FACULTAD DE FÍSICA
PONTIFICIA UNIVERSIDAD
CATÓLICA DE CHILE

Dinámica (FIS1514)

Movimiento armónico simple (cont.)

Felipe Isaule

felipe.isaule@uc.cl

Miércoles 18 de Octubre de 2023

Resumen clase anterior

- Definimos la el **movimiento armónico simple** (M.A.S.)

$$\ddot{x} + \omega^2 x = 0$$

- Definimos la **frecuencia** de oscilación ω y el **período** $T = 2\pi/\omega$.
- Revisamos ejemplos típicos de M.A.S. con resortes.

Clase de hoy

- Ejemplo y punto de equilibrio
- Péndulo simple y pequeñas oscilaciones

*Revisar Hibbeler, inicio del Capítulo de Vibraciones (Cap. 22.1)

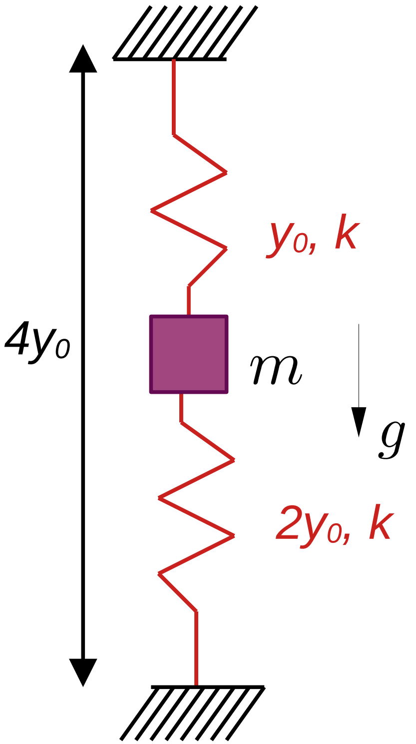
Clase de hoy

- **Ejemplo y punto de equilibrio**
- Péndulo simple y pequeñas oscilaciones

*Revisar Hibbeler, inicio del Capítulo de Vibraciones (Cap. 22.1)

Ejemplo

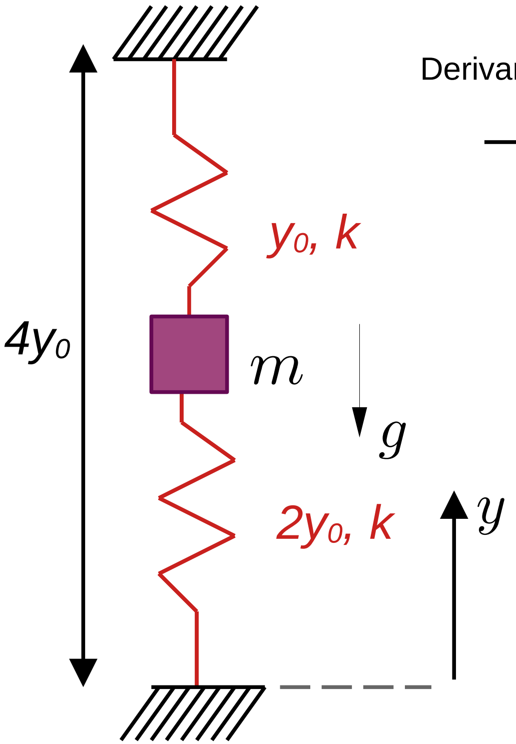
- Un cuerpo de **masa** m está atado **verticalmente** a dos **resortes** con **constantes elásticas** k y **largo natural** y_0 y $2y_0$ como muestra la figura. Considerando que los resortes se encuentras pegados a superficies separadas por una **distancia** de $4y_0$. Encuentre:
  - **Ecuación de movimiento** y **frecuencia** natural de oscilación.
  - La **altura en función del tiempo** si en *t*=0 el cuerpo está en **reposo** y a una **altura** y_0 desde la superficie.



