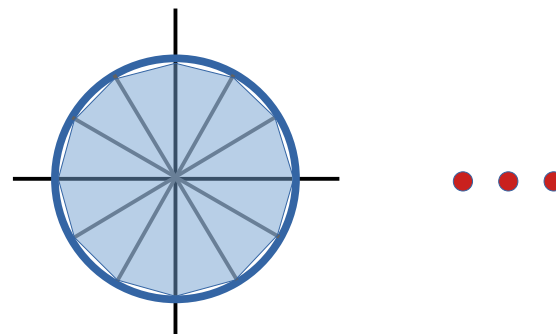
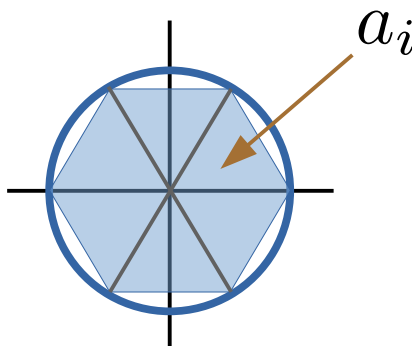
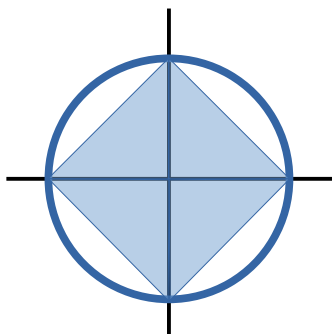


Integração em Cinemática

Cálculo Integral

- Usado desde a antiguidade: Archimedes, Kepler, ..., Newton, Leibniz, Bernoulli, ...
- Motivação inicial: cálculo de áreas e volumes
- Exemplo: Área do círculo



$$\text{Área} = \text{Soma } \{a_i\} = \sum_i^N a_i$$

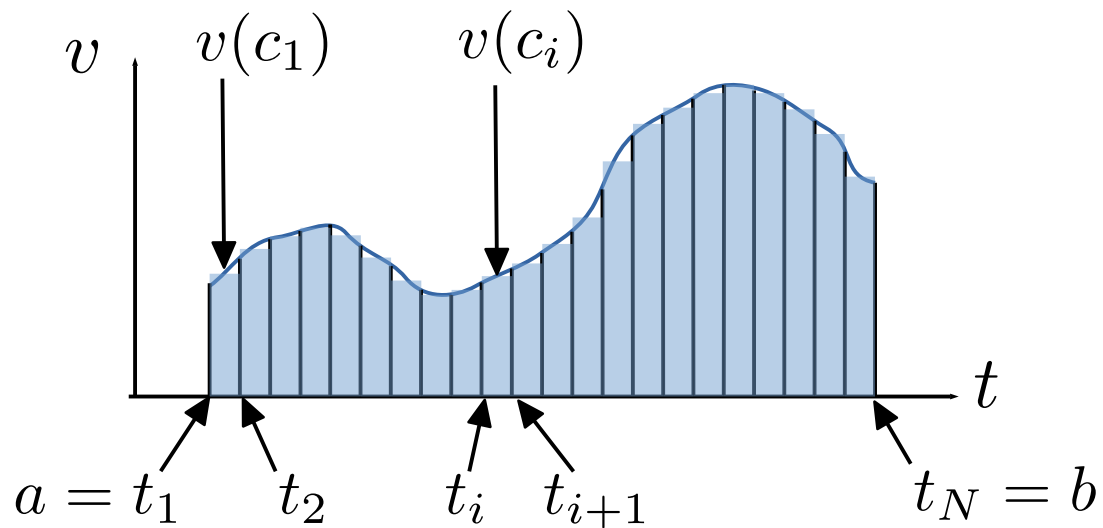
...

