

Modelação de Sistemas Físicos

8ª aula Prática

Sumário:

Realização e resolução de problemas sobre:

- Energia e movimento

Bibliografia:

Problemas cap 5 Bola de Ténis

3. Uma bola de ténis é batida junto ao solo (posição inicial $y = 0$) com a velocidade 100 km/h, a fazer um ângulo de 10° com a horizontal e no sentido positivo dum eixo horizontal OX, sendo OY eixo vertical.

a) Calcule a energia mecânica em qualquer instante, no caso de não considerar a resistência do ar.

b) Considerando a resistência do ar, calcule a energia mecânica nos três instantes

$t_0 = 0, t_1 = 0.4 \text{ s}$ e $t_2 = 0.8 \text{ s}$.

c) Considerando a resistência do ar, calcule o trabalho realizado pela força de resistência do ar até às posições nos três instantes

$t_0 = 0, t_1 = 0.4 \text{ s}$ e $t_2 = 0.8 \text{ s}$.

Use a aproximação trapezoidal para calcular os integrais. A velocidade terminal da bola de ténis é 100 km/h. AS massa da bola é 57 g.

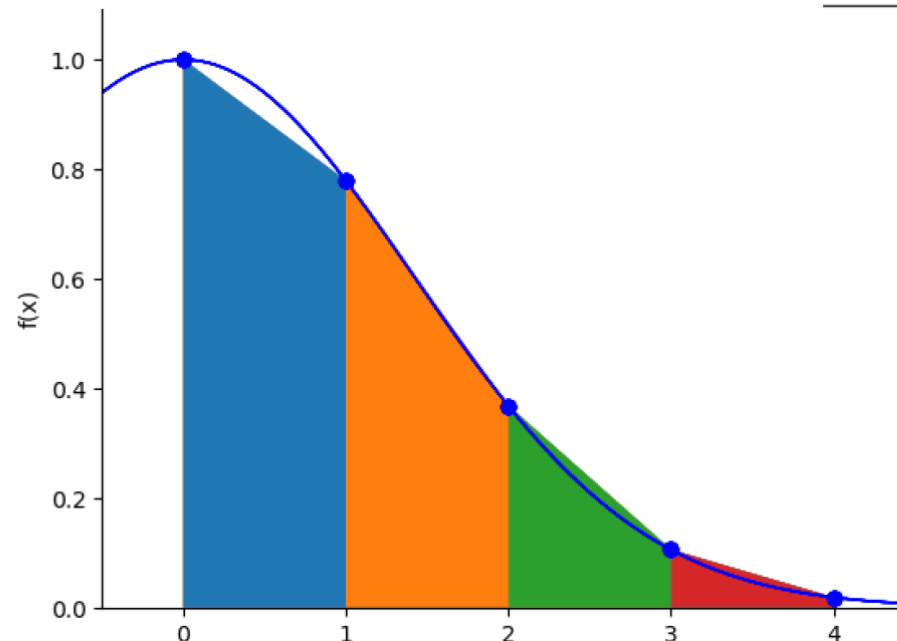
Problemas cap 5 Integração numérica

Quando temos uma função $f(x)$ expressa só em pontos x_i , de **índices** $i = 0, 1, 2, 3, \dots, n$, igualmente espaçados por δx , num total de **$n + 1$ elementos**, o integral desta função de pontos discretos, entre dois pontos a e b

$$I = \int_a^b f(x) dx,$$

onde $n = (b - a)/\delta x$ e $x_i = a + i \delta x$, obtêm-se facilmente por integração numérica.

A interpretação geométrica do integral é a área limitada pela função entre os dois pontos extremos a e b . Na figura abaixo $a = 0$ e $b = 4$.



Problemas cap 5 Integração numérica

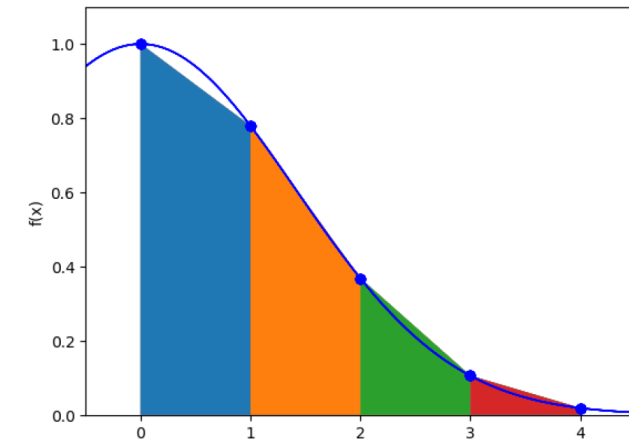
Essa área pode ser considerada como uma soma de n fatias de espessura $x_{i+1} - x_i = \delta x$, em que estamos a considerar todas as espessuras iguais.

