# Força e movimento

Flaviano Williams Fernandes

Instituto Federal do Paraná Campus Irati

19 de outubro de 2022

### Sumário

- 1 Introdução
- 2 As três leis de Newton
- Algumas forças específicas
- Apêndice

As três leis de Newton Algumas forças específicas

#### Mecânica newtoniana

- ✓ A mecânica newtoniana consiste no estudo do movimento através as três Leis de Newton, que exprime a relação entre a força e a aceleração produzida por essa força;
- ✓ A mecânica newtoniana pode ser aplicado no estudo dos mais diversos objetos;
- ✓ A mecânica newtoniana não se aplica a todos os casos:
  - X Para velocidades muito elevadas, se comparadas a velocidade da luz, a mecânica newtoniana é substituída pela teoria da relatividade restrita;
  - X Para objetos muito pequenos, de dimensões subatômicas, a mecânica newtoniana é substituída pela mecânica quântica.

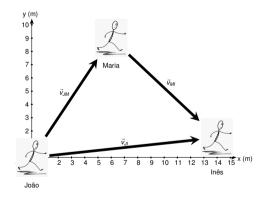
#### Referencial e movimento relativo

Considerando o movimento de três pessoas, podemos dizer que João vê o movimento da Maria com velocidade  $\vec{v}_{JM}$ . Além disso, João vê o movimento da Inês como  $\vec{v}_{JI}$ . Vetorialmente, podemos dizer que

$$\vec{v}_{JI} = \vec{v}_{JM} + \vec{v}_{MI}.$$

Agora, como a Maria enxerga o movimento da Inês. Para isso, mudamos o referencial do João para Maria, ou seja,

$$\vec{v}_{MI} = \vec{v}_{JI} - \vec{v}_{JM}$$
.

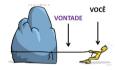


Vetores posição de João, Maria e Inês.

#### Referenciais inerciais

#### Referencial inercial

Referencial no qual as Leis de Newton são válidas.



Objeto com maior inércia.

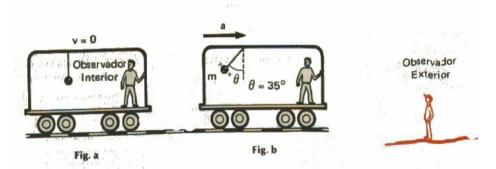


Objeto com menor inércia.

## Corollary

A taxa de variação do estado de movimento de um objeto depende da massa desse objeto, definido como a inércia do movimento.

#### Referenciais não inerciais



O trem e a pessoa dentro dele são considerados referenciais não-inerciais para o observador exterior. Por isso a pessoa que está no vagão vê a bola inclinada, como se existisse uma força fictícia empurrando ela para trás, contradizendo as Leis de Newton do movimento.

#### Primeira Lei de Newton

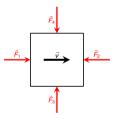
### Corollary

Se nenhuma força resultante atua sobre um objeto, a velocidade não pode mudar, ou seja, o objeto não pode sofrer aceleração.

Na figura ao lado, se  $F_1 = F_2$  e  $F_3 = F_4$  temos que a força resultante será zero, portanto o objeto permanecerá com a mesma velocidade  $\vec{v}$ .

## Corollary

Mesmo que um objeto esteja submetido a várias forças, se a resultante das forças for zero, o objeto não sofrerá aceleração.



Forças atuando em um objeto se movendo com velocidade constante.

### Segunda Lei de Newton

### Corollary

A força resultante que age sobre um objeto é igual ao produto da massa do objeto pela aceleração. Em termos matemáticos, podemos escrever como

$$\vec{F}_{res} = m\vec{a}$$
.

## Corollary

No SI a unidade de medida da força é Newton (N),

$$1 N = 1 kg m/s^2$$



Relação entre força, massa e aceleração.

### Diagrama de objeto isolado

Sabendo que a segunda lei de Newton é uma equação vetorial, é conveniente separá-la em três equações, uma para cada eixo do sistema de coordenadas xvz.

$$ec{F}_{\mathsf{res},x} = m a_x, \quad ec{F}_{\mathsf{res},y} = m a_y, \quad ec{F}_{\mathsf{res},z} = m a_z,$$

A componente da aceleração em relação a um dado eixo é causada apenas pela soma das componentes das forças em relação a esse eixo e não por componentes de forças em relação a qualquer outro eixo.

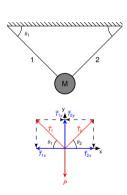


Diagrama de objeto isolado da esfera M.

### Terceira Lei de Newton - Ação e reação

### Terceira Lei de Newton

Quando dois objetos (1 e 2) interagem, as forças qua cada objeto exerce sobre o outro são iguais em módulo e têm sentidos opostos,

$$\vec{F}_{12} = -\vec{F}_{21}$$
.

