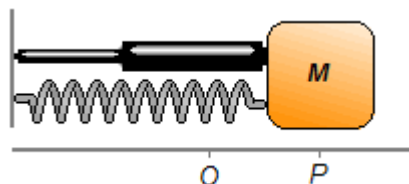


Um bloco de massa  $m = 0,25 \text{ kg}$  é ligado a uma mola de constante elástica  $k = 0,25 \text{ N/m}$  e a um amortecedor de constante de amortecimento  $b = 0,5 \text{ N.s/m}$ . O bloco é deslocado de sua posição de equilíbrio  $O$  até um ponto  $P$  a  $0,1 \text{ m}$  e solto a partir do repouso. Adotando que a força de amortecimento é proporcional a velocidade, determine:



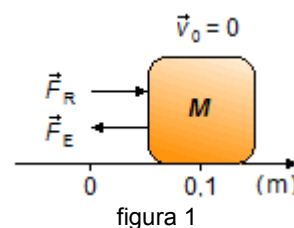
- A equação do movimento;
- Classifique o tipo de oscilação;
- O gráfico da posição  $x$  em função do tempo  $t$ .

#### Dados do problema

- massa do corpo:  $m = 0,25 \text{ kg}$  ;
- constante elástica da mola:  $k = 0,25 \text{ N/m}$  ;
- constante de amortecimento:  $b = 0,5 \text{ N.s/m}$  ;
- posição inicial ( $t = 0$ ):  $x_0 = 0,1 \text{ m}$  ;
- velocidade inicial ( $t = 0$ ):  $v_0 = 0$  .

#### Esquema do problema

Adota-se um sistema de referência com sentido positivo para a direita. O bloco é deslocado até a posição  $x_0 = 0,1 \text{ m}$  e quando solto a força elástica da mola fará com que retorne à posição de equilíbrio, a velocidade estará apontando na direção contrária do referencial sendo  $v_0 = 0$  e aumentando em módulo no sentido da posição de equilíbrio (figura 1). Com isto escrevemos as *Condições Iniciais* do problema:



$$x(0) = 0,1 \text{ m} \quad v_0 = \frac{dx(0)}{dt} = 0$$

#### Solução

a) Aplicando a 2.<sup>a</sup> Lei de Newton

$$F = m \frac{d^2 x}{dt^2} \quad (I)$$

temos que as forças que atuam no bloco são a força elástica da mola ( $\vec{F}_E$ ) e a força de amortecimento ( $\vec{F}_R$ ), dadas, em módulo, por

$$F_E = -kx \quad F_R = -bv = -b \frac{dx}{dt} \quad (II)$$

o sinal de negativo na força elástica representa que ela atua *contra o sentido* do deslocamento do bloco (atua no sentido de restabelecer o equilíbrio), na força de amortecimento representa que ela atua *contra o sentido* da velocidade (atua no sentido de frear o movimento). Substituindo as expressões de (II) em (I), obtemos

$$\begin{aligned} -kx - b \frac{dx}{dt} &= m \frac{d^2 x}{dt^2} \\ m \frac{d^2 x}{dt^2} + b \frac{dx}{dt} + kx &= 0 \end{aligned}$$

esta é uma *Equação Diferencial Ordinária de 2.ª Ordem*. Dividindo toda a equação pela massa  $m$ , temos

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

substituindo os valores dados no problema

$$\begin{aligned} \frac{d^2 x}{dt^2} + \frac{0,5}{0,25} \frac{dx}{dt} + \frac{0,25}{0,25} x &= 0 \\ \frac{d^2 x}{dt^2} + 2 \frac{dx}{dt} + x &= 0 \end{aligned} \quad (III)$$

a solução deste tipo de equação é encontrada fazendo-se as substituições

$$x = e^{\lambda t} \quad \frac{dx}{dt} = \lambda e^{\lambda t} \quad \frac{d^2 x}{dt^2} = \lambda^2 e^{\lambda t}$$

$$\begin{aligned} \lambda^2 e^{\lambda t} + 2\lambda e^{\lambda t} + e^{\lambda t} &= 0 \\ e^{\lambda t} (\lambda^2 + 2\lambda + 1) &= 0 \\ \lambda^2 + 2\lambda + 1 &= \frac{0}{e^{\lambda t}} \\ \lambda^2 + 2\lambda + 1 &= 0 \end{aligned}$$