Essa área pode ser considerada como uma soma de n fatias de espessura $x_{i+1} - x_i = \delta x$, em que estamos a considerar todas as espessuras iguais. Assim $\delta x = (b - a)/n$

$$I = \int_a^b f(x) dx = \sum_{i=0}^{n-1} \int_{x_i}^{x_{i+1}} f(x) dx$$

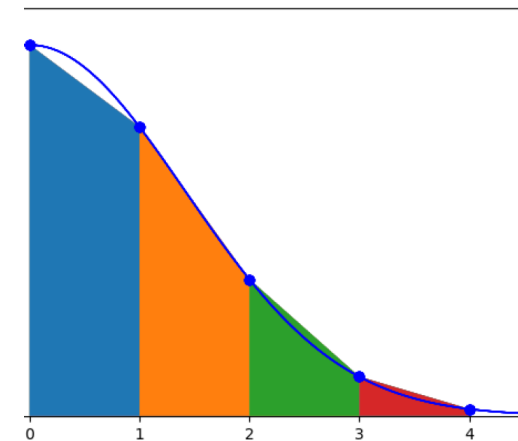
Aproximação retangular: $\int_{x_i}^{x_{i+1}} f(x) dx \approx f(x_i) \delta x$

$$I = \int_a^b f(x) dx = \sum_{i=0}^{n-1} \int_{x_i}^{x_{i+1}} f(x) dx = \sum_{i=0}^{n-1} f(x_i) \delta x = \delta x \times \sum_{i=0}^{n-1} f(x_i)$$



Aproximação trapezoidal: $\int_{x_i}^{x_{i+1}} f(x) dx \approx \frac{f(x_{i+1})+f(x_i)}{2} \delta x$

$$\begin{aligned} I &= \int_a^b f(x) dx = \sum_{i=0}^{n-1} \int_{x_i}^{x_{i+1}} f(x) dx = \sum_{i=0}^{n-1} \frac{f(x_{i+1})+f(x_i)}{2} \delta x = \\ &= \delta x \times \left(\frac{f(x_0)}{2} + f(x_1) + f(x_2) + f(x_3) + \dots + f(x_{n-1}) + \frac{f(x_n)}{2} \right) \end{aligned}$$



Em python podemos obter o integral da função $f(x)$ pela aproximação trapezoidal:

$$\text{Integral} = dx * ((f[0]+f[n])*0.5+np.sum(f[1:n]))$$

Note que temos $\mathbf{n + 1}$ elementos da função.

Em termos da dimensão do vetor a integrar, ou seja de $\mathbf{n + 1 = n_{dim}}$

a integração trapezoidal é calculada por

$$\text{integral} = dx * ((f[0]+f[n_{dim}-1])*0.5+np.sum(f[1:n_{dim}-1]))$$

Problemas can 5 Integração numérica

Essa área pode ser considerada como uma soma de n fatias de espessura $x_{i+1} - x_i = \delta x$, em que estamos a considerar todas as espessuras iguais.

Essa área pode ser considerada como uma soma de n fatias de espessura $x_{i+1} - x_i = \delta x$, em que estamos a considerar todas as espessuras iguais. Assim $\delta x = (b - a)/n$

