

NOME: Gabarito - Márcia Número USP: \_\_\_\_\_ Turma: \_\_\_\_\_

1) Uma partícula de **400 g** está presa a uma mola de constante **k = 0,5 N/m** e pode oscilar livremente sobre uma superfície horizontal sem atrito. Se a massa for deslocada de **5 cm** da sua posição de equilíbrio determine:

- o período do seu movimento (0,5),
- a máxima velocidade da partícula (0,5),
- a máxima aceleração da partícula (0,5),
- expresse o deslocamento, a velocidade e a aceleração da partícula como função do tempo, (3,0)
- qual é a energia total do sistema? (0,5)

2) Uma mola de massa desprezível e constante elástica **150 N/m** está pendurada na posição vertical. A essa mola está preso um corpo de massa **6 kg**, que é colocado sobre um suporte móvel, de tal forma que a mola fique com seu comprimento natural. Tomando como origem do tempo e do deslocamento vertical do corpo o momento e a posição nos quais o suporte é removido, determine:

- a segunda Lei de Newton para o movimento do corpo (1,0),
- a posição do corpo como função do tempo (2,0),
- a equação de conservação de energia mecânica do sistema e a partir dessa determine a elongação máxima da mola (2,0).

Assuma a aceleração da gravidade  $g = 10 \text{ m/s}^2$ .

$$\textcircled{1} \quad m = 400 \text{ g} \text{ e } k = 0,5 \text{ N/m} \Rightarrow \omega = \sqrt{\frac{k}{m}} = \sqrt{\frac{0,5}{0,4}} = \sqrt{1,25} = 1,118 \text{ rad/s}$$

$$\text{(a)} \quad T = \frac{2\pi}{\omega} = \frac{2\pi}{1,118} \Rightarrow \boxed{T = 5,62 \text{ s}}$$

$$\text{(b)} \quad x(t) = 0,05 \cos(1,118t) \\ v(t) = -0,0559 \sin(1,118t) \Rightarrow \boxed{v_{\text{máx}} = 0,0559 \text{ m/s}}$$

$$\text{(c)} \quad a(t) = -0,0625 \cos(1,118t) \Rightarrow \boxed{a_{\text{máx}} = 0,0625 \text{ m/s}^2}$$

$$\text{(d)} \quad x(t) = 0,05 \cos(1,118t) \\ v(t) = -0,0559 \sin(1,118t) \\ a(t) = -0,0625 \cos(1,118t)$$

$$\text{(e)} \quad E = \frac{1}{2} k x^2 = \frac{1}{2} \times 0,5 \times (0,05)^2 = 0,000625 \text{ J} \Rightarrow \boxed{E = 625 \mu\text{J}}$$

$$\textcircled{2} \quad \text{(a)} \quad m \ddot{x} = -kx + mg$$

$$\text{(b)} \quad m \ddot{x} + k \left( x - \frac{mg}{k} \right) = 0 \quad \text{substituído } y = x - \frac{mg}{k} \quad \left. \begin{array}{l} \dot{x} = \dot{y} \\ \ddot{x} = \ddot{y} \end{array} \right\}$$

$$m \ddot{y} + ky = 0 \Rightarrow y = A \cos(\omega t + \varphi)$$

$$x = A \cos(\omega t + \varphi) + \frac{mg}{k}$$

$$\omega = \sqrt{\frac{k}{m}} = \sqrt{\frac{150}{6}} = 5 \text{ rad/s}$$

$$x(t) = A \cos(\sqrt{t} + \varphi) + \frac{mg}{k}$$

$$x(0) = 0 \Rightarrow A \cos \varphi = -\frac{mg}{k}; \text{ como } A > 0 \Rightarrow \varphi = \pi \text{ com } A = \frac{6}{15}$$

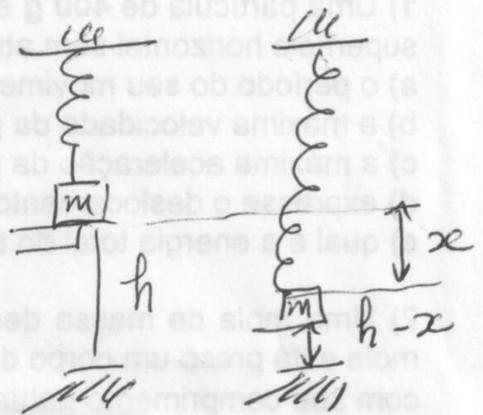
$$m A = \frac{2}{5}$$

$$\boxed{x(t) = 0,4 \cos(\sqrt{t} + \pi) + 0,4}$$

$$(c) mgh = \frac{1}{2} m v^2 + \frac{1}{2} k x^2 + mg(h-x)$$

$$(1) \frac{m v^2}{2} + \frac{1}{2} k x^2 - mgx = 0 \text{ com}$$

$$\left. \begin{aligned} x(t) &= 0,4 \cos(\sqrt{t} + \pi) + 0,4 \\ v(t) &= -2 \sin(\sqrt{t} + \pi) \end{aligned} \right\} \begin{array}{l} \text{pode} \\ \text{deixar} \\ \text{como funç} \\ \text{de } A. \end{array}$$



$$\begin{aligned} m &= 6 \text{ kg} \\ k &= 150 \text{ N/m} \end{aligned}$$

$$\text{Em (1)} \Rightarrow \frac{6}{2} \times [4 \sin^2(\sqrt{t} + \pi)] + \frac{150}{2} \times (0,4)^2 [\cos(\sqrt{t} + \pi) + 1]^2 - 6 \times 10 \times [0,4 \cos(\sqrt{t} + \pi) + 0,4]$$

