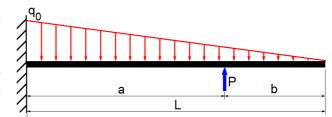
Aula 23 1

Lista de Exercícios

- 1. Elabore um programa que permite ao usuário digitar os coeficientes de um polinômio de grau **n** na seguinte ordem: a_n, a_{n-1}, ..., a₂, a₁ e a₀. O programa deve exibir duas listas, uma contendo as raízes reais e outra as complexas.
- 2. Elabore um programa que permite ao usuário digitar as coordenadas de **n** pontos medidos em uma experiência do laboratório, bem como a ordem do polinômio que deverá ser ajustado à esses pontos. O programa deve exibir a equação ajustada, bem como o valor do coeficiente de determinação R².

Além disso, deve apresentar um gráfico com os pontos medidos e a curva ajustada, sem se esquecer da legenda. O domínio do polinômio deve ser definido entre os valores mínimo e máximo digitados para x.

3. A figura a seguir representa uma viga engastada de comprimento L, que suporta um carregamento distribuído triangularmente, de intensidade máxima q₀ e uma força P aplicada a uma distância b da extremidade livre.



Sabe-se que o deslocamento vertical y (denominado flecha) pode ser obtido pela soma do deslocamento causado pelo carregamento triangular e pelo da força P.

$$y_{\text{carreg}} = \frac{q_0}{120 \cdot L \cdot E \cdot I} \cdot \left(x^5 - 5 \cdot L \cdot x^4 + 10 \cdot L^2 \cdot x^3 - 10 \cdot L^3 \cdot x^2 \right) \\ y_{\text{força}} = \frac{P \cdot b}{6 \cdot L \cdot E \cdot I} \cdot \left(-x^3 + \left(L^2 - b^2 \right) \cdot x \right) \\ y_{\text{força}} = \frac{P \cdot b}{6 \cdot L \cdot E \cdot I} \cdot \left(-x^3 + \left(L^2 - b^2 \right) \cdot x \right) \\ y_{\text{forca}} = \frac{P \cdot b}{6 \cdot L \cdot E \cdot I} \cdot \left(-x^3 + \left(L^2 - b^2 \right) \cdot x \right) \\ y_{\text{forca}} = \frac{P \cdot b}{6 \cdot L \cdot E \cdot I} \cdot \left(-x^3 + \left(L^2 - b^2 \right) \cdot x \right) \\ y_{\text{forca}} = \frac{P \cdot b}{6 \cdot L \cdot E \cdot I} \cdot \left(-x^3 + \left(L^2 - b^2 \right) \cdot x \right) \\ y_{\text{forca}} = \frac{P \cdot b}{6 \cdot L \cdot E \cdot I} \cdot \left(-x^3 + \left(L^2 - b^2 \right) \cdot x \right) \\ y_{\text{forca}} = \frac{P \cdot b}{6 \cdot L \cdot E \cdot I} \cdot \left(-x^3 + \left(L^2 - b^2 \right) \cdot x \right) \\ y_{\text{forca}} = \frac{P \cdot b}{6 \cdot L \cdot E \cdot I} \cdot \left(-x^3 + \left(L^2 - b^2 \right) \cdot x \right) \\ y_{\text{forca}} = \frac{P \cdot b}{6 \cdot L \cdot E \cdot I} \cdot \left(-x^3 + \left(L^2 - b^2 \right) \cdot x \right) \\ y_{\text{forca}} = \frac{P \cdot b}{6 \cdot L \cdot E \cdot I} \cdot \left(-x^3 + \left(L^2 - b^2 \right) \cdot x \right) \\ y_{\text{forca}} = \frac{P \cdot b}{6 \cdot L \cdot E \cdot I} \cdot \left(-x^3 + \left(L^2 - b^2 \right) \cdot x \right) \\ y_{\text{forca}} = \frac{P \cdot b}{6 \cdot L \cdot E \cdot I} \cdot \left(-x^3 + \left(L^2 - b^2 \right) \cdot x \right) \\ y_{\text{forca}} = \frac{P \cdot b}{6 \cdot L \cdot E \cdot I} \cdot \left(-x^3 + \left(L^2 - b^2 \right) \cdot x \right) \\ y_{\text{forca}} = \frac{P \cdot b}{6 \cdot L \cdot E \cdot I} \cdot \left(-x^3 + \left(L^2 - b^2 \right) \cdot x \right) \\ y_{\text{forca}} = \frac{P \cdot b}{6 \cdot L \cdot E \cdot I} \cdot \left(-x^3 + \left(L^2 - b^2 \right) \cdot x \right) \\ y_{\text{forca}} = \frac{P \cdot b}{6 \cdot L \cdot E \cdot I} \cdot \left(-x^3 + \left(L^2 - b^2 \right) \cdot x \right)$$

