Resolução de Problemas do Livro

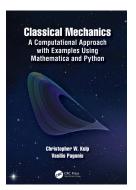
Classical Mechanics: A computational approach with python (Kulp, C. W.; Pagonis, V.)

por

Igo da Costa Andrade

Referência

KULP, C. W.; PAGONIS, V.. Classical Mechanics: A computational approach with python. Boca Ration, CRC Press, 2021.



Capítulo 1: Os Fundamentos do Movimento e Computação¹

Exemplos do capítulo

Exemplo 1.1: Velocidade como função do tempo

Considere uma partícula se movendo em linha reta com aceleração constante a. Se no tempo t=0 a velocidade da partícula é v_0 , encontre a fórmula para a velocidade da partícula como função do tempo.

Solução:

$$\frac{dv}{dt} = a \Rightarrow dv = adt \Rightarrow \int_{v_0}^{v(t)} dv' = \int_0^t adt'$$
$$\Rightarrow v(t) - v_0 = at$$
$$\Rightarrow v(t) = v_0 + at$$

Exemplo 1.2: Um exemplo de computação simbólica

Usando computação simbólica, resolva a equação diferencial do Exemplo 1.1.

Solução:

```
# Biblioteca importada
import sympy as sp
sp.init_printing()

# Definição das variáveis
v = sp.Function('v')
t = sp.Symbol('t', real=True, positive=True)
a = sp.Symbol('a', real=True)
```

¹Título original: The Foundations of Motion and Computations

```
# Solução
general_soln = sp.dsolve(sp.Derivative(v(t), t) - a, v(t))
print(general_soln.rhs)
```

C1 + a*t

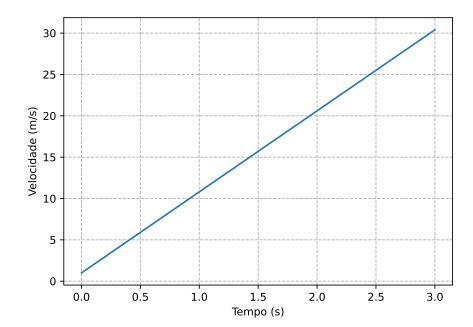
Exemplo 1.3: m exemplo de computação numérica

Usando $a = 9.8 \text{ m/s}^2$ e uma velocidade inicial de $v(0) = v_0 = 1 \text{ m/s}$, encontre e construa o gráfico da solução numérica da equação diferencial do Exemplo 1.1.

Solução:

```
# Bibliotecas necessárias
import numpy as np
from scipy.integrate import odeint
import matplotlib.pyplot as plt
# Dados
v0 = 1 \# m/s
# Equação Diferencial
def velderiv(v, t):
   a = 9.8
    dvdt = a
   return dvdt
# Solução
times = np.linspace(0, 3, 30)
velocity = odeint(velderiv, v0, times)
# Gráfico
plt.plot(times, velocity)
plt.xlabel("Tempo (s)")
plt.ylabel("Velocidade (m/s)")
plt.grid(ls="dashed")
plt.savefig("figure/chap-01/muv.pdf")
plt.close()
```

Figure 1: Velocidade em função do tempo de uma partícula em queda livre



3

1.8 Problemas de fim de capítulo

Seção 1.2: O básico da Mecânica Clássica

- 1 A posição de uma partícula de 0.50 kg de massa pode ser descrita usando a função vetorial: $\mathbf{r}_0 = 3t\hat{\mathbf{i}} + 2t^2\hat{\mathbf{j}} + 7t^{-2}\hat{\mathbf{k}}$.
 - (a) Qual são as unidades de cada um dos coeficientes em cada compoente? Assuma que o tempo é medido em segundos e a posição é medida em metros.

Solução:

Coordenada
$$x:[3t]=[L]\Rightarrow[3][t]=[L]\Rightarrow[3][T]=[L]$$

$$\Rightarrow [3]=\frac{[L]}{[T]}=\mathrm{m/s}$$
 Coordenada $y:[2t^2]=[L]\Rightarrow[2][t^2]=[L]\Rightarrow[2][T]^2=[L]$
$$\Rightarrow [2]=\frac{[L]}{[T]^2}=\mathrm{m/s^2}$$
 Coordenada $z:[7t^{-2}]=[L]\Rightarrow[7][T]^{-2}=[L]\Rightarrow[7]=[L][T]^2=\mathrm{m\cdot s^2}$

(b) Calcule a velocidade da partícula em t=3 segundos.

