

## 1. Introducción

Todos los cuerpos exhiben algún grado de flexibilidad en cuanto pueden experimentar pequeñas deformaciones, sean estas de tipo longitudinal (a lo largo del cuerpo) o transversal (normales al cuerpo). Estas perturbaciones, inicialmente forzadas por un agente externo, pueden viajar a través del medio dando lugar a ondas y pulsos.

Un caso simple, pero muy relevante, es una cuerda tensa dispuesta en forma horizontal. Supondremos el eje  $x$  alineado con la cuerda. En este caso la deformación vertical  $y(x,t)$  corresponde a los pequeños cambios de posición vertical de las partículas que forman la cuerda. Las partículas se refieren a un elemento infinitesimal de la cuerda entre  $x$  y  $x + dx$ . Al aplicar la segunda ley de Newton dicho elemento infinitesimal de la cuerda, obtenemos la ecuación de onda:

$$\frac{\partial^2 y}{\partial x^2} = \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 y}{\partial t^2} \quad (1)$$

donde  $c = \sqrt{\tau/\rho}$ , con  $\tau$  tensión de la cuerda y  $\rho$  densidad lineal de masa. Notar que  $c$  depende exclusivamente de las propiedades del medio y no de las condiciones iniciales o amplitud de las deformaciones.

En la clase anterior se demostró que la función

$$y = f(x - ct) + g(x + ct) \quad (2)$$

satisface la ecuación de onda. Tal como se discutió en la unidad 6A, las funciones  $f$  y  $g$  representan la forma de una onda viajera o pulso que se desplaza a la derecha y a la izquierda, respectivamente, con una rapidez  $c$  (velocidad de fase).

En esta unidad, estudiaremos el caso en que  $f$  y  $g$  son funciones sinusoidales, las cuales al sumarse, y bajo condiciones apropiadas, describen ondas estacionarias. Estas ondas parecen no moverse ni a la derecha o izquierda en el tiempo, pero son el resultado de la suma de ondas que individualmente si lo hacen ( $f$  y  $g$ ).

## 2. Ondas Armónicas

Supongamos que en  $t = 0$  la cuerda se ha deformado en forma sinusoidal tal que

$$y(x, 0) = A \sin(2\pi x/\lambda) \quad (3)$$

$A$  representa la amplitud máxima de las deformaciones. Los nodos de la cuerda ( $y = 0$ ) en la condición inicial ocurren en todas las posiciones  $x$  que satisfacen  $2\pi x/\lambda = n\pi$ , es decir  $x = n\lambda/2$ . El gráfico de la figura 1 ilustra la forma de la cuerda en  $t = 0$ .

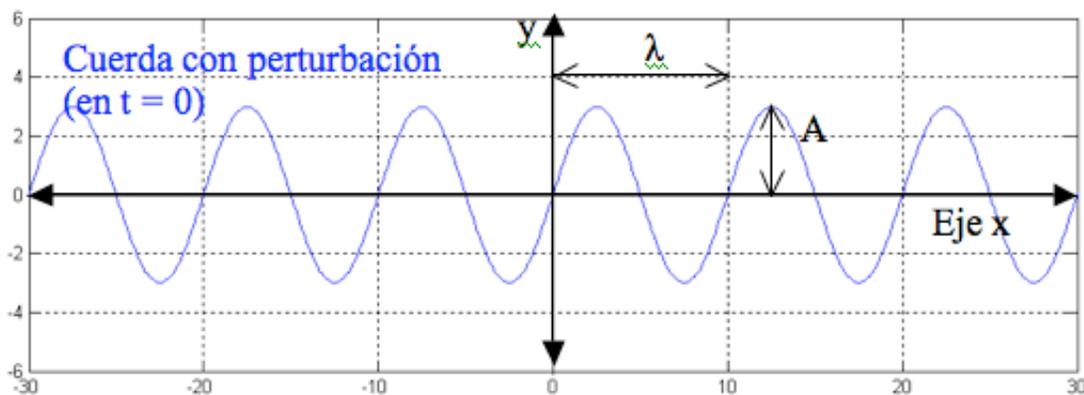


Figura 1: Geometría de una perturbación armónica en  $t = 0$ . La onda tiene  $\lambda = 10$  y  $A = 3$ .

Notar que en  $x = n\lambda$  la forma sinusoidal se reproduce nuevamente. Por esta razón  $\lambda$  se denomina longitud de onda.