Elabore um programa que calcula a distância \mathbf{x} em que a deformação vertical \mathbf{y} da barra é nula. O usuário deverá digitar um valor real entre 0 e 1, indicando a proporção da distância \mathbf{b} em relação ao comprimento total da viga \mathbf{L} . Considere: L=3 m; $q_o=192x10^3$ N/m; $E=207x10^9$ N/m²; $I=2,25x10^4$ m⁴ e $P=200x10^3$ N.

Dica: o valor de x que é desejado é a única raiz real maior do que zero e menor ou igual a a.

4. Elabore um programa que calcule $\lim_{x\to 1} \frac{x^3 - 2 \cdot x^2 - x + 2}{x^3 - 7 \cdot x + 6}$.

Dica: Crie dois polinômios, sendo um para o numerador e outro para o denominador.

5. O custo de produção de um produto é dado por $C(x) = x^3 - 6 \cdot x^2 + 15 \cdot x + 3$ e a receita das vendas por $R(x) = 9 \cdot x$, sendo x a quantidade de itens, em milhares de unidades. Elabore um programa que apresente a equação característica do lucro (L(x) = R(x) - C(x)) e a quantidade de itens que gera lucro máximo e a do prejuízo máximo.

6. Um motorista dirige em uma rodovia e, ao avistar uma placa de limite de velocidade (junto ao radar), pisa no freio. Durante essa redução, a velocidade do automóvel é dada por:

$$v(t) = 3,14 \cdot t^3 - 19,78 \cdot t^2 + 10,51 \cdot t + 121,71$$

Sendo v, a velocidade em km/h e t, o instante de tempo em s.

Elabore um programa que permite ao usuário informar a velocidade limite da via e apresentar como resposta:

- a) O instante de tempo em que o automóvel atinge a velocidade limite da via.
 - **Dica 1:** subtraia esse valor do polinômio da velocidade e, em seguida, divida todos os termos por 3,6 para obter a velocidade em m/s.
 - **Dica 2:** Serão obtidas 3 raízes. Ordene-as e utilize a primeira raiz positiva como o instante de tempo que o veículo atinge a velocidade desejada.
- b) A distância percorrida até que o veículo atinja a velocidade digitada.
- c) os gráficos, lado a lado, da posição (m), velocidade (km/h) e aceleração (m/s²), considerando como domínio 0 ≤ t ≤ t_{limite}. O gráfico da velocidade é o representado pela equação deste enunciado.
- 7. Em um experimento do laboratório de Química, desejava-se estudar a velocidade de reação entre dois reagentes e determinar a energia de ativação **Ea** (kJ·mol⁻¹) necessária para iniciar a reação entre eles. Sabe-se que a constante de velocidade **k** (s⁻¹) é expressa pela equação de Arrhenius:

$$k = A \cdot e^{-\frac{Ea}{R \cdot T}}$$

Para linearizar a equação, deve-se aplicar o logaritmo, obtendo: $ln(k) = ln(A) - \frac{Ea}{R} \cdot \frac{1}{T}$.

Podemos escrever
$$X = \frac{1}{T}$$
 e $Y = \ln(k)$, gerando a equação linear $Y = -\frac{Ea}{R} \cdot X + \ln(A)$.

Com base no que foi exposto, elabore um programa que calcula a energia de ativação **Ea** da reação a partir de um conjunto de **n** medições informadas pelo usuário em dois arrays **k** e **T**. Será necessário fazer o ajuste **linear** para as variáveis **X** e **Y**.

O coeficiente angular obtido será negativo, assim, determine o valor de **Ea** (positivo) multiplicando o módulo do coeficiente angular pela constante R = 8,314 (J·mol⁻¹·K⁻¹). Divida o valor por 1000 para expressar **Ea** em kJ·mol⁻¹.

Durante o experimento, foram obtidos os seguintes valores. Eles podem ser utilizados para testar o seu programa.

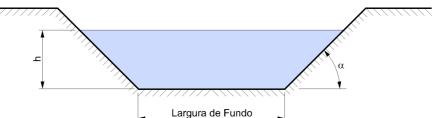
k (s ⁻¹)	2,52 ×10 ⁻⁵	5,25 ×10 ⁻⁵	6,30 ×10 ⁻⁴	3,16 ×10 ⁻³
T (K)	463,0	471,9	503,3	524,2

Fonte: adaptado de Brown,L et al. Química A Ciência Central, 2010.