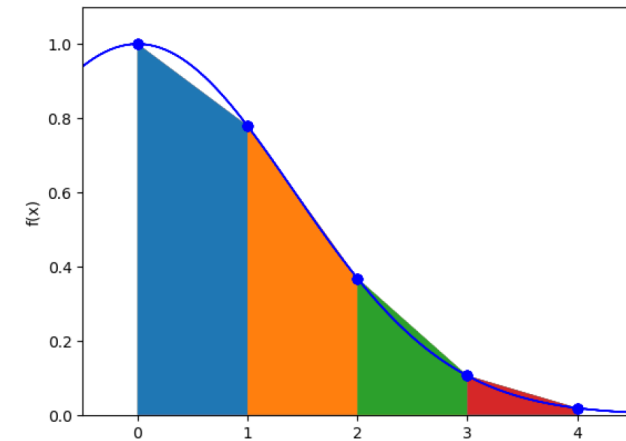
$$I = \int_a^b f(x) dx = \sum_{i=0}^{n-1} \int_{x_i}^{x_{i+1}} f(x) dx$$

Aproximação trapezoidal: $\int_{x_i}^{x_{i+1}} f(x) dx \approx \frac{f(x_{i+1}) + f(x_i)}{2} \delta x$

$$I = \int_a^b f(x) dx = \sum_{i=0}^{n-1} \int_{x_i}^{x_{i+1}} f(x) dx = \sum_{i=0}^{n-1} \frac{f(x_{i+1}) + f(x_i)}{2} \delta x =$$

$$= \delta x \times \left(\frac{f(x_0)}{2} + f(x_1) + f(x_2) + f(x_3) + \dots + f(x_{n-1}) + \frac{f(x_n)}{2} \right)$$

Em python podemos obter o integral da função $f(x)$ pela aproximação trapezoidal:



Problemas cap 5 Integração numérica

Erro de truncatura (local) da aproximação trapezoidal:

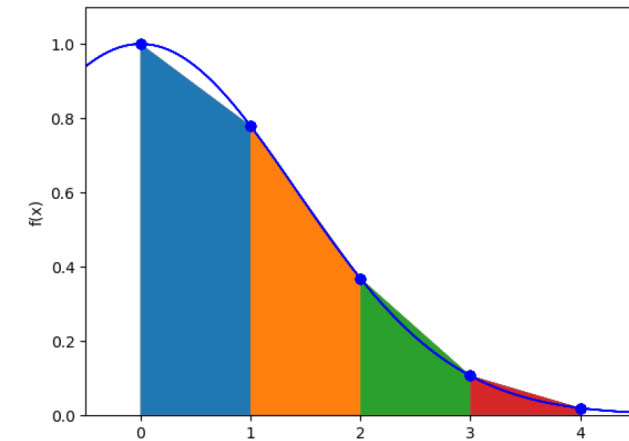
$$erro = \left| \left(\int_{x_i}^{x_{i+1}} f(x) dx \right)_{exato} - \left(\frac{f(x_{i+1}) + f(x_i)}{2} \delta x \right)_{ap. trap} \right|$$

A função $f(x)$ pela série de Taylor à volta de x_i

$$f(x) = f(x_i) + \left. \frac{df}{dx} \right|_{x=x_i} (x - x_i) + \frac{1}{2} \left. \frac{d^2f}{dx^2} \right|_{x=x_i} (x - x_i)^2 + \mathcal{O}((x - x_i)^3)$$

Subst. em

$$\int_{x_i}^{x_{i+1}} f(x) dx = \int_{x_i}^{x_{i+1}} \left[f(x_i) + \left. \frac{df}{dx} \right|_{x=x_i} (x - x_i) + \frac{1}{2} \left. \frac{d^2f}{dx^2} \right|_{x=x_i} (x - x_i)^2 + \mathcal{O}((x - x_i)^3) \right] dx$$



Problemas cap 5 Integração numérica

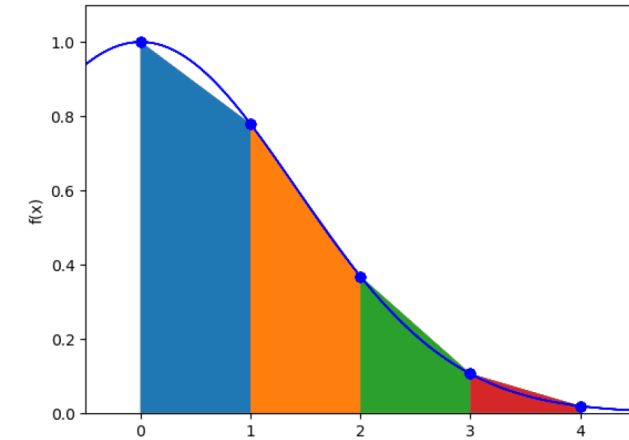
$$= \int_{x_i}^{x_{i+1}} \left[f(x_i) + \frac{df}{dx} \Big|_{x=x_i} (x - x_i) + \frac{1}{2} \frac{d^2f}{dx^2} \Big|_{x=x_i} (x - x_i)^2 + \mathcal{O}((x - x_i)^3) \right] dx$$

$$= f(x_i) (x_{i+1} - x_i) + \frac{df}{dx} \Big|_{x=x_i} \frac{(x_{i+1} - x_i)^2}{2} + \mathcal{O}((x_{i+1} - x_i)^3)$$

