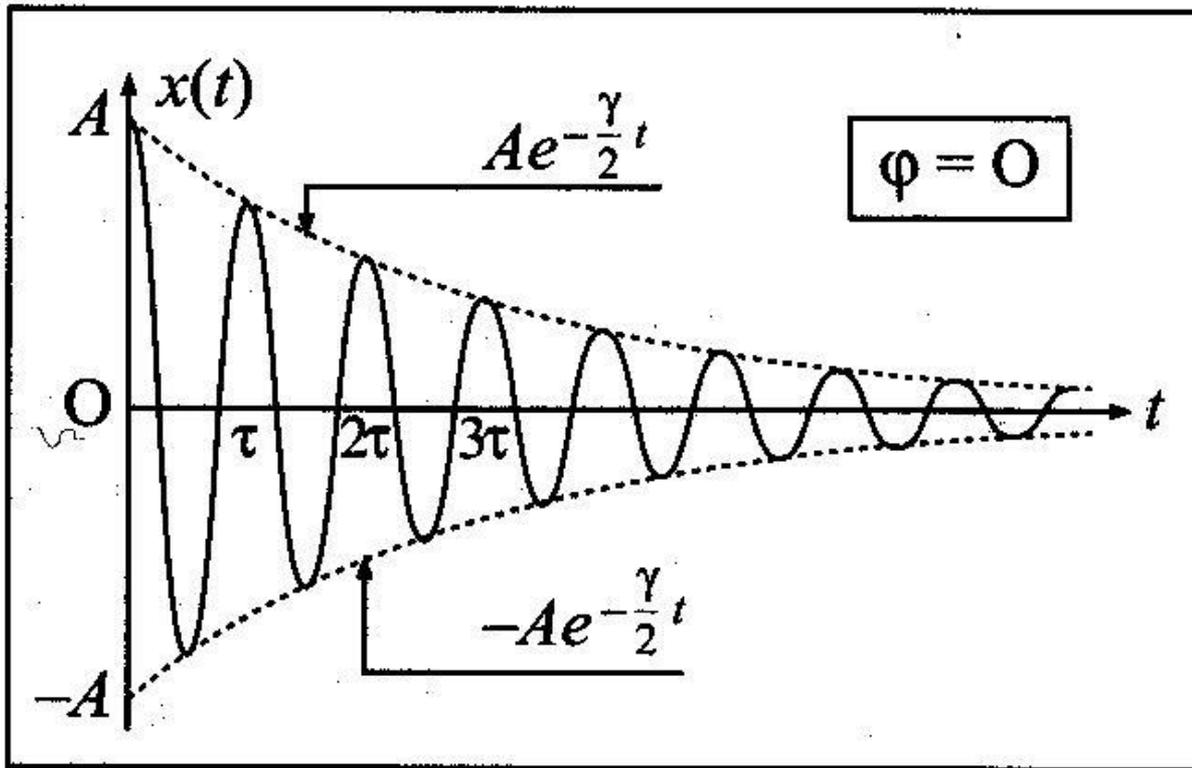
$$x(t) = Ae^{i\left(\frac{\gamma t}{2} \pm \beta t + \varphi\right)} = Ae^{\frac{-\gamma t}{2}} e^{i(\pm \beta t + \varphi)}$$

(1) Amortecimento subcrítico: $\omega_0 > \frac{\gamma}{2} \longrightarrow \omega = \beta = \sqrt{\omega_0^2 - \frac{\gamma^2}{4}}$

Solução é a parte real: $x(t) = Ae^{\frac{-\gamma t}{2}} \cos(\omega t + \varphi)$

(1) Amortecimento subcrítico:

$$x(t) = Ae^{-\frac{\gamma}{2}t} \cos(\omega t + \varphi)$$



$$\gamma = \frac{\rho}{m}$$

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

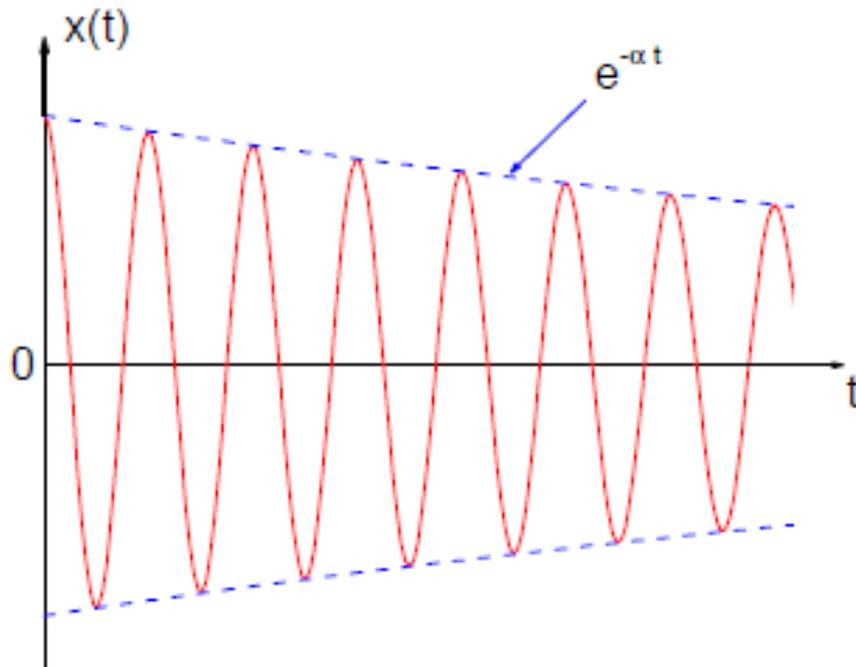
$$\omega = \sqrt{\omega_0^2 - \frac{\gamma^2}{4}}$$

No caso de amortecimento fraco:

$$\frac{(\gamma/2)}{\omega_0} \ll 1$$

$$\omega = \omega_0$$

$$x(t) = Ae^{-\frac{\gamma}{2}t} \cos(\omega_0 t + \varphi)$$



$$\frac{\alpha}{\omega_0} = \frac{\gamma}{2\omega_0} = 0.01$$

(1) Amortecimento subcrítico:

Balanco de energia: $E(t) = \frac{1}{2}m\dot{x}^2 + \frac{1}{2}kx^2$

$$\frac{dE}{dt} = m\dot{x}\ddot{x} + kx\dot{x} = \dot{x}(m\ddot{x} + kx)$$

$$\frac{dE}{dt} = -\rho\dot{x}^2 = -m\gamma\dot{x}^2 = -\underbrace{m\gamma\dot{x}}_{\substack{\text{Força de atrito:} \\ \downarrow}}}\dot{x} \quad \nearrow \text{velocidade}$$

mas $\dot{x} = -\frac{\gamma}{2}Ae^{-\frac{\gamma t}{2}} \cos(\omega t + \varphi) + e^{-\frac{\gamma t}{2}} \left[-\omega A \sin(\omega t + \varphi) \right]$

$$E(t) = \frac{1}{2} mA^2 e^{-\gamma t} \left[\underbrace{\left(\omega_0^2 + \frac{\gamma^2}{4} \right)}_{\omega^2} \cos^2(\omega t + \varphi) + \right. \\ \left. + \omega^2 \sin^2(\omega t + \varphi) + \frac{\gamma}{2} \omega \underbrace{2 \sin(\omega t + \varphi) \cos(\omega t + \varphi)}_{\sin[2(\omega t + \varphi)]} \right]$$

$$\bar{E}(t) = \frac{1}{\tau} \int_t^{t+\tau} E(t') dt'$$

Para amortecimento fraco, $\gamma \ll \omega_0$ e o fator $e^{-\gamma t}$ varia pouco e pode sair da integral e $\omega = \omega_0$.

$$\bar{E}(t) = \frac{1}{2} m \omega_0^2 A^2 e^{-\gamma t} = \bar{E}(0) e^{-\gamma t}$$

$$\frac{\bar{E}(\tau_d)}{\bar{E}(0)} = \frac{1}{e} \quad \longrightarrow \quad \tau_d = \frac{1}{\gamma}$$

$$\frac{d\bar{E}(t)}{dt} = -\gamma\bar{E} \quad (\gamma \ll \omega_0)$$

De modo que γ representa a taxa de decréscimo relativo da energia média por unidade de tempo.