$$\text{Área} = \lim_{N \rightarrow \infty} \sum_i^N a_i = \pi R^2$$

Integração em Cinemática

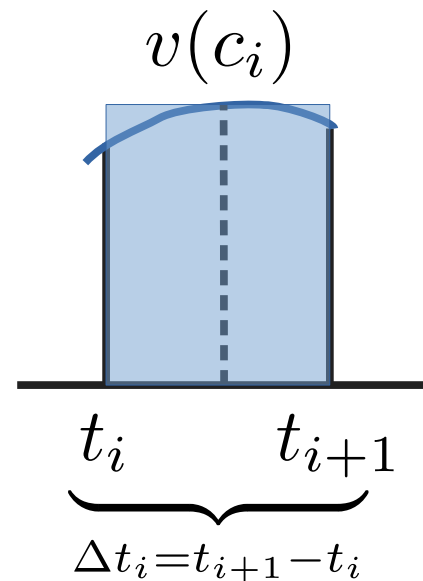
Cálculo Integral

- Motivação: somas parciais de funções



$C_i \equiv$ centro do intervalo Δt_i

$$\text{deslocamento} \approx v(c_i) \Delta t_i$$



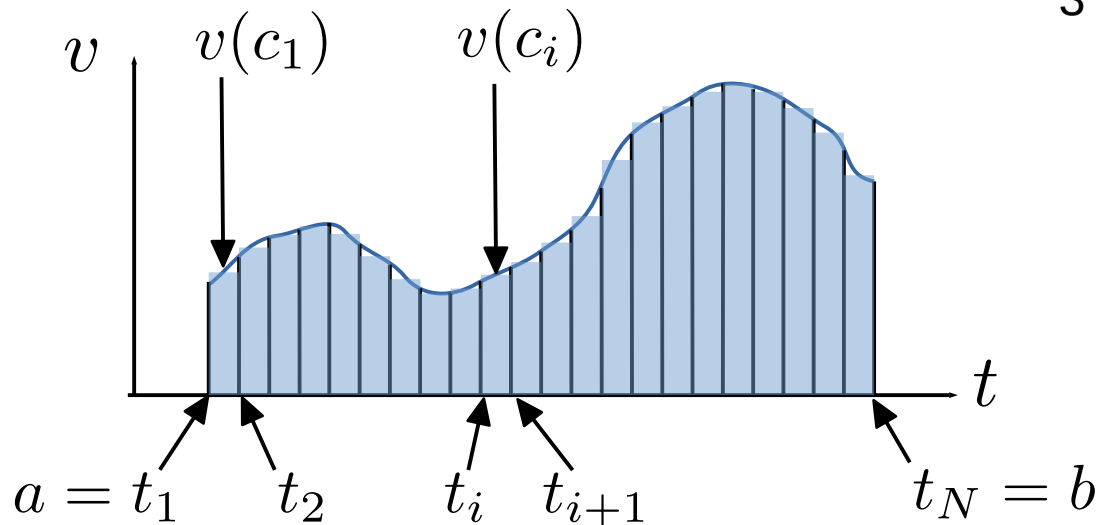
Cálculo Integral

3

- somas parciais de funções

deslocamento

$$\Delta x = x(b) - x(a)$$



$$\Delta x \approx v(c_1)(t_2 - t_1) + v(c_2)(t_3 - t_2) + \cdots + v(c_{N-1})(t_N - t_{N-1})$$

$$\approx v(c_1)\Delta t_1 + v(c_2)\Delta t_2 + \cdots + v(c_{N-1})\Delta t_{N-1}$$

$$\approx \sum_{i=1}^{N-1} v(c_i)(t_{i+1} - t_i) = \sum_{i=1}^{N-1} v(c_i)\Delta t_i = \sum_{i=1}^{N-1} \Delta x_i$$

