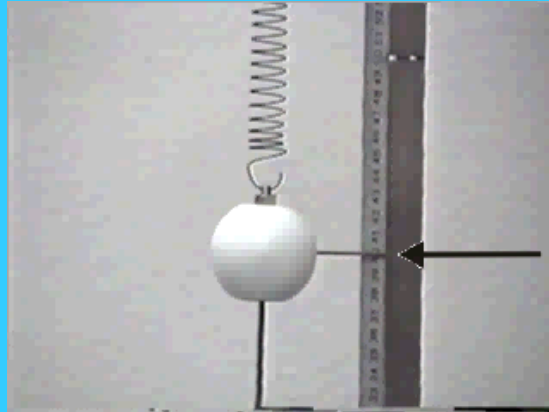


OSCILADOR AMORTECIDO E RESSONÂNCIA



O *Movimento Harmônico Simples* é uma boa aproximação para o movimento de um corpo de massa m preso a uma mola de constante elástica k .

O MHS é caracterizado por:

- uma frequência natural ω_0 e
- uma amplitude de oscilação x_m .

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



A posição do corpo em função do tempo para este movimento é dada por:

$$x(t) = x_m \cos(\omega_0 t + \phi)$$

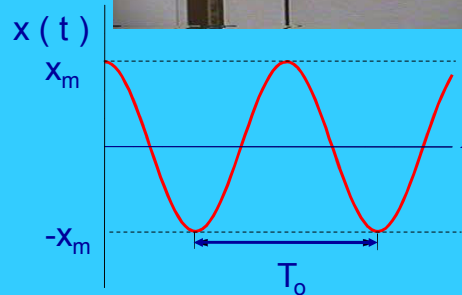
Este é um movimento oscilatório cuja amplitude x_m é constante.

O período T_o só depende de k e de m .

$$T_o = \frac{2\pi}{\omega_o} = 2\pi\sqrt{\frac{m}{k}}$$



$$X = x_m \cos(\omega_o t + \phi)$$



15.8

Oscilador amortecido

- Além da força da mola, outras forças podem agir sobre a massa. Uma força muito comum é a força de atrito do ar. Na água, ou óleo, a força de **atrito viscoso** é bem maior.
- Esta força de atrito é, em primeira aproximação, proporcional à velocidade da massa ($F_{\text{atrito}} = -bv$).
- A equação de movimento da massa presa na mola amortecida pelo atrito da água, ar ou óleo é :

$$m \frac{d^2x}{dt^2} = -kx - bv$$

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

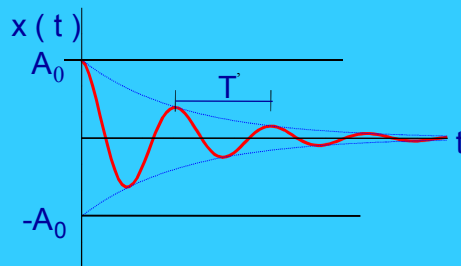
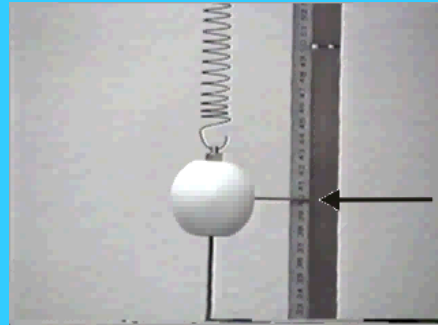
$$\frac{d^2x}{dt^2} + 2\gamma \frac{dx}{dt} + \omega_o^2 x = 0 \quad \text{onde } \gamma = b/2m \text{ e } \omega_o^2 = k/m$$

O movimento resultante é oscilatório, com amplitude $A(t)$ que diminui exponencialmente com o tempo. Solução:

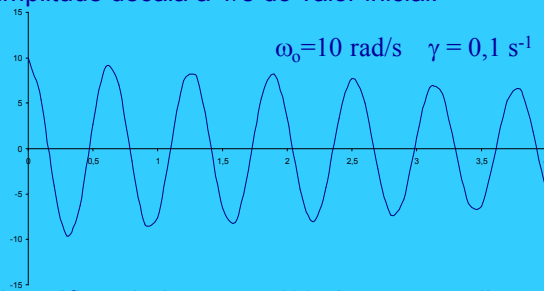
$$x(t) = A_0 e^{-\gamma t} \cos(\omega' t + \phi)$$

