Modelação de Sistemas Físicos



Ano Académico 2020/2021 - 2º Semestre

1º TESTE- Tipo e de Treino Parte Cálculo Analítico

 Data: 27 ABRIL 2021
 Duração: 1/2 horas
 Cotação: 1) 1 + 1 + 1 = 3 valores

 Hora: 16H30 Disciplina: 41769 2) 2 + 1 + 1 = 4 valores

Hora: 16H30 Disciplina: 41769 2) 2 + 1 + 1 = 4 valores 3) 1.5 + 1.5 = 3 valores

Só é permitido o uso de máquina de calcular científica

As respostas não podem ser escritas a lápis

Justifique todas as respostas

1. Foram medidos três comprimentos:

$$P = 12.2 \pm 0.1$$
 cm

$$R = 20.9 \pm 0.3$$
 cm

$$S = 1.0 \pm 0.1$$
 cm

- a) Calcule a soma das duas quantidades A = P + R
- b) Calcule a diferença das duas quantidades D = R S
- c) Calcule o volume $V = P \cdot R \cdot S$

Perolução resumida:

a)
$$A = (12.2 \pm 0.1) \text{ cm} + (20.9 \pm 0.3) \text{ cm}$$

= 31.1 ± 0.4 cm

b)
$$D = (20.9 \pm 0.3) \text{cm} - (1.0 \pm 0.1) \text{cm}$$

(c)
$$\frac{\Delta V}{V} = \frac{\Delta P}{P} + \frac{\Delta R}{R} + \frac{\Delta S}{S}$$

$$= \frac{0.1}{12.2} + \frac{0.3}{20.9} + \frac{0.1}{1.0} = 0.123$$

$$V = 12.2 \times 20.9 \times 1 = 254.98$$

$$\Delta V = 31.4$$
 $\int_{0}^{2} V = (25 \pm 3) \times 10 \text{ cm}^{3}$

2. O método de Feynman-Newton integra as equações diferenciais do movimento

$$v_x(t) = \frac{dx}{dt}$$
 e $a_x(t) = \frac{dv_x}{dt}$

fazendo a aproximação:

$$x(t + \delta t) = x(t) + v_x \left(t + \frac{\delta t}{2} \right) \times \delta t$$
$$v_x \left(t + \frac{\delta t}{2} \right) = v_x \left(t - \frac{\delta t}{2} \right) + a_x(t) \times \delta t,$$

se souber $x(t_0) = x_0$ e $v_x(t_0) = v_{x0}$.

- a) Calcule o erro de truncatura local do método de Feynman-Newton.
- b) Calcule o erro de truncatura global do método de Feynman-Newton.
- c) Para iniciar o cálculo das velocidades tem de conhecer $v_x\left(\frac{\delta t}{2}\right)$. Encontre uma expressão que permita calcular esta última quantidade. Considere $t_0=0$.

Resolução resumida:

a) Quer-se determinar como $|x(t+\delta t)_{exato} - x(t+\delta t)_{FN}|$ varia com δt

$$x(t+\delta t)_{FN} = x(t) + v_x \left(t + \frac{\delta t}{2}\right) \times \delta t$$

$$x(t+\delta t)_{FN} = x(t) + \left[v_x(t) + \frac{dv_x}{dt}\right|_{t=t} \delta t/2 + \frac{1}{2} \frac{d^2 v_x}{dt^2}\Big|_{t=t} \delta t^2/4 + \sigma(\delta t^3)\right] \times \delta t$$

$$x(t+\delta t)_{FN} = x(t) + v_x(t) \times \delta t + \frac{dv_x}{dt}\Big|_{t=t} \delta t^2/2 + \frac{1}{2} \frac{d^2 v_x}{dt^2}\Big|_{t=t} \delta t^3/4 + \sigma(\delta t^4)$$

Comparando com a série de Taylor

$$x(t + \delta t)_{exato} = x(t) + \frac{dx}{dt} \Big|_{t} \delta t + \frac{1}{2} \frac{d^{2}x}{dt^{2}} \Big|_{t} \delta t^{2} + \frac{1}{3!} \frac{d^{3}x}{dt^{3}} \Big|_{t} \delta t^{3} + \sigma(\delta t^{4})$$

O erro local da posição é $\sigma(\delta t^3)$

$$v_{x}\left(t + \frac{\delta t}{2}\right) = v_{x}\left(t - \frac{\delta t}{2}\right) + a_{x}(t) \times \delta t$$

$$v_{x}\left(t + \frac{\delta t}{2}\right) = \left[v_{x}(t) + \frac{dv_{x}}{dt}\Big|_{t=t} \left(-\delta t/2\right) + \frac{1}{2}\frac{d^{2}v_{x}}{dt^{2}}\Big|_{t=t} \delta t^{2}/4 + \sigma(\delta t^{3})\right] + a_{x}(t) \,\delta t$$

$$v_{x}\left(t + \frac{\delta t}{2}\right) = v_{x}(t) + \left(-\frac{dv_{x}}{dt}\Big|_{t=t} \left(\delta t/2\right) + a_{x}(t) \,\delta t\right) + \frac{1}{2}\frac{d^{2}v_{x}}{dt^{2}}\Big|_{t=t} \delta t^{2}/4 + \sigma(\delta t^{3})$$

$$v_{x}\left(t + \frac{\delta t}{2}\right) = v_{x}(t) + \left(+\frac{dv_{x}}{dt}\Big|_{t} \left(\delta t/2\right)\right) + \frac{1}{2}\frac{d^{2}v_{x}}{dt^{2}}\Big|_{t=t} \delta t^{2}/4 + \sigma(\delta t^{3})$$

Comparando com a série de Taylor de $v_x\left(t+\frac{\delta t}{2}\right)$

$$v_{x}\left(t+\frac{\delta t}{2}\right) = v_{x}(t) + \frac{dv_{x}}{dt}\Big|_{t} (\delta t/2) + \frac{1}{2} \frac{d^{2}v_{x}}{dt^{2}}\Big|_{t} (\delta t/2)^{2} + \frac{1}{3!} \frac{d^{3}v_{x}}{dt^{3}}\Big|_{t} (\delta t/2)^{3} + \sigma(\delta t^{4})$$

O erro local que afeta a velocidade é $\sigma(\delta t^3)$

b) quer na posição quer na velocidade e o erro de truncatura local é $\sigma(\delta t^3)$.

No instante (qualquer) $t_f = n \, \delta t$ o erro acumulado depois de n passos é:

$$n \, \sigma(\delta t^3) = \frac{t_f}{\delta t} \, \sigma(\delta t^3) = \sigma(\delta t^2)$$

c) usando a série de Taylor

$$v_x(\delta t/2) = v_x(0) + \frac{dv_x}{dt}\Big|_{t=0} \delta t/2 + \frac{1}{2} \frac{d^2 v_x}{dt^2}\Big|_{t=0} \delta t^2/4 + \sigma(\delta t^3)$$

- 3. A força resultante aplicada a um objeto de massa 100 g é (2,0; 4,0; 0,0) N.
- a) Qual a aceleração que provoca no objeto?
- b) Qual a lei da velocidade?

Perolução resumida:

a)
$$m = 100g$$
 $= 20,1 \text{ kg}$
 $\vec{F} = (2,0), 4,0;0,0$ N
 $\vec{F} = m\vec{a}$ $= 100$ $= 100$ $= 100$
 $\vec{A} = (20;40;0) \text{ m(s)}$
 $\vec{A} = (20;40;0) \text{ m(s)}$
 $\vec{A} = (20;40;0) \text{ d}$
 $\vec{A} = (20;40;0) \text{ d}$