

**F 415 - Mecânica Geral II - Prof. Eduardo Granado**  
**Prova II - 24/09/2012**

**1)** Calcule a seção de choque diferencial  $\sigma(\theta)$  [ou, se preferir,  $\sigma(\psi)$ ] e a seção de choque total  $\sigma_t$  para o espalhamento elástico de uma partícula pontual por uma esfera impenetrável de raio  $a$ . [3.5]

*Dica: você pode resolver para  $\sigma(\theta)$  utilizando o formulário, ou resolver para  $\sigma(\psi)$  utilizando uma construção geométrica direta, conforme fizemos em aula para um exemplo muito similar.*

**2)** Uma partícula é projetada verticalmente para cima a uma altura  $h$  acima de um ponto na superfície da Terra a uma latitude  $\lambda$  no hemisfério sul. Considere gravidade  $g$  e velocidade angular da Terra  $= \omega$ )

(a) Encontre a distância do ponto de partida em que a partícula cai de volta, devido à força de Coriolis, em função de  $g$ ,  $h$ ,  $\omega$  e  $\lambda$ . [2.0]

(b) Qual a direção do deslocamento (norte, sul, leste, oeste) ? [1.0]

**3)** (a) Demonstre que para um corpo rígido, o momento angular  $\mathbf{L} \equiv \sum_{\alpha} m_{\alpha} \mathbf{r}_{\alpha} \times \mathbf{v}_{\alpha}$  pode ser escrito na forma  $L_i = \sum_j I_{ij} \omega_j$ . Mostre que os elementos do tensor de inércia podem ser escritos como  $I_{ij} = \sum_{\alpha} m_{\alpha} (\delta_{ij} \sum_k x_{\alpha,k}^2 - x_{\alpha,i} x_{\alpha,j})$ . [2.0]

(b) Calcule todos os elementos do tensor de inércia de um paralelepípedo de massa  $M$  e lados  $a$ ,  $b$ , e  $c$ , para um sistema de coordenadas centrado em um dos seus vértices e com eixos paralelos às suas arestas. [1.5]

*FORMULÁRIO*

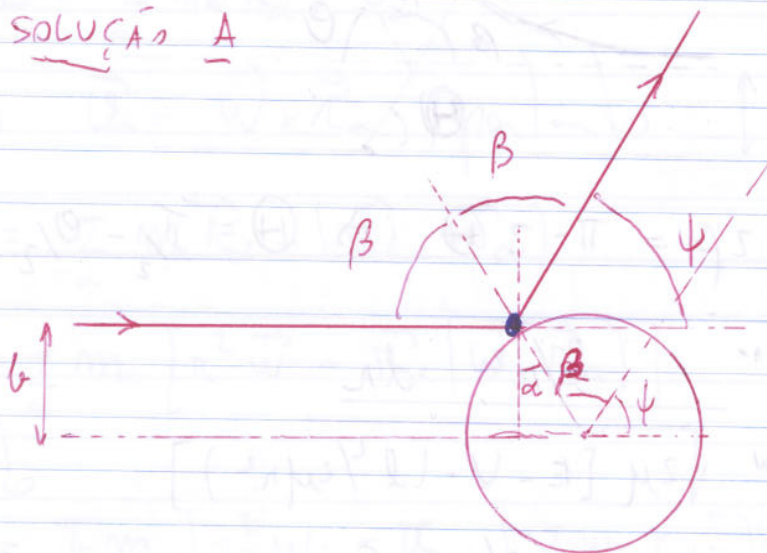
$$\sigma(\psi) = \frac{b}{\sin \psi} \left| \frac{db}{d\psi} \right| \quad ; \quad \sigma(\theta) = \frac{b}{\sin \theta} \left| \frac{db}{d\theta} \right| \quad ; \quad \Delta \Theta = \int_{r_{min}}^{r_{max}} \frac{(l/r^2) dr}{\sqrt{2\mu[E - U - (l^2/2\mu r^2)]}}$$

$$l = b \sqrt{2\mu T_0'} \quad ; \quad \int \frac{dx}{x \sqrt{ax^2 - 1}} = - \arcsin \frac{1}{|x| \sqrt{a}}$$

$$\mathbf{F}_{Cor} = -2m \boldsymbol{\omega} \times \mathbf{v}_r$$

$$\mathbf{A} \times (\mathbf{B} \times \mathbf{A}) = A^2 \mathbf{B} - \mathbf{A}(\mathbf{A} \cdot \mathbf{B})$$