$$\text{onde } \omega'^2 = \omega_0^2 - \gamma^2$$

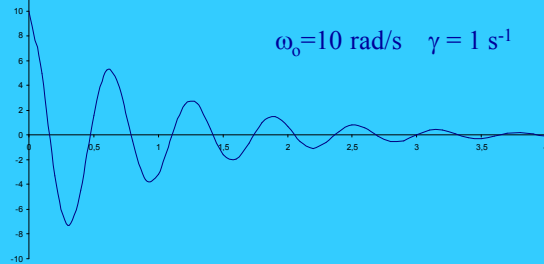
$$A(t) = A_0 e^{-\gamma t}$$



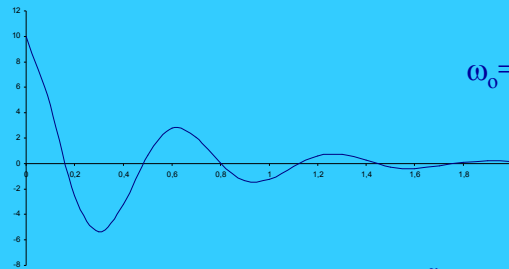
No **amortecimento fraco**, a massa realiza várias oscilações antes que a amplitude decaia a $1/e$ do valor inicial.



No gráfico abaixo $\gamma \approx \omega_0/10$. A massa realiza algumas oscilações antes que a amplitude caia a $1/e$ do valor inicial.

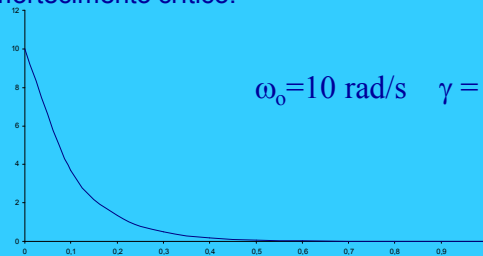


Neste exemplo tem-se um amortecimento grande onde $\gamma \approx \omega_0/5$.



$$\omega_0 = 10 \text{ rad/s} \quad \gamma = 5 \text{ s}^{-1}$$

No caso em que $\gamma = \omega_0$, a massa não oscila e a amplitude decai rapidamente a valores próximos de zero. Este é um movimento com amortecimento crítico.



$$\omega_0 = 10 \text{ rad/s} \quad \gamma = 10 \text{ s}^{-1}$$

15.9 Oscilador forçado

- Considere agora o caso em que além das forças da mola e de atrito, age também uma **força externa** que **obriga** o sistema a oscilar com uma **frequência escolhida** ω .
- Seja uma força da forma: **$F_0 \cos \omega t$** .

Equação do movimento do oscilador forçado (sem amortecimento):

$$m \frac{d^2x}{dt^2} = -kx + F_0 \cos \omega t$$

ω é a **frequência angular imposta** por quem faz a força.

Já ω_0 é a frequência angular das **oscilações livres**:

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

$$\frac{d^2x}{dt^2} + \frac{k}{m}x = \frac{F_0}{m} \cos \omega t$$

A solução estacionária da equação é aquela em que o sistema oscila com a frequência da força aplicada.

$$x = x_m \cos \omega t$$

Calculando as derivadas e substituindo na equação tem-se:

$$-\omega^2 x_m \cancel{\cos \omega t} + \frac{k}{m} x_m \cancel{\cos \omega t} = \frac{F_0}{m} \cancel{\cos \omega t}$$

$$-\omega^2 x_m + \omega_0^2 x_m = \frac{F_0}{m}$$

$$x_m = \frac{F_0/m}{\omega_0^2 - \omega^2}$$

A amplitude tende a infinito quando $\omega \rightarrow \omega_0$

$$x_m = \frac{F_0/m}{\omega_0^2 - \omega^2}$$

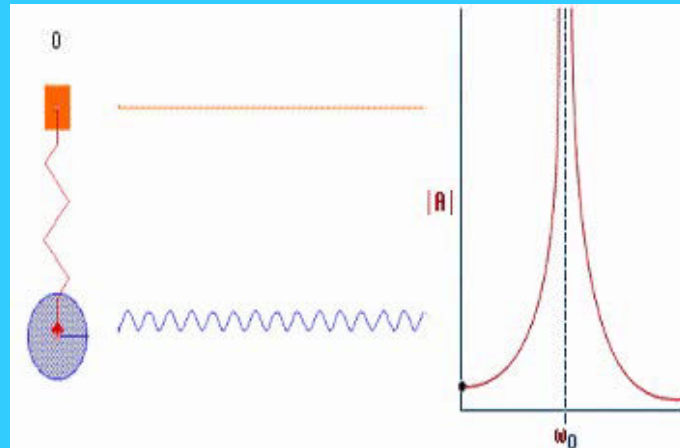
A amplitude do movimento tende a infinito quando

$$\omega = \omega_0 .$$

Este efeito é chamado de **RESSONÂNCIA**.

Nos osciladores onde agem também forças de atrito, a amplitude na ressonância não tende a infinito porém, cresce a tal ponto que o sistema pode se romper.

$$A = \frac{F_0/m}{\omega_0^2 - \omega^2}$$



No caso da ponte de Tacoma, o vento provocou a ressonância, fazendo com que ela oscilasse no modo semelhante ao da corda, ocasionando sua destruição.



O amortecimento faz com que amplitude, na ressonância, apresente um máximo, que depende da intensidade do amortecimento (γ).