A energia dissipada em 1 ciclo de oscilação:

$$\Delta\tilde{E} = -\frac{d\tilde{E}}{dt} \cdot \tau = \gamma\tilde{E}\tau$$

Fator de mérito ou fator Q:

$$Q = 2\pi \left(\frac{\text{Energia armazenada}}{\text{Energia dissipada por ciclo}} \right)$$

$$Q = 2\pi \frac{\tilde{E}}{\Delta\tilde{E}} = \frac{2\pi}{\gamma\tau} = \frac{\omega_0}{\gamma}$$

Ou em relação a τ_d e τ

$$Q = 2\pi \frac{\tau_d}{\tau}$$

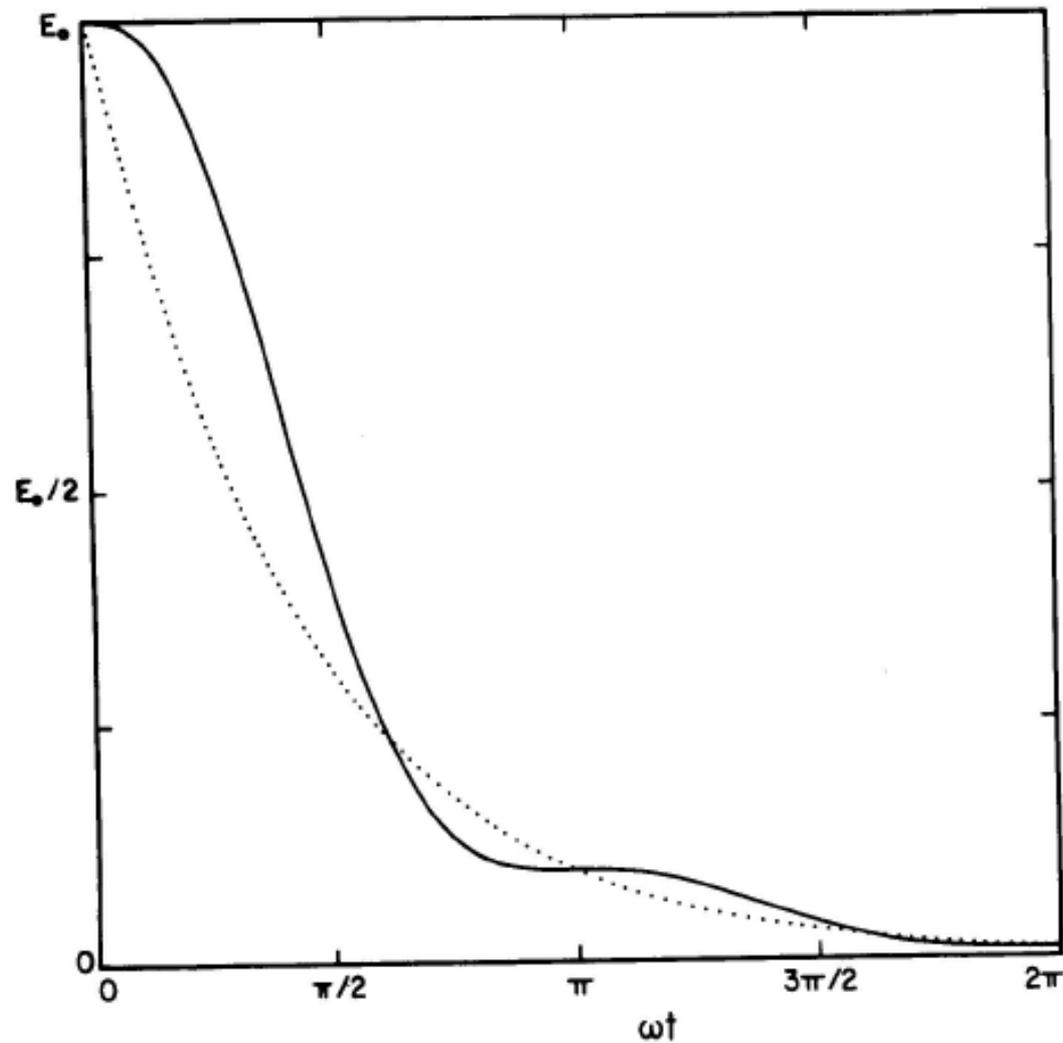


Fig.2- Energia mecânica do oscilador harmônico amortecido para $\gamma/\omega_0 = 0,35$ com $v_0 = 0$. Curva sólida: energia mecânica. Curva pontilhada: assíntota fornecida pela simples exponencial temporal.