Lembre-se que o logaritmo neperiano em Python é dado pela função np.log.



8. Um engenheiro civil precisa projetar um canal trapezoidal para irrigação, como mostra a figura a seguir:



Sabe-se que a vazão do canal é dada por $Q = A \cdot v$, sendo \mathbf{Q} a vazão, em m³/s, \mathbf{A} a área da seção transversal do canal, em m², e \mathbf{v} a velocidade média de escoamento do fluido, em m/s. Elabore um programa que calcula o nível da água \mathbf{h} , a partir da vazão, velocidade de escoamento, largura de fundo \mathbf{LF} e ângulo de inclinação do talude α , informado em graus.

Note que a área da seção transversal do canal é dada por $A = \frac{1}{\tan(\alpha)} \cdot h^2 + LF \cdot h$.

A equação $Q = A \cdot v$ pode ser reescrita como $A - \frac{Q}{v} = 0$, ou seja, a altura **h** é dada pela raiz positiva de:

$$\frac{1}{\tan(\alpha_{rad})} \cdot h^2 + LF \cdot h - \frac{Q}{V} = 0$$

9. Em 1962, o engenheiro Pierre Bézier, que trabalhava no design de automóveis da Renault, publicou um trabalho equacionando um tipo de curva gerada a partir de **NP** pontos. As curvas de Bézier são geradas por duas equações paramétricas, uma para **x** e outra para **y**. Essas curvas são polinômios de grau **n**, sendo n = NP – 1.

$$x(u) = \sum_{i=0}^{n} B_{n,i}(u) \cdot x_{i}$$
 e $y(u) = \sum_{i=0}^{n} B_{n,i}(u) \cdot y_{i}$

Para calcular as curvas x(u) e y(u) são necessário **NP** pontos (x_i, y_i) , bem como as equações que formam as bases de Bernstein.

$$B_{n,i}(u) = \frac{n!}{i! \cdot (n-i)!} \cdot u^{i} \cdot (1-u)^{n-i}$$

Em Python, um termo da base pode ser escrito como:

$$B= factorial(n) / (factorial(i) * factorial(n-i)) * np.polyld([1,0]) * * i * np.polyld([-1,1]) * * (n-i)) \\$$

Com isso, elabore um programa que permita ao usuário digitar **NP** pontos, dados pelas coordenadas \mathbf{x}_i e \mathbf{y}_i . O programa deve calcular as equações paramétricas $\mathbf{x}(\mathbf{u})$ e $\mathbf{y}(\mathbf{u})$. Como resultado, deve exibir em um gráfico com grade ao fundo:

- linhas tracejadas vermelhas, ligando os pontos;
- adicione marcadores verdes, com tamanho 8, em cada um dos pontos;
- trace a curva de Bézier utilizando x(u) e y(u), em cor azul, com domínio $0 \le u \le 1$.

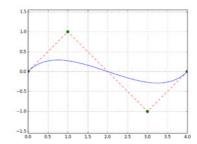


Aula 23 4

Lembre-se de importar a função factorial do módulo math.

Por exemplo, se forem utilizados 4 pontos é necessário calcular as quatro curvas da base de Bernstein: $B_{3,0}(u)$, $B_{3,1}(u)$, $B_{3,2}(u)$ e $B_{3,3}(u)$, que serão multiplicados pelos quatro valores de x: $\mathbf{x_0}$, $\mathbf{x_1}$, $\mathbf{x_2}$ e $\mathbf{x_3}$ para obter x(u). O mesmo processo deve ser feito, multiplicando as quatro bases pelas componentes $\mathbf{y_0}$, $\mathbf{y_1}$, $\mathbf{y_2}$ e $\mathbf{y_3}$ para obter y(u).

Digite o número de pontos: 4
Digite x0: 0
Digite y0: 0
Digite x1: 1
Digite y1: 1
Digite x2: 3
Digite y2: -1
Digite x3: 4
Digite y3: 0



10. Elabore um programa que desenha o gráfico da função C(x), com $-10 \le x \le 10$. O usuário deverá informar o valor de **n**.

$$C(x) = 1 - \frac{x^2}{2!} + \frac{x^4}{4!} - \frac{x^6}{6!} + \dots + \frac{x^{2 \cdot n}}{(2 \cdot n)!}$$

Lembre-se de importar a função factorial do módulo math.