### Corollary

A somatória das forcas no sistema é zero.



Sistema carregador+caixa e representação da terceira lei de Newton.

### Força gravitacional

Considere o objeto de massa m caindo em quedra livre. Nesse caso a única força atuando nele é a força da gravidade. Relacionando com a segunda lei de Newton  $(\vec{F}=m\vec{a})$  temos

$$\vec{F}=m\vec{g}$$
.

Considerando que o deslocamento que o objeto realiza é insignificante ao tamanho da Terra, podemos dizer que  $\vec{g}$  é praticamente constante.

Aceleração da gravidade em diferentes latitudes.

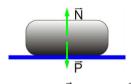
Latitude	$g(m/s^2)$
0	9,7803
30	9,7932
45	9,8017
60	9,8191
90	9,8322

#### Corollary

O peso P de um objeto é igual ao módulo da força gravitacional que age sobre o objeto, aplicando nele uma aceleração igual a g.

#### Força Normal

Considere um bloco de massa m pressionando uma mesa para baixo devido a força da gravidade  $\vec{F}_g$ . Pela terceira lei de Newton, a mesa irá empurrar o bloco para cima aplicando uma força  $\vec{F}_N$  com a mesma intensidade.



Forças peso  $\vec{P}$  e normal  $\vec{N}$ .

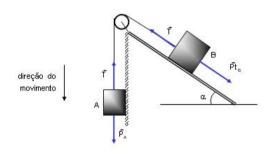
## **Corollary**

- ✓ Quando um objeto exerce uma força sobre uma superfície, a superfície (ainda que aparentemente rígida) se deforma e empurra o objeto com uma força normal que é perpendicular à superfície;
- ✓ A força normal será sempre perpendicular a superfície de contanto.

### Tração

Quando uma corda é presa a um objeto e esticada, a corda aplica ao objeto uma forca  $\vec{T}$  orientada na direção da corda. Essa forca é chamada forca de tração.

- ✓ A corda é frequentemente considerada sem massa:
- ✓ As forças nas duas extremidades da corda são iquais em módulo.



Tração atuando na corda e nos blocos A e B.

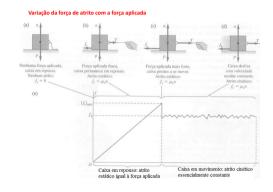
### Força de atrito

A experiência mostra que, quando um objeto não lubrificado pressiona uma superfície nas mesmas condições, a força de atrito possui três propriedades:

- ✓ Se o objeto não se move, a força de atrito se iguala em módulo a força  $\vec{F}$ ;
- ✓ A força de atrito possui valor máximo de  $f_{max} = \mu_s N$ , onde  $\mu_s$  é o coeficiente de atrito estático e N o módulo da força normal;
- ✓ Se o objeto começa a deslizar na superfície, o módulo da força de atrito diminui rapidamente para um valor dado por  $f_k = \mu_k N$ , onde onde  $\mu_k$  é o coeficiente de atrito cinético,  $\mu_k < \mu_s$ .

### Relação entre força de atrito e a força atuando no objeto (continuação)

- ✓ A força de atrito é zero se não há outras forças atuando no objeto;
- ✓ A força de atrito é igual a força externa se o objeto está em repouso;
- ✓ A força de atrito máxima é igual a  $\mu_s N$ .
- ✓ Se o objeto está em movimento a força de atrito é igual a  $\mu_k N$ .



Relação entre força de atrito e a tração na corda.

Prof. Flaviano W. Fernandes IFPR-Irati

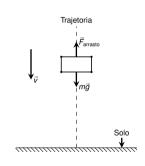
Introdução

### Força de arrasto

Quando um objeto se movimenta na presença de um fluido como o ar, ele experimenta uma força de resistência ao seu movimento chamada força de arrasto dado por

$$F_{arrasto} = bv^2$$
,

onde b é o coeficiente de arrasto que depende da densidade do ar e da área de contato do objeto.  $F_{arrasto}$  aumenta com o quadrado da velocidade, portanto à medida que o objeto acelera  $F_{arrasto}$  aumenta.



Força de arrasto atuando em um objeto em queda.

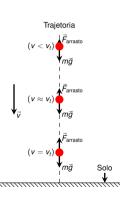
### Força de arrasto (continuação)

A força de arrasto é contrária a força da gravidade, portanto à medida que  $F_{arrasto}$  aumenta a aceleração diminui. Portanto, a velocidade atinge um limite chamado velocidade terminal  $v_t$ . Aplicando a segunda lei de Newton,

$$bv^2 - F_g = 0.$$

#### Velocidade terminal

$$v_t = \sqrt{\frac{F_g}{b}}.$$

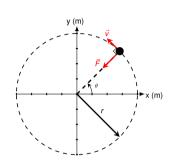


Velocidade terminal.