esta é a *Equação Característica* que tem como solução

$$\Delta = b^2 - 4ac = 2^2 - 4 \cdot 1 \cdot 1 = 4 - 4 = 0$$

$$\lambda_1 = \lambda_2 = \frac{-b}{2a} = \frac{-2}{2 \cdot 1} = \frac{-2}{2} = -1$$

como  $\Delta=0$  a solução da expressão (III) é escrita como

$$\begin{aligned} x &= C_1 e^{\lambda_1 t} + C_2 t e^{\lambda_2 t} \\ x &= C_1 e^{-t} + C_2 t e^{-t} \end{aligned} \quad (IV)$$

onde  $C_1$  e  $C_2$  são constantes de integração determinadas pelas *Condições Iniciais*, derivando a expressão (IV) em relação ao tempo, obtemos

derivação de  $x = C_1 e^{-t} + C_2 t e^{-t}$

a derivada do primeiro termo é:  $(-1)C_1 e^{-t} \Rightarrow -C_1 e^{-t}$

a derivada do segundo termo é a derivada de um produto de funções da forma:

$$uv = u'v + uv'$$

onde  $u = t$  e  $v = e^{-t}$  portanto

$$\frac{dx}{dt} = C_2 1 e^{-t} + (-1) C_2 t e^{-t} = C_2 e^{-t} - C_2 t e^{-t} = C_2 e^{-t} (1 - t)$$

$$\frac{dx}{dt} = -C_1 e^{-t} + C_2 e^{-t} (1 - t) \quad (V)$$

substituindo as *Condições Iniciais* em (IV) e (V), temos

$$\begin{aligned}x(0) = 0,1 &= C_1 e^{-0} + C_2 \cdot 0 \cdot e^{-0} \\0,1 &= C_1 e^0 + 0 \\C_1 &= 0,1\end{aligned}\tag{VI}$$

$$\begin{aligned}\frac{dx(0)}{dt} = 0 &= -C_1 e^{-0} + C_2 e^{-0}(1-0) \\0 &= -C_1 e^0 + C_2 e^0 \cdot 1 \\0 &= -C_1 + C_2\end{aligned}$$

substituindo o valor de  $C_1$  encontrado em (VI)

$$\begin{aligned}0 &= -0,1 + C_2 \\C_2 &= 0,1\end{aligned}\tag{VII}$$

substituindo estas constantes na expressão (IV), temos

$$x(t) = 0,1e^{-t} + 0,1te^{-t}$$

$$x(t) = 0,1e^{-t}(1+t)$$

b) Como  $\Delta=0$  este é um **oscilador crítico**.

c) Construção do gráfico de

$$x(t) = 0,1e^{-t}(1+t)\tag{IX}$$

fazendo  $x(t) = 0$  encontramos as raízes da função

$$\begin{aligned}x(t) = 0,1e^{-t}(1+t) &= 0 \\0,1e^{-t}(1+t) &= 0\end{aligned}$$

temos as raízes quando  $0,1e^{-t} = 0$  ou  $1+t = 0$ , no primeiro caso não existe  $t$  que satisfaça a igualdade, no segundo caso a função  $x(t)$  cruza o eixo das abscissas em  $t = -1$ , existe uma raiz no ponto  $(t, x) = (-1, 0)$ .

Derivando a expressão (IX), temos

$$\begin{aligned}\frac{dx}{dt} &= (-1) \cdot 0,1e^{-t}(1+t) + 0,1e^{-t}(0+1) \\ \frac{dx}{dt} &= -0,1e^{-t}(1+t) + 0,1e^{-t} \cdot 1 \\ \frac{dx}{dt} &= -0,1e^{-t} - 0,1e^{-t}t + 0,1e^{-t} \\ \frac{dx}{dt} &= -0,1te^{-t}\end{aligned}\tag{X}$$

fazendo  $\frac{dx(t)}{dt} = 0$  encontramos pontos de máximos e mínimos da função.