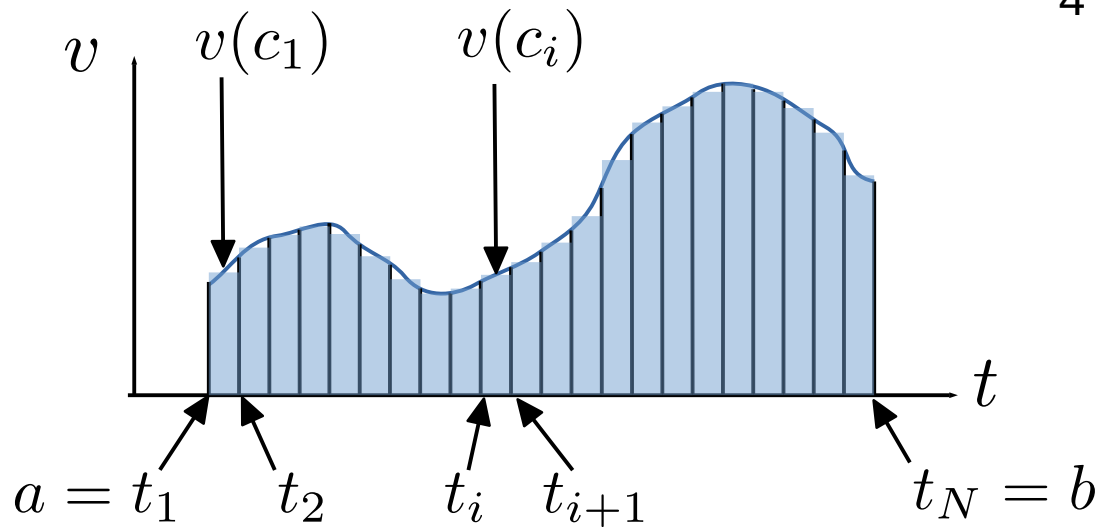
Cálculo Integral

- somas parciais de funções

deslocamento

$$\Delta x = x(b) - x(a)$$

$$\Delta x \approx \sum_{i=1}^{N-1} v(c_i) \Delta t_i = \sum_{i=1}^{N-1} \Delta x_i$$



$$\Delta x = \lim_{\substack{N \rightarrow \infty \\ \Delta t_i \rightarrow 0}} \sum_{i=1}^{N-1} v(c_i) \Delta t_i = \int_{t_1=a}^{t_N=b} v(t) dt$$

Cálculo Integral

- somas parciais de funções
- Analisando ***localmente***

$$\Delta x_i \approx x(t_{i+1}) - x(t_i) = v(c_i)(t_{i+1} - t_i) = v(c_i)\Delta t_i$$

$$v(c_i) \approx \frac{x(t_{i+1}) - x(t_i)}{t_{i+1} - t_i} = \frac{x(t_{i+1}) - x(t_i)}{\Delta t_i} = \frac{\Delta x_i}{\Delta t_i}$$

$$v(t) = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{x(t + \Delta t) - x(t)}{\Delta t} = \frac{dx}{dt}$$

$$\text{no caso geral} \implies f = \frac{dF}{dx}$$

F é a primitiva de f

f é a derivada de F

Cálculo Integral

- somas parciais de funções: *Newton, Leibniz, Bernoulli*
- Analisando **localmente**, em resumo

no caso geral $\implies f = \frac{dF}{dx}$

$$\int_a^b f(x)dx = F\Big|_a^b = F(b) - F(a)$$

F é a primitiva de f
 f é a derivada de F

- Função inversa:

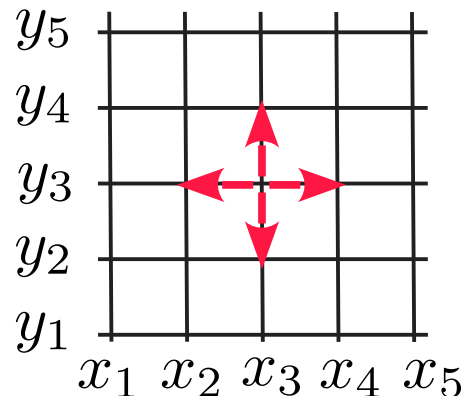
$$\text{integral} \rightleftharpoons (\text{derivada})^{-1}$$

