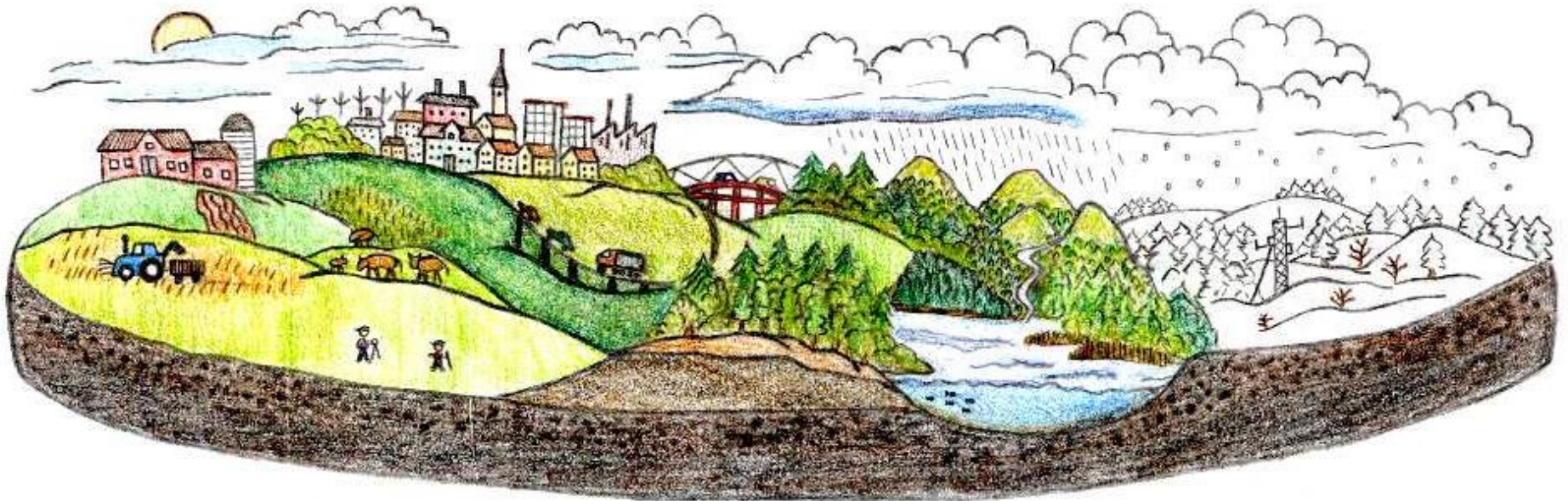


Bases Físicas del Medio Ambiente

Oscilaciones



Programa

- **V. OSCILACIONES. (3h)**
- Introducción. Movimiento armónico simple. Energía del oscilador armónico. Aplicaciones del movimiento armónico. Péndulos. Movimiento en las proximidades del equilibrio. Oscilaciones amortiguadas. Oscilaciones forzadas. Resonancia. Superposición de M.A.S.



Programa

- **V. OSCILACIONES. (3h)**
- **Introducción. Movimiento armónico simple. Energía del oscilador armónico.** Aplicaciones del movimiento armónico. Péndulos. Movimiento en las proximidades del equilibrio. Oscilaciones amortiguadas. Oscilaciones forzadas. Resonancia. Superposición de M.A.S.



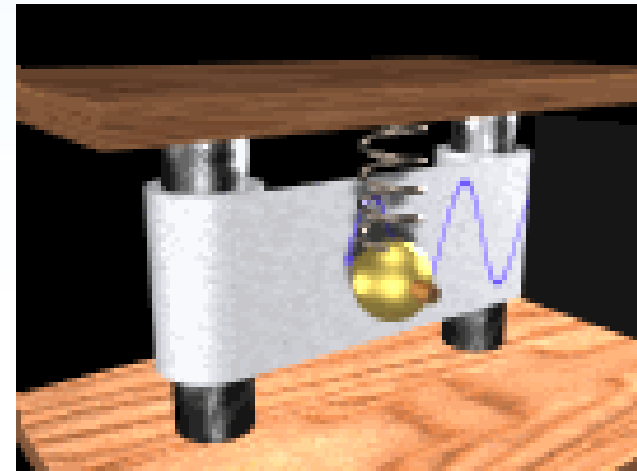
Esta lección \neq "Física"

- Se trata de reconocer la utilidad de la matemática
 - Trigonometría
 - Cálculo
- Para describir unas aplicaciones interesantes de la mecánica clásica
- Luego, un poco de física

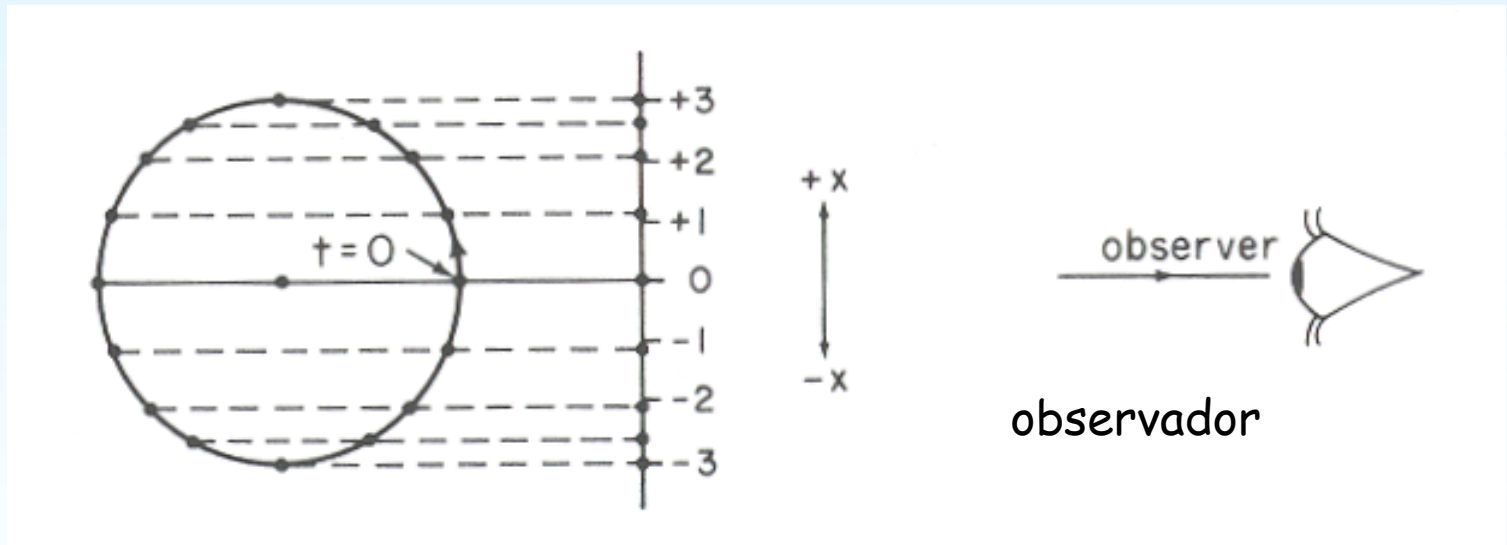


Definiciones: Movimientos Periódicos

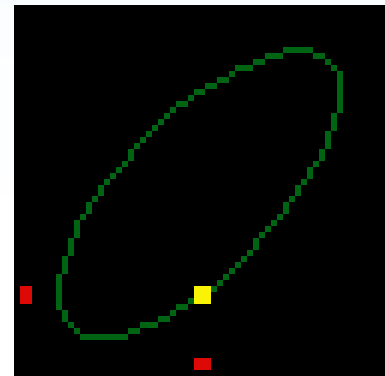
- Periódico: movimiento que se repite así mismo
- Periodo: el tiempo necesario para que se repita
- Ejemplos de movimientos periódicos
 - Rotación de la Tierra alrededor del Sol, período = 1 año
 - Oscilación de un péndulo
 - Movimiento de las manecillas de un reloj
 - Masa colgada de un muelle
- Movimiento armónico simple (MAS)
 - Forma más sencilla de oscilación
 - Simplificación (sin arrastre)
 - En una dimensión, x



El MAS es la proyección del movimiento uniforme circular

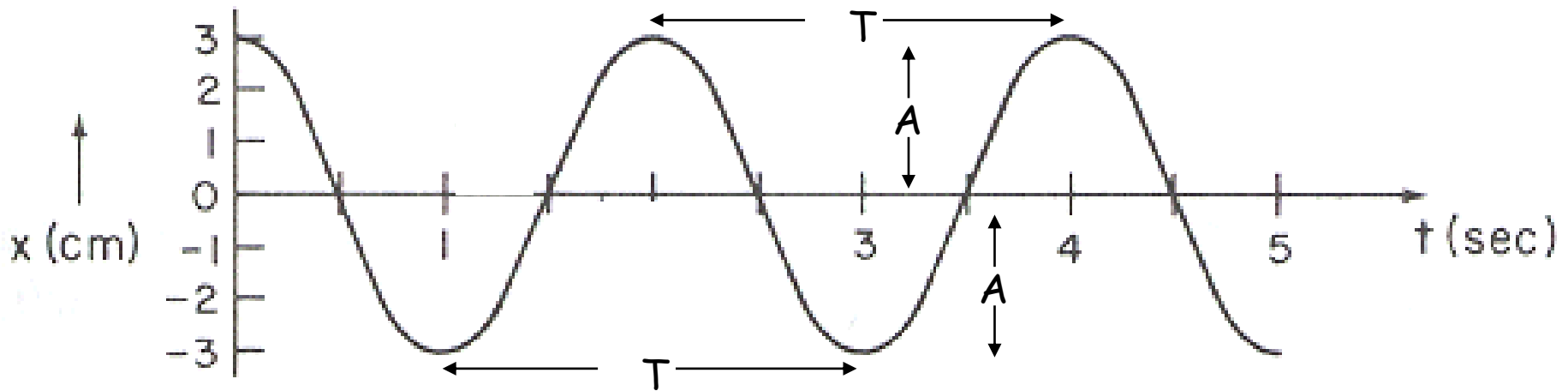


Importancia de la trigonometría



Movimiento armónico simple (MAS)

