
Física para Engenharia II

Profa. Márcia Regina Dias Rodrigues
Depto. Física Nuclear – IF – USP
Ed. Oscar Sala, sala 100
marciadr@if.usp.br

<https://edisciplinas.usp.br/course/view.php?id=50617>

Oscilador Harmônico

Oscilações



pêndulos, diapasões, cordas em instrumentos musicais, colunas de ar em instrumentos de sopro, corrente alternada, filtros, sistemas de transmissão, ...

Oscilações



Vibrações localizadas

Ondas



propagação

Oscilador Harmônico

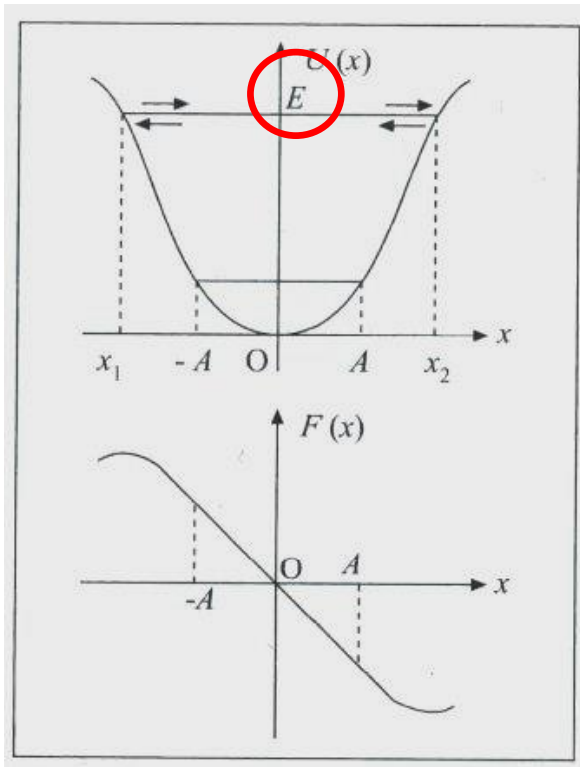
Oscilações
periódicas 1D



Ação de forças
conservativas



Energia potencial $U(x)$



Poço Potencial

$$F(x) = -\frac{dU}{dx}$$

Pequenas oscilações
ao redor da posição
de equilíbrio



$$F(x) \sim \text{linear}$$

$$-A \leq x \leq A$$

$$F(x) = -kx$$

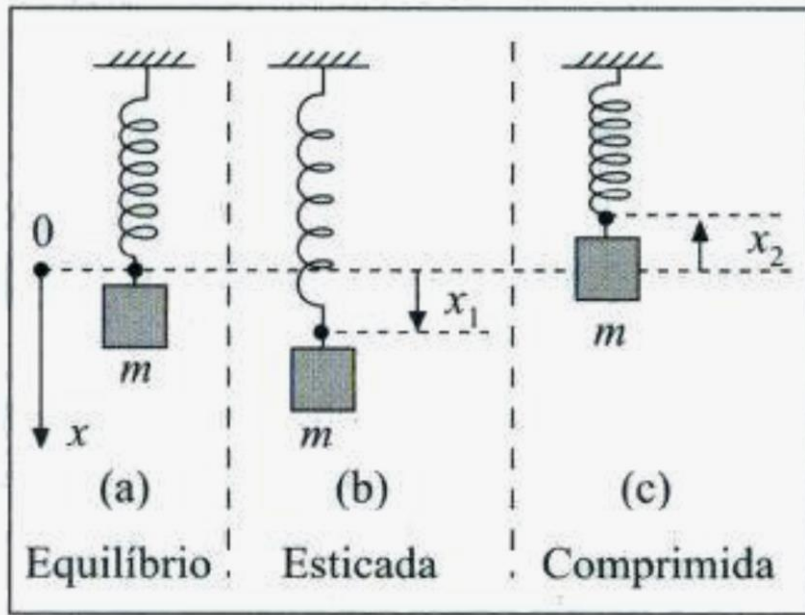
Força restauradora – lei de Hooke

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

~parábola

Oscilador Harmônico

Sistema massa-mola



$$mg = kx_0$$

Qualquer sistema com um grau de liberdade

Pequenos desvios de uma posição de equilíbrio estável

Obedece com boa aproximação a equação do movimento do Oscilador Harmônico Unidimensional

Equação do movimento

$$m\ddot{x} = F(x) = -kx$$

$$\ddot{x} = \frac{d^2x}{dt^2} = -\omega^2x$$

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

Oscilador Harmônico Unidimensional

Oscilador Harmônico

Movimento de um
oscilador harmônico



Movimento Harmônico
Simples (MHS)

Lei horária do MHS → Resolver a equação do movimento

$$\ddot{x} = \frac{d^2 x}{dt^2} = -\omega^2 x$$

Equação diferencial
de segunda ordem
para $x(t)$

Dadas as condições iniciais, equações diferenciais podem ser resolvidas por métodos numéricos (computador).