Cálculo Integral

- somas parciais de funções: **Newton, Leibniz, Bernoulli**
- Analisando localmente
- *Integrais podem ser usadas para resolver equações diferenciais (ex. Cinemática)*

$$v(t) = \frac{dx}{dt} \implies x(t_f) - x(t_i) = \int_{t_i}^{t_f} v(t) dt$$

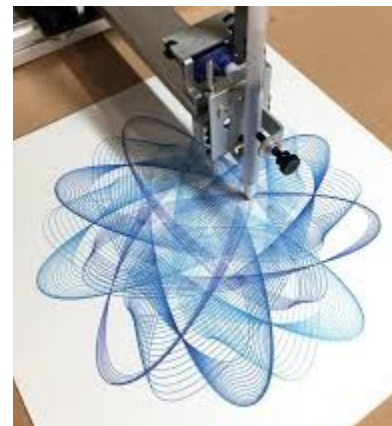
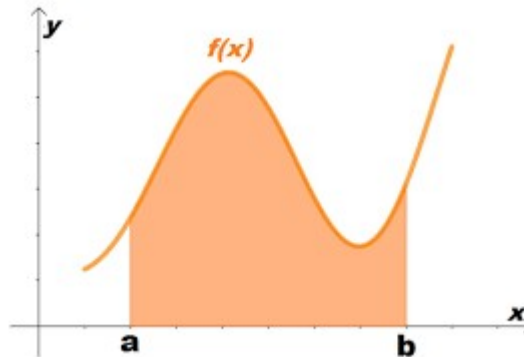
$$a(t) = \frac{dv}{dt} \implies v(t_f) - v(t_i) = \int_{t_i}^{t_f} a(t) dt$$



Cálculo Integral

Como calcular a integral:

- Método gráfico: área sob a curva (método de Archimedes)



analog plotter

- Métodos Numéricos:
$$F = \lim_{N \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^N f_i \Delta x_i$$

- Métodos analíticos:

inverter a equação
$$f = \frac{dF}{dx}$$

Cálculo Integral

Como calcular a integral:

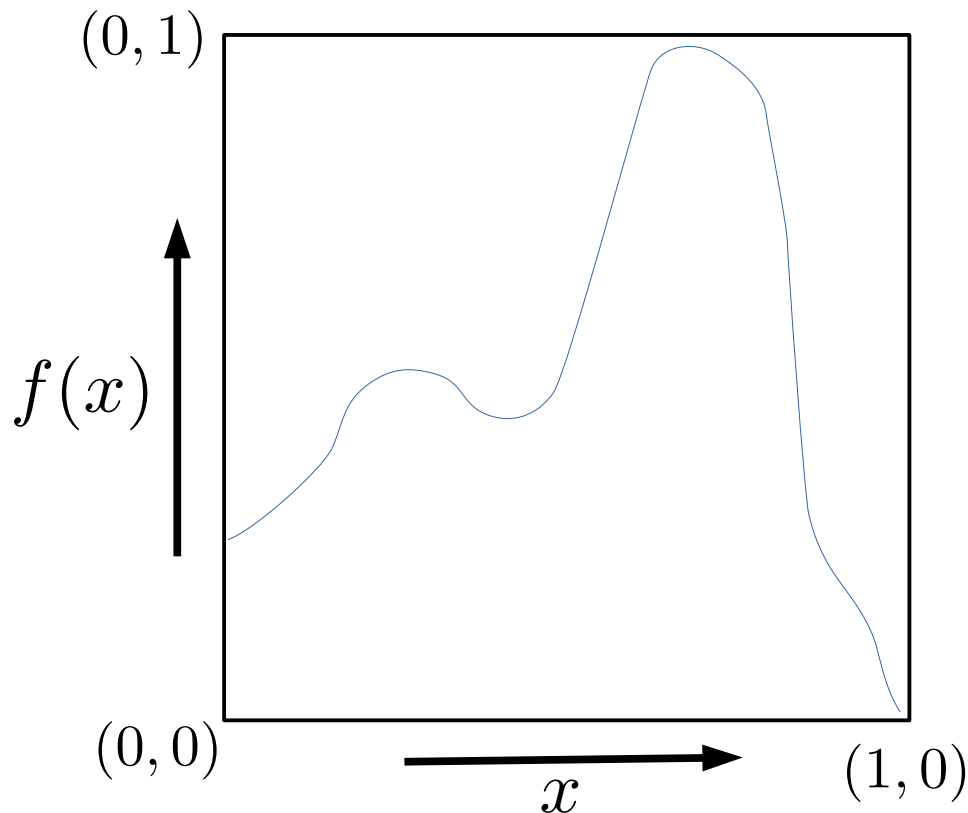
- Método gráfico: área sob a curva (método de Archimedes)



