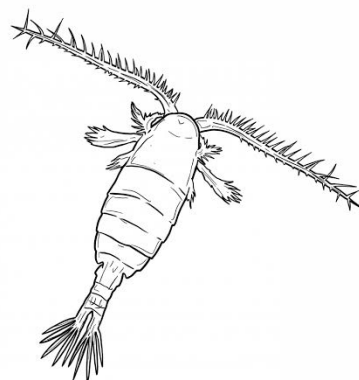


AO REALIZAR ESTA PROVA, VOCÊ DEVE JUSTIFICAR TODAS AS PASSAGENS. EVITE “PULAR” PARTES IMPORTANTES DO DESENVOLVIMENTO DE CADA QUESTÃO. JUSTIFIQUE CADA PASSO IMPORTANTE. SIMPLIFIQUE AO MÁXIMO SUAS RESPOSTAS.

ATENÇÃO PARA A NOTAÇÃO VETORIAL E TENSORIAL. VETORES MANUSCRITOS DEVEM SER ESCRITOS COMO \vec{v} ; TENSORES DE ORDEM 2 COMO \approx .

1 [20] (COM CALCULADORA) [White, 2016, Ex 5.1]: A figura ao lado mostra um *copépode*. Copépodes são pequenos crustáceos presentes em quase todos os habitats de água doce ou salgada. Desejamos saber a força de arrasto da água F_p (massa específica $\rho = 998 \text{ kg m}^{-3}$, viscosidade cinemática $\nu = 1.0020 \times 10^{-6} \text{ m}^2 \text{ s}^{-1}$) sobre um copépode com diâmetro de 1 mm ($D_p = 1 \text{ mm}$) e a velocidade correspondente V_p com que ele se movimentava. Para isso, construímos um modelo 100 vezes maior ($D_m = 100 \text{ mm}$) e o testamos com glicerina (massa específica $\rho = 1263 \text{ kg m}^{-3}$, viscosidade cinemática $\nu = 1.1876 \times 10^{-3} \text{ m}^2 \text{ s}^{-1}$) em um canal com velocidade $V_m = 30 \text{ cm s}^{-1}$, encontrando uma força de arrasto no modelo $F_m = 1,3 \text{ N}$. Usando análise dimensional,



- [15] Obtenha os dois grupos adimensionais do problema, **utilizando como variáveis comuns** ρ , ν , e D .
- [5] Igualando os parâmetros adimensionais do modelo e do protótipo, calcule F_p e V_p .

White, F. M. (2016). *Fluid Mechanics*. McGraw Hill Education, New York

SOLUÇÃO DA QUESTÃO:

Há 5 variáveis dimensionais, com as seguintes dimensões correspondentes:

ρ	M L^{-3}
ν	$\text{L}^2 \text{T}^{-1}$
D	L
V	L T^{-1}
F	M L T^{-2}

Os dois grupos que desejamos podem ser obtidos da seguinte forma:

$$\begin{aligned}\Pi_1 &= V \rho^a \nu^b D^c \\ \llbracket \Pi_1 \rrbracket &= \llbracket V \rrbracket \llbracket \rho \rrbracket^a \llbracket \nu \rrbracket^b \llbracket D \rrbracket^c \\ 1 &= \text{L T}^{-1} [\text{M L}^{-3}]^a [\text{L}^2 \text{T}^{-1}]^b [\text{L}]^c \\ &= \text{M}^a \text{L}^{1-3a+2b+c} \text{T}^{-1-b}.\end{aligned}$$

Obtemos o sistema

$$\begin{aligned}a &= 0, \\ -3a + 2b + c &= -1 \\ -b &= 1\end{aligned}$$

donde $a = 0$, $b = -1$, $c = 1$ e

$$\Pi_1 = \frac{VD}{\nu}.$$

Observe que Π_1 é o *número de Reynolds*.
Em seguida,

$$\begin{aligned}\Pi_2 &= F \rho^a v^b D^c \\ \llbracket \Pi_2 \rrbracket &= \llbracket F \rrbracket \llbracket \rho \rrbracket^a \llbracket v \rrbracket^b \llbracket D \rrbracket^c \\ 1 &= \text{M L T}^{-2} [\text{M L}^{-3}]^a [\text{L}^2 \text{T}^{-1}]^b [\text{L}]^c \\ &= \text{M}^{1+a} \text{L}^{1-3a+2b+c} \text{T}^{-2-b}.\end{aligned}$$

