

RA: _____ Nome: GABARITO

1) _____

2) _____

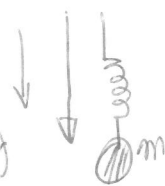
3) _____

Nota: _____

Questão 1 (3 pts) Uma partícula de massa m encontra-se pendurada em repouso na ponta de uma mola de constante de força k , sob a ação da gravidade g . No instante $t=0$, uma força constante adicional F , vertical e para baixo, é aplicada à massa, atuando durante um intervalo de tempo t_0 .

a) (0.5 pts) Encontre a posição de equilíbrio, i.e., o alongamento da mola para $t < 0$ devido à ação da gravidade.

b) (2.5 pts) Encontre a solução $x(t)$ para a equação de movimento do sistema para $t > t_0$, em termos das constantes indicadas acima. Justifique cada passagem.



$$a) \quad mg = kx_0 \Rightarrow x_0 = \frac{mg}{k}$$

$$m\ddot{x} + k(x - x_0) = 0 \quad \forall t < 0$$

$$m\ddot{x} + k(x - x_0) = F \quad \forall 0 \leq t \leq t_0$$

$$m\ddot{x} + k(x - x_0) = 0 \quad \forall t > t_0$$

pondo

$$x - x_0 = \xi \Rightarrow \ddot{x} = \ddot{\xi}$$

$$m\ddot{\xi} + k\xi = 0 \quad \textcircled{I}$$

$$m\ddot{\xi} + k\xi = F \quad \textcircled{II}$$

$$m\ddot{\xi} + k\xi = 0 \quad \textcircled{III}$$

em \textcircled{I} a partícula está em repouso $\therefore \xi_{II} = \dot{\xi}_{II} = 0$
e na origem
de $\xi - x_0 = 0$

$$\xi_{II}(t) = \xi_{part} + \xi_{hom} = \frac{F}{k} + Ae^{i\omega_0 t} + Be^{-i\omega_0 t} \quad \text{onde } \omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}}$$

$$\xi_{III}(t) = Ce^{i\omega_0 t} + De^{-i\omega_0 t}$$

Colocando as condições iniciais $\forall \textcircled{I}$ e \textcircled{II}

$$\xi(t=0) = 0 = \frac{F}{k} + A + B \quad \left\{ \begin{array}{l} A = B = -\frac{F}{2k} \end{array} \right. \therefore$$

$$\dot{\xi}(t=0) = 0 = i\omega_0(A + B) \quad \xi_{II} = x - x_0 = \frac{F}{m} - \frac{F}{k} \left(\frac{e^{i\omega_0 t} + e^{-i\omega_0 t}}{2} \right)$$

$$\boxed{x - x_0 = \frac{F}{k} (1 - \cos \omega_0 t)} \quad \forall 0 \leq t \leq t_0$$

Ademais agora encontrar C e D aplicando a condição em t_0

$$\xi(t=t_0) = \frac{F}{k} (1 - \cos \omega_0 t_0) = C e^{i\omega_0 t_0} + D e^{-i\omega_0 t_0}$$

$$\dot{\xi}(t=t_0) = \frac{F}{k} \omega_0 \sin \omega_0 t_0 = i\omega_0 [C e^{i\omega_0 t_0} - D e^{-i\omega_0 t_0}]$$

$$\begin{cases} C e^{i\omega_0 t_0} + D e^{-i\omega_0 t_0} = \frac{F}{k} (1 - \cos \omega_0 t_0) \\ C e^{i\omega_0 t_0} - D e^{-i\omega_0 t_0} = \frac{-iF}{k} \sin \omega_0 t_0 \end{cases}$$

$$C e^{i\omega_0 t_0} = \frac{F}{2k} \left[1 - \frac{e^{i\omega_0 t_0}}{2} - \frac{e^{-i\omega_0 t_0}}{2} - \frac{e^{i\omega_0 t_0}}{2} + \frac{e^{-i\omega_0 t_0}}{2} \right]$$

$$C = \frac{F}{2k} e^{-i\omega_0 t_0} (1 - e^{i\omega_0 t_0}) \quad \text{da mesma forma:}$$

$$D = \frac{F}{2k} e^{i\omega_0 t_0} (1 - e^{-i\omega_0 t_0})$$

$$\xi_{III} = \frac{F}{2k} \left[(e^{-i\omega_0 t_0} - 1) e^{i\omega_0 t} + (e^{i\omega_0 t_0} - 1) e^{-i\omega_0 t} \right]$$

$$\xi_{III} = \frac{F}{2k} \left[e^{i\omega_0(t-t_0)} - e^{i\omega_0 t} - e^{-i\omega_0(t-t_0)} + e^{-i\omega_0 t} \right]$$

$$\xi_{III} = \frac{F}{k} [\cos \omega_0(t-t_0) - \cos \omega_0 t]$$

$$\therefore \boxed{x - x_0 = \frac{F}{k} [\cos[\omega_0(t-t_0)] - \cos(\omega_0 t)]}$$