analog plotter

DESAFIO: Calcular a integral da curva abaixo

$$I = \int_0^1 f(x) dx$$



Cálculo Integral

Como calcular a integral:

- Integral de polinômios: $y(x) = \int x^n dx = \dots$

- Sabemos que a derivada do polinômio é dada por

$$\frac{d}{dx} [x^n] = nx^{n-1} \quad , \quad \frac{d}{dx} [x^{n+1}] = (n+1)x^n \quad , \quad \dots\dots$$

- Invertendo a equação acima, temos para $n \neq -1$

$$d [x^{n+1}] = (n+1)x^n dx \implies \underbrace{d \left[\frac{x^{n+1}}{n+1} \right]}_{y(x)} = x^n dx \implies \frac{x^{n+1}}{n+1} = \int_0^x x^n dx$$

Cálculo Integral

Como calcular a integral:

- Integral de funções trigonométricas: seno e cosseno
- Sabemos que as derivadas dessas funções são

$$\frac{d}{dx} \cos(x) = -\operatorname{sen}(x) \quad , \quad \frac{d}{dx} \operatorname{sen}(x) = \cos(x)$$

- Invertendo as equações acima, temos

$$\int_a^b \operatorname{sen}(x) dx = -\cos(x) \Big|_a^b = -\cos(b) - (-\cos(a))$$

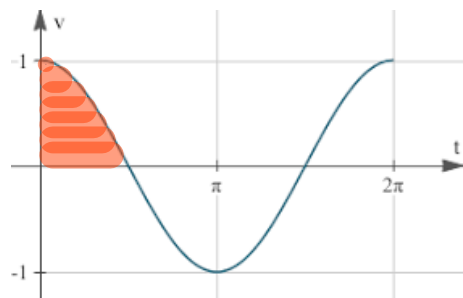
$$\int_a^b \cos(x) dx = \operatorname{sen}(x) \Big|_a^b = \operatorname{sen}(b) - \operatorname{sen}(a)$$

Cálculo Integral

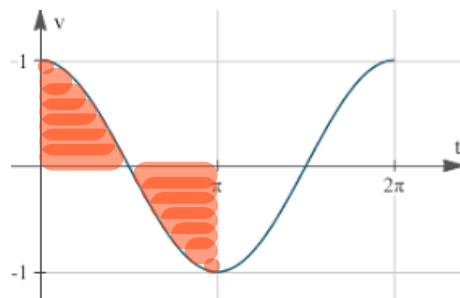
Como calcular a integral:

- Integral de funções trigonométricas: seno e cosseno

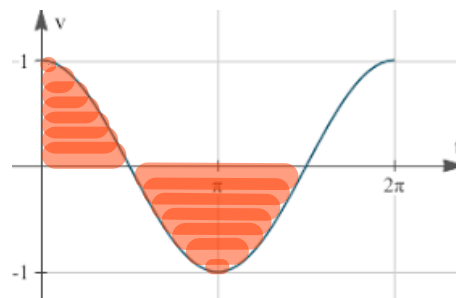
$$I = \int_a^b \cos(x) dx = \text{sen}(x) \Big|_a^b = \text{sen}(b) - \text{sen}(a)$$



