## Lista 02 - Introdução à Física Computacional I

Lyliana Myllena Santos de Sousa - 11223740 Lyliana.sousa@usp.br

1.

Um pêndulo consiste de um fio de massa desprezível e comprimento  $\prime$  e de uma esfera de massa m e raio muito menor que  $\prime$ , na presença de uma aceleração da gravidade local g e frente a uma resistência do ar desprezível. No limite de pequenas oscilações, o período do pêndulo é dado por

 $T_0 = 2\pi \sqrt{l/g}$ , mas esse resultado vale apenas quando o ângulo máximo de oscilação é  $\theta_0 << 1\,\mathrm{rad}$ . Fora desse limite, considerações baseadas na conservação da energia mecânica mostram que o período do pêndulo é dado por:

$$T = \sqrt{\frac{8/}{g}} \int_0^{\theta_0} \frac{d\theta}{\sqrt{\cos\theta - \cos\theta_0}}$$

Faça um gráfico da razão entre esse período e o resultado de pequenas oscilações, desde  $\theta_0=0$  até  $\theta_0=0.99\,\pi$ .

integral = Integrate 
$$\left[\frac{1}{\sqrt{\cos[\theta] - \cos[x]}}, \{\theta, \theta, x\}\right];$$

$$T[x_{-}] := \sqrt{\frac{8 l}{g}} * integral$$

$$T_{0} = 2 \pi \sqrt{l/g};$$

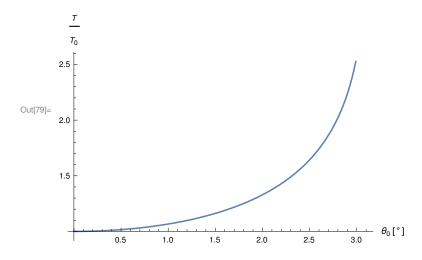
$$(*Platando o gráficos)$$

(\*Plotando o gráfico\*)

Plot[T[x]/
$$T_0$$
, {x, 0, 0.99 $\pi$ }, gráfico

PlotLabel → " Razão entre o período e o resultado de pequenas oscilações"/"", etiqueta de gráfico

## Razão entre o período e o resultado de pequenas oscilações

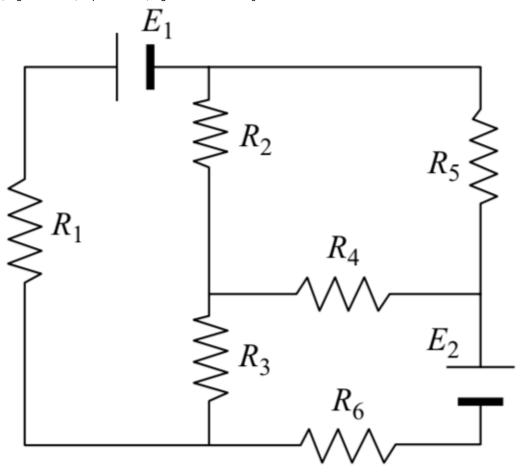


2.

Para o circuito da figura abaixo, desprezando as resistências internas dos fios e das baterias,

• Com base nas leis de Kirchoff, determine as correntes percorrendo todos os resistores em termos das forças eletromotrizes  $E_1$  e  $E_2$  e das resistências  $R_1$  a  $R_6$ ;

