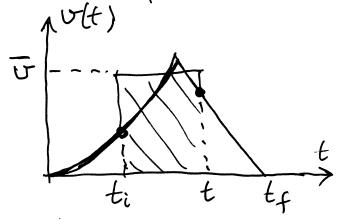
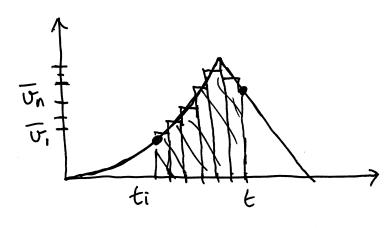


Se a expressão de v(t) é conhecida, como obter s(t)?



v=velocidade média no intervalo [ti,t]

O resultado é exato, mas como obter va partir de v(t)?



n subintervalos:

$$\Delta t = \underbrace{t - ti}_{n}$$

n relocidades médias:

$$5(t) = Si + \sum_{i=1}^{n} \overline{U_i} \Delta t$$

No limite n->00, v; aproxima-se de v(t;), e o somatorio infinito chama-se primitiva de v(t).

$$S(t) = S_i + \int_{t_i}^{t} v(t_j) dt_j$$

Primitivas da função ult): Pi(t) = Su(t)dt' (tantas primitivas quantos possíveis valores de ti = area sob a curva ulti) em tilt'st P(H) = S(H) - S(H) = S(H) = S(H) = S(H)A deriva da de qualquer primitiva de uma função, é igual à função. ue $a_{t}(t)$: $v(t) = v_{i} + \int a_{t}(t) dt$ t_{i} tobserve-se au tObtenção de vItl a partir de at(t): pat(t) observe-se que a partir de to ottat é negativa porque at(t') LO. Também, se teti => dt'20 e a4(t')dt'20 A cada instante t, corresponde um único valor, s(t), da posição, e uma única velocidade U(t). Como tal, a cadá posição s corresponde uma única relocidade v. Se a expressão p(s) for conhecida, $\Rightarrow at = \frac{dv}{dt} = \frac{d}{dt}(v(s)) = \frac{dv(s)}{ds} \frac{ds}{dt} = v \frac{dv}{ds}$ Temos então 4 equações diferenciais: emas entau 4 equações u = s $a_t = v dv$ (equações u = s $a_t = v dv$ (cinemática

Que, em alguns casos, podem ser invertidas usando primitivas.

MÉTODO DE SEPARAÇÃO DE VARIÁVEIS

Cada uma das 3 equações de primeira ordem (v=s, at=v, at=v do) relaciona 3 das variáveis t, s, v, at

Quando conhecemos uma expressão para s, vou at, em função de t, s av v, pode substituir-se essa expressão em alguma das equações de primeira or dem, ficando apenas com 2 das variáveis.

Exemplo1: temos uma expressão a=f(v) (função)

a equação $at = v \frac{dv}{ds}$ fica: $f(v) = v \frac{dv}{ds}$ (variáveis sev)

· Separam-se as variáveis, a grupando a cada lado da equação o que depende de cada uma delas:

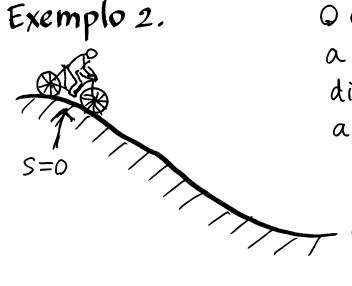
$$ds = \frac{v}{f(v)} dv$$

• Integram-se os dois lados, usando limites inferiores e superiores de integração que sejam consistentes no exemplo 1, as variáves de integração serão se v. Se os limites de s fossem de s, para s2, então os limites de v deveriam ser de v; (velocidade em s2):

$$\int_{S_1}^{S_2} ds = \int_{V_1}^{V_2} \frac{v_2}{f(v)} dv$$

Um <u>integral</u>, com dois limites definidos é obtida a partir de qualquer primitiva:

 $\int_{t_1}^{t_2} f(t) dt' = P_i(t_2) - P_i(t_1) \qquad \left(P_i(t) = \int_{t_1}^{t_2} f(t') dt'\right)$



O ciclista trava, desde a posição S=0, fazendo diminuir a relocidade de a cordo com a expressão:

$$U = \frac{1}{2}\sqrt{100 - S^2} \quad (SI)$$

até parar completamente, Determine quanto tempo demova até parar.

Resolução. A expressão dada substitui-se na equação v=s, obtendo-se uma equação diferencia/com as variáveis set:

$$\frac{1}{2}\sqrt{100-S^2} = \frac{ds}{dt}$$
se param-se as variáveis:
$$dt = \frac{ds}{2\sqrt{100-S^2}}$$

Seja ti o instante em que começa a travar, em 5=0, e to instante em que para. Como tal, Si=0 e Si encontra-se resolvendo a equação v=0, com a expresgāo dada: (%i1) v: sqrt(100-s12)/2;

 $Maxima \rightarrow (\%i2) solve(v=0,5);$

(%i3) float(%); -> [s=-10, s=10]

Para em $S_f=10$. Integrando: $fat = \int_{\frac{1}{2}\sqrt{100-52}}^{10} \frac{ds}{\sqrt{100-52}}$ (%i4) integrate(1/0, s, 0, 10); -> %pi

demora aproximada-mente 3.14 segundos até parar.