

MOVIMIENTO OSCILATORIO AMORTIGUADO

Laboratorio 1 DF-UBA

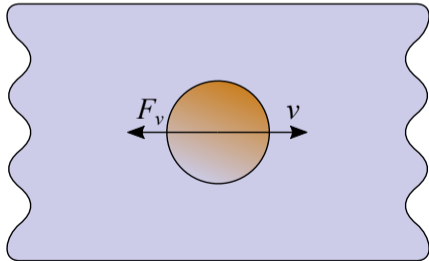
Lucía Famá, Germán Patterson, Lucia Novacovsky, Luciana Martínez, Anael Zurdo

31 de Mayo de 2023

Fuerza de fricción en un fluido

¿Qué es la fuerza de fricción en un fluido?

- ▶ Fuerza que se opone al movimiento relativo de un cuerpo y el fluido que lo contiene
- ▶ Fuerza disipativa: la energía no se conserva



Flujo laminar

- ▶ Velocidad relativa
- ▶ Viscosidad del medio
- ▶ $F_v = -\gamma v$

Ley de Stokes

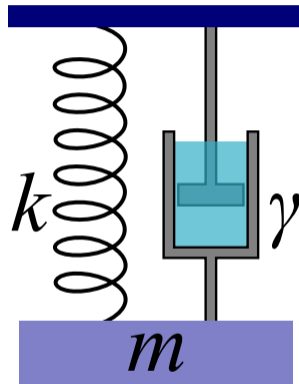
- ▶ Esfera en un fluido viscoso
- ▶ $F_v = -6\pi\mu Rv$

Amortiguador

Real

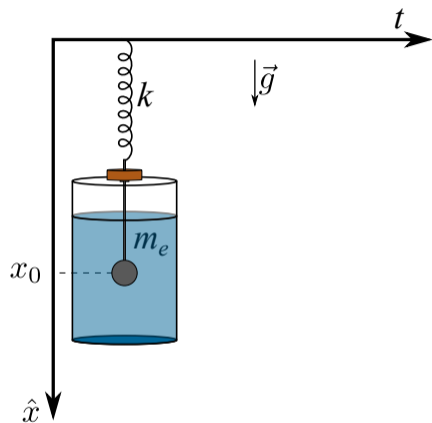


Modelo



$$m\ddot{x} = -\gamma\dot{x} - kx$$

En el laboratorio...



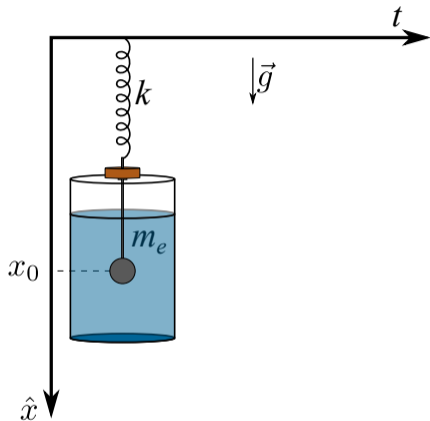
$$\blacktriangleright \omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}} \quad \left[\frac{1}{s}\right]$$

$$\blacktriangleright \lambda = \frac{\gamma}{2m} \quad \left[\frac{1}{s}\right]$$

$$m\ddot{x} = -k(x - x_0) - \gamma\dot{x} + mg - E$$

$$E = \rho Vg$$

En el laboratorio...



$$\blacktriangleright \omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}} \quad \left[\frac{1}{s}\right]$$

$$\blacktriangleright \lambda = \frac{\gamma}{2m} \quad \left[\frac{1}{s}\right]$$

Solución propuesta

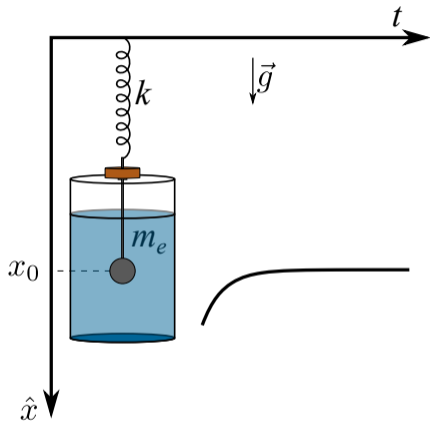
$$\blacktriangleright x(t) = A_0 e^{\alpha t} + x_p$$

$$\blacktriangleright \alpha = -\lambda \pm \sqrt{\lambda^2 - \omega_0^2}$$

$$m\ddot{x} = -k(x - x_0) - \gamma\dot{x} + mg - E$$

$$E = \rho V g$$

En el laboratorio...



$$\blacktriangleright \omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}} \quad \left[\frac{1}{s}\right]$$

$$\blacktriangleright \lambda = \frac{\gamma}{2m} \quad \left[\frac{1}{s}\right]$$