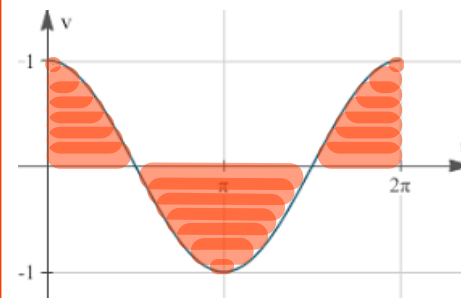
$$\begin{aligned} I &= \text{sen}\left(\frac{\pi}{2}\right) - \text{sen}(0) \\ &= 1 \end{aligned}$$



$$\begin{aligned} I &= \text{sen}(\pi) - \text{sen}(0) \\ &= 0 \end{aligned}$$



$$\begin{aligned} I &= \text{sen}\left(\frac{3}{2}\pi\right) - \text{sen}(0) \\ &= -1 \end{aligned}$$



$$\begin{aligned} I &= \text{sen}(2\pi) - \text{sen}(0) \\ &= 0 \end{aligned}$$

Integração em Cinemática

Cinemática Unidimensional da Partícula: movimento em uma dimensão

Movimento retilíneo com **aceleração constante** (MUV, movimento uniformemente variado)

- $a = \frac{dv}{dt} = \text{constante}$

- $dv = a \, dt \implies \int_{v(t_0)}^{v(t)} dv = \int_0^t a \, dt' \implies v \Big|_{v(t_0)}^{v(t)} = a \, t' \Big|_0^t$

$$\implies v(t) - v_0 = a(t - 0) \implies \boxed{v(t) = v_0 + a \, t}$$

Integração em Cinemática

Cinemática Unidimensional da Partícula: movimento em uma dimensão

Movimento retilíneo com **aceleração constante** (MUV, movimento uniformemente variado)

- $v = \frac{dx}{dt}$

- $dx = v(t) dt \implies \int_{x(t_0)}^{x(t)} dx = \int_0^t v(t') dt'$

$$\implies \int_{x(t_0)}^{x(t)} dx = \int_0^t [v_0 + a t'] dt'$$

$$\implies x \Big|_{x_0}^{x(t)} = v_0 t' \Big|_0^t + a \frac{t'^2}{2} \Big|_0^t$$

$$\implies x(t) - x_0 = v_0 t + a \frac{t^2}{2} \implies \boxed{x(t) = \mathbf{x_0} + \mathbf{v_0}t + a \frac{t^2}{2}}$$

Integração em Cinemática

Exemplo:

Num experimento, um jogador de futebol desvia de cabeça uma bola que é chutada em sua direção. A figura abaixo mostra a aceleração $a(t)$ da cabeça de um jogador de futebol sem e com capacete, a partir do repouso. A escala vertical é definida $a_s = 200 \text{ m/s}^2$. Qual é a diferença entre a velocidade da cabeça sem e com capacete no instante $t = 7 \text{ ms}$?

