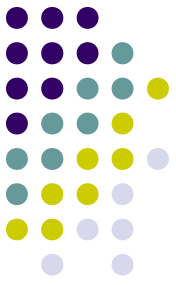


F-315 (Mecânica Geral I)

Aula 6



Prof. Mário Noboru Tamashiro

Departamento de Física Aplicada, prédio A-5, sala 7

ramal 3521-5339

e-mail: mtamash@ifi.unicamp.br

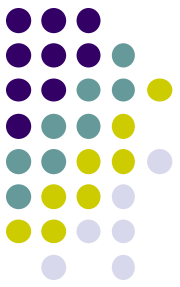
http://www.ifi.unicamp.br/~mtamash/f315_mecgeral_i

Slides do prof. Antonio Vidiella Barranco:

<http://www.ifi.unicamp.br/~vidiella/aulas.html>

Problema

TM 2.43, pg. 96; S 2.18, pg. 86



Uma partícula de massa m está sujeita à ação de uma força

$$F(x) = -kx + \frac{kx^3}{a^2}$$

onde k e a são constantes > 0 .

- Determine $V(x)$ e discuta os possíveis tipos de movimento.
- Mostre que se $E = ka^2/4$, podemos calcular $x(t)$ por métodos elementares. Escolha convenientemente as condições iniciais e compare o resultado para $x(t)$ com a discussão qualitativa do item a.

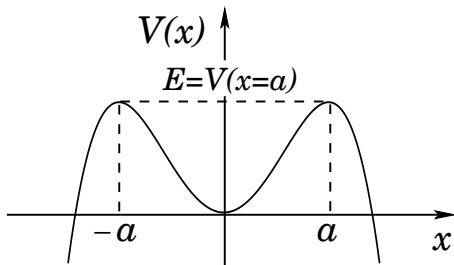
TM problema 2.43, pg. 96; S problema 2.18, pg. 86

$$F(x) = -kx + \frac{1}{a^2}kx^3 \rightarrow V(x) = -\int_0^x dx' F(x') = \frac{1}{2}kx^2 - \frac{1}{4a^2}kx^4$$

$$\text{Pontos de equilíbrio: } V'(x_i) = -F(x_i) = kx_i - \frac{1}{a^2}kx_i^3 = 0$$

$$\rightarrow x_- = -a, \quad x_0 = 0, \quad x_+ = a$$

$$\text{Análise do tipo de equilíbrio: } V''(x_i) = k - \frac{3}{a^2}kx_i^2$$



$$V(x_0) = 0,$$

$$V''(x_0) = k > 0 \text{ (estável)}$$

$$V(x_{\pm}) = \frac{1}{4}ka^2,$$

$$V''(x_{\pm}) = -2k < 0 \text{ (instável)}$$

TM problema 2.43, pg. 96; S problema 2.18, pg. 86

Para $E = \frac{1}{4}ka^2 = V(x_{\pm})$ (valor do potencial nos máximos)

$$E = \frac{1}{2}mv^2 + V(x) = \frac{1}{2}mv^2 + \frac{1}{2}kx^2 - \frac{1}{4a^2}kx^4 = \frac{1}{4}ka^2$$

$$mv^2(x) = \frac{1}{2}ka^2 - kx^2 + \frac{1}{2a^2}kx^4 = \frac{1}{2}ka^2 \left(1 - \frac{x^2}{a^2}\right)^2, \quad \omega \equiv \sqrt{\frac{k}{2m}}$$

$$\pm dt = \frac{dx}{|v(x)|} = \frac{dx}{a\omega \left(1 - x^2/a^2\right)} = \frac{1}{2a\omega} \left(\frac{dx}{1 + x/a} + \frac{dx}{1 - x/a} \right)$$

$$\frac{d}{dx} \ln \left(1 \pm \frac{x}{a}\right) = \frac{\pm 1/a}{1 \pm x/a} \rightarrow \pm \omega(t - t_0) = \frac{1}{2} \ln \left(\frac{1 + x/a}{1 - x/a} \right)_{x(t_0)}^{x(t)}$$