Ejemplo

- Un cuerpo de **masa** m está atado **verticalmente** a dos **resortes** con **constantes elásticas** k y **largo natural** y_0 y $2y_0$ como muestra la figura. Considerando que los resortes se encuentras pegados a superficies separadas por una **distancia** de $4y_0$. Encuentre:
  - **Ecuación de movimiento** y **frecuencia** natural de oscilación.

$$E = \frac{m}{2}\dot{y}^2 + mgy + \frac{k}{2}(y - 2y_0)^2 + \frac{k}{2}(4y_0 - y - y_0)^2$$



Derivamos con respecto al tiempo $\longrightarrow$

$$0 = m\dot{y}\ddot{y} + mg\dot{y} + k(y - 2y_0)\dot{y} - k(3y_0 - y)\dot{y}$$

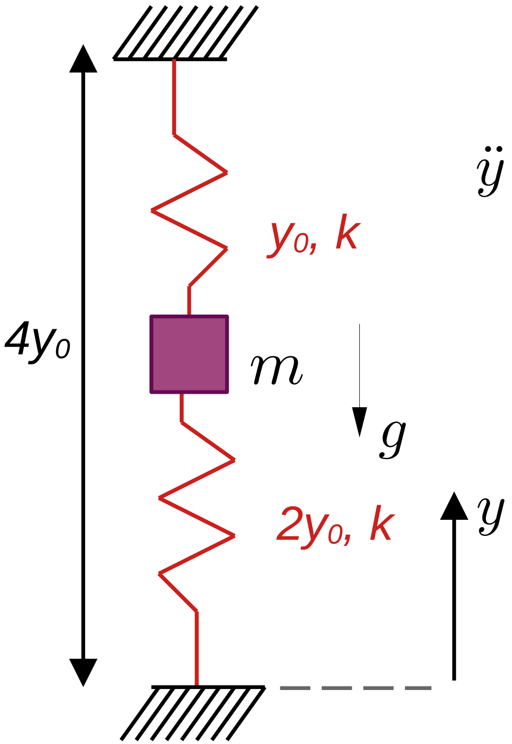
$$\boxed{\ddot{y} + g + \frac{k}{m}(2y + y_0) = 0}$$

La frecuencia natural:

$$\boxed{\omega = \sqrt{2k/m}}$$

Ejemplo

- Un cuerpo de **masa** m está atado **verticalmente** a dos **resortes** con **constantes elásticas** k y **largo natural** y_0 y $2y_0$ como muestra la figura. Considerando que los resortes se encuentras pegados a superficies separadas por una **distancia** de $4y_0$. Encuentre:
  - La **altura en función del tiempo** si en *t*=0 el cuerpo está en **reposo** y a una **altura** y_0 desde la superficie.



Definimos:

$$\tilde{y} = y + \frac{y_0}{2} + \frac{mg}{2k}$$

$$\ddot{y} + g + \frac{k}{m}(2y + y_0) = 0 \longrightarrow \ddot{\tilde{y}} + \omega^2 \tilde{y} = 0$$

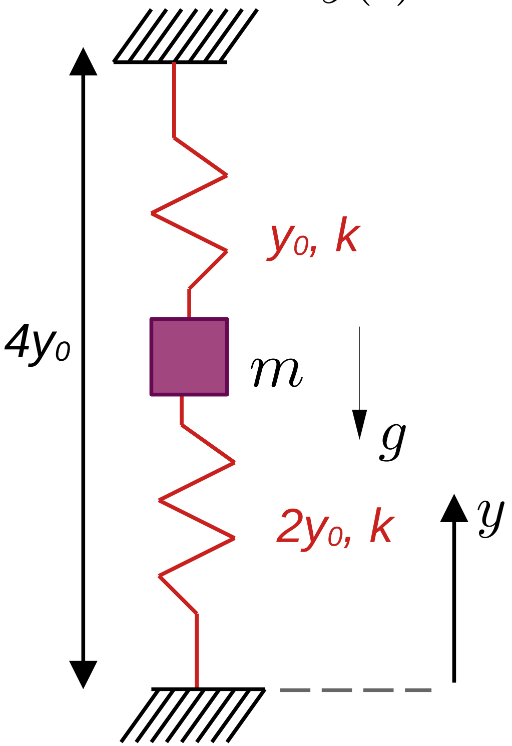
$$\longrightarrow \tilde{y} = A\cos(\omega t + \delta)$$

$$\longrightarrow \boxed{y(t) = A\cos(\omega t + \delta) - \frac{y_0}{2} - \frac{mg}{2k}}$$

Ejemplo

- Un cuerpo de **masa** m está atado **verticalmente** a dos **resortes** con **constantes elásticas** k y **largo natural** y_0 y $2y_0$ como muestra la figura. Considerando que los resortes se encuentras pegados a superficies separadas por una **distancia** de $4y_0$. Encuentre:
  - La **altura en función del tiempo** si en *t*=0 el cuerpo está en **reposo** y a una **altura** y_0 desde la superficie.