- Posición (x) frente a tiempo (t)
 - Definición del periodo, T
 - Definición de la amplitud, A



Frecuencia y Periodo

$$f = 1/T$$

$$T = 1/f$$

T periodo, en segundos (s)

f = frecuencia en Hertzius (Hz)

prefijos métricos :

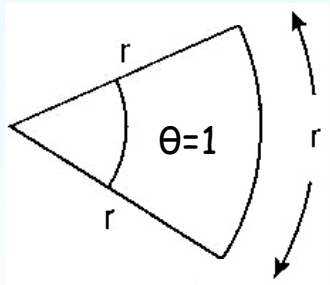
centi- (c), mili- (m), micro- (m)

kilo- (k), mega- (M)

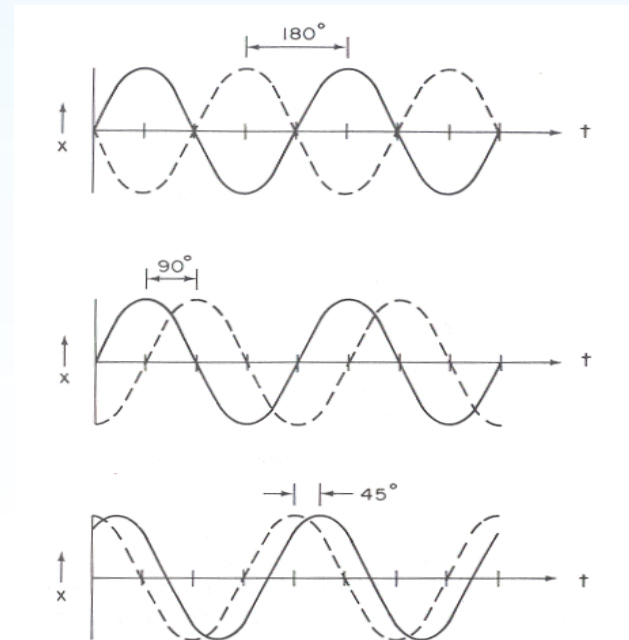
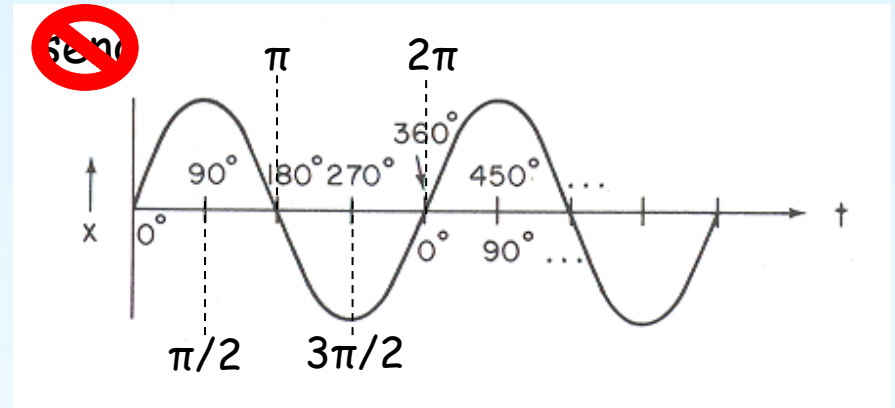


Fase y desfase (en tiempo)

- Fase - en qué parte de su ciclo se encuentra en un momento dado
 - Grados: arbitrarios
 - **Radianes**: relacionan un arco con el ángulo (y el **radio**)



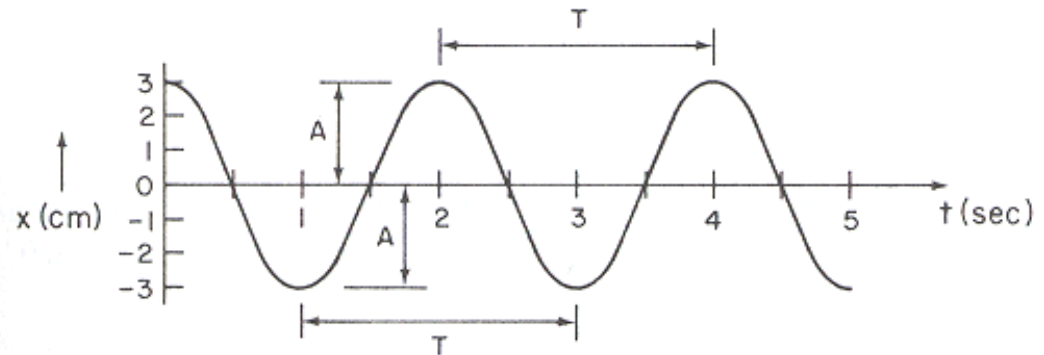
- Desfase - en qué parte de su ciclo se encuentra, comparado con otra señal



Descripción matemática MAS

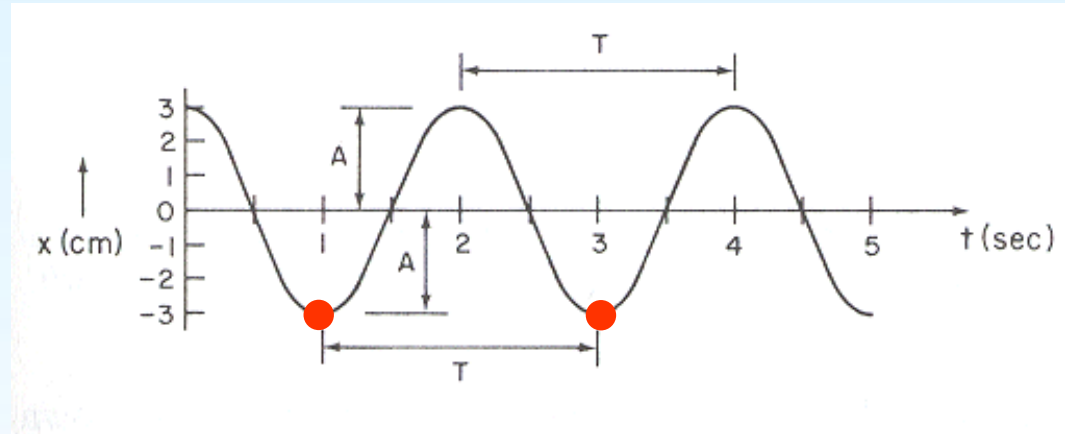
$$x = A \cos(\omega t + \delta)$$

- A = amplitud
- $\omega t + \delta$ = fase
- δ = fase inicial ($t=0$) o "constante de fase"
- $\omega = ??$



Comportamiento

Descripción matemática



- Aumento de 2π en la fase:

$$x = A \cos(\omega t + \delta) = A \cos(\omega t + \delta + 2\pi)$$

- El periodo (T) corresponde a 2π : ¿cómo?

$$\omega(t + T) + \delta = \omega t + \delta + 2\pi$$

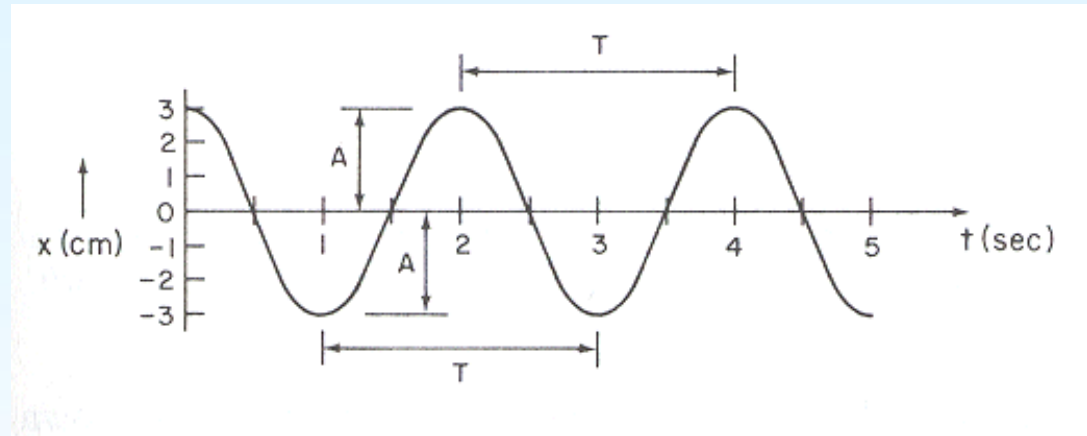
$$\omega T = 2\pi$$

$$T = \frac{2\pi}{\omega}$$



Periodo, Frecuencia, y Frecuencia Angular

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



- Periodo $T = \frac{2\pi}{\omega}$
- Frecuencia $f = \frac{1}{T} = \frac{\omega}{2\pi}$
- Frecuencia Angular $\omega = 2\pi f$

tiempo para cumplir un ciclo

número de ciclos por unidad de tiempo (Hz)

número de radianes por unidad de tiempo
(rad s⁻¹)



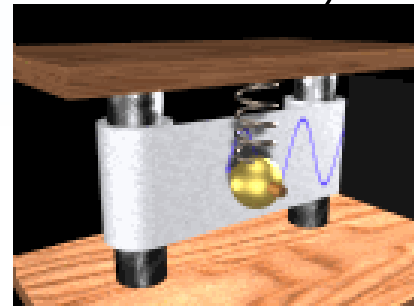
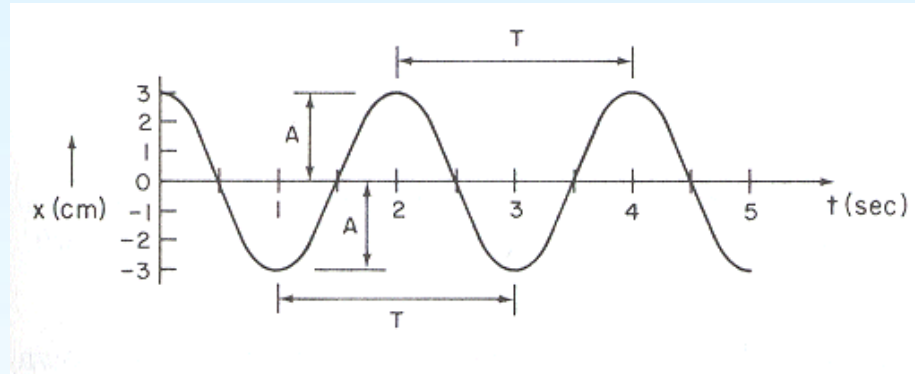
Otras observaciones