Questão 2 (3.5 pts) Uma massa m cai de uma altura igual a h sobre uma plataforma de massa desprezível. Deseja-se projetar um amortecedor sob a plataforma de tal forma que o conjunto plataforma + massa possa atingir a posição de equilíbrio, x_r abaixo da posição original, tão depressa quanto possível (depois de sofrer o impacto), porém sem ultrapassá-la.

a) (2.0 pts) Determine qual tipo de oscilador deve ser utilizado. Encontre os valores de k e b . (Dica: o que acontece em $t \rightarrow \infty$?).

b) (1.5 pts) Encontre a solução $x(t)$ para a equação de movimento do sistema massa+oscilador após a colisão ($t=0$ é o momento do impacto). Justifique cada passagem. Verifique que a massa realmente não ultrapassa o valor limite x_r .

a) $\forall t \rightarrow \infty \quad kx_f = mg \Rightarrow \boxed{k = \frac{mg}{x_f}}$ 

b) P/ não ultrapassar ou oscilar, é óbvio que não pode ser um solu
sub-amortecido. Vamos analisar o que acontece p/ os casos
superamortecido e super-amortecido.

superamortecido:

$$\ddot{x} + 2\gamma \dot{x} + \omega_0^2 x = g \Rightarrow \boxed{x_p = \frac{g}{\omega_0^2}}$$

 Solução pelo método de Euler.

$$\lambda = -\gamma \pm \sqrt{\gamma^2 - \omega_0^2}$$

\forall critico $\Rightarrow \gamma^2 = \omega_0^2 \Rightarrow \gamma = \omega_0 \quad \therefore \quad \frac{b}{2m} = \sqrt{\frac{k}{m}} \Rightarrow \boxed{b = \sqrt{4km}}$

$$x(t) = \frac{g}{\omega_0^2} + A e^{-\gamma t} + B t e^{-\gamma t}$$

condições de contorno: $\begin{cases} 0 = \frac{g}{\omega_0^2} + A \Rightarrow \boxed{A = -\frac{g}{\omega_0^2}} \end{cases}$

$$\dot{x}(t=0) = v_0 = -\gamma A + B \Rightarrow B = v_0 + \gamma A$$

$$B = v_0 - \frac{g}{\omega_0}$$

$$x(t) = \frac{g}{\omega_0^2} - \frac{g}{\omega_0^2} e^{-\gamma t} + \left(v_0 - \frac{g}{\omega_0} \right) t e^{-\gamma t}$$

$$\boxed{x(t) = \frac{g}{\omega_0^2} + \left[\left(v_0 - \frac{g}{\omega_0} \right) t - \frac{g}{\omega_0^2} \right] e^{-\gamma t}}$$

$$x(t) = x_f + \left[\left(v_0 - \frac{g}{\omega_0} \right) t - x_f \right] e^{-\gamma t}$$

$$\text{p/ } t=0 \quad x(t)=0 \quad \text{p/ } t \rightarrow \infty \quad x(t) = x_f$$

Note que nada com a velocidade tem que ser sempre positiva e nunca negativa. Se isto não ocorrer significa que passou do limite

$$\dot{x}(t) = \left(v_0 - \frac{g}{\omega_0} \right) e^{-\gamma t} + \left[\left(v_0 - \frac{g}{\omega_0} \right) t - x_f \right] (-\gamma) e^{-\gamma t}$$

$$\dot{x}(t) = \left[v_0 - \frac{g}{\omega_0} - \gamma v_0 t + \gamma t + x_f / \gamma \right] e^{-\gamma t}$$

$$\dot{x}(t) = \left[v_0 - \gamma v_0 t + \gamma t \right] e^{-\gamma t} > 0 \quad \therefore t > \frac{v_0}{(\gamma v_0 - g)} \rightarrow \infty$$

$$\therefore v_0 = \frac{g}{\gamma} \Rightarrow \sqrt{2gh} = \frac{g}{\left(\frac{b}{2m} \right)} \Rightarrow \sqrt{2gh \frac{k}{m}} = g \Rightarrow \left[h = \frac{m}{2k} g = \frac{x_f}{2} \right]$$

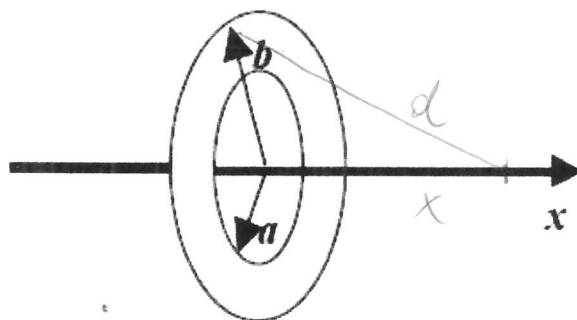
ou seja só vale válido p/ alturas menores que $\frac{x_f}{2}$