(2) Amortecimento supercrítico:

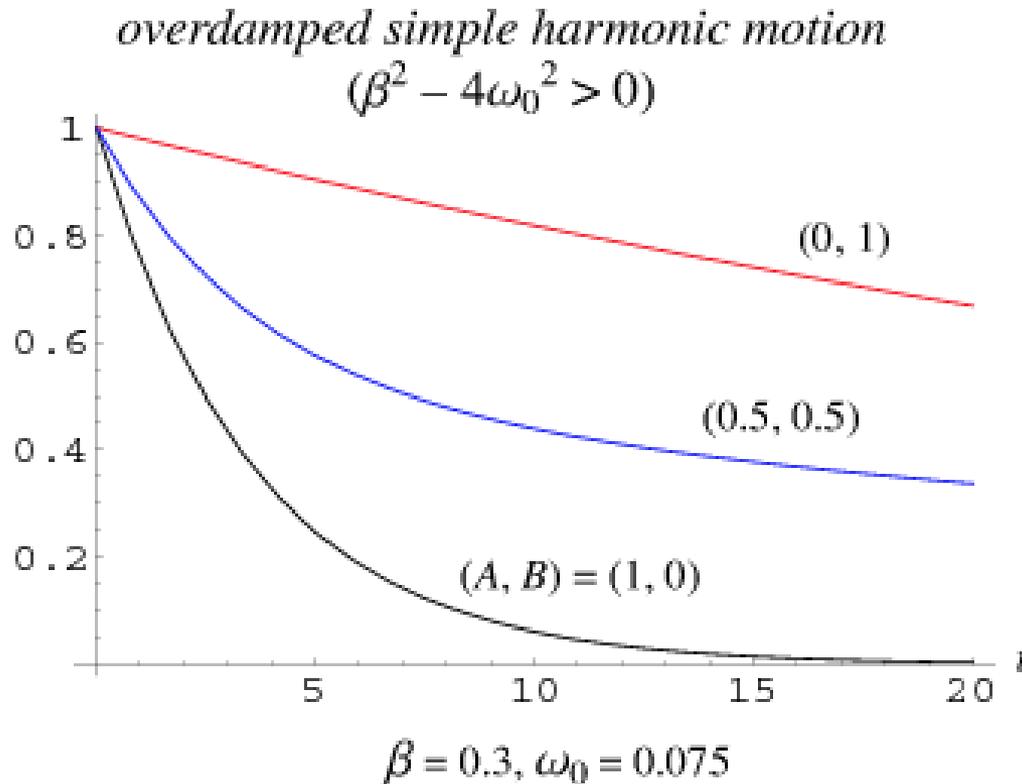
$$x(t) = Ae^{i(p_+t)} + Be^{i(p_-t)}$$

$$\omega_0 < \frac{\gamma}{2} \longrightarrow \omega = i\beta$$

$$\beta = \sqrt{\frac{\gamma^2}{4} - \omega_0^2}$$

A solução será:

$$x(t) = e^{\frac{-\gamma t}{2}} (Ae^{-\beta t} + Be^{\beta t})$$



Subcrítico: $\frac{\gamma}{2} < \omega_0$

Supercrítico: $\frac{\gamma}{2} > \omega_0$

Crítico: $\frac{\gamma}{2} = \omega_0$

(3) Amortecimento crítico

$$\beta = \sqrt{\frac{\gamma^2}{4} - \omega_0^2} = 0 \quad \longrightarrow$$

$$\omega_0 = \gamma / 2$$

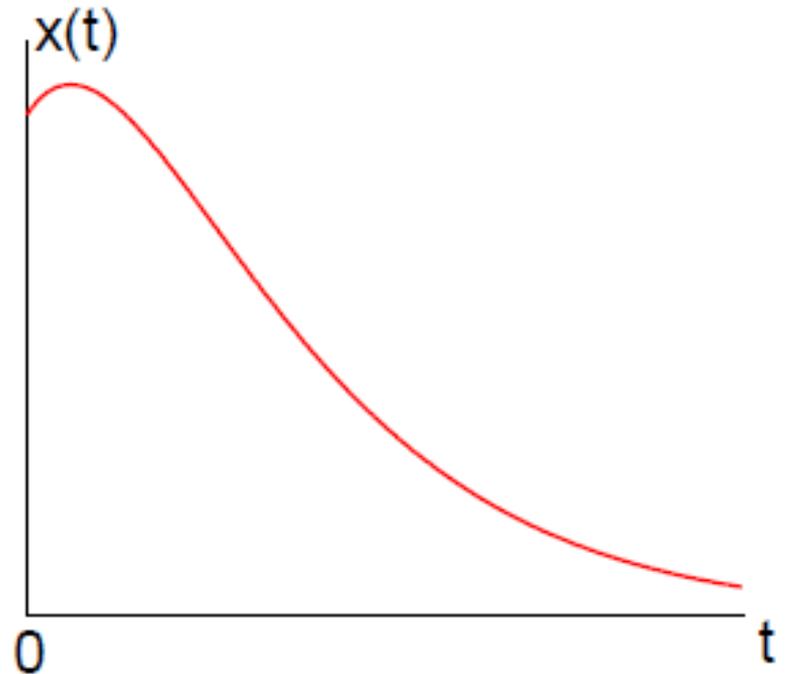
$$x(t) = Ce^{-\frac{\gamma t}{2}} + D$$

É interessante observar o que acontece quando temos um amortecimento supercrítico ($\beta > 0$) mas tendendo para amortecimento crítico ($\beta \ll 1$).

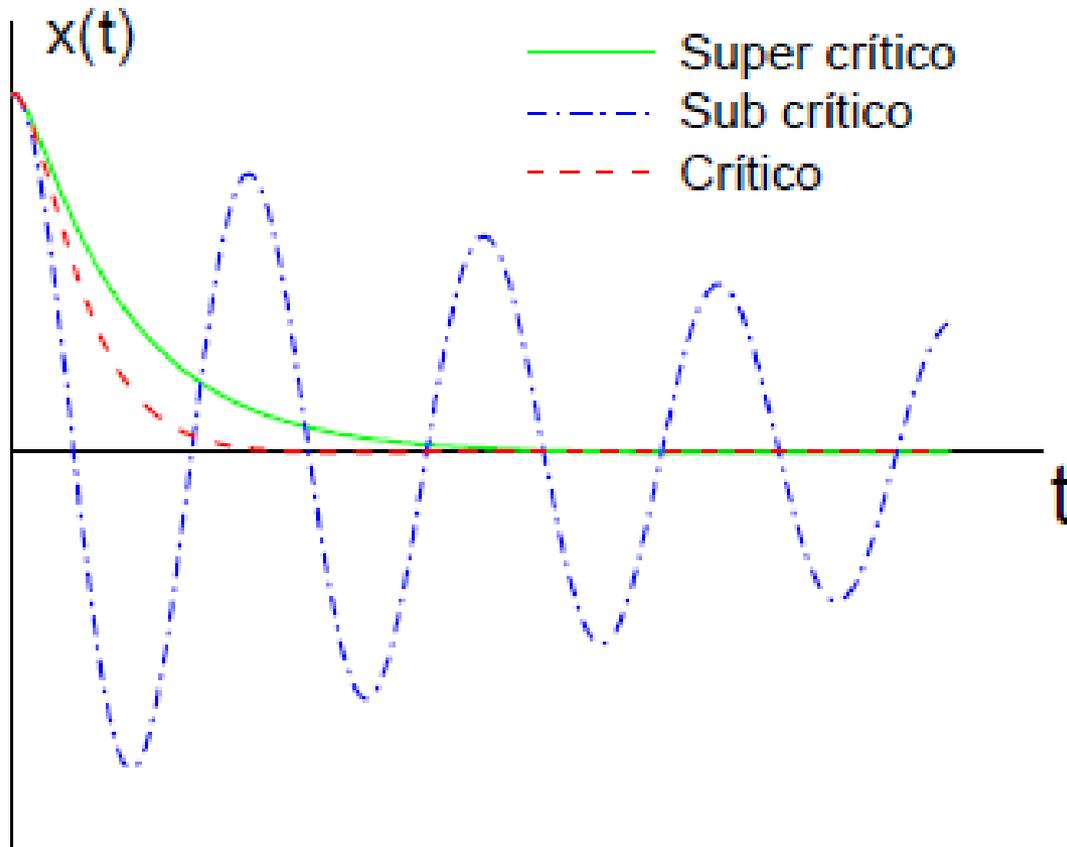
$$e^{\pm \beta t} = 1 + \beta t$$

$$x(t) = \left[A(1 + \beta t) + B(1 - \beta t) \right] e^{-\frac{\gamma t}{2}}$$

$$x(t) = (C_1 + C_2 t) e^{-\frac{\gamma t}{2}}$$



Na figura abaixo, comparamos o comportamento temporal dos amortecimentos críticos, subcrítico e supercrítico para $x_0=x_m$ e $v_0=0$.