Cuando  $t > 0$  la onda comienza a avanzar con velocidad de fase  $c$ , y supongamos que lo hace hacia la derecha. Usando (3) en (2) con  $g = 0$  obtenemos entonces:

$$y(x, t) = A \sin[(2\pi/\lambda)(x - ct)] = A \sin(2\pi(x/\lambda - t/T)) \quad (4)$$

donde hemos definido  $T = \lambda/c$ . Interpretamos ahora este nuevo parámetro. Por simplicidad consideremos  $x = 0$ , de manera que (4) se reduce a  $y(0, t) = A \sin(2\pi t/T)$  cuyo gráfico se muestra en la figura 2. Claramente la partícula en  $x = 0$  (y cualquier otra partícula) experimenta oscilaciones armónicas de amplitud  $A$  y período  $T$ . Entonces la ecuación (4) describe una onda armónica, de amplitud  $A$  y con longitud de onda  $\lambda$  y período  $T$  que viaja hacia la derecha.

Una forma simplificada de escribir (4) es:

$$y(x, t) = A \sin(kx - \omega t) \quad (5)$$

donde  $k = 2\pi/\lambda$  es el número de onda y  $\omega = 2\pi/T$  es la frecuencia angular [rad/s]. Algunas veces se emplea la frecuencia  $f = 1/T$  ( $\text{Hz} = \text{s}^{-1}$ ). Las ecuaciones (4) y (5) suponen que  $y(x = 0, t = 0) = 0$  lo cual no siempre es así. Una versión más general de (4) se escribe como

$$y(x, t) = A \sin(kx - \omega t - \phi) \quad (6)$$

donde  $\phi$  se denomina constante de fase. Tanto la amplitud  $A$  como la fase  $\phi$  dependen de las condiciones iniciales, es decir de las deformaciones impuestas a la cuerda en  $t = 0$ .

Las condiciones iniciales también pueden dictar el valor de  $\lambda$  (y  $k$ ) con lo cual el valor de  $T$  (y  $\omega$ ) queda completamente definido pues:

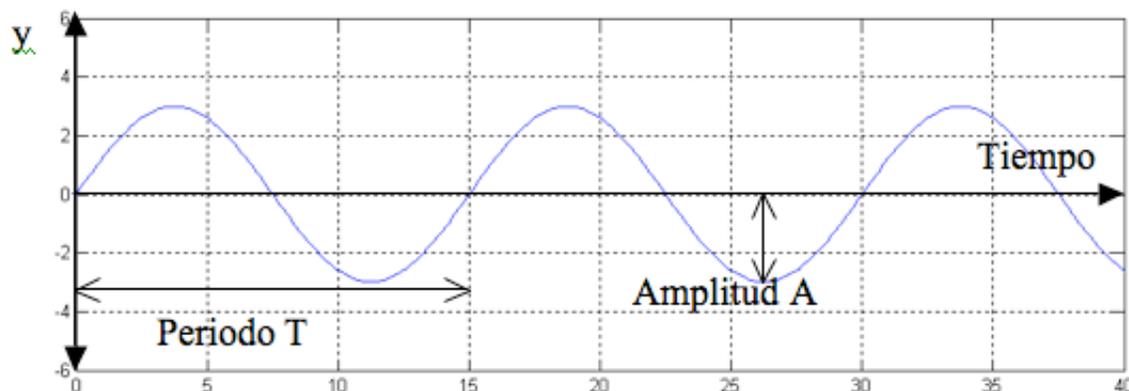


Figura 2: Evolución temporal de la perturbación armónica en  $x = 0$  ( $T = 15$  y  $A = 3$ )

$$\lambda/T = \omega/k = c = \sqrt{\tau/\rho}$$

Alternativamente, la condición inicial puede dictar el valor de  $T$  lo cual fija el valor de  $\lambda$ . Las relaciones anteriores indican que la longitud de onda (o número de onda) NO es independiente del período (o frecuencia) cumpliéndose que:

- Ondas largas (número de onda pequeño) son ondas de período largo (baja frecuencia)
- Ondas cortas (número de onda grande) son ondas de período corto (alta frecuencia)

### 3. Ondas en cuerda con un borde en $x = 0$ .

Hasta ahora hemos considerado que la cuerda tiene un largo infinito:  $-\infty \leq x \leq +\infty$ . Veamos ahora que pasa cuando la cuerda es finita tal que  $-\infty \leq x \leq 0$ . La condición de borde en  $x = 0$  puede ser de dos tipos:

- Extremo fijo (o empotrado):  $y(0, t) = 0$  para todo  $t$ .
- Extremo móvil:  $\partial y(0, t)/\partial x = 0$  para todo  $t$ .

