

7600017 - Introdução à Física Computacional - 2025

Prof. Guilherme Sipahi

Quarto Projeto

15/10/2025

Entrega: 31/10/2025

Instruções

- Crie um diretório **proj4_#usp** em `/public/fiscomp2025-2-guilherme/proj1/proj1_#usp`
- Proteja seu diretório para não ser lido por `g` e `o`
- Deixe no diretório apenas 3 arquivos, de nomes `exercicio.f90`, `grafA.pdf` e `grafB.pdf`
- Os códigos devem seguir rigorosamente os padrões especificados abaixo para `entrada/saída`
- Use **precisão dupla em seus resultados**
- **Note: se deixar de fazer algum exercício não inclua o arquivo correspondente**

Exercícios

O objetivo deste projeto é o cálculo do chamado **efeito Magnus**, que explica por que uma bola adquire *efeito* quando lançada em rotação. O efeito é bastante utilizado em vários esportes, como o *baseball*, o tênis e o futebol. Em linhas gerais, devido aos efeitos resistivos do ar em contato com a bola em rotação, há menor pressão de ar sobre um dos lados da bola, o que a faz descrever uma curva inesperada, que pode ser calculada de forma a enganar os adversários no jogo. O efeito depende da velocidade de rotação da bola e será mais forte se a bola for menos lisa, pois assim o efeito resistivo será maior. (É por isso que as bolas de tênis são “peludas”).

Em nosso projeto, vamos considerar o caso da cobrança de faltas no futebol (efeito do “chute do Roberto Carlos”). Portanto, nosso espaço de coordenadas deve ser um campo, localizado no plano $x-y$, tomando a origem $(x, y, z) = (0, 0, 0)$ como o ponto de cobrança da falta. Considere a trave com $6m$ de comprimento e com vértices superiores (“ângulos”) nas posições $(x_1, y_1, z_1) = (40\text{ m}, 4\text{ m}, 2.5\text{ m})$ e $(x_2, y_2, z_2) = (40\text{ m}, 10\text{ m}, 2.5\text{ m})$ conforme a figura abaixo.

Tome a velocidade da bola como $v_0 = 100\text{ km/h}$ e considere que o tempo que o pé impulsiona a bola (que se deforma) é de aproximadamente 0.05 s . Se a bola possui massa

$m_b = 1 \text{ kg}$ teremos, para a força que impulsiona a bola,

$$F_0 = \frac{\Delta P}{\Delta t_0} = \frac{m_b v_0}{\Delta t_0} \approx 555 \text{ N} .$$

Considerando que o chute pegue a bola a uma distância r_0 de 10 cm do centro (sendo o raio r_b de aproximadamente 13 cm), podemos calcular o torque

$$\tau_0 = \frac{\Delta L}{\Delta t_0} = \frac{I\omega}{\Delta t_0} = \frac{2m_b r_b^2}{3} \frac{\omega}{\Delta t_0} = F_0 r_0$$

e temos assim a velocidade de rotação da bola

$$\omega = \frac{F_0 r_0 \Delta t_0}{2m_b r_b^2} \approx 39 \text{ rot/s} .$$

A equação de movimento da bola levando em conta a resistência do ar foi vista no projeto anterior. Vamos supor que o coeficiente γ_2 seja dado pela mesma expressão que para bolas de baseball (ver Giordano & Nakanishi, Cap.2), i.e.

$$\frac{\gamma_2}{m_b} = a_1 + \frac{a_2}{1 + \exp(\frac{v-v_d}{\Delta})}$$

com

$$a_1 = 0.0039 \text{ m}^{-1}, \quad a_2 = 0.0058 \text{ m}^{-1}, \quad v_d = 35 \text{ m/s}, \quad \Delta = 5 \text{ m/s} .$$