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

- Para $t=0$
 - $x_0 = A \cos(\delta)$
 - La posición inicial depende en
 - A
 - δ

- La velocidad

$$v = \frac{dx}{dt} = -A\omega \sin(\omega t + \delta) = -A\omega \cos\left(\omega t + \delta - \frac{\pi}{2}\right)$$

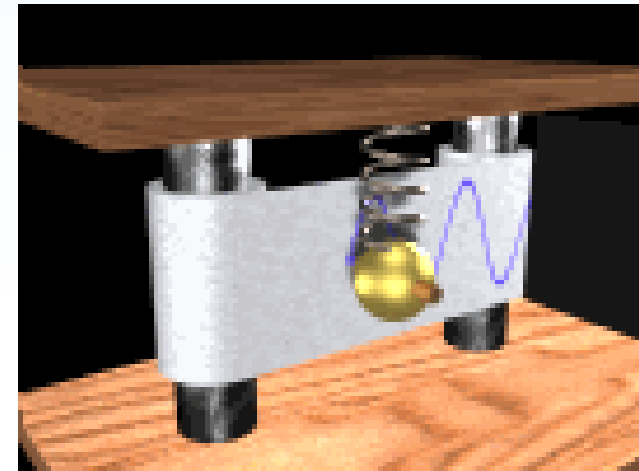
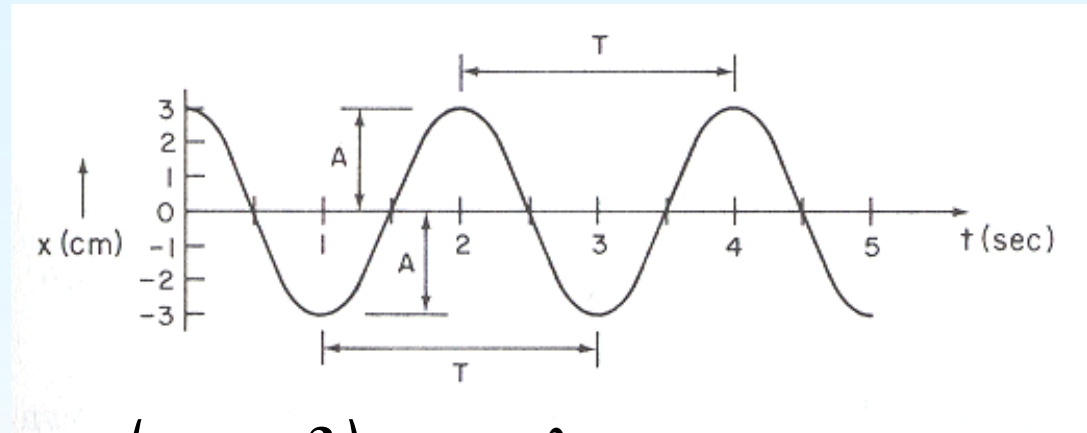


Una derivada más

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

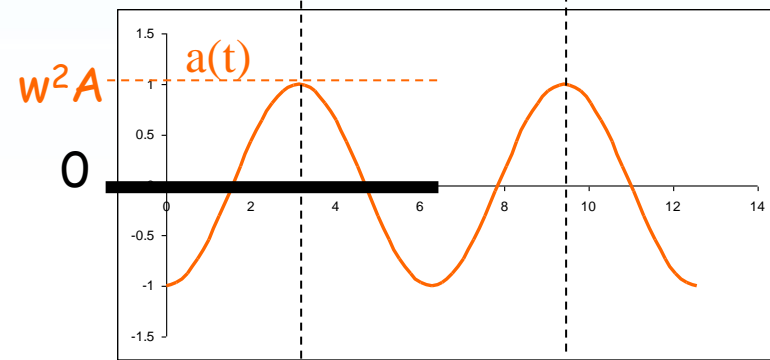
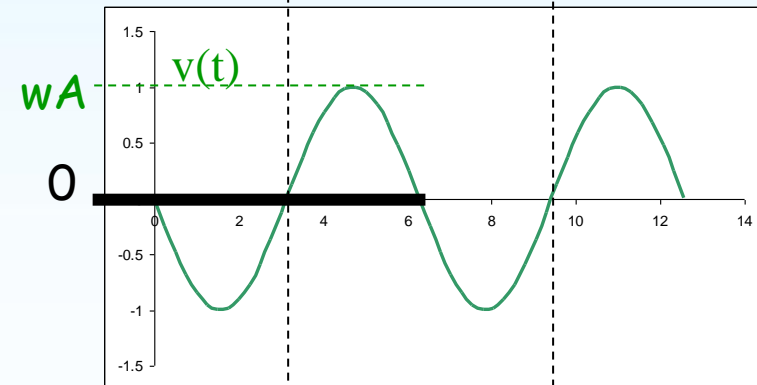
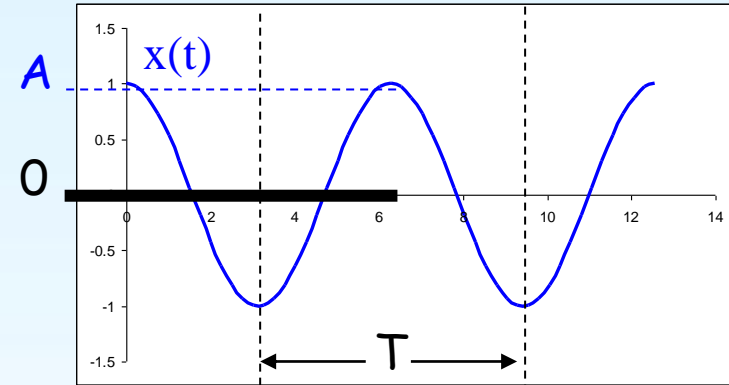
- La aceleración

$$a = \frac{dv}{dt} = \frac{d^2x}{dt^2} = -\omega^2 A \cos(\omega t + \delta) = -\omega^2 x$$



Fase y desfase

- Hay un desfase de 90° ($\pi/2$) entre $x(t)$ y $v(t)$
- Hay un desfase de 90° ($\pi/2$) entre $v(t)$ y $a(t)$
- Hay un desfase de 180° (π) entre $x(t)$ y $a(t)$



Estamos llegando a la física...

(trigonometría: no para divertirnos)

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

- La aceleración

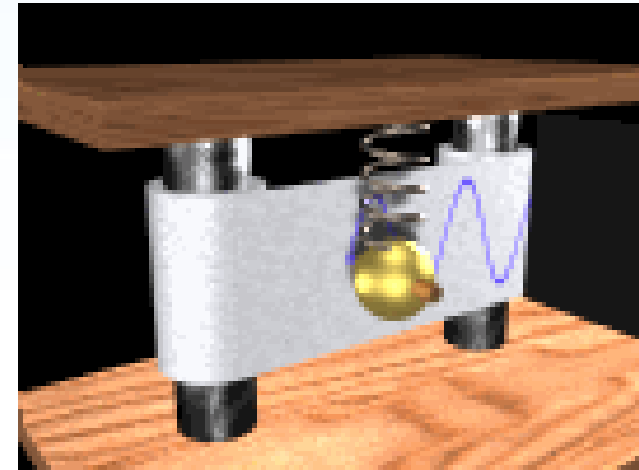
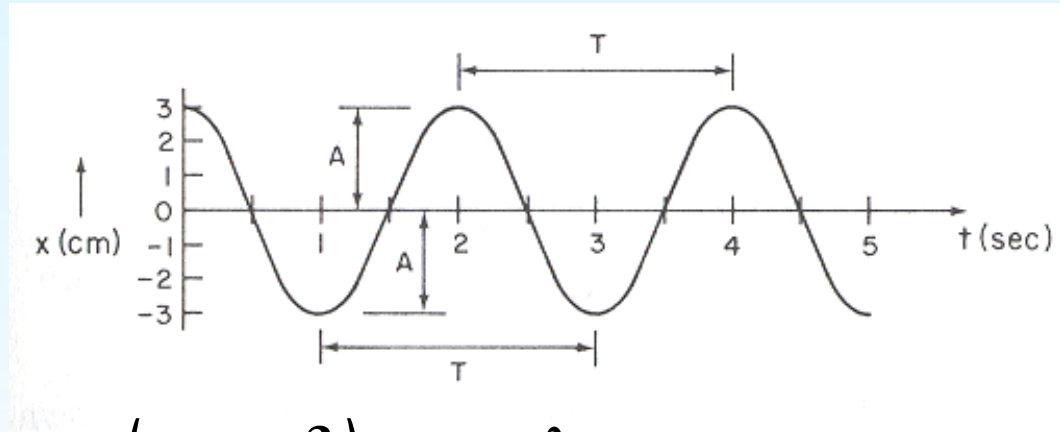
$$a = \frac{dv}{dt} = \frac{d^2x}{dt^2} = -\omega^2 A \cos(\omega t + \delta) = -\omega^2 x$$