(**)14. Um oscilador harmônico amortecido consiste em um bloco ($m = 2 \text{ kg}$), uma mola ($k = 10,0 \text{ N/m}$) e uma força de amortecimento $F = -\rho v$. Inicialmente, ele oscila com amplitude de $25,0 \text{ cm}$; devido ao amortecimento, a amplitude é reduzida para três quartos do seu valor inicial, quando são completadas quatro oscilações.

- (a) Qual o valor de ρ ?
- (b) Quanta energia foi perdida? durante essas oscilações?

R: (a) $\rho = 0,102 \text{ kg/s}$ e (b) $\Delta E = 0,136 \text{ J}$.

$$m\ddot{x} = -kx - \rho\dot{x}$$

$$\frac{d^2x}{dt^2} + \gamma \frac{dx}{dt} + \omega_0^2 x = 0$$

$$\gamma = \frac{\rho}{m}$$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}$$

$$x(t) = Ae^{-\frac{\gamma t}{2}} \cos(\omega t + \varphi)$$

Vamos usar aproximação de amortecimento fraco

$$\frac{3x_0}{4} = x_0 e^{-\frac{\gamma t}{2}}$$

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}} = 2\pi \sqrt{\frac{2}{10}} = 2.81\text{s}$$

$$\ln \frac{3}{4} = -\frac{\gamma(4T)}{2} \longrightarrow \gamma = 0.051$$

(a) $\rho = \gamma m = 0,102 \text{ Kg} \cdot \text{s}^{-1}$

A energia é proporcional a: $E \propto A^2$

$$\frac{E(4T)}{E(0)} = \frac{(3x_0/4)^2}{x_0^2} = \frac{9}{16}$$

Energia perdida: $\left(1 - \frac{9}{16}\right)E(0) = \frac{7}{16} \left(\frac{1}{2} kx_0^2\right) = \frac{7}{16} \left[\frac{1}{2} \cdot 10 \cdot (0.25)^2\right] = 0.137 \text{ J}$

(**)21. Um corpo de massa $m = 1000$ kg cai de uma altura $H = 1$ m sobre uma plataforma de massa desprezível. Deseja-se projetar um sistema constituído por uma mola e um amortecedor sobre o qual se montará a plataforma de modo que ela fique em equilíbrio a uma distância $d = 2$ m abaixo de sua posição inicial, após o impacto. O equilíbrio deve ser atingido tão rápido quanto possível, sem oscilações.

- (a) Obtenha a constante k da mola e a constante de amortecimento ρ do amortecedor.
- (b) Obtenha a equação que descreve o movimento do bloco após entrar em contato com a plataforma.

R: (a) $k = 5 \times 10^3$ N/m e $\rho = 2\sqrt{5} \times 10^3$ kg/s e (b) $x(t) = 2(e^{-\sqrt{5}t} - 1)$ m.

$$\frac{1}{2}kx^2 = mgh \longrightarrow k = \frac{2mgH}{x^2} = \frac{2 \cdot 1000 \cdot 10 \cdot 1}{2^2} = 5000 \text{ N/m}$$

No amortecimento crítico: $\omega_0 = \gamma / 2$

$$\gamma = 2\omega_0 = 2\sqrt{\frac{k}{m}} = 2\sqrt{\frac{5000}{1000}} = 2\sqrt{5} \text{ s}^{-1}$$

$$\rho = \gamma m = 2\sqrt{5} \cdot 1000 = 2000\sqrt{5} \text{ Kg} \cdot \text{s}^{-1}$$

$$x(t) = Ce^{-\frac{\gamma t}{2}} + D = Ce^{-\frac{\gamma t}{2}} - 2$$

$$\dot{x}(0) = \sqrt{2gH} = \sqrt{20}$$

$$\dot{x}(0) = -\sqrt{20} \text{ m/s}$$

$$x(t) = Ce^{-\frac{\gamma t}{2}} - 2$$

$$\dot{x}(0) = -\frac{\gamma}{2}C = -\sqrt{20}$$

$$C = \frac{2\sqrt{20}}{\gamma} = \frac{2\sqrt{20}}{2\sqrt{5}} = 2$$

$$x(t) = 2\left(e^{-t\sqrt{5}} - 1\right)$$