Oscilador Harmônico

Para Δt suficientemente pequeno:

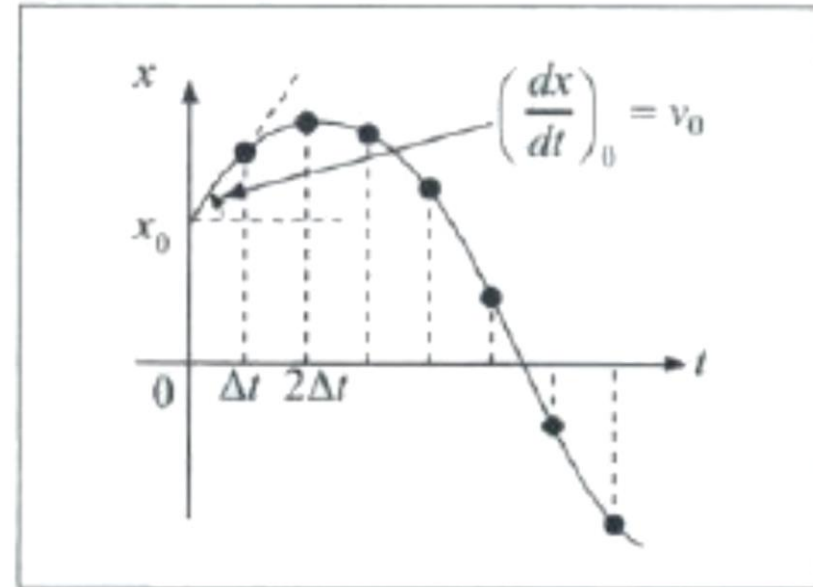
$$\frac{d^2x}{dt^2}(t) \approx \frac{1}{\Delta t} \left[\frac{dx}{dt}(t + \Delta t) - \frac{dx}{dt}(t) \right]$$

$$\frac{dx}{dt}(t) \approx \frac{1}{\Delta t} [x(t + \Delta t) - x(t)]$$

Partindo de $t = 0$:

$$x(\Delta t) \approx x(0) + \Delta t \frac{dx}{dt}(0) = x_0 + v_0 \Delta t$$

$$\frac{dx}{dt}(\Delta t) \approx \frac{dx}{dt}(0) + \Delta t \underbrace{\frac{d^2x}{dt^2}(0)}_{= -\omega^2 x(0)} = v_0 - \omega^2 x_0 \Delta t$$



Repetindo o mesmo processo para os intervalos sucessivos

Oscilador Harmônico

Equação diferencial linear → só contém termos lineares na função incógnita → Coeficientes independentem de x

$$A \frac{d^2x}{dt^2} + B \frac{dx}{dt} + Cx = F \quad F = 0 \rightarrow \text{homogênea}$$

Propriedades de uma equação diferencial linear:

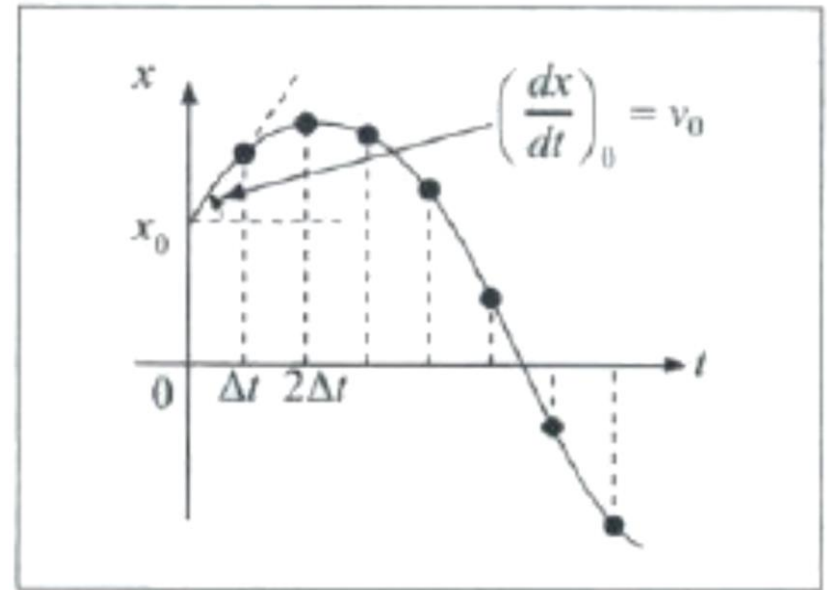
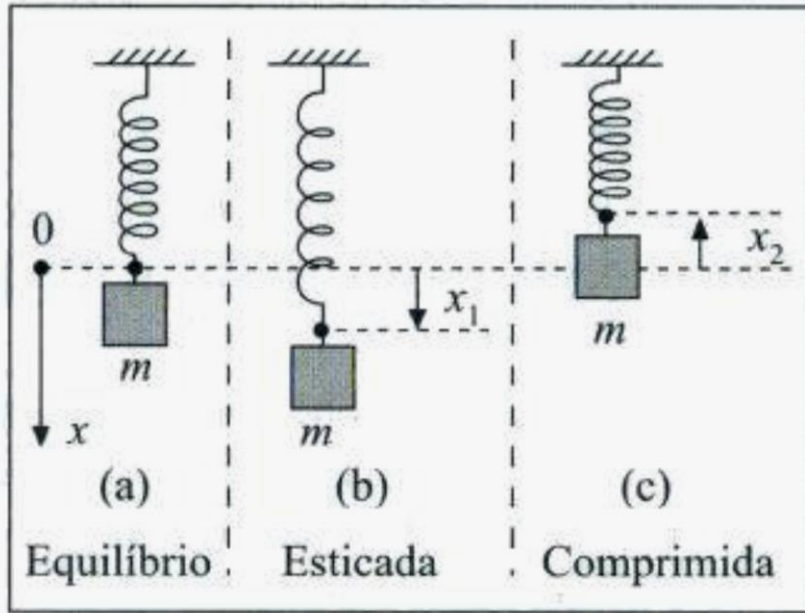
- (a) Se $x_1(t)$ e $x_2(t)$ são soluções → $x_1(t) + x_2(t)$ também é solução.
- (b) Se $x(t)$ é solução → $ax(t)$ ($a = \text{constante}$) também é solução.

Portanto se $x_1(t)$ e $x_2(t)$ são soluções (independentes) → qualquer combinação linear: $x(t) = ax_1(t) + bx_2(t)$, com a e b constantes, também é solução (geral).

Princípio da
superposição

Oscilador Harmônico

Sistema massa-mola



A solução aproximada parece uma função do tipo senoidal

Considerando solução do tipo seno e cosseno

$$x_1(t) = \text{sen}(\omega t) \quad x_2(t) = \text{cos}(\omega t)$$

$$\ddot{x} = \frac{d^2x}{dt^2} = -\omega^2 x$$

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

Oscilador Harmônico

$$\ddot{x} = \frac{d^2x}{dt^2} = -\omega^2 x$$

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

$$x_1(t) = \text{sen}(\omega t) \quad x_2(t) = \text{cos}(\omega t)$$

Solução geral das oscilações livres do oscilador harmônico

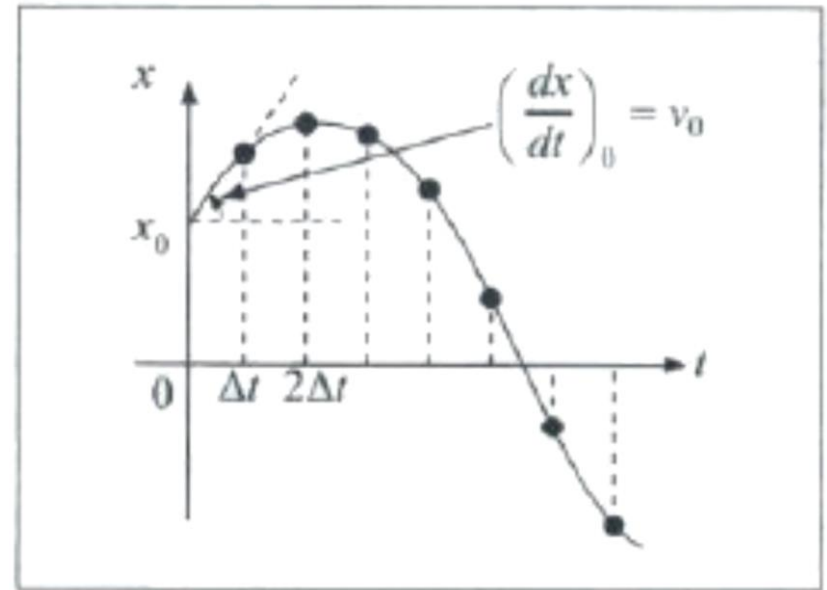
$$x(t) = a \text{sen}(\omega t) + b \text{cos}(\omega t)$$

ou

Com a, b, A e φ constantes

$$x(t) = A \text{cos}(\omega t + \varphi)$$

$$\begin{cases} a = A \text{cos}(\varphi) \\ b = -A \text{sen}(\varphi) \end{cases} \quad \begin{cases} A = \sqrt{a^2 + b^2} \\ \text{cos}(\varphi) = \frac{a}{\sqrt{a^2 + b^2}} \end{cases}$$