## F-415 - PROVA 2 - CABARITO

1) SOLUÇÃO ATemos que  $\beta + \psi - \alpha = \pi/2$  e  $2\beta + \psi = \pi$ 

$$\Rightarrow \left(\frac{\pi - \psi}{2}\right) + \psi - \alpha = \pi/2 \Rightarrow \alpha = \psi/2$$

$$\text{Mas: } b = a \cos \alpha = a \cos \psi/2$$

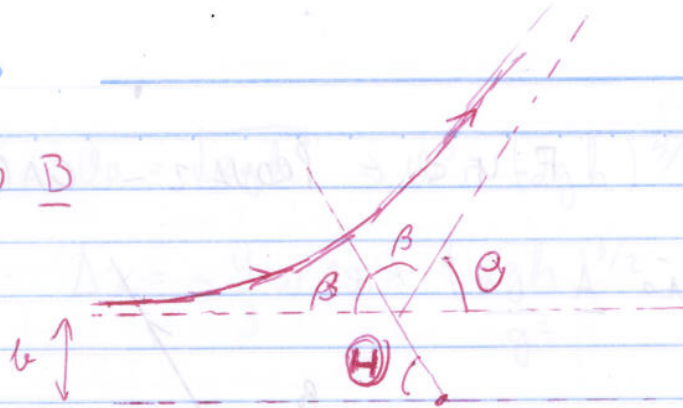
$$\Rightarrow \frac{db}{d\psi} = -\frac{a}{2} \sin \frac{\psi}{2} \Rightarrow \left| \frac{db}{d\psi} \right| = \frac{a}{2} \sin \frac{\psi}{2}$$

$$\Rightarrow \sigma(\psi) = \frac{b}{\sin \psi} \left| \frac{db}{d\psi} \right| = \frac{a \cos \psi/2}{\sin \psi} \cdot \frac{a}{2} \sin \psi/2 = \frac{a^2}{4} \frac{\sin \psi/2 \cos \psi/2}{\sin \psi/2 \cos \psi/2}$$

$$\Rightarrow \boxed{\sigma(\psi) = \frac{a^2}{4} = \text{cte}}$$

$$\sigma_t = \int_{\Omega} \sigma(\psi) d\Omega = \int_0^\pi \int_0^{2\pi} \frac{a^2}{4} \cdot \sin \theta \, d\phi \, d\theta = 2\pi \frac{a^2}{4} \int_0^\pi \sin \theta \, d\theta$$

$$= \frac{\pi a^2}{2} (-\cos \theta) \Big|_0^\pi = \boxed{\frac{\pi a^2}{2}}$$

SOLUÇÃO B

$$\theta = \pi - 2\beta = \pi - 2\phi \Rightarrow \phi = \pi/2 - \theta/2$$

$$\phi = \int_{r_{min}}^{r_{max}} \frac{l/r^2 dr}{\sqrt{2\mu [E - V - (l^2/2\mu r^2)]}}$$

onde  $V(r) = 0$   $r/r > a$   
 $\infty$   $r/r < a$

$$r_{min} = a$$

$$r_{max} = \infty$$

$$E = T_0'$$

$$l = b \sqrt{2\mu T_0'}$$

Portanto:

$$\phi = \int_a^\infty \frac{b \sqrt{2\mu T_0'} / r^2 dr}{\sqrt{2\mu [T_0' - 0 - \frac{b^2 \cdot 2\mu T_0'}{2\mu r^2]}}} = \int_a^\infty \frac{b/r^2 dr}{\sqrt{1 - b^2/r^2}}$$

$$\Rightarrow \phi = b \int_a^\infty \frac{1}{r \sqrt{r^2 - b^2}} dr = \int_a^\infty \frac{1}{r \sqrt{r^2/b^2 - 1}} dr = -\text{arc} \cos \frac{b}{r} \Big|_a^\infty$$

$$\Rightarrow \phi = \text{arc} \cos b/a \Rightarrow \frac{b}{a} = \cos \phi = \cos(\pi/2 - \theta/2) = \sin \theta/2$$