- (Volvemos a la física; $F=ma$)

$$F = -m\omega^2 x$$

Fuerza proporcional al desplazamiento

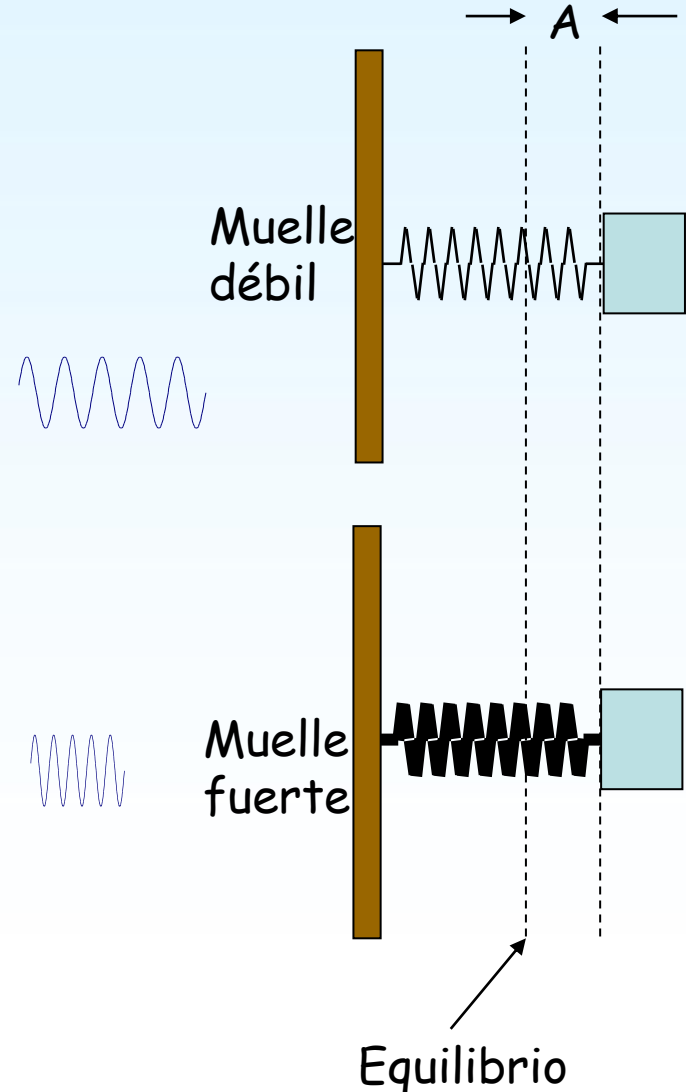
de sentido contrario



Características de un MAS

$$F = -m\omega^2 x$$

- La fuerza es proporcional al (negativo del) desplazamiento
- T (en consecuencia f y ω) es independiente de A
 - Los valores inicial x_0 y v_0 determinan la amplitud (A), mientras
 - La fuerza (del muelle, ejm.) determina las características temporales (T, f, ω)



Resumen de las variables más sencillas que caracterizan un MAS

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

- A Amplitud (metros)
- $\omega t + \delta$ Fase ([radianes])
- δ Cte. De Fase ([radianes])
- ω Frecuencia Angular ([rad]/s, s⁻¹)
- T Periodo (s)
- f Frecuencia (Hz, [oscillations]/s)



Ejemplo clásico de MAS

Masa conectada a un muelle

- Ley de Hooke:

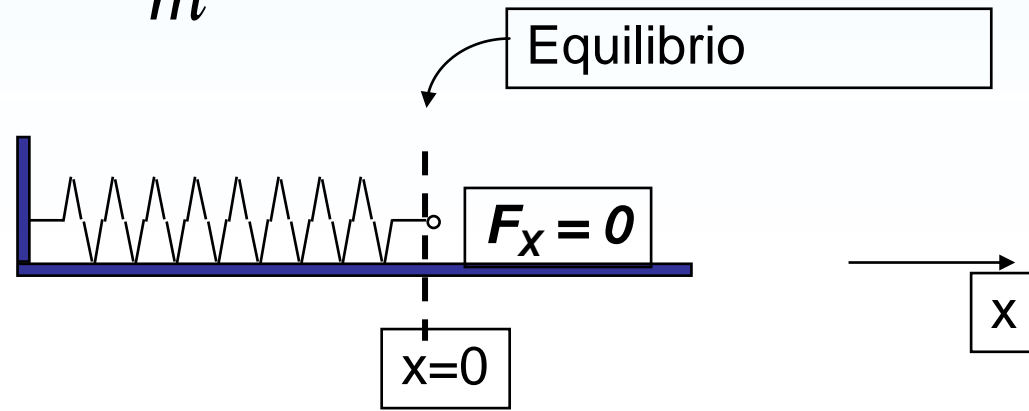
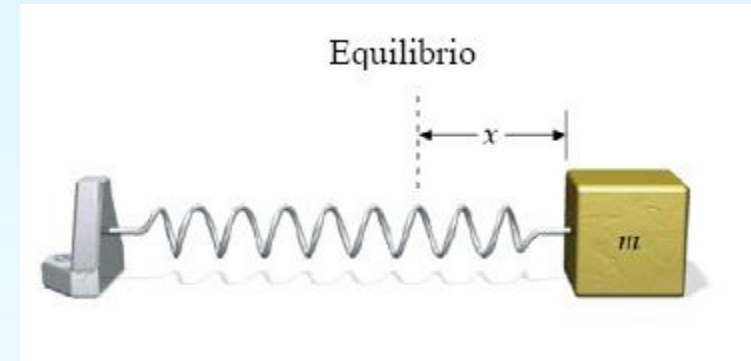
$$F = -kx$$

- Compara con el MAS:

$$F = -m\omega^2 x$$

- Estas expresiones son idénticas si:

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



Energía Potencial de un MAS Cargando el muelle

- La fuerza del muelle es

$$F = -m\omega^2 x$$

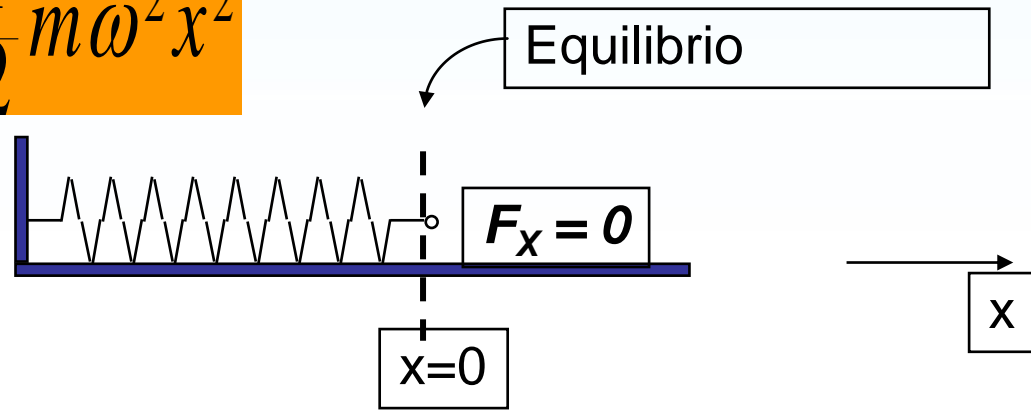
- El trabajo hecho por el muelle es

$$W(x) = \int F dx = -m\omega^2 \int x dx = \ominus \frac{1}{2} m\omega^2 x^2$$

- El muelle **recibe** (y almacena) energía
- Energía potencial elástica (U)



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



Energía Total (E) de un MAS: Potencial (U) y Cinética (K)

Energía potencial (U)

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

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

$$U(x) = \frac{1}{2} m \omega^2 A^2 \cos^2(\omega t + \delta)$$

Energía cinética (K)

$$K(x) = \frac{1}{2} m v^2$$

$v = -A \omega \sin(\omega t + \delta)$

$$K(x) = \frac{1}{2} m \omega^2 A^2 \sin^2(\omega t + \delta)$$

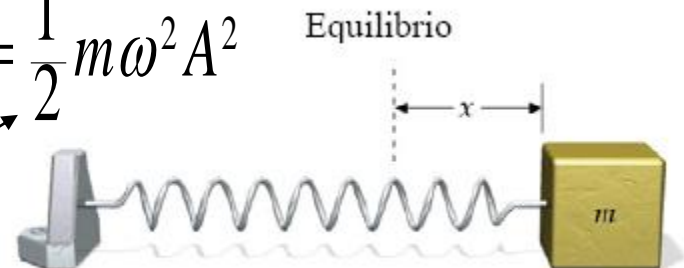
$$\sin^2(\theta) + \cos^2(\theta) = 1$$

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

constante, $\neq f(t)$

cateto opuesto
hipotenusa

cateto contiguo
hipotenusa



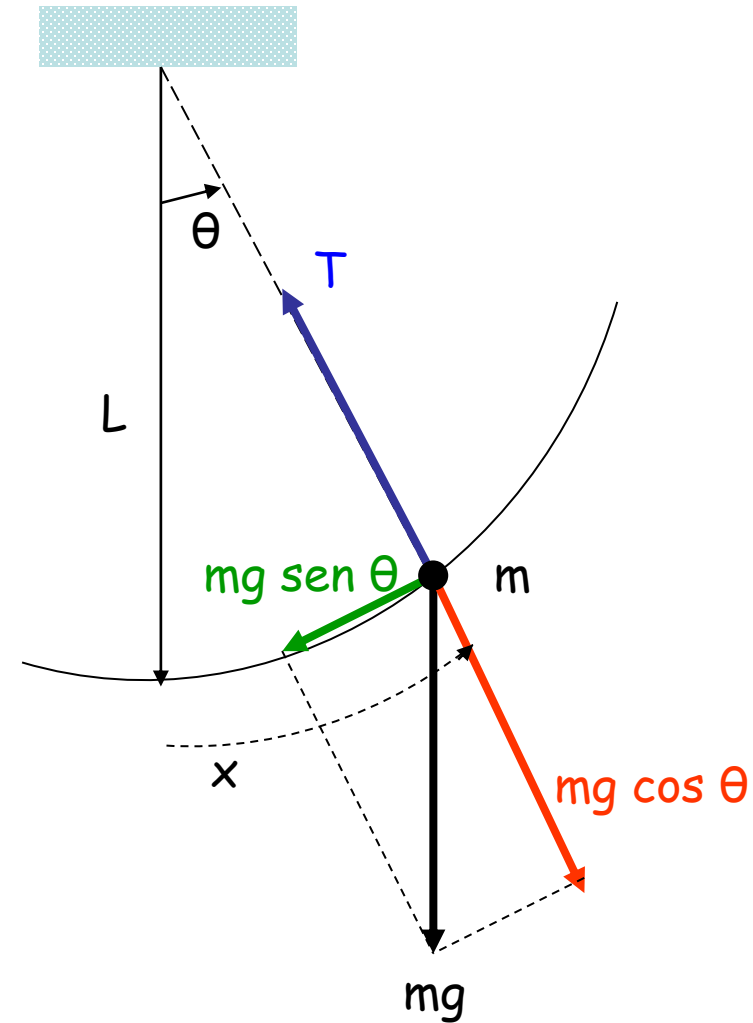
Programa

- **V. OSCILACIONES. (3h)**
- Introducción. Movimiento armónico simple. Energía del oscilador armónico. **Aplicaciones del movimiento armónico. Péndulos. Movimiento en las proximidades del equilibrio.** Oscilaciones amortiguadas. Oscilaciones forzadas. Resonancia. Superposición de M.A.S.