Oscilador Harmônico

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

Oscila entre os extremos $-A$ e A \rightarrow Amplitude de oscilação

$(\omega t + \varphi)$ \rightarrow Função periódica de ωt de período 2π

Período de uma oscilação $\rightarrow \tau = \frac{2\pi}{\omega} = \frac{1}{\nu}$ \rightarrow frequência de oscilação

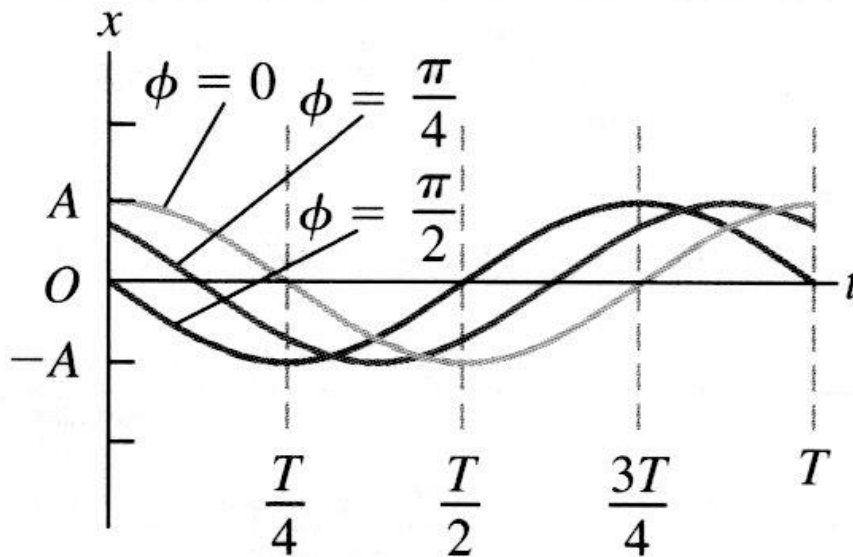
$\nu \rightarrow$ ciclos/s ou hertz (Hz)

$\omega = 2\pi\nu \rightarrow$ frequência angular rad/s ou s^{-1}

$\theta = (\omega t + \varphi) \rightarrow$ fase do movimento $\quad \varphi \rightarrow$ fase inicial

Oscilador Harmônico

Essas três curvas mostram MHS com o mesmo período T e amplitude A , mas com ângulos ϕ de fase diferentes.

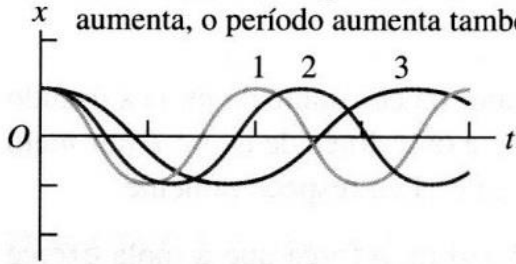


variando $\phi \rightarrow$ desloca a curva como um todo

Oscilador Harmônico

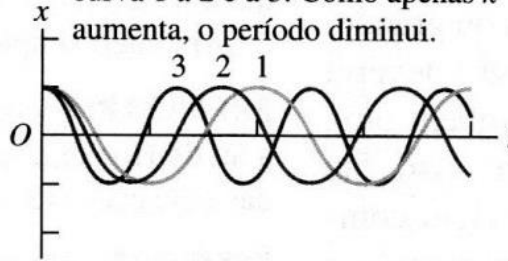
(a) m aumenta; A e k não variam.

A massa m aumenta da curva 1 a 2 e a 3. Como apenas m aumenta, o período aumenta também.



(b) k aumenta; A e m não variam.

A constante da mola k aumenta da curva 1 a 2 e a 3. Como apenas k aumenta, o período diminui.



(c) A aumenta; k e m não variam.

A amplitude A aumenta da curva 1 a 2 e a 3. Como apenas A varia, o período não se altera.