Obtemos o sistema

$$\begin{aligned}a &= -1, \\ -3a + 2b + c &= -1 \\ -b &= 2\end{aligned}$$

donde $a = -1$, $b = -2$, $c = 0$ e

$$\Pi_2 = \frac{F}{\rho v^2}.$$

No modelo,

$$\begin{aligned}\rho &= 1263 \text{ kg m}^{-3}, \\ v &= 1.1876 \times 10^{-3} \text{ m}^2 \text{ s}^{-1}, \\ D &= 0.001 \text{ m}, \\ V &= 0.3 \text{ m s}^{-1}, \\ F &= 1.3 \text{ N},\end{aligned}$$

donde

$$\begin{aligned}\Pi_1 &= \frac{0.3 \times 0.1}{1.1876 \times 10^{-3}} = 25.2610, \\ \Pi_2 &= \frac{1.3}{1263 \times (1.1876 \times 10^{-3})^2} = 729.7929.\end{aligned}$$

No protótipo,

$$\begin{aligned}\rho &= 998 \text{ kg m}^{-3}, \\ v &= 1.0020 \times 10^{-6} \text{ m}^2 \text{ s}^{-1}, \\ D &= 0.001 \text{ m}.\end{aligned}$$

Agora fazemos esses dois grupos terem os mesmos valores no protótipo (no copépode):

$$\begin{aligned}\Pi_1 &= \frac{V_p \times 0.001}{1.0020 \times 10^{-6}} = 25.2610 \Rightarrow V_p = \frac{25.2610 \times 1.0020 \times 10^{-6}}{0.001} = 0.0253 \text{ m s}^{-1}; \\ \Pi_2 &= \frac{F_p}{\rho v^2} = \frac{F}{998 \times (1.0020 \times 10^{-6})^2} = 729.7929 \Rightarrow F_p = 729.7924 \times 998 \times (1.0020 \times 10^{-6})^2 = 7.312 \times 10^{-7} \text{ N} \blacksquare\end{aligned}$$

2 [20] (SEM CALCULADORA) Utilizando a fórmula de Euler com dois sinais,

$$e^{ix} = \cos(x) + i \operatorname{sen}(x),$$

$$e^{-ix} = \cos(x) - i \operatorname{sen}(x),$$

a) [10] obtenha $\operatorname{sen}(x)$ em função de e^{ix} e e^{-ix} ;

b) [10] use (a) para encontrar uma expressão (puramente real) para $\operatorname{sen}^2(x)$ (**Sugestão:** eleve ao quadrado o lado direito de $\operatorname{sen}(x) = \dots$ obtido acima).

SOLUÇÃO DA QUESTÃO:

$$\operatorname{sen}(x) = \frac{1}{2i} (e^{ix} - e^{-ix});$$

$$\begin{aligned}\operatorname{sen}^2(x) &= \frac{1}{4i^2} (e^{2ix} - 2 + e^{-2ix}) \\ &= -\frac{1}{4} (2 \cos(2x) - 2) \\ &= \frac{1}{2} (1 - \cos(2x)) \blacksquare\end{aligned}$$

3 [20] (SEM CALCULADORA) Sabemos que o produto escalar de dois vetores \mathbf{u} e \mathbf{v} do \mathbb{R}^3 é dado por

$$\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \sum_{i=1}^3 u_i v_i,$$

onde u_i e v_i são os *elementos* de \mathbf{u} e \mathbf{v} . Considere agora uma base $E = (\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3)$ **não ortonormal**, ou seja,

$$G_{ij} \equiv (\mathbf{e}_i \cdot \mathbf{e}_j) \neq \delta_{ij}.$$

Nessa base,

$$\mathbf{u} = u_{Ei} \mathbf{e}_i,$$

$$\mathbf{v} = v_{Ej} \mathbf{e}_j,$$

onde u_{Ei} e v_{Ej} são as **coordenadas** de \mathbf{u} e \mathbf{v} na base E. Utilizando as expressões acima, **e usando obrigatoriamente notação indicial**, calcule $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}$ em termos de u_{Ei} , v_{Ej} e G_{ij} .

SOLUÇÃO DA QUESTÃO:

$$\begin{aligned} \mathbf{u} \cdot \mathbf{v} &= u_{Ei} \mathbf{e}_i \cdot v_{Ej} \mathbf{e}_j \\ &= u_{Ei} v_{Ej} (\mathbf{e}_i \cdot \mathbf{e}_j) \\ &= u_{Ei} G_{ij} v_{Ej}. \end{aligned}$$

Note que podemos escrever matricialmente

$$\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = [\mathbf{u}]_E^\top [\mathbf{G}] [\mathbf{v}]_E \blacksquare$$

4 [20] (SEM CALCULADORA) Seja $E = (\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3)$ uma base não-ortonormal do \mathbb{R}^3 , com

$$\mathbf{e}_1 = (1, 2, 1),$$

$$\mathbf{e}_2 = (0, 1, 2),$$

$$\mathbf{e}_3 = (1, 0, 1).$$

Obtenha uma base ortonormal a partir de E utilizando o processo de ortogonalização de Gram-Schmidt.