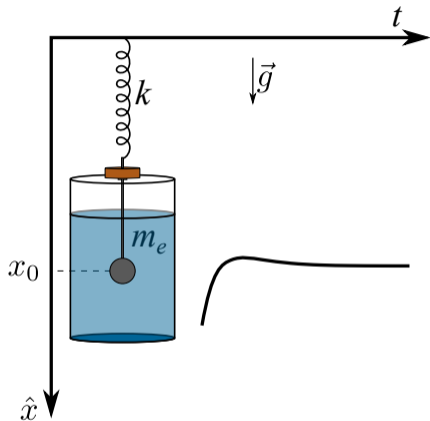
Sobreamortiguado ($\lambda^2 > \omega_0^2$)

$$\blacktriangleright x(t) = e^{-\lambda t} \left(A e^{\sqrt{\lambda^2 - \omega_0^2} t} + B e^{-\sqrt{\lambda^2 - \omega_0^2} t} \right) + x_p$$

$$m\ddot{x} = -k(x - x_0) - \gamma\dot{x} + mg - E$$

$$E = \rho V g$$

En el laboratorio...



$$\blacktriangleright \omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}} \quad \left[\frac{1}{s}\right]$$

$$\blacktriangleright \lambda = \frac{\gamma}{2m} \quad \left[\frac{1}{s}\right]$$

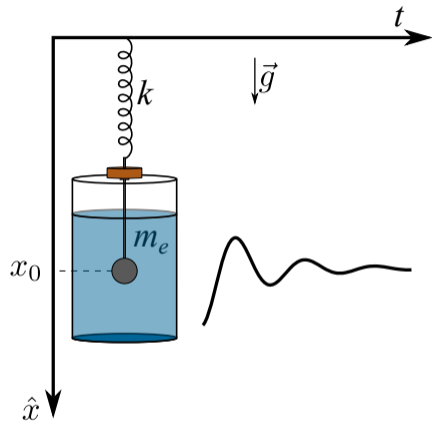
Crítico ($\lambda^2 = \omega_0^2$)

$$\blacktriangleright x(t) = e^{-\lambda t} (A + Bt) + x_p$$

$$m\ddot{x} = -k(x - x_0) - \gamma\dot{x} + mg - E$$

$$E = \rho Vg$$

En el laboratorio...



$$\blacktriangleright \omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}} \quad \left[\frac{1}{s}\right]$$

$$\blacktriangleright \lambda = \frac{\gamma}{2m} \quad \left[\frac{1}{s}\right]$$

Subamortiguado ($\lambda^2 < \omega_0^2$)

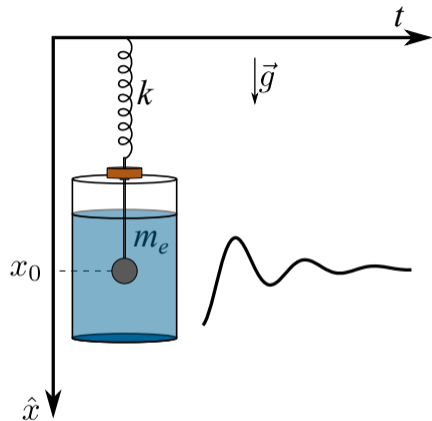
$$\blacktriangleright x(t) = Ae^{-\lambda t} \cos(\omega t + \phi) + x_p$$

$$\blacktriangleright \omega = \sqrt{\omega_0^2 - \lambda^2}$$

$$m\ddot{x} = -k(x - x_0) - \gamma\dot{x} + mg - E$$

$$E = \rho Vg$$

En el laboratorio...



$$m\ddot{x} = -k(x - x_0) - \gamma\dot{x} + mg - E$$

$$E = \rho Vg$$

$$\blacktriangleright \omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}} \quad \left[\frac{1}{s}\right]$$

$$\blacktriangleright \lambda = \frac{\gamma}{2m} \quad \left[\frac{1}{s}\right]$$

Subamortiguado ($\lambda^2 < \omega_0^2$)

$$\blacktriangleright x(t) = Ae^{-\lambda t} \cos(\omega t + \phi) + x_p$$

$$\blacktriangleright \omega = \sqrt{\omega_0^2 - \lambda^2}$$

Actividad

- ▶ Para distintos valores de m , estudiar la relación entre λ y m
- ▶ Determinar γ

Detección de picos

pseudoPy

```
# detectamos los maximos de la senial "y" con la  
# condicion que esten separados por "Ndist" puntos  
  
# cargamos los datos  
t, y = tiempo, senial  
  
# definimos la distancia minima entre maximos  
Ndist = 40  
  
# importamos la funcion de busqueda de picos  
from scipy.signal import find_peaks  
  
# usamos la funcion para buscar los maximos de "y"  
peaks, _ = find_peaks(y, distance=Ndist)
```

pseudoPy

```
# graficamos los resultados  
plt.plot(t,y,label='Medición')  
plt.plot(t[peaks], y[peaks], "x",label='Máximos')  
plt.legend()
```

