```
//Lista de exercício 3 - 1º Tarefa - (a),(b) e (c)
                                                                               //Energia Potencial
                                                                               function potencial=U(S)
//Dados
                                                                                  \textbf{potencial} = \text{m*g*}(\textbf{S}(1,\$))*\sin(\text{alfa})-(\textbf{S}(1,:))*\sin(\text{alfa})*\text{m*g}
pi = \%pi
                                                                               endfunction
r = 0.001; // raio da esfera em metros
rho = 7850; //densidade do aço em kg/m^3
g = 9.8; //m/s^2
m = (4/3)*pi*(r^3)*7850 // massa em kg
                                                                               //Energia Mecânica
//Condições iniciais
                                                                               function mecanica=E(U, T)
alfa = pi/6;
                                                                                  mecanica = U+T
s0 = 1;
                                                                               endfunction
v0 = -1;
S0 = [s0;v0];
                                                                               //Aceleração
                                                                               a = diff(S(2,:))/0.01;
//Vetor tempo
                                                                               a(\$+1) = a(\$)
t0 = 0;
tf = 100; //Vamos integrar pelo tempo de 0 a 20 segundos
                                                                               //Força Normal
dt = 0.01; //Define o passo, quanto menor mais preciso
                                                                               N = m*g*cos(alfa)*ones(1,size(t)(2))
t = t0:dt:tf;
                                                                               //Função comet
//Espaço de estados
                                                                               x0 = 0;
function dS=f(t, s)
                                                                               z0 = 0;
//s é o vetor de estado, ou seja, s = [s, ds/dt]
                                                                               z = -S(1,:)*sin(alfa)+z0;
  dS1 = s(2);
                                                                               x = S(1,:)*cos(alfa)+x0;
  dS2 = g*sin(alfa);
  dS = [dS1; dS2];
                                                                               //Plotar gráficos
endfunction
                                                                               scf(0)
S = ode(S0,0,t,f);
                                                                               subplot(2,2,1)
                                                                               xtitle('Posição por tempo');
//Energia Cinética
                                                                               plot(t, S(1,:), 'k');
function cinetica=T(S)
  cinetica = (1/2)*m*(S(2,:))**2
                                                                               subplot(2,2,2)
endfunction
                                                                               xtitle('Velocidade por tempo')
                                                                               plot(t, S(2,:), 'k')
```

```
subplot(2,2,3)
xtitle('Velocidade por posição')
plot(S(1,:), S(2,:), 'k')
subplot(2,2,4)
xtitle('Aceleração em função do tempo')
plot(t, a, 'k')
scf(1)
xtitle('Energias')
subplot(2,2,1)
xtitle('Energia cinética por tempo')
plot(t, T(S))
subplot(2,2,2)
xtitle('Energia potencial por tempo')
plot(t, U(S), 'k')
subplot(2,2,3)
xtitle('Energia mecânica por tempo')
plot(t, U(S)+T(S), 'r')
subplot(2,2,4)
xtitle('Soma das energias')
plot(t, T(S))
xlabel('(i)','fontsize',1)
plot(t, U(S), 'k')
xlabel('(ii)','fontsize',1)
plot(t, U(S)+T(S), 'r')
scf(2)
subplot(2,3,1)
xtitle('Normal - Condição 01')
plot(t, N)
```