#### 3.1. Extremo fijo

Supongamos que un pulso u onda se acerca desde la izquierda hacia el punto de empotramiento y definamos  $t = 0$  cuando la perturbación alcanza  $x = 0$ . Entonces:

$$y_d(x, t) = f(x - ct) \text{ para } t < 0, x \leq 0$$

¿Qué pasa cuando  $t > 0$ ? Para responder esta pregunta emplearemos el principio de superposición y supongamos que la cuerda se extiende hacia el infinito también a la derecha de  $x = 0$ . Imaginemos que en el lado imaginario de la cuerda viaja una perturbación idéntica a la real pero invertida y moviéndose hacia la izquierda:

$$y_i(x, t) = -f(x + ct) \text{ para } t < 0, x \geq 0$$

Entonces, la solución completa válida en todo  $x$  y todo  $t$  está dada por:

$$y(x, t) = f(x - ct) - f(x + ct)$$

La fórmula anterior satisface la condición de empotramiento y predice además que pasa para  $t > 0$ : en este caso la perturbación se refleja en  $x = 0$  (es decir comienza a avanzar hacia la izquierda) invirtiendo su forma pero manteniendo todos los demás parámetros (Figura 3a).

### 3.2. Extremo móvil

En este caso, la partícula en  $x = 0$  puede cambiar su posición pero la tangente a la cuerda siempre se mantiene horizontal. Si esta condición no se satisface actuaría una fuerza transversal finita lo que generaría aceleraciones infinitamente grandes. La condición de borde en este caso es:  $\partial y(0, t)/\partial x = 0$ . Por analogía con el caso anterior se puede demostrar que esta condición de borde es satisfecha por:

$$y(x, t) = f(x - ct) + f(x + ct)$$

La ecuación anterior indica que nuevamente una perturbación viajera se refleja en  $x = 0$  pero esta vez comienza a retroceder manteniendo su forma completamente (Fig. 3b).

### 3.3. Ondas Estacionarias

Supongamos que se generan ondas armónicas en una cuerda finita empotrada en uno de sus extremos. De acuerdo a la solución general vista en 3.1, en este caso la solución está dada por  $y(x, t) = A \sin(kx - \omega t) - A \sin(kx + \omega t)$ . Aplicando los teoremas de trigonometría es fácil demostrar que:

$$y(x, t) = 2A \sin(\omega t) \sin(kx) \tag{7}$$

La ecuación (6) fue deducida de la superposición (suma) de dos ondas viajeras, pero es una onda estacionaria! (no aparece el término del tipo  $x - ct$ ). Esta onda estacionaria tiene número de onda (y  $\lambda$ ) igual a las ondas originales ( $\sin(kx)$ ) y oscila en el tiempo al igual que la original ( $\omega$  o  $T$  no cambian). Los valores  $k$  y  $\omega$  aun satisfacen  $\omega/k = c$ . La forma de esta onda se muestra en la figura (4).

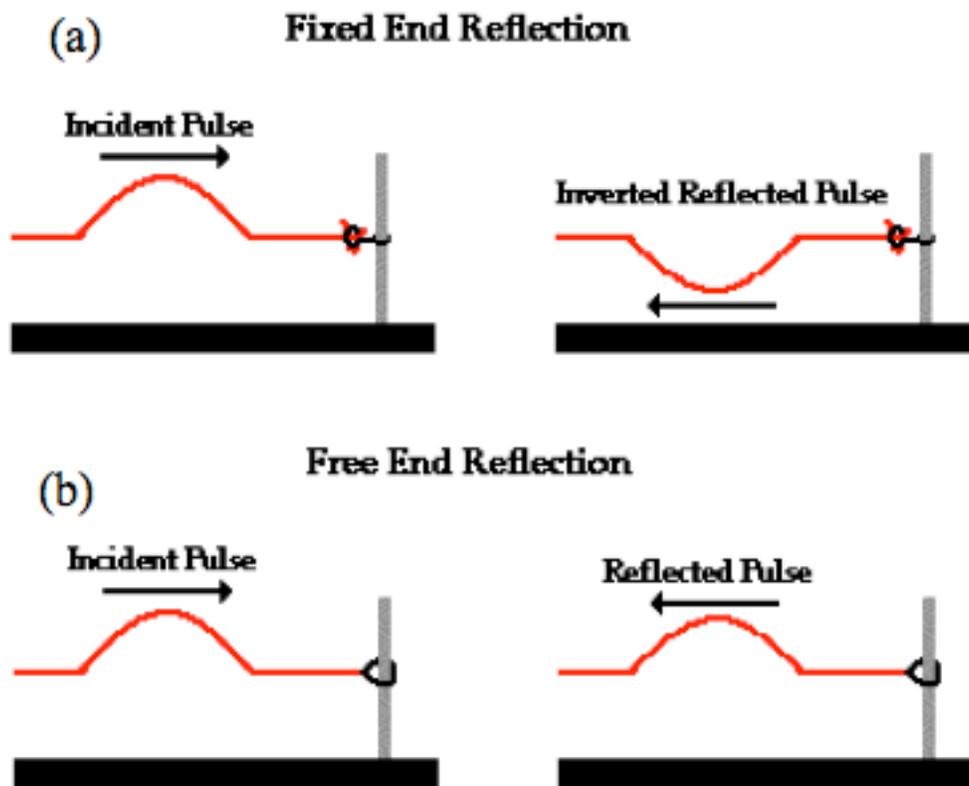


Figura 3: Reflejo de un pulso en un extremo (a) empotrado y (b) libre.