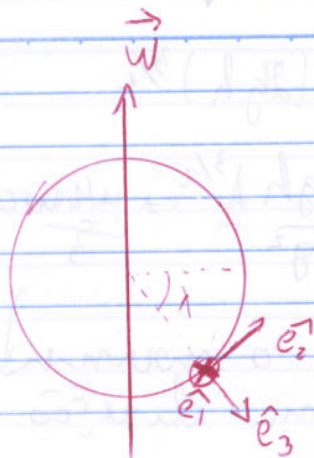
$$\Rightarrow b = a \sin \theta/2 \Rightarrow \frac{db}{d\theta} = -\frac{a}{2} \cos \theta/2$$

$$\sigma(\theta) = \frac{b}{\sin \theta} \left| \frac{db}{d\theta} \right| = \frac{a \sin \theta/2}{\sin \theta} \cdot \frac{a}{2} \cos \theta/2 = \frac{a^2}{4} //$$

$$\sigma_t = \int \sigma(\theta) d\theta = \frac{a^2}{4} \int d\theta = 4\pi \frac{a^2}{4} = \pi a^2 //$$



(2)



O sistema de eixos está representado na figura ao lado. Note que  $\hat{e}_1$  aponta na direção "Leste".

$$\vec{w} = +w \cos \lambda \hat{e}_2 - w \sin \lambda \hat{e}_3$$

$$\vec{v} = (v_0 - gt) \hat{e}_3$$

O tempo total de percurso pode ser obtido por:

$$v = v_0 - gt = -v_0 \Rightarrow T = 2v_0/g //$$

$$\vec{F}_{cor} = -2m \begin{vmatrix} \hat{e}_1 & \hat{e}_2 & \hat{e}_3 \\ 0 & w \cos \lambda & -w \sin \lambda \\ 0 & 0 & (v_0 - gt) \end{vmatrix} =$$

$$= -2m [w \cos \lambda (v_0 - gt)] \hat{e}_1 = m \vec{a}_c$$

$$\text{portanto: } \ddot{x} = -2w \cos \lambda (v_0 - gt)$$

$$\Rightarrow \dot{x} = -2w \cos \lambda \left( v_0 t - \frac{gt^2}{2} \right)$$

$$x = -2w \cos \lambda \left( \frac{v_0 t^2}{2} - \frac{gt^3}{6} \right)$$

O deslocamento total será:

$$\Delta x = x(T) = -2w \cos \lambda \left[ \frac{v_0}{2} \cdot \left( \frac{2v_0}{g} \right)^2 - \frac{g}{6} \left( \frac{2v_0}{g} \right)^3 \right]$$

$$= -2w \cos \lambda \cdot \frac{2}{3} \frac{v_0^3}{g^2} = -\frac{4}{3} w \cos \lambda \frac{v_0^3}{g^2}$$

$$\text{Mas: } h = v_0 \left( \frac{T}{2} \right) - \frac{g}{2} \left( \frac{T}{2} \right)^2 = \frac{v_0^2}{g} - \frac{g}{2} \frac{v_0^2}{g^2} = \frac{v_0^2}{2g}$$

$$\Delta x = -\frac{4}{3} w \cos \lambda \cdot \frac{v_0^3}{g^2} = -\frac{4}{3} w \cos \lambda \cdot \frac{v_0^3}{g^2}$$

Portanto:  $v_0 = \sqrt{2gh} \Rightarrow v_0^3 = (2gh)^{3/2}$

Assim:  $\Delta x = -\frac{4}{3} w \cos \lambda \frac{(2gh)^{3/2}}{g^2} = -\frac{4}{3} w \cos \lambda \sqrt{\frac{8h^3}{g}}$

$\Delta x$  negativo implica que o movimento devido à força de Coriolis será na direção OESTE



3

a)

$$\vec{L} = \sum_{\alpha} m_{\alpha} \vec{r}_{\alpha} \times \vec{v}_{\alpha}$$

Man  $\vec{v}_{\alpha} = \vec{\omega} \times \vec{r}_{\alpha}$ , portanto

$$\vec{L} = \sum_{\alpha} m_{\alpha} \vec{r}_{\alpha} \times (\vec{\omega} \times \vec{r}_{\alpha})$$

$$\vec{L} = \sum_{\alpha} m_{\alpha} [r_{\alpha}^2 \vec{\omega} - \vec{r}_{\alpha} (\vec{\omega} \cdot \vec{r}_{\alpha})]$$