Solução:

$$\mathbf{v}_0 = \frac{d\mathbf{r}_0}{dt} = \frac{dx}{dt}\hat{\mathbf{i}} + \frac{dy}{dt}\hat{\mathbf{j}} + \frac{dz}{dt}\hat{\mathbf{k}}$$
$$= 3\hat{\mathbf{i}} + 2t\hat{\mathbf{j}} + 7 \cdot (-2t^{-3})\hat{\mathbf{k}}$$
$$= 3\hat{\mathbf{i}} + 2t\hat{\mathbf{j}} - 14t^{-3}\hat{\mathbf{k}}$$

$$\mathbf{v}_0(3) = 3\hat{\mathbf{i}} + 2 \cdot 3\hat{\mathbf{j}} - 14 \cdot 3^{-3} = 3\hat{\mathbf{i}} + 6\hat{\mathbf{j}} - \frac{14}{27}\hat{\mathbf{k}}$$

(c) Calcule a aceleração da partícula em t=1 segundo.

Solução:

$$\mathbf{a}_0 = \frac{d\mathbf{v}_0}{dt} = \frac{dv_x}{dt}\hat{\mathbf{i}} + \frac{dv_y}{dt}\hat{\mathbf{j}} + \frac{dv_z}{dt}\hat{\mathbf{k}}$$
$$= 0\hat{\mathbf{i}} + 2\hat{\mathbf{j}} - 14 \cdot (-3t^{-4})\hat{\mathbf{k}}$$
$$= 2\hat{\mathbf{j}} + 52t^{-4}\hat{\mathbf{k}}$$

$$\mathbf{a}_0(1) = 2\hat{\mathbf{j}} + 52 \cdot 1^{-4}\hat{\mathbf{k}} = 2\hat{\mathbf{j}} + 42\hat{\mathbf{k}} \text{ m/s}^2$$

2 Considere o vetor posição $\mathbf{r}=3.0t\hat{\rho}$, onde $\hat{\rho}=\cos\phi\hat{\mathbf{i}}+\sin\phi\hat{\mathbf{j}}$ e $\phi=\phi(t)$. Determine a velocidade da partícula.

Solução:

$$\mathbf{v}(t) = \frac{d\mathbf{r}(t)}{dt} = \frac{d}{dt} (3.0t) \,\hat{\rho} + 3.0t \frac{d\hat{\rho}(t)}{dt}$$

$$\mathbf{v}(t) = 3.0\hat{\rho} + 3.0t \frac{d\hat{\rho}(t)}{dt}$$
(1)

em que

$$\frac{d\hat{\rho}(t)}{dt} = \frac{d}{dt} \left(\cos \phi \hat{\mathbf{i}} + \sin \phi \hat{\mathbf{j}} \right) = -\sin \phi \cdot \frac{d\phi(t)}{dt} \hat{\mathbf{i}} + \cos \phi \cdot \frac{d\phi(t)}{dt} \hat{\mathbf{j}}$$

$$\frac{d\hat{\rho}(t)}{dt} = -\dot{\phi} \sin \phi \hat{\mathbf{i}} + \dot{\phi} \cos \phi \hat{\mathbf{j}}$$
(2)

Substituindo $\frac{d\hat{\rho}(t)}{dt}$ de (2) em (1), obtemos:

$$\mathbf{v}(t) = 3.0\hat{\rho} + 3.0t \left(-\dot{\phi}\sin\phi \hat{\mathbf{i}} + \dot{\phi}\cos\phi \hat{\mathbf{j}} \right)$$

$$\mathbf{v}(t)3.0 \left(\cos\phi \hat{\mathbf{i}} + \sin\phi \hat{\mathbf{j}} \right) + 3.0t \left(-\dot{\phi}\sin\phi \hat{\mathbf{i}} + \dot{\phi}\cos\phi \hat{\mathbf{j}} \right)$$

$$\mathbf{v}(t) = \left(3.0\cos\phi - 3.0t\dot{\phi}\sin\phi \right) \hat{\mathbf{i}} + \left(3.0\sin\phi + 3.0t\dot{\phi}\cos\phi \right) \hat{\mathbf{j}}$$
(3)