SOLUÇÃO DA QUESTÃO:

$$\mathbf{f}_1 = \mathbf{e}_1;$$

$$\mathbf{g}_1 = \frac{1}{|\mathbf{f}_1|} \mathbf{f}_1 = \frac{1}{\sqrt{6}} (1, 2, 1);$$

$$\begin{aligned} \mathbf{f}_2 &= \mathbf{e}_2 - (\mathbf{e}_2 \cdot \mathbf{g}_1) \mathbf{g}_1 \\ &= (-2/3, -1/3, 4/3); \end{aligned}$$

$$\mathbf{g}_2 = \frac{1}{|\mathbf{f}_2|} \mathbf{f}_2 = \frac{\sqrt{3}}{\sqrt{7}} (-2/3, -1/3, 4/3) = \frac{1}{\sqrt{21}} (-2, -1, 4);$$

$$\begin{aligned} \mathbf{f}_3 &= \mathbf{e}_3 - (\mathbf{e}_3 \cdot \mathbf{g}_1) \mathbf{g}_1 - (\mathbf{e}_3 \cdot \mathbf{g}_2) \mathbf{g}_2 \\ &= (6/7, -4/7, 2/7) \end{aligned}$$

$$\mathbf{g}_3 = \frac{1}{|\mathbf{f}_3|} \mathbf{f}_3 = \frac{\sqrt{7}}{2^{3/2}} (6/7, -4/7, 2/7) = \frac{1}{\sqrt{14}} (3, -2, 1) \blacksquare$$

5 [20] (SEM CALCULADORA) Usando a base canônica $E = (\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3)$, se $\mathbf{u}, \mathbf{v}, \mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{c}$ são vetores do \mathbb{R}^3 , escreva em notação indicial (ou seja: escreva em termos dos elementos u_i, v_j , etc.)

$$([\mathbf{u} \times \mathbf{v}] \times [\mathbf{a} \times \mathbf{b}]) \cdot \mathbf{c}$$

e simplifique **ao máximo**.

SOLUÇÃO DA QUESTÃO:

$$\begin{aligned} \mathbf{u} \times \mathbf{v} &= \epsilon_{ijk} u_i v_j \mathbf{e}_k; \\ \mathbf{a} \times \mathbf{b} &= \epsilon_{lmn} a_l b_m \mathbf{e}_n; \\ [\mathbf{u} \times \mathbf{v}] \times [\mathbf{a} \times \mathbf{b}] &= \epsilon_{ijk} u_i v_j \mathbf{e}_k \times \epsilon_{lmn} a_l b_m \mathbf{e}_n \\ &= \epsilon_{ijk} u_i v_j \epsilon_{lmn} a_l b_m \mathbf{e}_k \times \mathbf{e}_n \\ &= \epsilon_{ijk} u_i v_j \epsilon_{lmn} a_l b_m \epsilon_{knp} \mathbf{e}_p \\ &= \epsilon_{knp} \epsilon_{ijk} \epsilon_{lmn} u_i v_j a_l b_m \mathbf{e}_p; \\ ([\mathbf{u} \times \mathbf{v}] \times [\mathbf{a} \times \mathbf{b}]) \cdot \mathbf{c} &= \epsilon_{knp} \epsilon_{ijk} \epsilon_{lmn} u_i v_j a_l b_m \mathbf{e}_p \cdot c_q \mathbf{e}_q \\ &= \epsilon_{knp} \epsilon_{ijk} \epsilon_{lmn} u_i v_j a_l b_m c_q (\mathbf{e}_p \cdot \mathbf{e}_q) \\ &= \epsilon_{knp} \epsilon_{ijk} \epsilon_{lmn} u_i v_j a_l b_m c_q \delta_{pq} \\ &= \epsilon_{knp} \epsilon_{ijk} \epsilon_{lmn} u_i v_j a_l b_m c_p \\ &= \epsilon_{npk} \epsilon_{ijk} \epsilon_{lmn} u_i v_j a_l b_m c_p \\ &= [\delta_{ni} \delta_{pj} - \delta_{nj} \delta_{pi}] \epsilon_{lmn} u_i v_j a_l b_m c_p \\ &= \epsilon_{lmi} u_i v_j a_l b_m c_j - \epsilon_{lmj} u_i v_j a_l b_m c_i \\ &= \epsilon_{lmi} a_l b_m u_i (v_j c_j) - \epsilon_{lmj} a_l b_m v_j (u_i c_i) \\ &= \det(\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{u})(\mathbf{v} \cdot \mathbf{c}) - \det(\mathbf{a}, \mathbf{b}, \mathbf{v})(\mathbf{u} \cdot \mathbf{c}) \blacksquare \end{aligned}$$