$$\pm \omega t = \operatorname{arctgh} \frac{x(t)}{a} \rightarrow$$

Caso $|x(t)| < a$

$$x(t) = \pm a \operatorname{tgh} \omega t$$

TM problema 2.43, pg. 96; S problema 2.18, pg. 86

Para $E = \frac{1}{4}ka^2 = V(x_{\pm})$ (valor do potencial nos máximos)

$$E = \frac{1}{2}mv^2 + V(x) = \frac{1}{2}mv^2 + \frac{1}{2}kx^2 - \frac{1}{4a^2}kx^4 = \frac{1}{4}ka^2$$

$$mv^2(x) = \frac{1}{2}ka^2 - kx^2 + \frac{1}{2a^2}kx^4 = \frac{1}{2}ka^2 \left(1 - \frac{x^2}{a^2}\right)^2, \quad \omega \equiv \sqrt{\frac{k}{2m}}$$

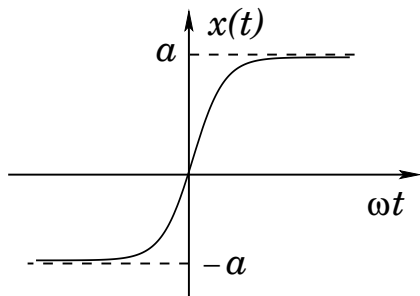
$$\pm dt = \frac{dx}{|v(x)|} \stackrel{|x| < a}{=} \frac{dx}{a\omega \left(1 - x^2/a^2\right)} = \frac{1}{2a\omega} \left(\frac{dx}{1 + x/a} + \frac{dx}{1 - x/a} \right)$$

$$\frac{d}{dx} \ln \left(1 \pm \frac{x}{a}\right) = \frac{\pm 1/a}{1 \pm x/a} \rightarrow \pm \omega(t - t_0) = \frac{1}{2} \ln \left(\frac{1 + x/a}{1 - x/a} \right)_{x(t_0)}^{x(t)}$$

$$\pm \omega t = \operatorname{arctgh} \frac{x(t)}{a} \rightarrow$$

Caso $|x(t)| < a$

$$x(t) = \pm a \operatorname{tgh} \omega t$$



Resolva o caso $|x(t)| > a$:

Caso $|x(t)| > a$

$$x(t) = \pm a \coth \omega t$$

Solução para $E \neq V(x_{\pm})$:
funções elípticas

Verificação da 2ª lei de Newton:

$$x(t)/a = \pm \operatorname{tgh} \omega t$$

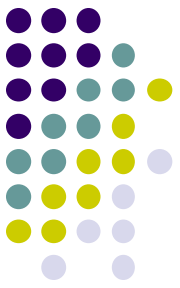
$$\dot{x}(t)/a = \pm \omega \operatorname{sech}^2 \omega t = \pm \omega (1 - \operatorname{tgh}^2 \omega t) = \pm \omega [1 - x^2(t)/a^2]$$

$$\ddot{x}(t)/a = \mp 2\omega^2 \operatorname{tgh} \omega t \operatorname{sech}^2 \omega t = -\frac{k}{m} [x(t)/a - x^3(t)/a^3]$$

$$m\ddot{x}(t) = F[x(t)] = -kx(t) + \frac{1}{a^2}kx^3(t)$$

Problema

TM 2.52, pg. 97



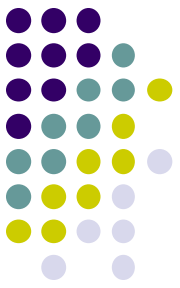
Uma partícula de massa m , em movimento em uma dimensão, possui energia potencial dada por:

$$V(x) = V_0 \left[2 \left(\frac{x}{a} \right)^2 - \left(\frac{x}{a} \right)^4 \right]$$

onde V_0 e a são constantes positivas; (a) calcular a força, $F(x)$, que atua sobre a partícula; (b) determinar os pontos de equilíbrio do sistema; (c) calcular a frequência de pequenas oscilações em torno do ponto de equilíbrio estável.

