Física Computacional I Lista 10

21000 10

Jacinto Paulo da Silva Neto Universidade Federal do Rio Grande do Norte Departamento de Física

14 de Junho de 2019

1. Demonstrações

Questão 3

Afim de obter as equações de movimento, devemos fazer a análise vetorial do problema. Temos que

$$r(t) = x(t) \hat{x} + y(t) \hat{y}, \quad v(t) = \dot{x}(t) \hat{x} + \dot{y}(t) \hat{y} = a(t) = \ddot{x}(t) \hat{x} + \ddot{y}(t) \hat{y}.$$
 (1)

Inicialmente, teremos que o vetor posição é nulo. Além disso, podemos dizer que a quando a bola sai do canhão, isto é, em t=0, a velocidade dela é dada por

$$\mathbf{v}(0) = v_0 \cos\theta \,\hat{\mathbf{x}} + v_0 \sin\theta \,\hat{\mathbf{y}},\tag{2}$$

onde v_0 é o módulo da velocidade no instante inicial, t=0. Finalmente, se fizermos os diagramas de forças na bola em movimento, vamos ter que considerar a força de arrasto atuando nas duas direções do movimento mas com o mesmo

módulo. Logo, quando a escrevemos com caráter vetorial vamos obter a equação (6). Sabemos que as forças resistivas, de modo geral, atuam no sentido oposto à velocidade; sendo assim, escrevemos

$$\mathbf{F}_{drag} = -\frac{1}{2}\pi R^2 \rho C v^2 \,\hat{v}, \quad \text{com} \quad \hat{v} = \frac{\mathbf{v}}{v}. \tag{3}$$

Sendo assim,

$$\mathbf{F}_{drag} = -\frac{1}{2}\pi R^2 \rho C v^2 \frac{\mathbf{v}}{v} = -\frac{1}{2}\pi R^2 \rho C v \mathbf{v}. \tag{4}$$

Usando

$$\Omega \equiv \frac{1}{2}\pi R^2 \rho C \quad e \quad v = \sqrt{\dot{x} + \dot{y}}.$$
 (5)

a equação fica aparentemente mais simples

$$\mathbf{F}_{drag} = -\Omega \mathbf{v} \sqrt{\dot{x} + \dot{y}} \,. \tag{6}$$

Finalmente, agora podemos aplicar o diagrama de corpo livre para obtermos as relações

$$\mathbf{F} = (F_{drag})\,\hat{x} + (P + F_{drag})\,\hat{y}.\tag{7}$$

Desde que a força peso atua sempre vertical e para baixo, ela atuará no movimento contrário ao movimento da bola, assim como a força de arrasto, sendo que apenas na direção vertical \hat{y} . Sendo assim, escrevemos, utilizando a equação para velocidade em (1) e a Segunda Lei de Newton

$$\mathbf{F} = m \,\mathbf{a} = \left(-\Omega \,\dot{x} \,\sqrt{\dot{x} + \dot{y}}\right) \hat{x} + \left(-\Omega \,\dot{y} \,\sqrt{\dot{x} + \dot{y}} - mg\right) \hat{y}. \tag{8}$$

As acelerações, portanto, em cada direção são:

$$\overline{\ddot{x} = -\frac{\Omega}{m} \dot{x} \sqrt{\dot{x} + \dot{y}} }$$
 (9)

$$\[\ddot{y} = -g - \frac{\Omega}{m} \dot{y} \sqrt{\dot{x} + \dot{y}} \]$$
 (10)