

Onde

Jacopo Basso Ricci

March 20, 2026

Indice

1	Notazione	2
2	L'oscillatore armonico	2
2.1	Condizioni iniziali	4
2.2	Analisi Dimensionale e implicazioni	5



1 Notazione

In questo documento userò sempre la scrittura

$$\frac{dx}{dt} \text{ e } \frac{d^2x}{dt^2}$$

rispettivamente per derivate temporali di primo e secondo ordine.

2 L'oscillatore armonico

L'oscillatore è un modello idealizzato che noi studieremo per avere una base solida da cui partire.

Definizione 2.1 — Oscillatore Armonico

Immaginiamo di avere un piano orizzontale senza alcun attrito sulla quale posizioniamo una massa vincolata ad un punto fisso tramite una molla ideale.

NOTA: La molla è definita ideale in quanto non ha massa e rispetta perfettamente la legge di Hooke.

Definito questo modello di base iniziamone lo studio. Immaginiamo di spostare la massa dalla posizione di equilibrio della molla. In questa condizione, per ora statica, facciamo l'analisi delle forze.

$$\sum_i \vec{F}_i = m \frac{d^2 \vec{x}}{dt^2}$$

Poichè il moto avviene soltanto lungo un asse, ha un solo grado di libertà, non è necessaria la notazione vettoriale.

$$F = -kx = m \frac{d^2 x}{dt^2}$$

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

L'equazione differenziale che abbiamo trovato, chiamata anche equazione del moto, ha come soluzione una famiglia di funzioni. In particolare questa è un'equazione differenziale lineare (compaiono solo x e le sue derivate), omogenea (a "destra" c'è 0), del secondo ordine (le derivate compaiono al massimo all'ordine 2).

Per semplificare la trattazione matematica:

Definizione 2.2 — Pulsazione

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

In questo modo l'equazione differenziale diventa:

$$\frac{d^2 x}{dt^2} = -\omega_p^2 x$$

Se noi guardiamo questa ODE ci rendiamo conto che dobbiamo trovare una funzione che differenziata 2 volte è la stessa funzione a meno di una costante. Ci ricordiamo che questa è una



caratteristica delle funzioni trigonometriche $\cos(x)$ e $\sin(x)$. Proviamo a vedere cosa succede sostituendo queste funzioni a x .

$$\begin{aligned}x(t) &= \cos(t) \\ \frac{dx}{dt} &= -\sin(t) \\ \frac{d^2x}{dt^2} &= -\cos(t)\end{aligned}$$

Siamo sulla buona strada, ora dobbiamo introdurre ω_p .

$$\begin{aligned}x(t) &= \cos(\omega_p t) \\ \frac{dx}{dt} &= -\omega_p \sin(\omega_p t) \\ \frac{d^2x}{dt^2} &= -\omega_p^2 \cos(\omega_p t) = -\omega_p^2 x(t)\end{aligned}$$

Abbiamo una soluzione valida, ma non è l'unica che ci viene in mente, come detto prima possiamo fare lo stesso giochetto anche con $\sin(x)$.

$$\begin{aligned}x(t) &= \sin(\omega_p t) \\ \frac{dx}{dt} &= \omega_p \cos(\omega_p t) \\ \frac{d^2x}{dt^2} &= -\omega_p^2 \sin(\omega_p t) = -\omega_p^2 x(t)\end{aligned}$$

Abbiamo quindi 2 soluzioni particolari indipendenti (l'una non è il prodotto dell'altra). La soluzione generale dell'oscillatore armonico risulta essere la combinazione lineare delle 2 soluzioni particolari.

$$x(t) = A \cos(\omega_p t) + B \sin(\omega_p t)$$

Un altro modo per scrivere la stessa cosa è questo:

$$x(t) = R \cos(\omega_p t + \varphi)$$



Dimostrazione 2.1 — Trasformazione dell'equazione

Partiamo dalla soluzione:

$$A \cos(\omega t) + B \sin(\omega t).$$

Vogliamo riscriverla come

$$R \cos(\omega t + \varphi).$$

Usiamo la formula di addizione:

$$\cos(\omega t + \varphi) = \cos(\omega t) \cos \varphi - \sin(\omega t) \sin \varphi$$

Dunque:

$$R \cos(\omega t + \varphi) = R \cos \varphi \cos(\omega t) - R \sin \varphi \sin(\omega t).$$

Uguagliando i coefficienti otteniamo il sistema:

$$\begin{cases} A = R \cos \varphi, \\ B = -R \sin \varphi. \end{cases}$$

Da cui:

$$R = \sqrt{A^2 + B^2}, \quad \tan \varphi = -\frac{B}{A}$$

Pertanto:

$$A \cos(\omega t) + B \sin(\omega t) = \sqrt{A^2 + B^2} \cos(\omega t + \varphi)$$

2.1 Condizioni iniziali

Per ora abbiamo solo guardato ad una soluzione generale, come possiamo calarla in un caso specifico? Se osserviamo il nostro sistema ci viene in mente che noi possiamo farlo partire in 2 modi: spostando la massa dal punto di riposo della molla, dando una leggera velocità iniziale alla molla o con una combinazione di queste 2 situazioni. Partiamo dall'equazione generale:

$$x(t) = A \cos(\omega_p t) + B \sin(\omega_p t)$$

Poichè noi vogliamo definire questa equazione a partire dalle condizioni iniziali capiamo cosa succede in 0.

$$\begin{aligned} x(t)|_{t=0} &= x(0) = A \\ \frac{dx}{dt} &= -A\omega_p \sin(\omega_p t) + B\omega_p \cos(\omega_p t) \\ \frac{dx(0)}{dt} &= B\omega_p = v(0) \\ B &= \frac{v(0)}{\omega_p} \end{aligned}$$

In questo modo abbiamo fissato i valori di A, B in modo tale che siano definite a partire dai valori fisici del sistema. Con le formule ottenute prima possiamo anche muoverci tra le 2 soluzioni.



$$x(t) = R \cos(\omega_p t + \varphi)$$

$$R = \sqrt{A^2 + B^2}$$

$$\tan \varphi = -\frac{B}{A}$$

2.2 Analisi Dimensionale e implicazioni

Tutto quello che abbiamo trovato fin ora deve avere unità di misura coerenti. Partiamo dall'analisi di ω_p .

$$[\omega_p] = \left[\sqrt{\frac{K}{m}} \right] = \sqrt{\frac{\text{N m}^{-1}}{\text{kg}}} = \sqrt{\frac{\text{kg s}^{-2}}{\text{kg}}} = \sqrt{\text{s}^{-2}} = \text{s}^{-1}$$

Noi sappiamo che i rad sono un'unità di misura che è in realtà adimensionale, ma per maggiore chiarezza preferiamo scrivere:

$$[\omega_p] = \text{rad s}^{-1}$$

Ragionando sulle caratteristiche delle funzioni trigonometriche risulta chiaro che questa ω_p è legata al periodo T . In particolare:

Definizione 2.3 — Periodo

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

$$[T] = \frac{1}{\text{s}^{-1}} = \text{s}$$

Come si nota anche le unità di misura sono coerenti.

Esiste anche un'altra grandezza ricavata da ω_p , che è strettamente legata al periodo.

Definizione 2.4 — Frequenza

$$f = \frac{1}{T} \Rightarrow \omega_p = 2\pi f$$

$$[f] = \text{s}^{-1}$$