



Universidade de Aveiro
Departamento de Física

Exame Prático de Recurso — Parte 1

Física Computacional — 2017/2018

3 de julho de 2018

Duração: 2 horas

Justifique as suas respostas às perguntas.

Note que os símbolos a **negrito** representam vetores.

Deve ser criada uma pasta no *desktop* contendo os ficheiros .m e eventuais figuras.

1. (5.6 + 2.2 + 2.2 val.) Um pêndulo de Wilberforce é constituído por uma massa $m = 0.5 \text{ kg}$, com momento de inércia $I = 10^{-4} \text{ kg m}^2$, suspensa de uma mola helicoidal de constante longitudinal $K = 5 \text{ N m}^{-1}$ e constante torsional $\delta = 10^{-3} \text{ N m}$. O pêndulo tem modos de oscilação longitudinal (z varia) e torsional (θ varia). A constante de acoplamento entre os modos é $\epsilon = 10^{-2} \text{ N}$. As equações diferenciais que descrevem o sistema são

$$m \frac{d^2 z}{dt^2} = -Kz - \frac{1}{2} \epsilon \theta,$$
$$I \frac{d^2 \theta}{dt^2} = -\frac{1}{2} \epsilon z - \delta \theta.$$

Definindo

$$v = \frac{dz}{dt} \quad \text{e} \quad \omega = \frac{d\theta}{dt},$$

a aplicação do método de Crank–Nicolson resulta em

$$v_i - \frac{hK}{2m} z_i - \frac{h\epsilon}{4m} \theta_i = v_{i+1} + \frac{hK}{2m} z_{i+1} + \frac{h\epsilon}{4m} \theta_{i+1},$$
$$z_i + \frac{h}{2} v_i = z_{i+1} - \frac{h}{2} v_{i+1},$$
$$\omega_i - \frac{h\epsilon}{4I} z_i - \frac{h\delta}{2I} \theta_i = \omega_{i+1} + \frac{h\epsilon}{4I} z_{i+1} + \frac{h\delta}{2I} \theta_{i+1},$$
$$\theta_i + \frac{h}{2} \omega_i = \theta_{i+1} - \frac{h}{2} \omega_{i+1}.$$

- Usando o método de Crank–Nicolson, estude a evolução do sistema até $t = 100 \text{ s}$, dadas as condições iniciais $z(0) = 0.1 \text{ m}$, $v(0) = 0$, $\theta(0) = 0$ e $\omega(0) = 0$.
- Determine a frequência de oscilação de z .
- Em intervalos de tempo fixos, o sistema muda de oscilações puramente longitudinais para oscilações puramente torsionais. Calcule e represente graficamente em função do tempo a quantidade

$$\frac{1}{2} K z^2 + \frac{1}{2} m v^2$$

e estime esse intervalo de tempo.

2. (5.0 + 5.0 val.) Considere as seguintes equações que modelam as populações de um predador e de uma presa:

$$\begin{aligned}\frac{dx}{dt} &= x(1 - x) - \frac{axy}{x + y}, \\ \frac{dy}{dt} &= \frac{bxy}{x + y} - cy.\end{aligned}$$

Considere $a = 2$, $b = 0.74$, $c = 0.5$, $x(0) = 0.8$ e $y(0) = 0.3$. Estude a evolução de x e de y durante os primeiros 100 segundos, usando

- a) o método de Runge–Kutta de 4ª ordem que aprendeu nas aulas;
- b) um método de Runge–Kutta de passo adaptativo (ODE45).