Questão 3 (3.5 pts) Considere uma coroa circular fina de massa M , homogênea, raio interno a e raio externo b :

a) (1.5 pts) Calcule o **potencial gravitacional** devido a coroa ao longo do eixo de simetria x (com origem no centro geométrico da mesma).

b) (1 pt) Calcule, a partir do potencial, a **força** devida à coroa, atuando sobre uma partícula de massa m num ponto x sobre o eixo de simetria. Quanto vale a força se $x \gg b$?

c) (1 pt) Determine a **frequência de pequenas oscilações** da mesma partícula, quando ela estiver com energia muito próxima da mínima possível e vinculada a se movimentar ao longo do eixo x próxima da origem.



$$a) \quad d\phi = -\frac{G dm}{d} \quad dm = 2\pi r dr \sigma \quad \text{onde } \sigma = \frac{M}{\pi(b^2 - a^2)}$$

$$d = (x^2 + r^2)^{1/2}$$

$$\phi = -G 2\pi \sigma \int_a^b \frac{r dr}{(x^2 + r^2)^{1/2}} \quad \text{fazendo } u = x^2 + r^2$$

$$du = 2r dr$$

$$\phi = -G \pi \sigma \int_{u^-}^{u^+} \frac{du}{u^{1/2}} = -G \pi \sigma 2 \left. u^{1/2} \right|_{u^-}^{u^+} = -G \pi \sigma 2 \left. (x^2 + r^2)^{1/2} \right|_{r=a}^{r=b}$$

$$\phi = -2\pi \sigma G \left\{ (x^2 + b^2)^{1/2} - (x^2 + a^2)^{1/2} \right\}$$

$$\boxed{\phi = -\frac{2GM}{(b^2 - a^2)} \left\{ (x^2 + b^2)^{1/2} - (x^2 + a^2)^{1/2} \right\}}$$

$$b) \quad \vec{g} = -\nabla \phi \Rightarrow F = mg$$

$$F = +\frac{2GMm}{(b^2 - a^2)} \left[\frac{1}{2} \frac{2x}{(x^2 + b^2)^{1/2}} - \frac{1}{2} \frac{2x}{(x^2 + a^2)^{1/2}} \right]$$

$$\vec{F} = \frac{2G_{mm}M}{(b^2 - a^2)} \times \left[\frac{1}{(x^2 + b^2)^{1/2}} - \frac{1}{(x^2 + a^2)^{1/2}} \right] \hat{x}$$

8/ $x \gg b$

$$F = \frac{2G_{mm}M}{(b^2 - a^2)} \times \left[\frac{1}{x \left(1 + \left(\frac{b}{x}\right)^2\right)^{1/2}} - \frac{1}{x \left(1 + \left(\frac{a}{x}\right)^2\right)^{1/2}} \right]$$

Vamos expandir $(1 + \xi)^{-1/2}$ onde $\xi = \left(\frac{b}{x}\right)^2$ que é pequeno

$$(1 + \xi)^{1/2} = 1 - \frac{1}{2}\xi + \frac{3}{8}\xi^2 - \dots$$

$$(1 + \xi')^{1/2} = 1 - \frac{1}{2}\xi' + \frac{3}{8}\xi'^2 - \dots \quad \xi' = \left(\frac{a}{x}\right)^2$$

se $x \gg b \Rightarrow \left(\frac{b}{x}\right)^4 \ll 1$ portanto podemos desprezar.

$$F \approx \frac{2G_{mm}M}{(b^2 - a^2)} \left[1 - \frac{1}{2} \frac{b^2}{x^2} - 1 + \frac{1}{2} \frac{a^2}{x^2} \right] \approx - \frac{2G_{mm}M}{(b^2 - a^2)} \frac{(b^2 - a^2)}{2x^2}$$

$$\boxed{\vec{F} \approx - \frac{G_{mm}M}{x^2} \hat{x}} \quad \text{como esperado.}$$

c) 8/ $x \rightarrow 0$

$$F = \frac{2G_{mm}M}{(b^2 - a^2)} \times \left[\frac{1}{a^2 \left(\frac{x^2}{b^2} + 1\right)^{1/2}} - \frac{1}{a^2 \left(\frac{x^2}{a^2} + 1\right)^{1/2}} \right] \approx - \frac{2G_{mm}Mx}{a^2 b (b+a)}$$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}} \Rightarrow \boxed{\omega_0 = \sqrt{\frac{2G_{mm}M}{a^2 b (b+a)}}}$$