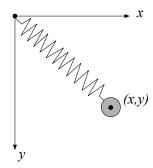
## Lab 8: Simulação Massa-Mola com Verlet

INF1608 – Análise Numérica

Leonardo Quatrin Campagnolo lquatrin@tecgraf.puc-rio.br Departamento de Informática, PUC-Rio

Considere um corpo de massa m, conectado a um ponto fixo A, na posição (0,0), por uma mola com coeficiente de rigidez k e comprimento de repouso r.



Sabe-se que, no instante t=0, o corpo está na posição  $(x_0,y_0)$  com velocidade nula, e que as forças atuantes nesse corpo são:

• Força de gravidade (onde g representa a aceleração da gravidade):

$$\mathbf{f}_a = m\mathbf{g}$$

• Força de vento, com decaimento exponencial com o tempo t (onde  $\mathbf{w}$  é a força de vento inicial):

$$\mathbf{f}_w = \mathbf{w} \, e^{-\frac{t}{20}}$$

• Força de mola (onde  $\mathbf{p} = (x, y)$  representa a posição do corpo):

$$\mathbf{f}_k = -k(\|\mathbf{p}\| - r) \frac{\mathbf{p}}{\|\mathbf{p}\|}$$

Considere o método de integração de Verlet com amortecimento:

$$\mathbf{p}_{i+1} = \mathbf{p}_i + (1 - \delta)(\mathbf{p}_i - \mathbf{p}_{i-1}) + h^2 \frac{\mathbf{f}_i}{m}$$

onde  $\delta$  é o coeficiente de amortecimento, m é a massa do corpo e  $\mathbf{f}_i$  é a força atuante no instante corrente t. A posição corrente é dada por  $\mathbf{p}_i$  e a posição anterior por  $\mathbf{p}_{i-1}$ . Como a velocidade

inicial é nula, considera-se  $\mathbf{p}_{i-1} = \mathbf{p}_i$  no início da simulação. O valor de  $\mathbf{p}_{i+1}$  é a posição do corpo no instante t + h.

Considerando os seguintes parâmetros:

```
rigidez da mola: k = 0.3 comprimento de repouso da mola: r = 200 massa do corpo: m = 2.0 aceleração da gravidade: \mathbf{g} = [0.0, 9.8]^T força inicial de vento: \mathbf{w} = [10.0, 0.0]^T coeficiente de amortecimento: \delta = 0.002
```

## Pede-se:

1. Implemente uma função que receba como parâmetros o tempo t e a posição corrente do corpo (x, y). A função deve calcular os valores da força total (gravidade + vento + mola) atuante e preencher os ponteiros também passados como parâmetros:

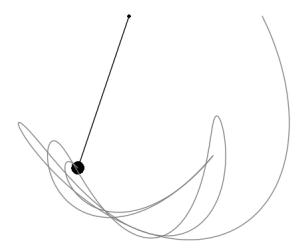
```
void forca (double t, double x, double y, double* fx, double* fy);
```

2. Usando o método de Verlet indicado acima, dada uma configuração no instante t, calcule a nova posição do corpo no instante t + h. A função deve receber como parâmetros o tempo corrente t, o passo de integração h, a posição corrente (x, y) e a posição anterior (xa, ya). A função deve preencher a nova posição nos endereços de memória também passados como parâmetros e retornar o tempo atualizado (t + h):

3. Usando a função evolui, escreva uma função que preencha um vetor de posições do corpo ao longo do tempo. Sua função recebe como parâmetros a posição inicial  $(x_0, y_0)$ , o tempo total de simulação  $t_{final}$  e o número de iterações n, fazendo o passo de integração valer  $h = t_{final}/n$ . A função deve preencher os vetores x e y, previamente alocados, de dimensão n, com as posições do corpo nos instantes h, 2h, ..., nh.

```
void simula (double x0, double y0, double t_final, int n, double* x, double* y);
```

Para testar sua aplicação, considerando h = 0.1, saiba que o corpo, inicialmente em repouso, com a posição inicial dada por (x, y) = (200, 0), descreve a trajetória ilustrada na figura abaixo até o tempo t = 100. Note como a força de vento inicial arrasta o corpo para a direita.



Salve as posições (x, y) computadas e use um programa de gráficos para visualizar a trajetória. Altere os parâmetros da simulação e veja se o comportamento é o esperado.

Agrupe os protótipos das funções pedidas em um módulo "massamola.h" e as implementações em um módulo "massamola.c". Escreva o teste em outro módulo "main.c".

**Entrega:** O código fonte deste trabalho (isto é, os arquivos "massamola.c", "massamola.h" e "main.c", devem ser enviados até 1 hora depois da aula, ou até o final do dia com perda de 1 ponto na nota do laboratório.