Figura 13.10 Variações em um movimento harmônico simples. Todos os casos indicados são para $\phi = 0$.

$$\tau = \frac{2\pi}{\omega} = \frac{1}{\nu} \quad \text{Independente de } A$$

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

$$k = \left| \frac{F}{x} \right|$$

↓
Força restauradora por unidade de deslocamento e por unidade de massa

Oscilador Harmônico

$$\ddot{x} = \frac{d^2x}{dt^2} = -\omega^2 x$$

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

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

$$\dot{x}(t) = v(t) = -\omega A \sin(\omega t + \varphi)$$

$$\ddot{x}(t) = a(t) = -\omega^2 A \cos(\omega t + \varphi)$$

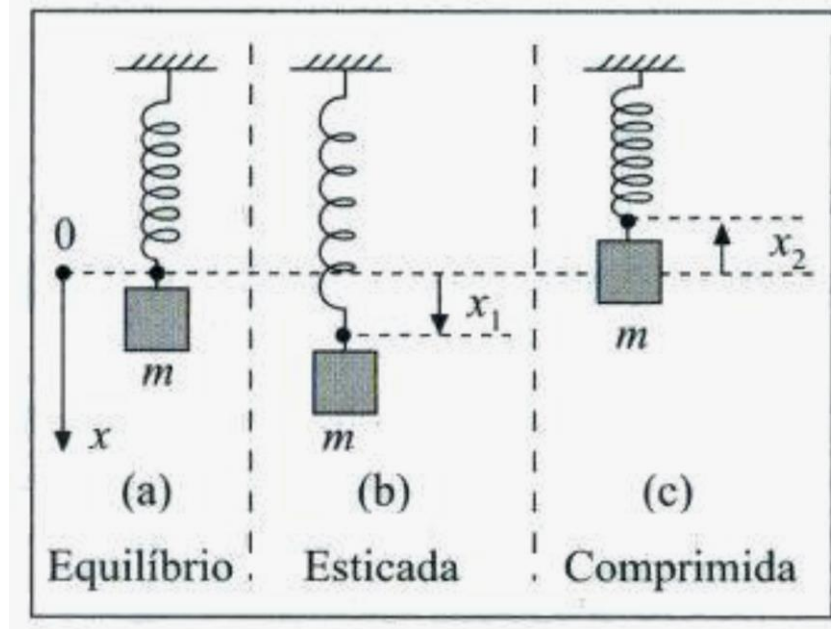
Condições iniciais $x(0) = x_0$ e $v(0) = v_0$

$$\begin{cases} A \cos(\varphi) = x_0 \\ -\omega A \sin(\varphi) = v_0 \end{cases} \quad \begin{cases} A = \sqrt{x_0^2 + \frac{v_0^2}{\omega^2}} \\ \cos(\varphi) = \frac{x_0}{A} \end{cases}$$

$$\begin{cases} A = \sqrt{a^2 + b^2} \\ \cos(\varphi) = \frac{a}{\sqrt{a^2 + b^2}} \end{cases}$$

$$x(t) = a \sin(\omega t) + b \cos(\omega t)$$

$$x(t) = x_0 \sin(\omega t) + \frac{v_0}{\omega} \cos(\omega t)$$



Oscilador Harmônico

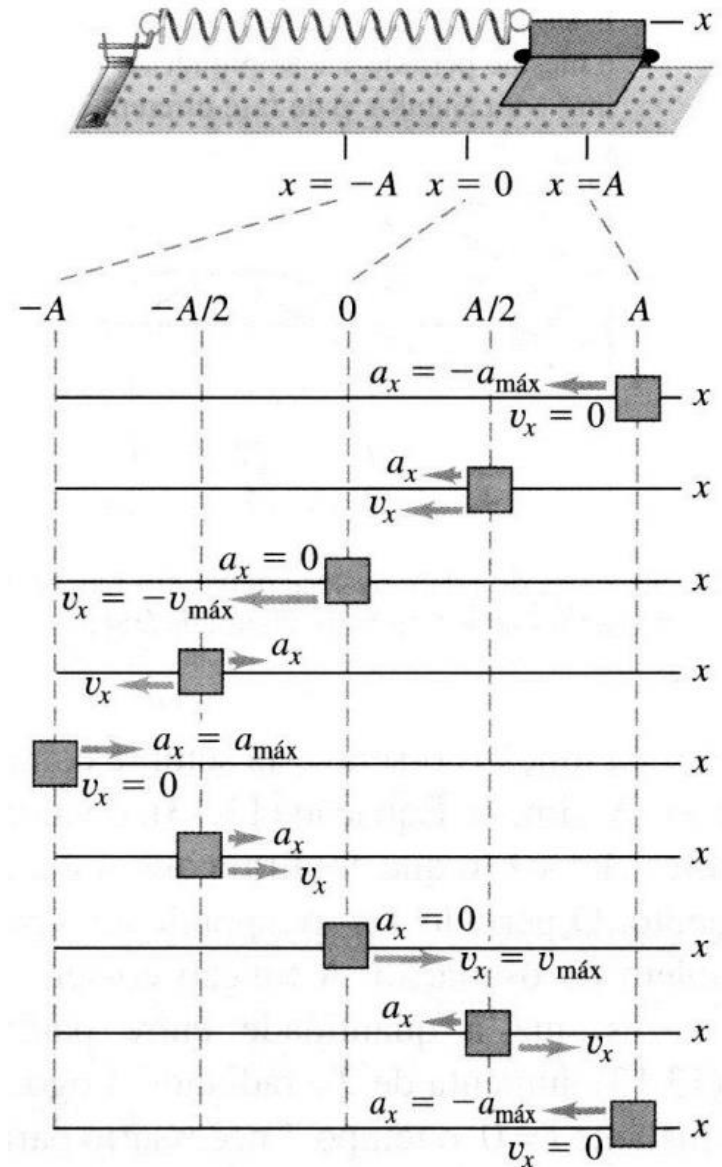
$$\ddot{x} = \frac{d^2x}{dt^2} = -\omega^2 x$$