Aplicaciones del MAS: El Péndulo Simple

- Consideramos el péndulo de masa (m)
 - En la dirección radial, hay balance de fuerzas
 - La tensión (T) centrípeta
 - **Componente centrífugo de g**
 - En la dirección tangencial, aceleración (fuerza neta)
 - $F = -mg \sin \theta$



El Péndulo Simple ¿Es MAS? No exactamente

- MAS: fuerza proporcional al desplazamiento

$$F = -m\omega^2 x$$

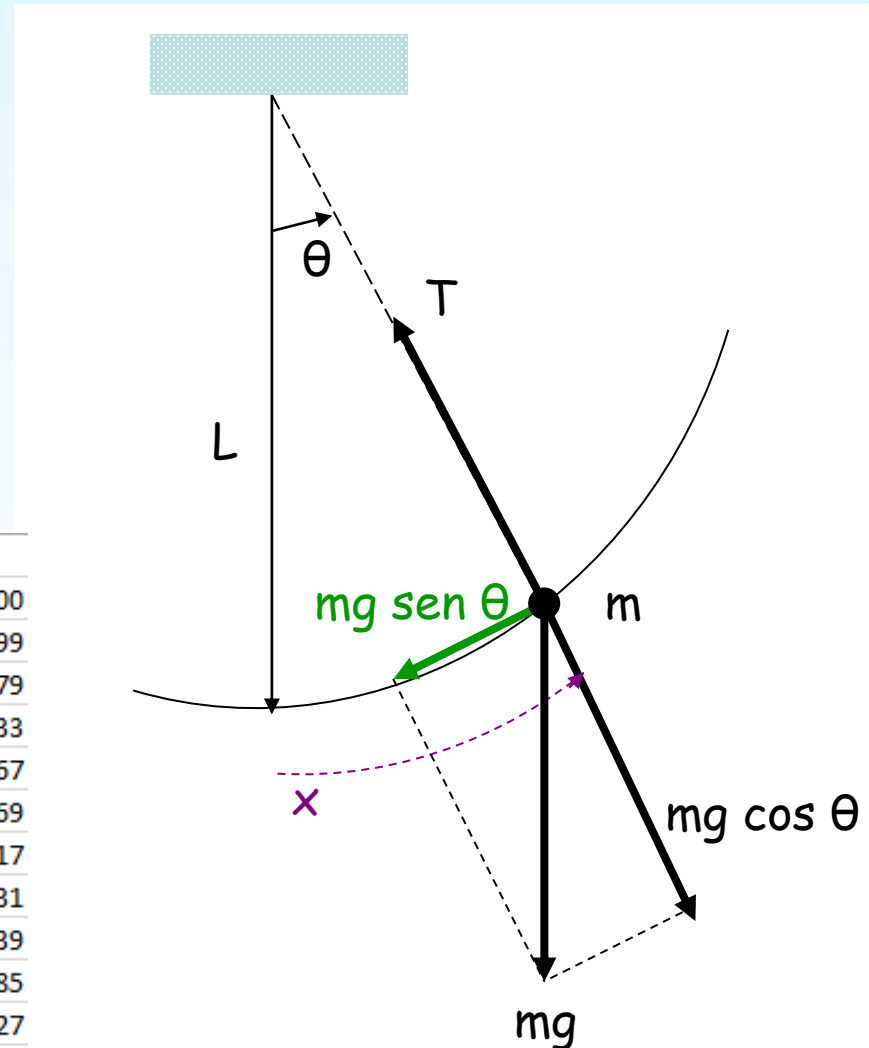
- Examinamos, si es el caso

- Desplazamiento (arco), $x = L \theta$
 - Proporcional al ángulo, θ
- Fuerza, $F = -mg \sin \theta$
 - Proporcional a $\sin \theta$

- No es MAS

- Pero, para θ pequeño

θ (rad)	$\text{seno}(\theta)$
0,001000000	0,001000000
0,002000000	0,001999999
0,005000000	0,004999979
0,010000000	0,009999833
0,020000000	0,019998667
0,050000000	0,049979169
0,100000000	0,099833417
0,200000000	0,198669331
0,500000000	0,479425539
1,000000000	0,841470985
2,000000000	0,909297427
5,000000000	-0,958924275



El Péndulo Simple ¿Es MAS?