Problema

TM 2.52, pg. 97



Uma partícula de massa m , em movimento em uma dimensão, possui energia potencial dada por:

$$V(x) = V_0 \left[2 \left(\frac{x}{a} \right)^2 - \left(\frac{x}{a} \right)^4 \right]$$

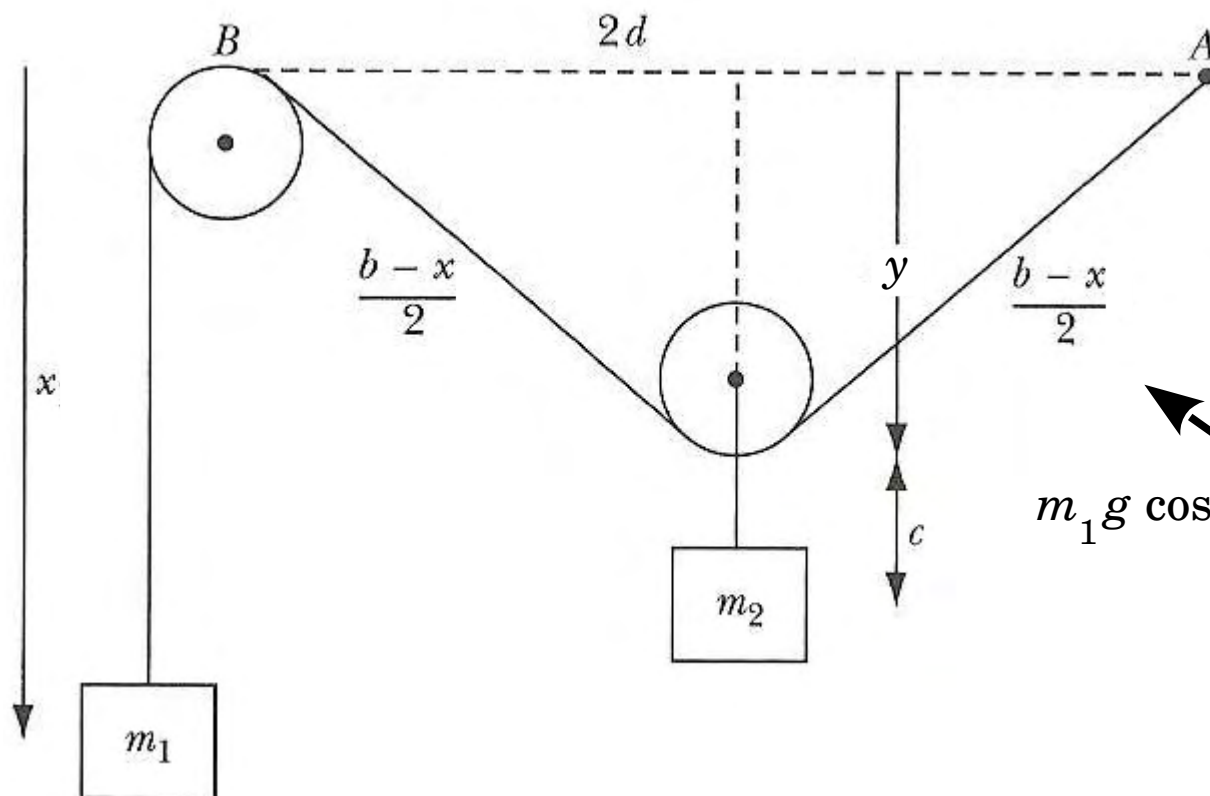
onde V_0 e a são constantes positivas; (a) calcular a força, $F(x)$, que atua sobre a partícula; (b) determinar os pontos de equilíbrio do sistema; (c) calcular a frequência de pequenas oscilações em torno do ponto de equilíbrio estável.