$$y(t) = A\cos(\omega t + \delta) - \frac{y_0}{2} - \frac{mg}{2k} \qquad \longrightarrow \qquad \dot{y}(t) = -A\omega\sin(\omega t + \delta)$$



En *t*=0:

$$\dot{y}(t=0) = 0 = -A\omega\sin(\delta) \qquad \longrightarrow \qquad \delta = n\pi\,, \quad n = 0, 1$$

$$y(t=0) = y_0 = A\cos(n\pi) - \frac{y_0}{2} - \frac{mg}{2k}$$

$$\longrightarrow \qquad A\cos(n\pi) = \frac{3y_0}{2} + \frac{mg}{2k}$$

$$\longrightarrow \qquad \boxed{A = \frac{3y_0}{2} + \frac{mg}{2k}, \quad n = 0}$$

Punto de equilibrio

- En un problema de oscilaciones, el **punto de equilibrio** es la posición donde se quedaría la partícula si no hubiera oscilación $(A{=}0\ )$.
- Alternativamente, podemos pensar que la **posición central** de una oscilación armónica simple.
- Podemos obtenerla del punto donde:
  - La aceleración es cero: $\ddot{x} + \omega^2 x = 0 \qquad \longrightarrow \qquad x_{eq} = 0$

$$\ddot{x} + \omega^2 x - C = 0 \qquad \longrightarrow \qquad x_{eq} = C/\omega^2$$

  - Utilizando leyes de Newton, cuando las fuerzas se cancelan.
  - La velocidad de la oscilación es máxima.
  - La amplitud de la oscilación es mínima:

$$x(t) = A\cos(\omega t + \delta) + C \qquad \longrightarrow \qquad x_{eq} = x(A = 0) = C$$

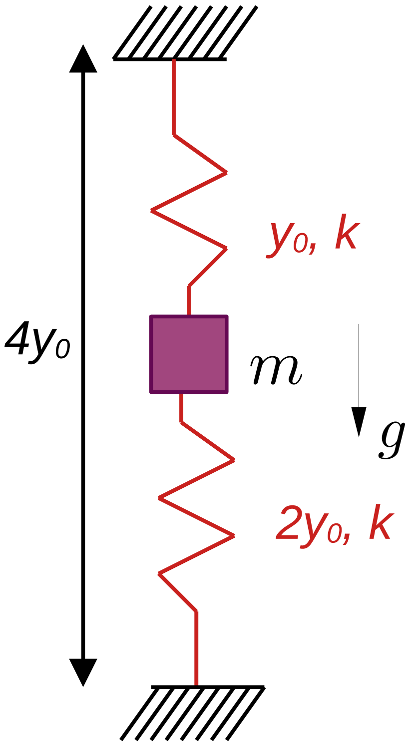
Ejemplo

- En el ejemplo inicial:

$$\ddot{y} + g + \frac{k}{m}(2y + y_0) = 0$$

$$\ddot{y} = 0 \qquad \longrightarrow \qquad g + \frac{k}{m}(2y_{eq} + y_0) = 0$$

$$\longrightarrow \qquad \boxed{y_{eq} = -\frac{mg}{2k} - \frac{y_0}{2}}$$

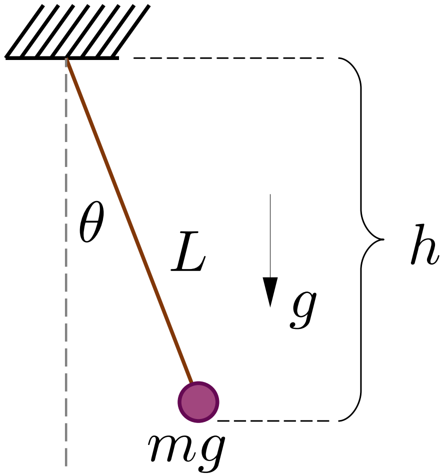


Oscilación de un péndulo

- El **péndulo simple** consiste de una partícula de masa m atada a una **cuerda ideal** de **largo** L y que se deja **oscilar** por efecto de la **gravedad**.