$$\frac{dx}{dt} = -0,1te^{-t} = 0$$

temos as raízes quando  $0,1e^{-t} = 0$  ou  $t = 0$ , no primeiro caso não existe  $t$  que satisfaça a igualdade, no segundo caso substituindo  $t = 0$  na expressão (IX), temos

$$\begin{aligned}x(0) &= 0,1e^{-0}(1+0) \\x &= 0,1\end{aligned}$$

existe um ponto de máximo ou mínimo em  $(t, x) = (0; 0,1)$ . Para valores de  $t$  negativo ( $t < 0$ ) a derivada será sempre positiva  $\left(\frac{dx(t)}{dt} > 0\right)$  e a função cresce, para valores de  $t$  positivo ( $t > 0$ ) a derivada será sempre negativa  $\left(\frac{dx(t)}{dt} < 0\right)$  e a função decresce.

Derivando uma segunda vez a função temos

derivação de  $\frac{dx}{dt} = -0,1te^{-t}$

a derivando o produto de funções na forma:

$$uv = u'v + uv'$$

onde  $u = -0,1t$  e  $v = e^{-t}$  portanto

$$\frac{d^2x}{dt^2} = -0,1 \cdot (1)e^{-t} + (-0,1t(-1)e^{-t}) = -0,1e^{-t} + 0,1te^{-t} = 0,1e^{-t}(-1+t)$$

$$\frac{d^2x}{dt^2} = 0,1e^{-t}(-1+t) \quad (\text{XI})$$

fazendo  $\frac{d^2x(t)}{dt^2} = 0$  encontramos pontos de inflexão na função.

$$\frac{d^2x}{dt^2} = 0,1e^{-t}(-1+t) = 0$$

temos as raízes quando  $0,1e^{-t} = 0$  ou  $-1+t = 0$ , no primeiro caso não existe  $t$  que satisfaça a igualdade, no segundo caso temos  $t = 1$  substituindo esse valor na expressão (IX), temos

$$\begin{aligned}x(1) &= 0,1e^{-1}(1+1) \\x(1) &= 0,1 \cdot 0,37 \cdot 2 \\x &= 0,074\end{aligned}$$

existe um ponto de inflexão em  $(t, x) = (1; 0,074)$ . Para valores de  $t$  menor que 1 ( $t < 1$ ) a derivada segunda será sempre negativa  $\left(\frac{d^2x(t)}{dt^2} < 0\right)$  e a função possui “boca” voltada para baixo, para valores de  $t$  maior que 1 ( $t > 1$ ) a derivada segunda será sempre positiva  $\left(\frac{d^2x(t)}{dt^2} > 0\right)$  e a função possui “boca” voltada para cima. Como o gráfico apresenta “boca” voltada para baixo para  $t$  menor que 1 o ponto  $(t, x) = (0; 0,1)$  encontrado na primeira derivada é ponto de máximo.

Como a variável  $t$  representa o tempo não tem sentido o cálculo de valores negativos ( $t < 0$ ), para  $t$  tendendo a infinito, temos

$$\lim_{t \rightarrow \infty} x(t) = \lim_{t \rightarrow \infty} 0,1e^{-t}(1+t) = \lim_{t \rightarrow \infty} \frac{0,1}{e^{-t}}(1+t) = \frac{0,1}{e^{-\infty}}(1+\infty) = 0$$

a função  $\frac{0,1}{e^{-\infty}}$  tende a zero, a função  $(1+\infty)$  tende a infinito, como a exponencial converge mais rápido o limite da função tende a zero.

Da análise feita acima traçamos o gráfico da posição em função do tempo mostrado na gráfico 1.

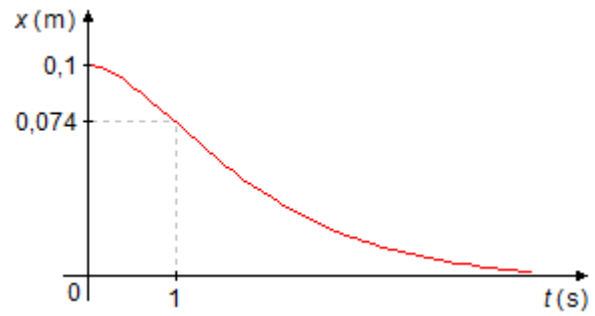


gráfico 1