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

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

$$\dot{x}(t) = v(t) = -\omega A \sin(\omega t + \varphi)$$

$$\ddot{x}(t) = a(t) = -\omega^2 A \cos(\omega t + \varphi)$$



Oscilador Harmônico

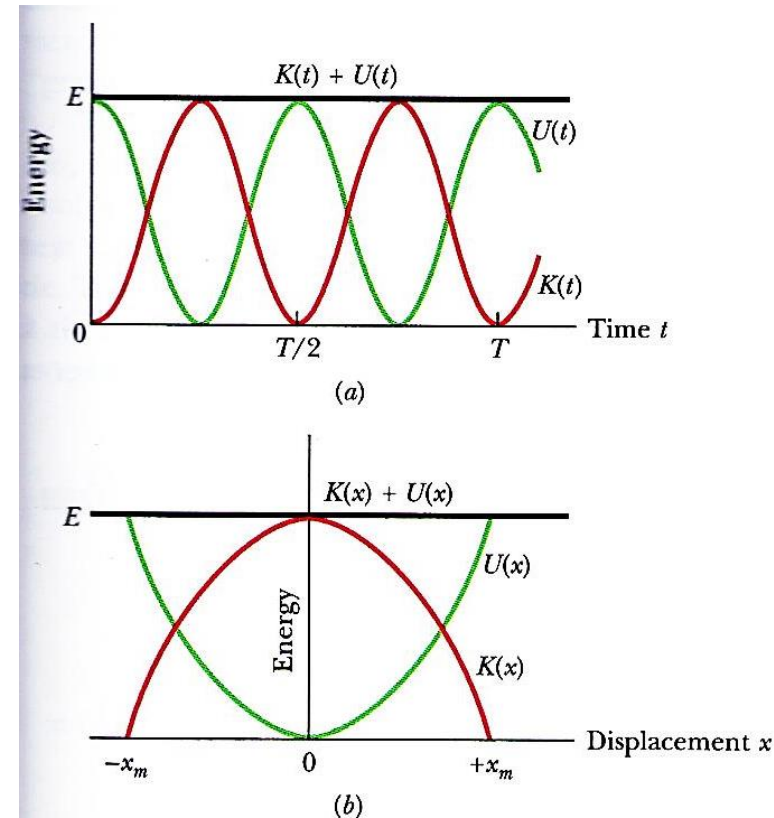
Energia do oscilador harmônico

$$K(t) = \frac{1}{2}m\dot{x}^2 = \frac{1}{2}m\omega^2 A^2 \text{sen}^2(\omega t + \varphi)$$

$$\begin{aligned} U(t) &= \frac{1}{2}kx^2 = \frac{1}{2}m\omega^2 x^2 \\ &= \frac{1}{2}m\omega^2 A^2 \text{cos}^2(\omega t + \varphi) \end{aligned}$$

A energia total do sistema se conserva

$$E_{total} = \frac{1}{2}m\dot{x}^2 + \frac{1}{2}kx^2 = \frac{1}{2}m\omega^2 A^2 = \text{constante}$$