Para cada direção vale

$$\frac{dv}{dt} = \frac{F}{m_b} ,$$

onde a força efetiva decorrente do efeito Magnus é

$$\mathbf{F}_M = \beta_0 \omega \times \mathbf{v} ,$$

sendo ω e \mathbf{v} as velocidades angulares e vetoriais da bola e β_0 uma constante com dimensão de massa, estimada experimentalmente. Vamos supor que a velocidade angular seja sempre na direção z . Levando em conta as várias forças, temos as equações de movimento para a bola

$$\begin{aligned} \frac{dx}{dt} &= v_x , \quad \frac{dy}{dt} = v_y , \quad \frac{dz}{dt} = v_z \\ \frac{dv_x}{dt} &= -\frac{\gamma_2}{m_b} v v_x - \frac{\beta_0}{m_b} \omega v_y , \\ \frac{dv_y}{dt} &= -\frac{\gamma_2}{m_b} v v_y + \frac{\beta_0}{m_b} \omega v_x , \\ \frac{dv_z}{dt} &= -g - \frac{\gamma_2}{m_b} v v_z . \end{aligned}$$

Discretizando as derivadas pelo método de Euler temos

$$x_{i+1} = x_i + v_{x,i} \Delta t , \quad y_{i+1} = y_i + v_{y,i} \Delta t , \quad z_{i+1} = z_i + v_{z,i} \Delta t$$

$$v_i = \sqrt{v_{x,i}^2 + v_{y,i}^2 + v_{z,i}^2}, \quad \frac{\gamma_{2,i}}{m_b} = a_1 + \frac{a_2}{1 + \exp(\frac{v_i - v_d}{\Delta})}$$

$$v_{x,i+1} = v_{x,i} - \left(\frac{\gamma_{2,i}}{m_b} v_i v_{x,i} + \frac{\beta_0}{m_b} \omega v_{y,i} \right) \Delta t,$$

$$v_{y,i+1} = v_{y,i} - \left(\frac{\gamma_{2,i}}{m_b} v_i v_{y,i} - \frac{\beta_0}{m_b} \omega v_{x,i} \right) \Delta t,$$

$$v_{z,i+1} = v_{z,i} - \left(g + \frac{\gamma_{2,i}}{m_b} v_i v_{z,i} \right) \Delta t,$$

onde $t_i = i\Delta t$, $x_i = x(t_i)$, etc.

Em seu programa, leia (cada um em uma linha) a partir do terminal:

- parâmetro β_0/m_b (cerca de 5×10^{-4})
- θ_0 (ângulo inicial da velocidade, com a vertical)
- ϕ_0 (ângulo inicial da velocidade, com o eixo x)

onde θ_0 e ϕ_0 são dados em radianos e definem a direção e sentido da velocidade inicial em coordenadas esféricas:

$$\vec{v}_0 = |\vec{v}_0| [\sin(\theta_0) \cos(\phi_0) \hat{i} + \sin(\theta_0) \sin(\phi_0) \hat{j} + \cos(\theta_0) \hat{k}].$$

Use $v_0 = 100 \text{ km/h}$, incremento de tempo $\Delta t = 0.01 \text{ s}$, $g = 9.8 \text{ m/s}^2$, $m_b = 1 \text{ kg}$ e os valores típicos fornecidos acima para a_1 , a_2 , etc. A saída do programa deve ser:

- resposta (no terminal) à pergunta “o jogador vai fazer gol?” (despreze o papel da barreira e do goleiro!) no formato que quiser, mas contendo a palavra “sim” ou “nao” (sem acento) como última palavra da última linha da resposta.
- o arquivo [chute_out.dat](#), com a posição no plano $x - y$ em função do tempo para a trajetória até o gol ($x = 40 \text{ m}$), no formato:

x y

A primeira linha do arquivo deve ser:

0 0

Além disso, você deve preparar um gráfico com a trajetória (no plano $x - y$) para 3 valores da dupla (θ_0, ϕ_0) , no arquivo [grafA.pdf](#) e um outro gráfico com a trajetória para uma dupla fixa (θ_0, ϕ_0) e 3 valores do parâmetro β_0/m_b , no arquivo [grafB.pdf](#). Seus gráficos devem indicar claramente quais os valores dos ângulos e do parâmetro β_0/m_b usados.

Opcional: escolha algum valor de (θ_0, ϕ_0) e faça um gráfico em 3 dimensões, no arquivo [grafC.pdf](#) (crédito adicional).

Nos gráficos não há necessidade de mostrar a trave.