- La **ecuación de movimiento** utilizando el método de energía:

$$E = \frac{m}{2}v^2 + mgh$$
$$= \frac{m}{2}L^2\dot{\theta}^2 - mgL\cos\theta$$



$$\xrightarrow{\text{Derivamos con respecto al tiempo}} \quad 0 = mL^2\dot{\theta}\ddot{\theta} + mgL\dot{\theta}\sin\theta$$

$$\boxed{\ddot{\theta} + \frac{g}{L}\sin\theta = 0}$$

*__Tarea:__ Obtener ecuaciones de movimiento utilizando DCL y leyes de Newton

Clase de hoy

- Ejemplo y punto de equilibrio
- **Péndulo simple y pequeñas oscilaciones**

*Revisar Hibbeler, inicio del Capítulo de Vibraciones (Cap. 22.1)

Aproximación de pequeñas oscilaciones

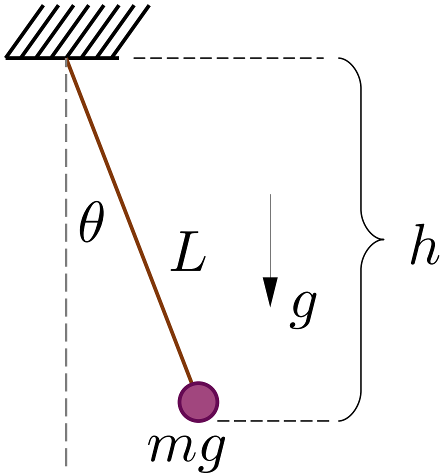
- La oscilación de un péndulo no es posible de resolver facilmente de manera analítica.

$$\ddot{\theta} + \frac{g}{L}\sin\theta = 0$$

- Sin embargo, cuando los **ángulos son pequeños**:

$$\sin\theta \approx \theta \longrightarrow \boxed{\ddot{\theta} + \omega^2\theta = 0}$$

Ángulos menores que ~15°



- Que corresponde a un **oscilación armónico simple** (M.A.S.) con frecuencia

$$\boxed{\omega = \sqrt{g/L}}$$

- Esto se conoce como la aproximación de **pequeñas oscilaciones**.

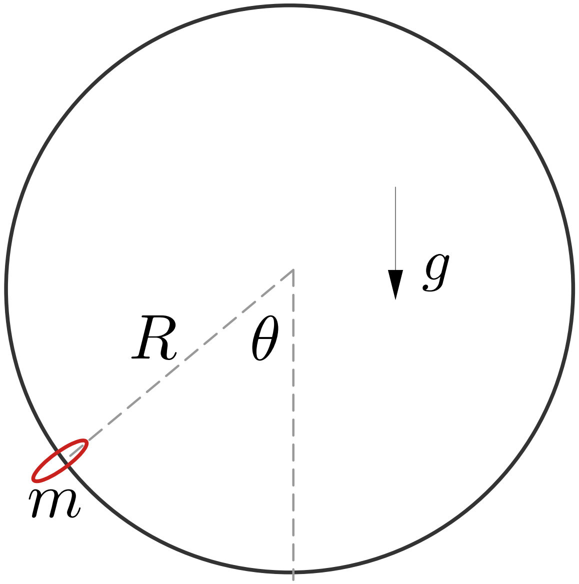
Ejemplo:

- Un anillo de **masa** m puede moverse **sin roce** por un alambre circular de **radio** R . Encuentre la **ecuación de movimiento** para **pequeñas oscilaciones** y el **período** de oscilación.

$$E = \frac{m}{2}v^2 + mgh$$
$$= \frac{m}{2}L^2\dot{\theta}^2 - mgR\cos\theta$$

$$\xrightarrow{\text{Derivamos con respecto al tiempo}} \quad 0 = mR^2\dot{\theta}\ddot{\theta} + mgR\dot{\theta}\sin\theta$$

$$\ddot{\theta} + \frac{g}{R}\sin\theta = 0$$



En la aproximación de **ángulos pequeños**:

$$\boxed{\ddot{\theta} + \omega^2\theta = 0} \qquad \omega = \sqrt{g/R}$$

El período:

$$T = \frac{2\pi}{\omega} \boxed{= 2\pi\sqrt{R/g}}$$

Resumen

- Revisamos el ejemplo del **péndulo simple**.
- Definimos la aproximación de **pequeñas oscilaciones**.
- Próxima clase:
  - ➔ Momentum e impulso.