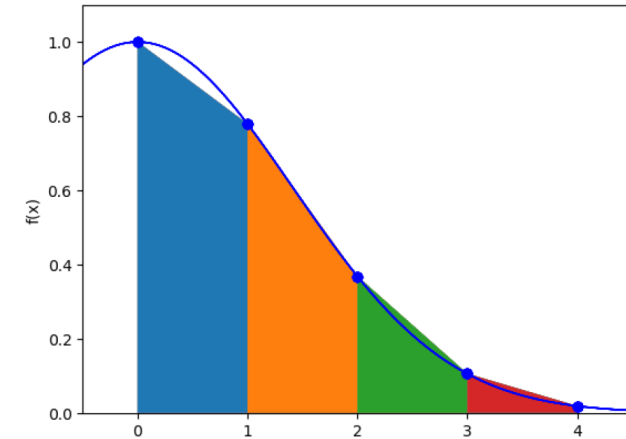
$$= f(x_i) \delta x + \frac{df}{dx} \Big|_{x=x_i} \frac{\delta x^2}{2} + \mathcal{O}(\delta x^3)$$

$$f(x_{i+1}) = f(x_i) + \frac{df}{dx} \Big|_{x=x_i} (x_{i+1} - x_i) + \frac{1}{2} \frac{d^2f}{dx^2} \Big|_{x=x_i} (x_{i+1} - x_i)^2 + \mathcal{O}((x_{i+1} - x_i)^3)$$

$$\frac{f(x_{i+1}) + f(x_i)}{2} = f(x_i) + \frac{1}{2} \frac{df}{dx} \Big|_{x=x_i} \delta x + \frac{1}{4} \frac{d^2f}{dx^2} \Big|_{x=x_i} \delta x^2 + \mathcal{O}(\delta x^3)$$



Problemas cap 5 Integração numérica



Subst. no erro que se pretende calcular

$$\begin{aligned} erro &= \left| \left(\int_{x_i}^{x_{i+1}} f(x) dx \right)_{exato} - \left(\frac{f(x_{i+1}) + f(x_i)}{2} \delta x \right)_{ap. trap} \right| \\ &= \left| f(x_i) \delta x + \frac{df}{dx} \Big|_{x=x_i} \frac{\delta x^2}{2} + \sigma(\delta x^3) - \left(\left(f(x_i) + \frac{1}{2} \frac{df}{dx} \Big|_{x=x_i} \delta x + \frac{1}{4} \frac{d^2 f}{dx^2} \Big|_{x=x_i} \delta x^2 + \sigma(\delta x^3) \right) \delta x \right) \right| = \sigma(\delta x^3) \end{aligned}$$

O erro local de truncatura de um integral de uma fatia é da $\sigma(\delta x^3)$.

Problemas cap 4 Movimento oscilatório harmónico simples

6. Uma mola exerce uma força $F_x = -k x(t)$, em que k é a constante elástica da mola, num corpo de massa m . Considere $k = 1 \text{ N/m}$ e $m = 1 \text{ kg}$.

- a) Mostre que a lei do $x(t) = A \cos(\omega t + \phi)$, com $\omega = \sqrt{k/m}$, é solução da equação dinâmica de Newton do sistema mola-corpo. Qual a lei de velocidade do corpo ligado à mola?
- b) Calcule numericamente a lei da velocidade e compare com o resultado analítico. Qual o método numérico que escolhe? Considere nula a velocidade inicial e a posição inicial 4 m.
- c) Calcule numericamente a lei do movimento nas condições da alínea anterior e compare com o resultado analítico.

Cap. 5:

- d) Faça o gráfico da energia total usando o método de Euler e o de Euler-Cromer