Método gráfico

- Área sob a curva **sem** capacete:
soma da área de polígonos

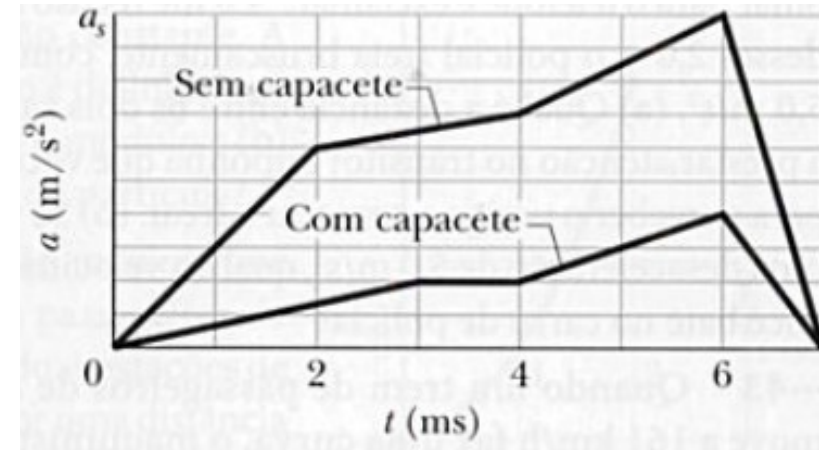
$$A1 = 0.12 \text{ m/s} , A2 = 0.26 \text{ m/s} , A3 = 0.34 \text{ m/s} , A4 = 0.1 \text{ m/s}$$

$$v1(t=7\text{ms}) = (0.12+0.26+0.34+0.1) \text{ m/s} = 0.82 \text{ m/s}$$

- Área sob a curva **com** capacete:
soma da área de polígonos

$$A1 = 0.06 \text{ m/s} , A2 = 0.04 \text{ m/s} , A3 = 0.12 \text{ m/s} , A4 = 0.04 \text{ m/s}$$

$$v2(t=7\text{ms}) = (0.06+0.04+0.12+0.04) \text{ m/s} = 0.26 \text{ m/s}$$



$$V1 - V2 = 0.56 \text{ m/s}$$

Integração em Cinemática

Exemplo:

A velocidade de uma bala enquanto percorre o cano é dada por $v = (-5,00 \times 10^7)t^2 + (3,00 \times 10^5)t$, onde v é dado em metros por segundo e t em segundos. A aceleração da bala assim que sai do cano é zero. (a) Determine o intervalo de tempo durante o qual a bala é acelerada. (b) Encontre a velocidade com a qual a bala sai do cano. (c) Qual o comprimento do cano?

$$v(t) = -\alpha t^2 + \beta t \implies \begin{cases} \alpha = 5,00 \times 10^7 m/s^3 \\ \beta = 3,00 \times 10^5 m/s^2 \end{cases}$$


a) tempo de saída, t_s

A aceleração da bala assim que sai do cano é zero.

$$a(t) = \frac{dv}{dt} = -2\alpha t + \beta \implies t_s = \frac{\beta}{2\alpha} = 3ms$$

b) velocidade da bala na saída do cano:

$$v(t_s) = -\alpha t_s^2 + \beta t_s \implies v(t_s = 3 \text{ ms}) = 450 \frac{m}{s}$$

c) 

Integração em Cinemática

Exemplo:

A velocidade de uma bala enquanto percorre o cano é dada por $v = (-5,00 \times 10^7)t^2 + (3,00 \times 10^5)t$, onde v é dado em metros por segundo e t em segundos. A aceleração da bala assim que sai do cano é zero. (a) Determine o intervalo de tempo durante o qual a bala é acelerada. (b) Encontre a velocidade com a qual a bala sai do cano. (c) Qual o comprimento do cano?

c) comprimento do cano:

Para isso integramos a velocidade desde $t_0=0$ até $t_s = 3 \text{ ms}$.

Integração de polinômios:

$$\frac{z^{n+1}}{n+1} = \int_0^z z^n dz \implies \begin{cases} \int z^2 dz = \frac{z^3}{3} \\ \int z dz = \frac{z^2}{2} \end{cases}$$

$$\begin{aligned} x(t_s) &= \int_0^{t_s} v(t) dt \\ &= \int_0^{t_s} \{-\alpha t^2 + \beta t\} dt \\ &= -\alpha \frac{t_s^3}{3} + \beta \frac{t_s^2}{2} \\ x(t_s) &= 0,9m \end{aligned}$$