Corresponde ao mesmo problema anterior com $k=4V_0/a^2$

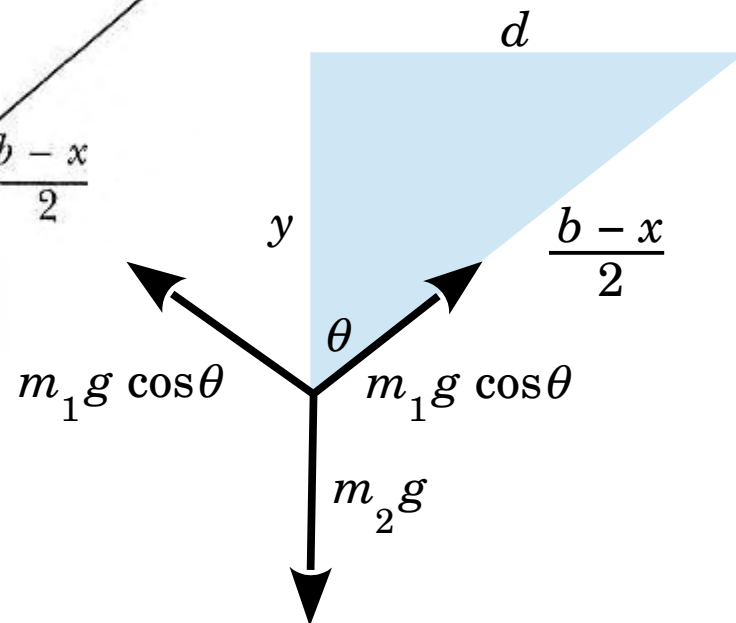
Problema

TM exemplo 2.12, pg. 85

Considere o sistema de polias, cordas e massas como indicado na figura abaixo. Calcular a distância x quando o sistema se encontrar em equilíbrio. Verificar se o equilíbrio é estável ou instável.



TM probl. 2.44, pg. 96



TM exemplo 2.12, pgs. 85–86

Tomando o zero do potencial $V(x,y) = 0$ na linha AB:

$$V(x,y) = -m_1gx - m_2g(y+c), \quad y^2 = \frac{1}{4}(b-x)^2 - d^2$$

$$V(x) = -m_1gx - m_2gc - m_2g\sqrt{\frac{1}{4}(b-x)^2 - d^2}$$

$$V'(x) = -m_1g + m_2g(b-x) / 4\sqrt{\frac{1}{4}(b-x)^2 - d^2}$$

No ponto de equilíbrio $V'(x = \bar{x}) = 0$:

$$m_2(b - \bar{x}) = 4m_1\sqrt{\frac{1}{4}(b - \bar{x})^2 - d^2}$$

$$16m_1^2d^2 = (b - \bar{x})^2(4m_1^2 - m_2^2) \rightarrow$$

Solução $\bar{x} \in \mathbb{R}$ para $2m_1 > m_2$

TM eq. (2.105)

$$\bar{x} = b - \frac{4m_1d}{\sqrt{4m_1^2 - m_2^2}}$$

Para um ponto de equilíbrio estável $V''(x = \bar{x}) > 0$:

$$V''(x) = -m_2 g / 4 \sqrt{\frac{1}{4}(b-x)^2 - d^2} + m_2 g (b-x)^2 / 16 \left(\sqrt{\frac{1}{4}(b-x)^2 - d^2} \right)^3$$

Calculando em $x = \bar{x} \rightarrow (b - \bar{x})^2 = \frac{16m_1^2 d^2}{4m_1^2 - m_2^2}$

Condição de equilíbrio estável

$$V''(x = \bar{x}) = \frac{g (4m_1^2 - m_2^2)^{\frac{3}{2}}}{4m_2^2 d} > 0$$

Usando a coordenada y para a expansão:

$$V(x, y) = -m_1 g x - m_2 g (y + c), \quad x = b - 2\sqrt{y^2 + d^2}$$

$$V(y) = -m_1 g \left(b - 2\sqrt{y^2 + d^2} \right) - m_2 g (y + c)$$

$$V'(y) = -m_2 g + 2m_1 g y / \sqrt{y^2 + d^2}$$

$$V''(y) = 2m_1 g / \sqrt{y^2 + d^2} - 2m_1 g y^2 / \left(\sqrt{y^2 + d^2} \right)^3$$

$$V'(\bar{y}) = 0 \rightarrow \bar{y} = \frac{m_2 d}{\sqrt{4m_1^2 - m_2^2}}, \quad V''(\bar{y}) = \frac{g(4m_1^2 - m_2^2)^{\frac{3}{2}}}{4m_1^2 d}$$