No exactamente

- MAS: fuerza proporcional al desplazamiento

$$F = -m\omega^2 x$$

- Examinamos, si es el caso

- Desplazamiento (arco), $x = L\theta$

- Proporcional al ángulo, θ

- Fuerza, $F = -mg \sin \theta$

- Proporcional a $\sin \theta$

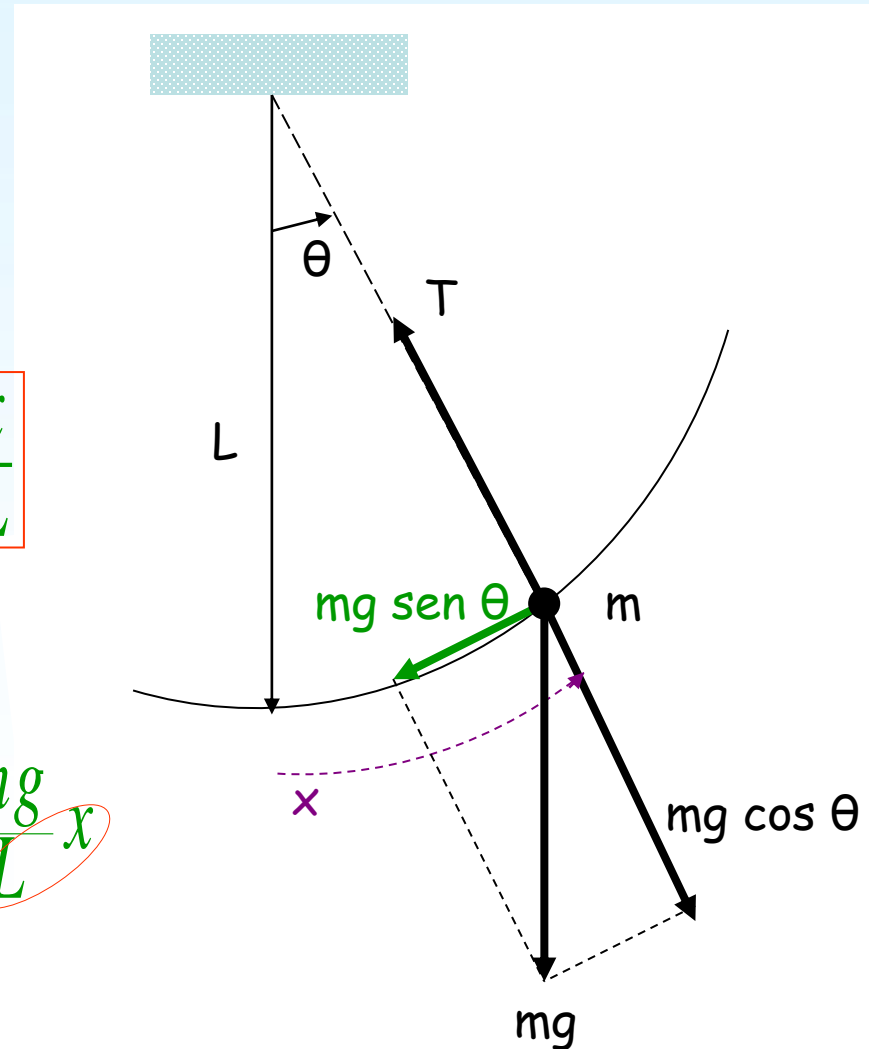
- No es MAS

- Pero, para θ pequeño, $\sin \theta \approx \theta$

- Para θ pequeño, $F \approx mg\theta$

$$\theta = \frac{x}{L}$$

$$F = -\frac{mg}{L}x$$



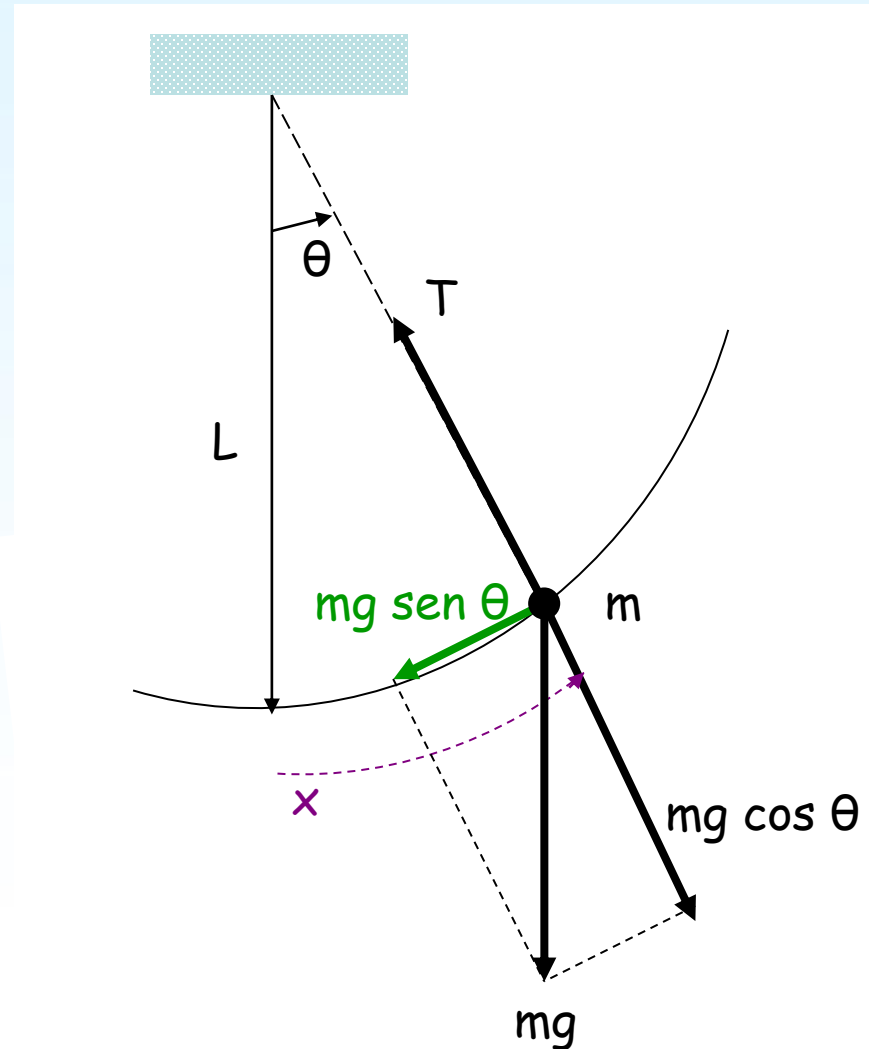
Periodo del Péndulo Simple

- MAS $F = -m\omega^2 x$
- Péndulo (θ pequeño) $F = -\frac{mg}{L}x$
- Parámetros

- Frecuencia Angular $\omega = \sqrt{\frac{g}{L}}$

- Periodo $T = \frac{2\pi}{\omega} = 2\pi \sqrt{\frac{L}{g}}$

- Frecuencia $f = \frac{1}{T} = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{g}{L}}$



Descripción Angular

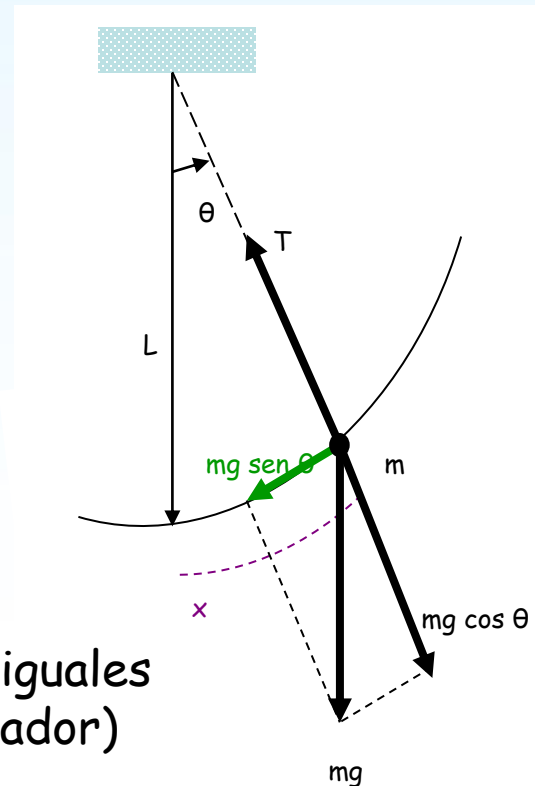
- MAS $F = -m\omega^2 x = -m \frac{g}{L} x = ma = m \frac{d^2 x}{dt^2}$

- Ecuación del movimiento $\frac{d^2 x}{dt^2} + \frac{g}{L} x = 0$

- Recordar que $x = L \theta$

- Como L es cte.: $\frac{d^2 x}{dt^2} = L \frac{d^2 \theta}{dt^2}$

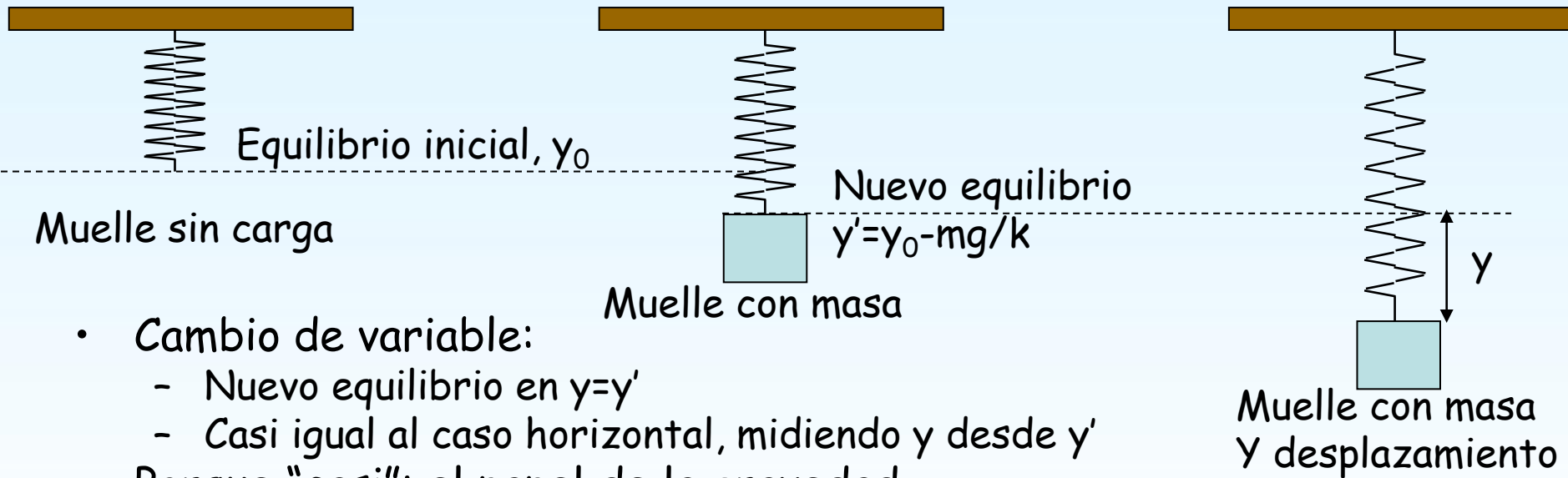
- Substituyendo $\frac{d^2 \theta}{dt^2} + \frac{g}{L} \theta = 0$



Son aproximadamente iguales
(medir θ con transportador)



Un ejemplo más: masa colgada de muelle vertical



- Cambio de variable:
 - Nuevo equilibrio en $y=y'$
 - Casi igual al caso horizontal, midiendo y desde y'
- Porque "casi": el papel de la gravedad
 - Energía potencial gravitacional, varía con y
 - Influye en determinar y_0 (desplaza el sistema entero hacia abajo)
 - No influye directamente en la velocidad máxima (ni ω , ni T , ni f)



Si un@ alumn@ lo demostrase energéticamente, estaría **bien** preparad@ para el examen ☺

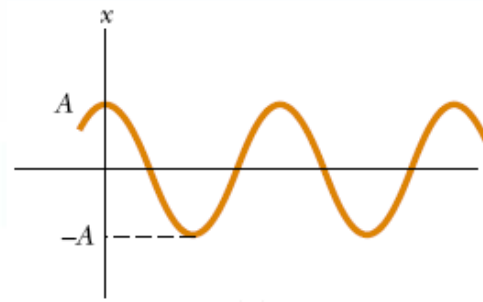
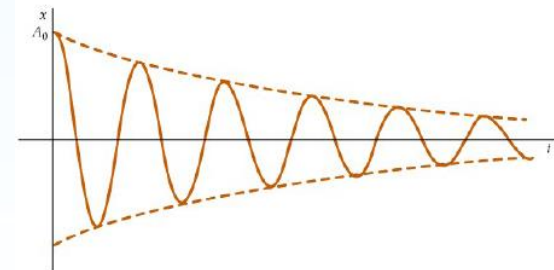
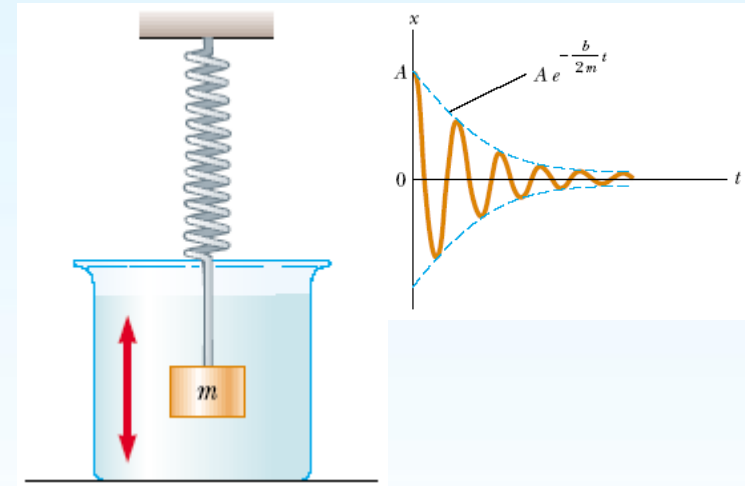
Programa

- **V. OSCILACIONES. (3h)**
- Introducción. Movimiento armónico simple. Energía del oscilador armónico. Aplicaciones del movimiento armónico. Péndulos. Movimiento en las proximidades del equilibrio. **Oscilaciones amortiguadas**. Oscilaciones forzadas. Resonancia. Superposición de M.A.S.