Notemos que en los nodos (separados cada  $\lambda/2$ ) la amplitud es 0 mientras que en los antinodos (también separados por  $\lambda/2$ ) la amplitud es el doble de la original ( $2A$ ).

## 4. Modos normales en una cuerda finita

### 4.1. Ambos extremos fijos.

Supongamos ahora que la cuerda está empotrada en ambos extremos y tiene largo  $L$ . Ya no es posible tener valores arbitrarios de  $k$  (u  $\omega$ ) pues los extremos de la cuerda deben ser nodos:  $y(x=0, t) = y(x=L, t) = 0$  para todo  $t$ . La ecuación (6) cumple la primera condición en forma trivial, pero la segunda requiere

$$\sin(kL) = 0 \rightarrow kL = n\pi \rightarrow k = n\pi/L \rightarrow \lambda_n = 2L/n$$

con  $n$  un número natural. Además, como  $c = \lambda/T = \lambda f \rightarrow f_n = nc/(2L)$  Los pares  $(\lambda_n, f_n)$  definen los modos normales de la cuerda. A medida que  $n$  aumenta, disminuye el largo de la onda y aumenta su frecuencia (Fig. 5).

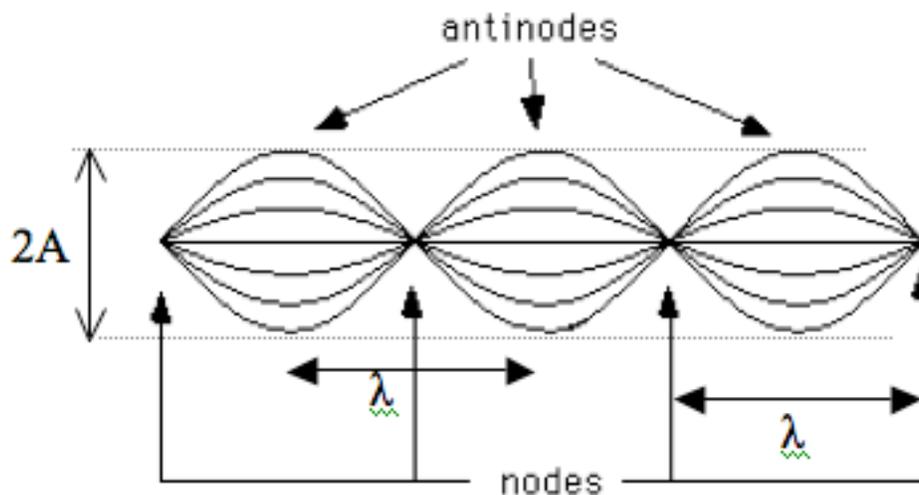


Figura 4: Geometría de onda estacionaria.

#### 4.2. Un extremo fijo y el otro libre.

Se deja propuesto demostrar que en este caso:

$$\lambda_n = 4L/(2n - 1) \text{ y } f_n = nc/(4L)$$

#### 4.3. Ambos extremos libres

Se deja propuesto demostrar que en este caso:

$$\lambda_n = 2L/n \text{ y } f_n = nc/(2L)$$

### Lectura Suplementaria

Los capítulos 15 y 16 del libro de Tipler o los capítulos 16 y 18 del Serway contienen la materia necesaria para las unidades 6A y 6B.

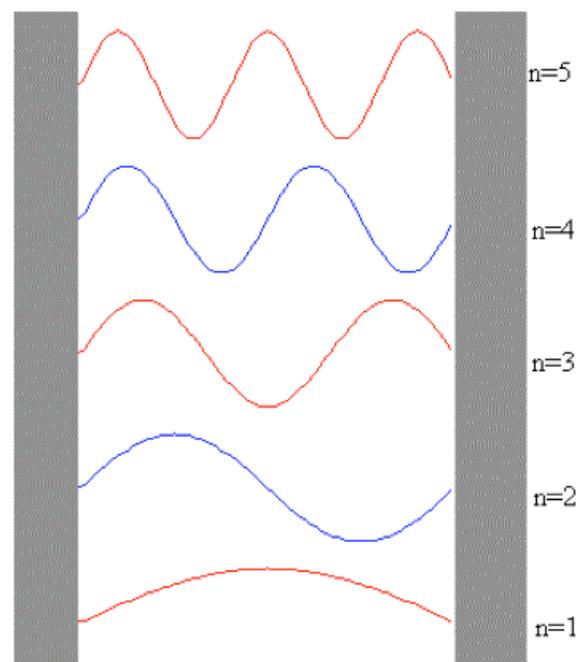


Figura 5: Modos normales en una cuerda con sus dos extremos fijos.