Energia cinética total:

$$T = \frac{1}{2}m_1\dot{x}^2 + \frac{1}{2}m_2\dot{y}^2 = \frac{1}{2}m_x(x)\dot{x}^2 = \frac{1}{2}m_y(y)\dot{y}^2$$

$$m_x(x) = m_1 + m_2 \left(\frac{\dot{y}}{\dot{x}} \right)^2 = m_1 + \frac{1}{4}m_2 / \left[1 - 4d^2 / (b - x)^2 \right]$$

$$m_y(y) = m_2 + m_1 \left(\frac{\dot{x}}{\dot{y}} \right)^2 = m_2 + 4m_1 y^2 / (y^2 + d^2)$$

$$m_x(\bar{x}) = \frac{m_1}{m_2} (m_1 + m_2), \quad m_y(\bar{y}) = \frac{m_2}{m_1} (m_1 + m_2)$$

Frequência de pequenas oscilações

$$\omega^2 = \frac{V''(\bar{x})}{m_x(\bar{x})} = \frac{V''(\bar{y})}{m_y(\bar{y})} = \frac{g(4m_1^2 - m_2^2)^{\frac{3}{2}}}{4m_1m_2(m_1 + m_2)d}$$



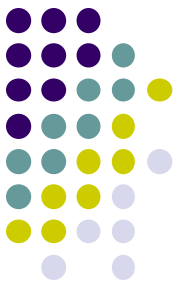
Equações diferenciais

Equações diferenciais de segunda ordem lineares com coeficientes constantes

$$a_2 \frac{d^2 x}{dt^2} + a_1 \frac{dx}{dt} + a_0 x = F(t)$$

Se $F(t) = 0$ teremos uma equação homogênea, que admite solução

do tipo $x(t) = e^{pt}$



Equações diferenciais

Teorema 1: Se $x = x_1(t)$ é solução da equação homogênea, então $x = C x_1(t)$ também é solução (C cte.)

Teorema 2: Se $x = x_1(t)$ e $x = x_2(t)$ são soluções da equação homogênea, então $x = x_1(t) + x_2(t)$ também é solução.



Equações diferenciais

$$\left. \begin{array}{l} a_2 \frac{d^2 x}{dt^2} + a_1 \frac{dx}{dt} + a_0 x = 0 \\ \text{escrevendo } x(t) = e^{pt} \end{array} \right\} p_{\pm} = \frac{-a_1 \pm \sqrt{a_1^2 - 4a_2 a_0}}{2a_2}$$

• raízes distintas: $x(t) = C_1 e^{p_+ t} + C_2 e^{p_- t}$

• raízes iguais: $x(t) = A_1 e^{pt} + A_2 t e^{pt}$

onde $p = -\frac{a_1}{2a_2}$

Oscilador harmônico simples



$$m \frac{d^2 x}{dt^2} + kx = 0 \quad \begin{cases} a_2 = m \\ a_1 = 0 \\ a_0 = k \end{cases} \quad \begin{aligned} \Delta &= a_1^2 - 4a_2 a_0 = -4mk \\ p_{\pm} &= \pm \sqrt{-\frac{k}{m}} = \pm i\omega_0 \end{aligned}$$

A solução geral ficará:

$$x(t) = C e^{i\omega_0 t} + C^* e^{-i\omega_0 t}$$

$C = C^*$, pois $x(t)$ deve ser real



Oscilador harmônico simples

Que pode ser escrita como

$$x(t) = x_m \cos(\omega_0 t + \theta)$$

Ainda, em termos de $x(0)$ e $v(0)$,

$$x(t) = x(0) \cos \omega_0 t + \frac{v(0)}{\omega_0} \text{sen} \omega_0 t$$