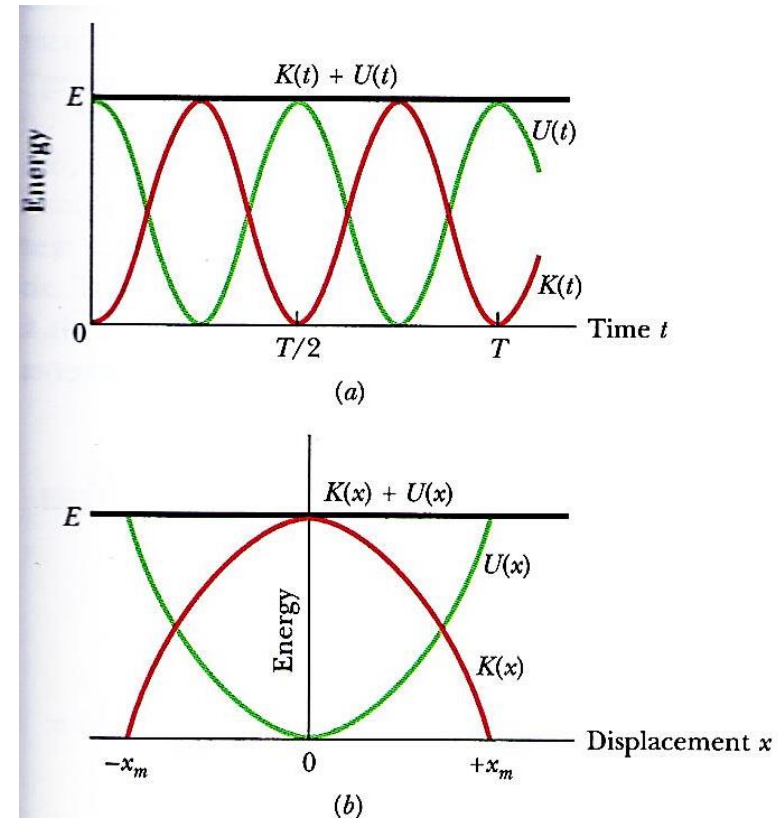
Oscilador Harmônico

Valor médio $f(t)$ $0 \leq t \leq \tau$

$$\bar{f}(t) = \frac{1}{\tau} \int_0^{\tau} f(t) dt$$

K e U são simétricos em torno de $E/2$
(mesma área)

$$\bar{K} = \bar{U} = \frac{1}{2} E = \frac{1}{4} m \omega^2 A^2$$



Oscilador Harmônico

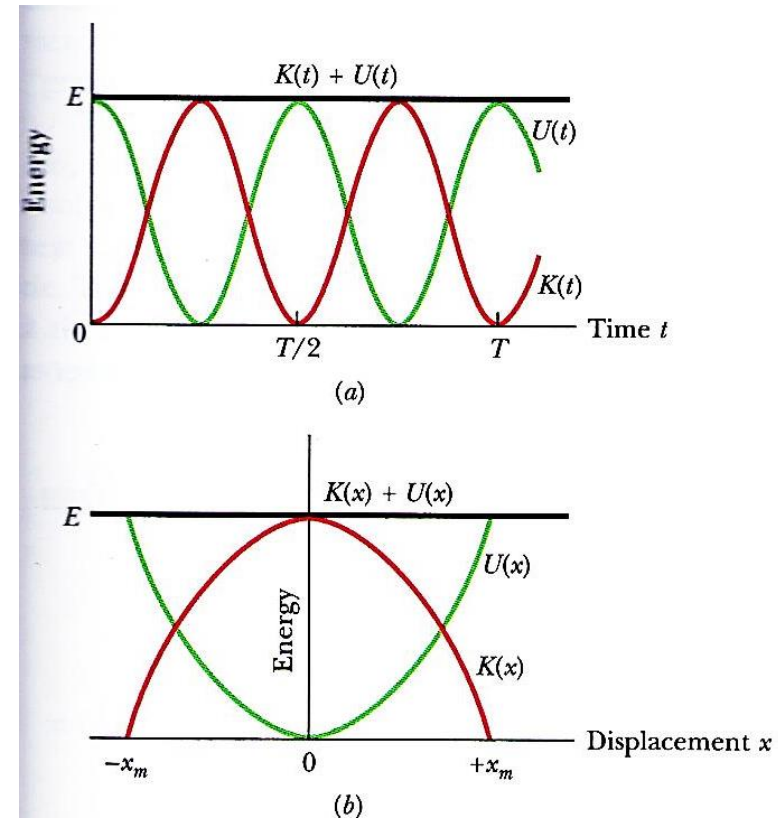
Energia do oscilador harmônico

$$E_{total} = K + U = \frac{1}{2}m\omega^2 A^2$$

$$K = E - U = \frac{1}{2}m\omega^2 A^2 - \frac{1}{2}m\omega^2 x^2$$

$$K = \frac{1}{2}m \left(\frac{dx}{dt}\right)^2 = \frac{1}{2}m\omega^2 (A^2 - x^2)$$

