

Movimiento oscilatorio amortiguado

Movimiento oscilatorio amortiguado

Sea un cuerpo de masa m sometido a una fuerza elástica ($-kx$) y una viscosa ($-\lambda v$) :

$$ma = -kx - \lambda v \implies ma + \lambda v + kx = 0 \implies \frac{d^2x}{dt^2} + \frac{\lambda}{m} \frac{dx}{dt} + \frac{k}{m} x = 0$$

Definimos $\frac{\lambda}{m} \equiv 2\gamma$ y $\frac{k}{m} \equiv \omega^2$:

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

La solución más general es una combinación lineal de dos soluciones independientes.

$$x(t) = a x_1(t) + b x_2(t)$$

Para hallar $x_1(t)$ y $x_2(t)$ usamos la función exponencial $e^{\alpha t}$:

$$\frac{d^n e^{\alpha t}}{dt^n} = \alpha^n e^{\alpha t} \implies (\alpha^2 + 2\gamma\alpha + \omega^2) e^{\alpha t} = 0 \implies \alpha = -\gamma \pm \sqrt{\gamma^2 - \omega^2}$$

Las constantes γ y ω determinan la importancia relativa de la fuerza viscosa y elástica. Según sus valores tenemos dos raíces reales, dos complejas, o una doble.

Cuatro casos para $\alpha = -\gamma \pm \sqrt{\gamma^2 - \omega^2}$ según los valores relativos de γ y ω

$\gamma = 0$ **Sin amortiguación:** en este caso $\alpha = \pm i\omega$:

$$\begin{cases} x_1(t) = e^{+i\omega t} \\ x_2(t) = e^{-i\omega t} \end{cases} \implies x(t) = a e^{+i\omega t} + b e^{-i\omega t} \quad \mathbf{x(t) = A \operatorname{sen}(\omega t + \phi)}$$

$\gamma < \omega$ **Subamortiguado:** definimos $\gamma^2 - \omega^2 = -\omega_v^2$ o sea $\alpha = -\gamma \pm i\omega_v$:

$$\begin{cases} x_1(t) = e^{-\gamma t} e^{+i\omega_v t} \\ x_2(t) = e^{-\gamma t} e^{-i\omega_v t} \end{cases} \implies x(t) = e^{-\gamma t} (a e^{+i\omega_v t} + b e^{-i\omega_v t}) \quad \mathbf{x(t) = e^{-\gamma t} A \operatorname{sen}(\omega_v t + \phi)}$$

$\gamma = \omega$ **Amortiguamiento crítico:** hay una raíz doble $\alpha = -\gamma$:

$$\begin{cases} x_1(t) = e^{-\gamma t} \\ x_2(t) = t e^{-\gamma t} \end{cases} \implies x(t) = a e^{-\gamma t} + b t e^{-\gamma t} \quad \mathbf{x(t) = (a + b t) e^{-\gamma t}}$$

$\gamma > \omega$ **Sobreamortiguado:** definimos $\gamma^2 - \omega^2 = \omega_v^2$ o sea $\alpha = -\gamma \pm \omega_v$:

$$\begin{cases} x_1(t) = e^{(-\gamma + \omega_v)t} \\ x_2(t) = e^{(-\gamma - \omega_v)t} \end{cases} \implies \mathbf{x(t) = a e^{(-\gamma + \omega_v)t} + b e^{(-\gamma - \omega_v)t}}$$