Oscilaciones amortiguadas

- En la realidad, la oscilación (muelle, péndulo) no sigue para siempre
 - La fricción convierte la energía en calor
 - "Pérdida" de energía
- Pérdida ~ amortiguamiento
 - Amortiguamiento fuerte
 - Amortiguamiento moderado
 - Amortiguamiento ligero
- ¿Entonces porque hablamos del MAS?
 - Simplicidad
 - Utilidad
 - La fricción no cambia mucho ni ω , ni T , ni f



Oscilador amortiguado

- Una aproximación sencilla para rozamiento/amortiguamiento es

$$\vec{F} = -b\vec{v}$$

- Proporcional a la velocidad
 - Opone el movimiento (trabajo negativo)
 - $b = \text{cte}$ (kg s^{-1}), determina el grado de amortiguamiento
- Entonces, con amortiguamiento, el MAS se convierte

$$ma = -m\omega_0^2 x - bv$$
$$\frac{1}{m} \left\{ m \frac{d^2 x}{dt^2} + b \frac{dx}{dt} + m\omega_0^2 x = 0 \right\}$$

Ecuación del movimiento

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

$$2\gamma = \frac{b}{m}$$

frecuencias (s^{-1})

γ - la de fricción

ω_0 - la del MAS sin fricción (nueva notación)

ω - la del sistema con fricción



Oscilador amortiguado

- Ecuación del movimiento:
$$\frac{d^2x}{dt^2} + 2\gamma \frac{dx}{dt} + \omega_0^2 x = 0$$

- Solución particular
 - Amortiguamiento pequeño
 - $\gamma < \omega_0$

$$x = A e^{-\gamma t} \cos(\omega t + \alpha)$$

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

- ¿Cómo? Hacía falta adivinar la solución
- ¿No lo crees? → Confirmar que resuelve la ecuación diferencial



Oscilador amortiguado

• Ecuación del movimiento:
$$\frac{d^2x}{dt^2} + 2\gamma \frac{dx}{dt} + \omega_0^2 x = 0$$

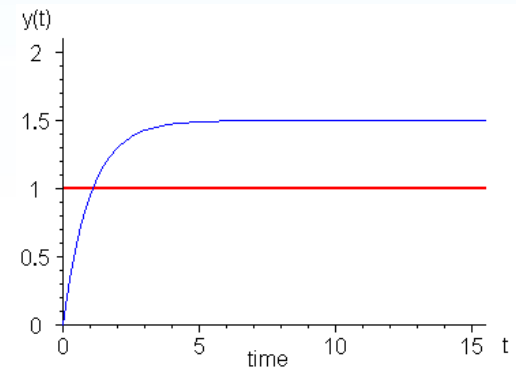
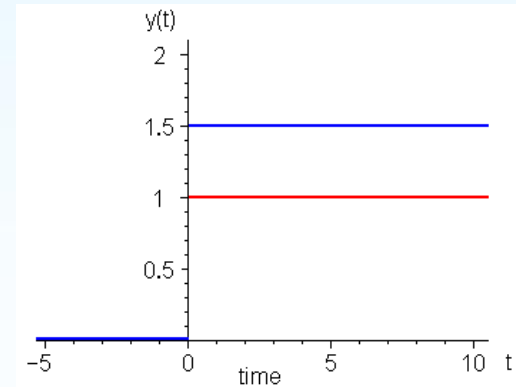
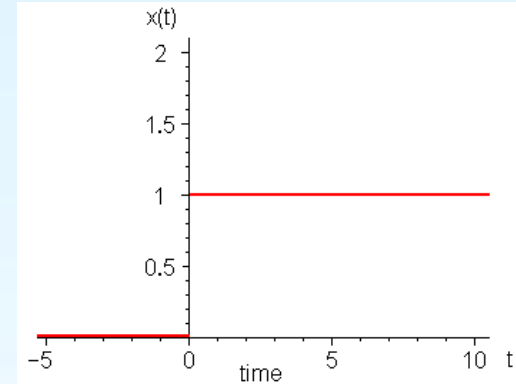
- ¿Qué pasa si $\gamma > \omega_0$
$$\omega = \sqrt{\omega_0^2 - \gamma^2} = \sqrt{\frac{k}{m} - \frac{b^2}{4m^2}}$$
- Entonces, ω no es real
 - Fricción muy fuerte
 - Llega a la posición de equilibrio con poca inercia
 - No lo sobrepasa (o quizás un poco)
 - Aplicaciones para diseño de instrumentos



Retos de la instrumentación

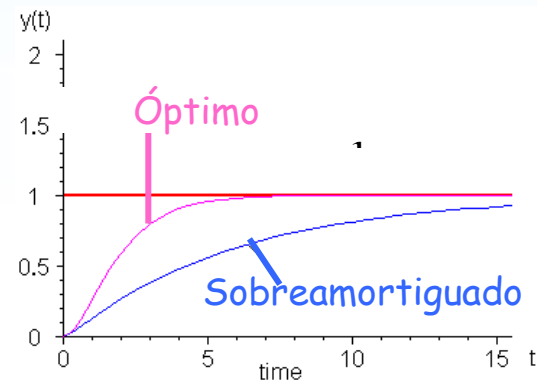
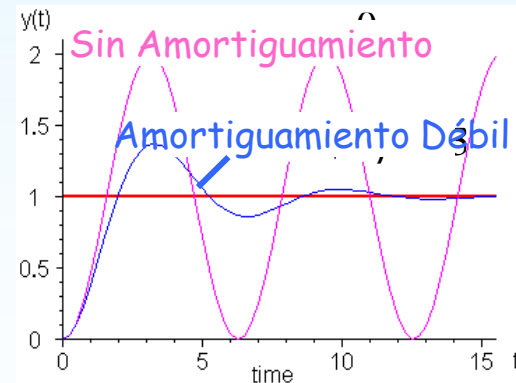
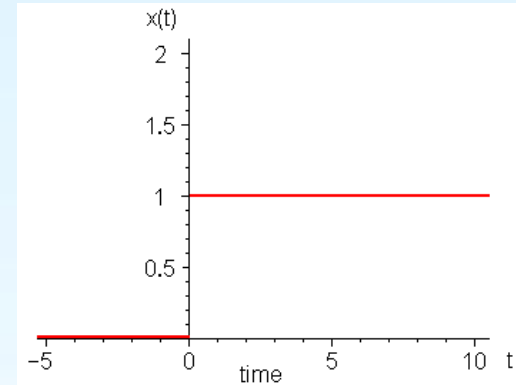
Señal/Respuesta

- Los instrumentos tiene problemas de
 - Calibración
 - Respuesta dinámica
 - Incapaces de medir cambios instantáneos



Instrumentos de orden dos

- Los instrumentos tiene problemas de
 - Calibración
 - Respuesta dinámica
 - Incapaces de medir cambios instantáneos
 - Tienen inercia
 - Falta de amortiguamiento \rightarrow oscilaciones
 - » Sin amortiguamiento
 - » Amortiguamiento demasiado débil
 - Demasiado amortiguamiento \rightarrow respuesta lenta
 - » Sobreamortiguamiento
 - Críticamente amortiguamiento



Amortiguamiento y energía

- “Pérdida de energía”: trabajo negativo
- Potencia de la fuerza de fricción

$$P = \frac{dW}{dt} = \frac{Fdx}{dt} = Fv = -bv^2$$

- Otra manera de ver cómo se disipa energía y potencia
 - Recordándonos que la energía total es $(E = \frac{1}{2}mv^2 + \frac{1}{2}kx^2)$
 - Y la ecuación del movimiento es

$$m \frac{dv}{dt} = -bv - kx \quad \longrightarrow \quad -bv = m \frac{dv}{dt} + kx$$

- Pérdida de potencia: $\frac{dE}{dt} = m \frac{dv}{dt} + kx \frac{dx}{dt} = v \left(m \frac{dv}{dt} + kx \right) = -bv^2$

$$\frac{dE}{dt} = -bv^2$$

Potencia cedida, como
flujo de calor al medio



Programa

- **V. OSCILACIONES. (3h)**
- Introducción. Movimiento armónico simple. Energía del oscilador armónico. Aplicaciones del movimiento armónico. Péndulos. Movimiento en las proximidades del equilibrio. Oscilaciones amortiguadas. **Oscilaciones forzadas. Resonancia.** Superposición de M.A.S.



Oscilaciones Forzadas

- Un sistema suele vibrar a una frecuencia natural
 - Ejm. Muelle: $f = \frac{\omega_0}{2\pi} = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{k}{m}}$ Notación - frecuencia del MAS sin fuerza externa
- Ahora, consideramos la acción de una fuerza externa (F_{ext})
 - Si actúa en el sentido del movimiento \rightarrow aumenta la energía mecánica
 - Si lo hace en sentido contrario, absorbe energía (trabajo negativo)
 - Para F_{ext} cte. (ejm., atracción gravitacional)
 - A veces opone y veces aumenta la oscilación
 - Trabajo neto realizado en un ciclo = 0
 - Sólo varía la posición de equilibrio del sistema
- Una fuerza interesante es la que varía sinusoidalmente

$$F_{ext} = F_0 \cos(\omega t)$$

frecuencia angular de la fuerza externa



Oscilaciones Forzadas

- La suma de fuerzas es:

$$\sum F = -m\omega_0^2 x - bv + F_0 \cos(\omega t) = ma = m \frac{d^2 x}{dt^2}$$
$$m \frac{d^2 x}{dt^2} + b \frac{dx}{dt} + m\omega_0^2 x = F_0 \cos(\omega t)$$