### Força centrípeta

Vimos que um objeto que descreve uma trajetória circular de raio r está sujeito a uma aceleração apontada para o centro da circunferência chamada aceleração centrípeta,  $a=v^2/r$ . Pelas leis de Newton, a aceleração em um objeto é devido a uma força resultante, portanto podemos dizer que existe uma força sendo aplicada no caso do movimento circular. Essa força é chamada de força centrípeta,

$$F=m\frac{v^2}{r}$$
.



Força centrípeta e velocidade tangencial em um movimento circular.

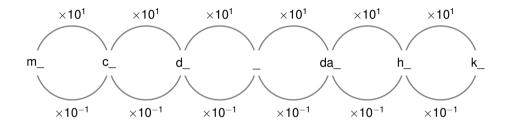
### Transformar um número em notação científica

### Corollary

- Passo 1: Escrever o número incluindo a vírgula.
- Passo 2: Andar com a vírgula até que reste somente um número diferente de zero no lado esquerdo.
- Passo 3: Colocar no expoente da potência de 10 o número de casas decimais que tivemos que "andar"com a vírgula. Se ao andar com a vírgula o valor do número diminuiu, o expoente ficará positivo, se aumentou o expoente ficará negativo.

### Exemplo

6 590 000 000 000 000,  $0 = 6.59 \times 10^{15}$ 

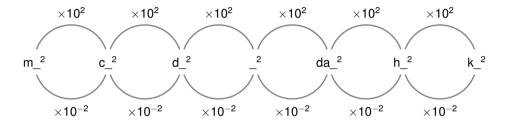


$$1~\text{mm} = 1 \times 10^{(-1) \times \textcolor{red}{2}}~\text{dm} \rightarrow 1 \times 10^{-2}~\text{dm}$$

$$2,5~kg=2,5\times10^{(1)\times6}~mg\rightarrow2,5\times10^6~mg$$

$$10 \text{ ms} = 10 \times 10^{(-1) \times 3} \text{ s} \rightarrow 10 \times 10^{-3} \text{ s}$$

#### Conversão de unidades em duas dimensões

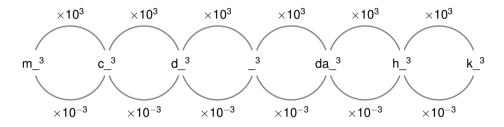


$$1 \text{ mm}^2 = 1 \times 10^{(-2) \times 2} \text{ dm}^2 \rightarrow 1 \times 10^{-4} \text{ dm}^2$$

$$2,5~\text{m}^2 = 2,5 \times 10^{(2) \times 3}~\text{mm}^2 \rightarrow 2,5 \times 10^6~\text{mm}^2$$

$$10 \text{ ms}^2 = 10 \times 10^{(-2) \times \textcolor{red}{3}} \text{ s}^2 \rightarrow 10 \times 10^{-6} \text{ s}^2$$

#### Conversão de unidades em três dimensões



$$1 \text{ mm}^3 = 1 \times 10^{(-3) \times 2} \text{ dm}^3 \rightarrow 1 \times 10^{-6} \text{ dm}^3$$

$$2,5 \text{ m}^3 = 2,5 \times 10^{(3) \times \textcolor{red}{3}} \text{ mm}^3 \rightarrow 2,5 \times 10^9 \text{ mm}^3$$

$$2,5 \text{ km}^3 = 2,5 \times 10^{(3) \times 6} \text{ mm}^3 \rightarrow 2,5 \times 10^{18} \text{ mm}^3$$



## Alfabeto grego

Alfa	Α	$\alpha$
Beta	В	$\beta$
Gama	Γ	$\gamma$
Delta	Δ	$\delta$
Epsílon	Ε	$\epsilon$ , $\varepsilon$
Zeta	Z	$\zeta$
Eta	Η	$\eta$
Teta	Θ	$\theta$
lota	1	$\iota$
Capa	Κ	$\kappa$
Lambda	٨	$\lambda$
Mi	Μ	$\mu$

Ni	Ν	$\nu$
Csi	Ξ	ξ
ômicron	0	0
Pi	П	$\pi$
Rô	Р	ho
Sigma	Σ	$\sigma$
Tau	Τ	au
ĺpsilon	Υ	v
Fi	Φ	$\phi, \varphi$
Qui	X	$\chi$
Psi	Ψ	$\psi$
Ômega	Ω	$\omega$

## Observações<sup>1</sup>

Esta apresentação está disponível para download no endereço https://flavianowilliams.github.io/education

<sup>&</sup>lt;sup>1</sup>Este material está sujeito a modificações. Recomenda-se acompanhamento permanente.

#### Referências



D. Halliday, R. Resnick, J. Walker, Fundamentos de física. Mecânica, v.1, 10. ed., Rio de Janeiro, LTC (2016)