• Obtenha valores numéricos para as correntes quando  $E_1=12$  V e  $E_2=8$  V,  $R_1=20.0$   $\Omega$  ,  $R_2=15.0$   $\Omega$ ,  $R_3=3.0\,\Omega$  ,  $R_4=6.0\,\Omega$  ,  $R_5=12.0\,\Omega$  e  $R_6=2.0\,\Omega$  .



```
In[66]:= (*Lei de malhas*)
     eq1 = E1 == (R1 * I1) + (R2 * I2) + (R3 * I3);
     eq2 = E2 == -(R3 * I3) + (R4 * I4) + (R6 * I6);
     eq3 = 0 == (R4 * I4) + (R2 * I2) - (R5 * I5);
     (*Lei dos Nós*)
     eq4 = I6 == I4 + I5;
     eq5 = I2 == I3 + I4;
     eq6 = I1 == I2 + I5;
```

```
In[74]:= (*Determinando as equações*)
                       sols = Solve[{eq1, eq2, eq3, eq4, eq5, eq6}, {I1, I2, I3, I4, I5, I6}]
Out[74]= \{\{I1 \rightarrow -((-E1 R2 R3 - E2 R2 R3 - E1 R2 R4 - E2 R2 R4 - E1 R3 R4 - 
                                                         E2 R3 R4 - E1 R3 R5 - E2 R3 R5 - E1 R4 R5 - E1 R2 R6 - E1 R4 R6 - E1 R5 R6)/
                                                (R1 R2 R3 + R1 R2 R4 + R1 R3 R4 + R1 R3 R5 + R2 R3 R5 + R1 R4 R5 + R2 R4 R5 + R3 R4 R5 +
                                                         R1 R2 R6 + R2 R3 R6 + R1 R4 R6 + R2 R4 R6 + R3 R4 R6 + R1 R5 R6 + R2 R5 R6 + R3 R5 R6)),
                               I2 \rightarrow -((E2 R5 (R1 R4 - R3 R5) - E1 R5 (R3 R5 + R4 R6 + R5 (R4 + R6))) / ((R1 R4 - R3 R5))
                                                             (-R2 R6 - R4 R6 - R5 (R4 + R6)) - (-R1 R2 - R1 R4 - (R1 + R2) R5) (R3 R5 + R4 R6 + R5 (R4 + R6)))
                               I3 \rightarrow -((E2 R1 R2 + E2 R1 R4 + E2 R1 R5 + E2 R2 R5 - E1 R4 R5 - E1 R2 R6 - E1 R4 R6 - E1 R5 R6)/
                                                (R1 R2 R3 + R1 R2 R4 + R1 R3 R4 + R1 R3 R5 + R2 R3 R5 + R1 R4 R5 + R2 R4 R5 + R3 R4 R5 +
                                                         R1 R2 R6 + R2 R3 R6 + R1 R4 R6 + R2 R4 R6 + R3 R4 R6 + R1 R5 R6 + R2 R5 R6 + R3 R5 R6)),
                               14 \rightarrow -((-E2 R1 R2 - E2 R1 R5 - E2 R2 R5 - E1 R3 R5 - E2 R3 R5 + E1 R2 R6)/
                                                (R1 R2 R3 + R1 R2 R4 + R1 R3 R4 + R1 R3 R5 + R2 R3 R5 + R1 R4 R5 + R2 R4 R5 + R3 R4 R5 +
                                                         R1 R2 R6 + R2 R3 R6 + R1 R4 R6 + R2 R4 R6 + R3 R4 R6 + R1 R5 R6 + R2 R5 R6 + R3 R5 R6)),
                               15 \rightarrow -((-E1 R2 R3 - E2 R2 R3 - E2 R1 R4 - E1 R2 R4 - E2 R2 R4 - E1 R3 R4 - E2 R3 R4 - E1 R2 R6)/
                                                (R1 R2 R3 + R1 R2 R4 + R1 R3 R4 + R1 R3 R5 + R2 R3 R5 + R1 R4 R5 + R2 R4 R5 + R3 R4 R5 +
                                                         R1 R2 R6 + R2 R3 R6 + R1 R4 R6 + R2 R4 R6 + R3 R4 R6 + R1 R5 R6 + R2 R5 R6 + R3 R5 R6)),
                               16 \rightarrow -((-E2 R1 R2 - E1 R2 R3 - E2 R2 R3 - E2 R1 R4 - E1 R2 R4 - E2 R2 R4 - E1 R3 R4 - 
                                                         E2 R3 R4 - E2 R1 R5 - E2 R2 R5 - E1 R3 R5 - E2 R3 R5)/
                                                (R1 R2 R3 + R1 R2 R4 + R1 R3 R4 + R1 R3 R5 + R2 R3 R5 + R1 R4 R5 + R2 R4 R5 + R3 R4 R5 +
                                                         R1 R2 R6 + R2 R3 R6 + R1 R4 R6 + R2 R4 R6 + R3 R4 R6 + R1 R5 R6 + R2 R5 R6 + R3 R5 R6))}}
  In[75]:= (*Obtendo os valores*)
                      sols /. \{R1 \rightarrow 20, R2 \rightarrow 15, R3 \rightarrow 3, R4 \rightarrow 6, R5 \rightarrow 12, R6 \rightarrow 2, E1 \rightarrow 12, E2 \rightarrow 8\}
Out[75]= \left\{ \left\{ 11 \to \frac{906}{1519}, 12 \to \frac{176}{1519}, 13 \to -\frac{844}{1519}, 14 \to \frac{1020}{1519}, 15 \to \frac{730}{1519}, 16 \to \frac{250}{217} \right\} \right\}
```

3.

Dada a curva cuja equação é  $\left(\frac{x}{a}\right)^3 + \left(\frac{y}{b}\right)^3 = \frac{6 \times y}{a \, b}$  determine a equação da reta tangente à curva no ponto (3a, 3b).

In[7]:= SetAttributes[{a, b}, Constant]

estabelece atributos

$$\ln[8] := Dt \left[ \left( \frac{x}{a} \right)^3 + \left( \frac{y}{b} \right)^3 = \frac{6 \times y}{a \cdot b}, x \right]$$

Out[8]= 
$$\frac{3 x^2}{a^3} + \frac{3 y^2 Dt[y, x]}{b^3} = \frac{6 y}{a b} + \frac{6 x Dt[y, x]}{a b}$$

resolve derivada to

Out[9]= 
$$\left\{ \left\{ Dt[y, x] \rightarrow -\frac{b^2(bx^2 - 2a^2y)}{a^2(-2b^2x + ay^2)} \right\} \right\}$$

$$In[10]:= m = Dt[y, x] /. First[%] /. \{x \rightarrow 3 a, y \rightarrow 3 b\}$$

derivada to · primeiro

Out[10]= 
$$-\frac{b}{a}$$

$$ln[14]:=$$
 Simplify[y - 3 b == m \* (x - 3 a)]

simplifica

Out[14]= 
$$b\left(6-\frac{x}{a}\right) == y$$