- Cuya solución (simplificada*) es

$$x(t) = A_0 \text{sen}(\omega t + \varphi_0)$$

- con

$$A_0 = \frac{F_0}{m \sqrt{(\omega^2 - \omega_0^2)^2 + b^2 \omega^2 / m^2}}$$

$$\varphi_0 = \tan^{-1} \frac{\omega_0^2 - \omega^2}{\omega(b/m)}$$

*Despreciamos un término transitorio, de poca duración

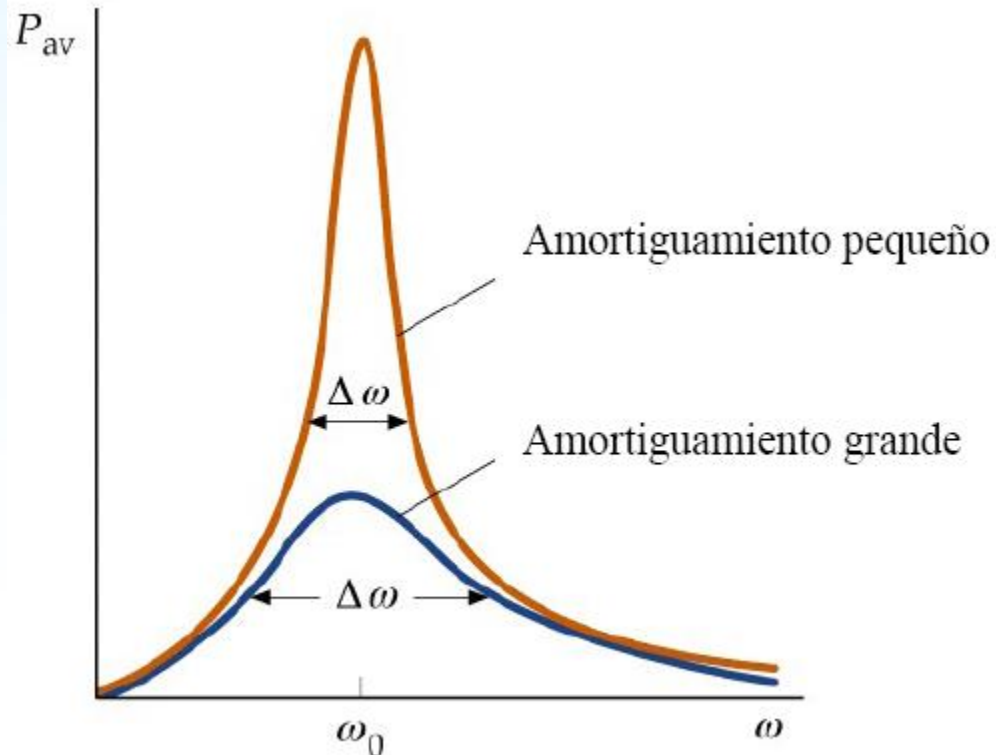


Oscilación Armónica Forzada

$$x(t) = A_0 \text{sen}(\omega t + \varphi_0)$$

- La amplitud A_0 depende mucho de la diferencia de frecuencias (natural y aplicada)
- Con $\omega = \omega_0$, tenemos "resonancia"
 - F_{ext} y velocidad están en fase (niño columpiando)
 - La amplitud queda limitada por el amortiguamiento (si acaso)

$$A_0 = \frac{F_0}{m \sqrt{(\omega^2 - \omega_0^2)^2 + b^2 \omega^2 / m^2}}$$
$$\varphi_0 = \tan^{-1} \frac{\omega_0^2 - \omega^2}{\omega(b/m)}$$



¿Porqué resonancia?: Examinar la potencia

$$x(t) = A_0 \text{sen}(\omega t + \varphi_0)$$

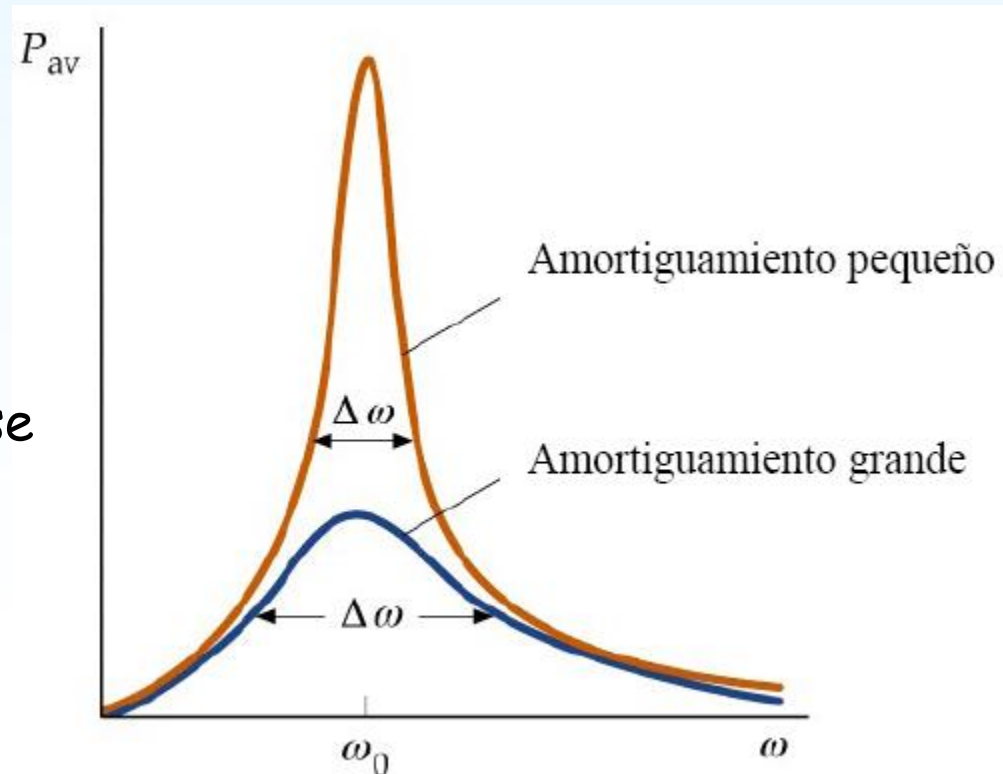
$$v = \frac{dx}{dt} = A_0 \omega \cos(\omega t + \varphi_0)$$

- Potencia,

$$P = Fv = F \frac{dx}{dt}$$

$$= F_0 \cos(\omega t + \varphi_0) A_0 \omega \text{sen}(\omega t + \varphi_0)$$

“resonancia” - F_{ext} y velocidad en fase



Importancia de la resonancia

- Tacoma Narrows Bridge (Washington, EEUU) 7 noviembre 1940
 - Resonancia entre
 - Las ráfagas de viento
 - (Una de las) frecuencia(s) natural(es) del puente
 - Consecuencias para la ingeniería
 - Para sobredimensionar las edificaciones
 - No basta pensar solo en la fuerza del viento
 - La amplitud de la oscilación armónica forzada
- (Colapsó)
- Otros ejemplos:
 - Empujar un niño en un columpio
 - Coche en una cárcava - "balancear"



Programa

- **V. OSCILACIONES. (3h)**
- Introducción. Movimiento armónico simple. Energía del oscilador armónico. Aplicaciones del movimiento armónico. Péndulos. Movimiento en las proximidades del equilibrio. Oscilaciones amortiguadas. Oscilaciones forzadas. Resonancia. **Superposición de M.A.S.**



Superposición de MAS

- Dos MAS en la misma dirección

$$x_1 = A_1 \cos(\omega_1 t + \delta_1)$$
$$x_2 = A_2 \cos(\omega_2 t + \delta_2)$$

- El desplazamiento total es:

$$x = x_1 + x_2 = A_1 \cos(\omega_1 t + \delta_1) + A_2 \cos(\omega_2 t + \delta_2)$$

- Dos casos

- Si $\omega_1 = \omega_2 = \omega$

- Entonces es un MAS $x = A \cos(\omega t + \delta)$ (Demostrar: ID trig.)

- Si $\omega_1 \neq \omega_2$

- No es un MAS



Otras combinaciones de dos movimientos armónicos simples

- Considerar una partícula con dos MAS en direcciones ortogonales

$$x = A_x \cos(\omega_x t + \delta_x)$$

$$y = A_y \cos(\omega_y t + \delta_y)$$

- Si las frecuencias son distintas, el movimiento es **muy complejo**, y requiere un estudio especial
- Para frecuencias iguales: $\omega_x = \omega_y = \omega$



Combinaciones de dos MAS

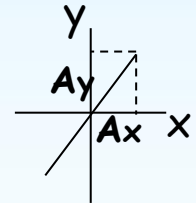
- Dos MAS en direcciones ortogonales

$$\begin{aligned} x &= A_x \cos(\omega_x t + \delta_x) \\ y &= A_y \cos(\omega_y t + \delta_y) \end{aligned} \quad \omega_x = \omega_y = \omega$$

- La constante de fase δ adquiere importancia

- Si $\delta_x = \delta_y = \delta$

- Entonces $y = A_y \cos(\omega t + \delta) = \frac{A_y}{A_x} x = kx$

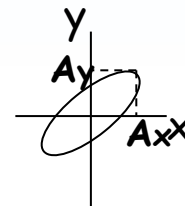
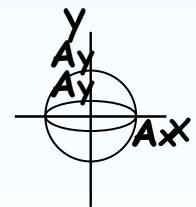


- Si $\delta_y - \delta_x = \pi/2$, podemos considerar dos casos

- $A_x = A_y \rightarrow$ el movimiento es un círculo

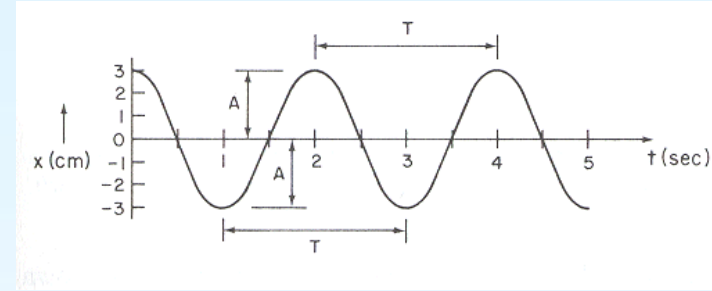
- $A_x \neq A_y \rightarrow$ el movimiento es un elipse

- Si $\delta_y - \delta_x \neq 0 \neq \pi/2 \neq \pi$, también es un elipse



Conceptos/Ecuaciones a Dominar

- Oscilación $x = A \cos(\omega t + \delta)$
 - Amplitud, A ; Periodo, $T = \frac{2\pi}{\omega}$
 - Frecuencia Angular, ω ; Fase, $\omega t + \delta$
 - Fase inicial ("cte"), δ ; Frecuencia, $f = \frac{1}{T}$



- MAS

- Fuerza y desplazamiento $F = -m\omega^2 x$
- Velocidad $v = -A\omega \sin(\omega t + \delta)$
- Aceleración $a = -\omega^2 x$
- Energía potencial $U(x) = \frac{1}{2}m\omega^2 x^2$
- Energía cinética $K(x) = \frac{1}{2}mv^2$
- MAS aproximado; péndulo $F = -\frac{mg}{L}x$
- Oscilaciones amortiguadas y forzadas. Resonancia. Superposición de M.A.S.



Fin