Portanto

$$L_i = \sum_{\alpha} m_{\alpha} [r_{\alpha}^2 \omega_i - r_{\alpha,i} (\sum_j \omega_j r_{\alpha,j})]$$

$$= \sum_{\alpha} m_{\alpha} \left[ \sum_k (x_{\alpha,k}^2) \cdot \left( \sum_j \omega_j \delta_{ij} \right) - r_{\alpha,i} \left( \sum_j \omega_j r_{\alpha,j} \right) \right]$$

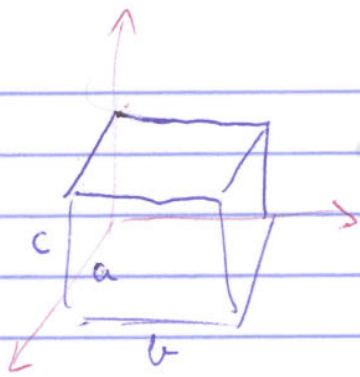
$$\Rightarrow L_i = \sum_j \omega_j \left\{ \sum_{\alpha} m_{\alpha} \left( \delta_{ij} \sum_k x_{\alpha,k}^2 - r_{\alpha,i} r_{\alpha,j} \right) \right\}$$

$$= \sum_j I_{ij} \omega_j$$

onde  $I_{ij} = \sum_{\alpha} m_{\alpha} \left( \delta_{ij} \sum_k x_{\alpha,k}^2 - x_{\alpha,i} x_{\alpha,j} \right)$

b) Para sistemas contínuos,  $m_{\alpha} \rightarrow \rho dV$ , e temos  
com:

$$\vec{L} = \left\{ \begin{array}{l} \iiint \rho (y^2 + z^2) dv \\ - \iiint \rho yx dv \\ - \iiint \rho zx dv \end{array} \right\} \quad \left\{ \begin{array}{l} - \iiint \rho xy dv \\ \iiint \rho (x^2 + z^2) dv \\ - \iiint \rho yz dv \end{array} \right\} \quad \left\{ \begin{array}{l} - \iiint \rho xz dv \\ - \iiint \rho yz dv \\ \iiint \rho (x^2 + y^2) dv \end{array} \right\}$$



Entonces con:

$$I_{11} = \int_0^c \int_0^b \int_0^a \rho (y^2 + z^2) dx dy dz = \int_0^c \int_0^b \rho (y^2 + z^2) \cdot x \Big|_0^a dy dz$$

$$= a \int_0^c \rho \left[ \frac{y^3}{3} + z^2 y \right]_0^b dz = a \rho \int_0^c \left[ \frac{b^3}{3} + z^2 b \right] dz$$

$$= a \rho \left[ \frac{b^3}{3} z + \frac{z^3}{3} b \right]_0^c = a \rho \left[ \frac{b^3}{3} c + \frac{c^3}{3} b \right]$$

$$= \rho a b c \left[ \frac{b^2}{3} + \frac{c^2}{3} \right] = \frac{M}{3} [b^2 + c^2]$$

Análogamente:  $I_{22} = \frac{M}{3} [a^2 + c^2]$ ;  $I_{33} = \frac{M}{3} [a^2 + b^2]$

Tenemos también que:

$$I_{12} = - \int_0^c \int_0^b \int_0^a \rho x y dx dy dz = - \rho c \int_0^b \int_0^a x y dx dy$$

$$= - \rho c \frac{a^2}{2} \int_0^b y dy = - \rho c \frac{a^2}{2} \frac{b^2}{2} = - \frac{M a b}{4}$$

Análogamente  $I_{13} = - \frac{M}{4} a c$ ;  $I_{23} = - \frac{M}{4} b c$ .

Entonces:

$$\vec{I} = \begin{pmatrix} \frac{M}{3} (a^2 + c^2) & -\frac{M}{4} a b & -\frac{M}{4} a c \\ -\frac{M}{4} a b & \frac{M}{3} (a^2 + c^2) & -\frac{M}{4} b c \\ -\frac{M}{4} a c & -\frac{M}{4} b c & \frac{M}{3} (a^2 + b^2) \end{pmatrix}$$