$$v = \frac{dx}{dt} = \pm\omega\sqrt{A^2 - x^2}$$



Oscilador Harmônico

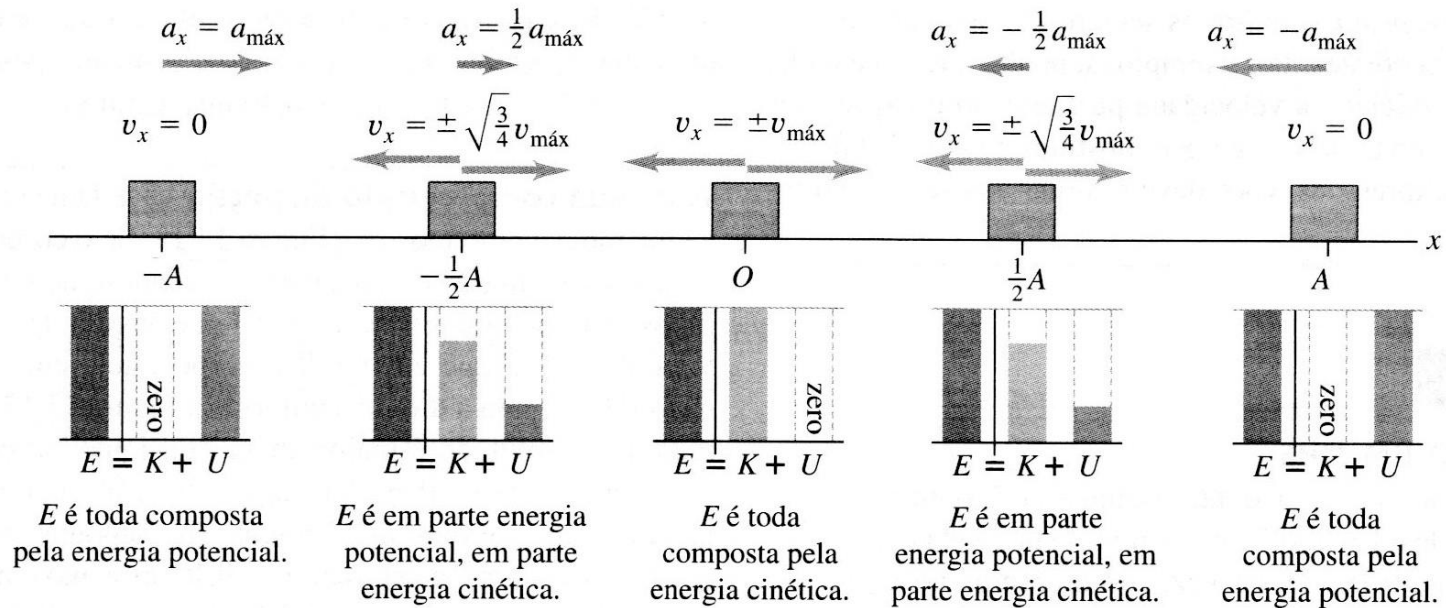
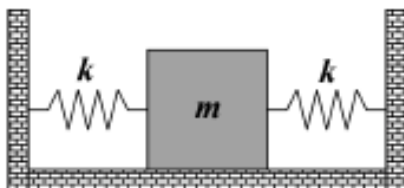


Figura 13.14 Gráficos de E , K e U em função do deslocamento em MHS. A velocidade do corpo *não* é constante, portanto essas imagens do corpo em posições com intervalos espaciais iguais entre si *não* estão colocadas em intervalos iguais no tempo.

$$v = \frac{dx}{dt} = \pm \omega \sqrt{A^2 - x^2}$$

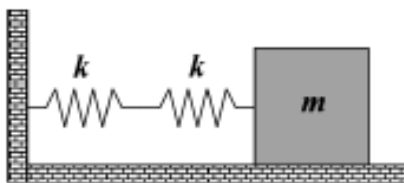
1. Na figura abaixo, mostramos duas molas idênticas (de constante k) ligadas a um mesmo bloco de massa m , sendo que as outras extremidades das molas estão fixas em suportes rígidos. Mostre que a frequência de oscilação do bloco sobre a superfície horizontal sem atrito é dada por:

$$\nu = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{2k}{m}}.$$



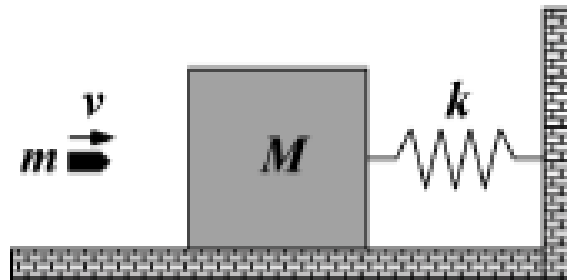
Suponha agora que as duas molas sejam conectadas ao bloco de massa m , conforme é indicado na figura abaixo. Mostre que a frequência de oscilação é dada por:

$$\nu = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{k}{2m}}.$$



2. A figura abaixo mostra um bloco de massa M , em repouso sobre uma superfície horizontal sem atrito, preso a uma mola de constante k . Uma bala de massa m e velocidade v atinge o bloco em $t = 0$, conforme é indicado na figura abaixo. A bala permanece dentro do bloco. Determine:

- (a) a velocidade do bloco imediatamente após a colisão;
- (b) a expressão do deslocamento x do sistema para $t > 0$.



Aplicações do MHS