$$12 \sin^2(\sqrt{t} + \pi) + 12 [\cos^2(\sqrt{t} + \pi) + 2 \cos(\sqrt{t} + \pi) + 1] - 24 \cos(\sqrt{t} + \pi) - 24 = 0$$

$$12 [\sin^2(\sqrt{t} + \pi) + \cos^2(\sqrt{t} + \pi)] + 24 \cos(\sqrt{t} + \pi) + 12 - 24 \cos(\sqrt{t} + \pi) - 24 = 0$$

$$12 + 12 - 24 = 0 \Rightarrow \text{como provado!}$$

$$\text{Neste caso, } x(t)_{\max} \text{ quando } \cos(\sqrt{t} + \pi) = 1$$

$$\boxed{x_{\max} = 0,8 \text{ m}}$$

4302112 - Física II para o IFUSP-2023

2ª Avaliação (100 minutos)

NOME: Sabarito - Márcia Número USP: \_\_\_\_\_ Turma: \_\_\_\_\_

- 1) Um sólido possui massa  $m = 16 \text{ kg}$  e está se movendo sob a ação de uma força elástica com constante de mola  $k = 25 \text{ N/m}$  de uma força de atrito viscoso da forma  $-\rho \frac{dx}{dt}$ . As condições iniciais do movimento são: deslocamento da mola  $x(0) = 1 \text{ cm}$  e velocidade inicial  $v(0) = 0 \text{ cm/s}$ . Determine para:
- $\rho_1 = 8 \text{ Ns/m}$  o tipo de amortecimento (1,0),
  - $\rho_1 = 8 \text{ Ns/m}$  a elongação da mola em função do tempo (1,0),
  - $\rho_2 = 40 \text{ Ns/m}$  o tipo de amortecimento (1,0),
  - $\rho_2 = 40 \text{ Ns/m}$  a elongação da mola em função do tempo (1,0),
  - $\rho_3 = 48 \text{ Ns/m}$  o tipo de amortecimento (0,5),
  - $\rho_3 = 48 \text{ Ns/m}$  a elongação da mola em função do tempo (0,5).
- 2) Uma mola de massa desprezível e constante elástica  $50 \text{ N/m}$  está pendurada na posição vertical. A essa mola está preso um corpo de massa  $2 \text{ kg}$ , que é colocado sobre um suporte móvel, de tal forma que a mola fique com seu comprimento natural. Todo o sistema é mergulhado numa cuba contendo um líquido viscoso, passando a oscilar com uma amplitude cada vez menor. Esse mergulho ocorre no movimento descendente do corpo, no instante em que a força resultante sobre ele é nula, ( $t = 3T_0/2$ , onde  $T_0$  é o período de oscilação do corpo em MHS). Após um intervalo de tempo  $t = T$ , onde  $T$  é o novo período de oscilação do corpo em MHA, a energia do sistema se reduz a 5% do valor da energia mecânica inicial. Neste caso, determine:
- a viscosidade ( $\rho$ ) do líquido (2,0),
  - a segunda Lei de Newton para o movimento do corpo (1,0),
  - a posição do corpo como função do tempo dentro do líquido (2,0).
- Assuma a aceleração da gravidade  $g = 10 \text{ m/s}^2$ .

$$\textcircled{1} \quad m\ddot{x} + kx = 0 \Rightarrow \omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}} = \sqrt{\frac{25}{16}} = \sqrt{\frac{5^2}{4^2}} = \frac{5}{4} = 1,25 \text{ rad/s}$$

$$\textcircled{a} \quad x(t) = X_0 \cos(\omega_0 t + \varphi)$$

$$x(0) = 1 = X_0 \cos \varphi \text{ em } X_0 = A$$

$$\dot{x}(t) = -A\omega_0 \sin(\omega_0 t + \varphi)$$

$$\dot{x}(0) = v_0 = -A\omega_0 \sin \varphi = 0; \text{ como } v(0) = v_0 = 0 \Rightarrow \varphi = 0$$

$$\therefore A = X_0 = 1 \text{ cm}$$

$$x(t) = 1 \cos(1,25t) \text{ [cm]} \Rightarrow \delta_1 = \frac{\rho_1}{m} = \frac{8}{16} = 0,5$$

$$\frac{\delta_1}{2} = 0,25 \rho^{-1}$$

$$\omega_0 > \frac{\delta_1}{2}$$

Amortecimento sub-crítico

$$\textcircled{b} \quad \omega_1 = \sqrt{\omega_0^2 - \left(\frac{\delta_1}{2}\right)^2} = \sqrt{\frac{25}{16} - \left(\frac{1}{4}\right)^2} = \sqrt{\frac{24}{16}} = \frac{\sqrt{6}}{2} \approx 1,22 \text{ rad/s}$$

$$\therefore x_1(t) = A_1 e^{-\gamma_1/2 t} \cos(\omega_d t + \varphi_1) = A_1 e^{-0,25t} \cos\left(\frac{\sqrt{6}}{2} t + \varphi_1\right) \xrightarrow{t=0}$$

$$1 = A_1 \cos \varphi_1$$

$$\dot{x}_1(t) = -0,25 A_1 e^{-0,25t} \cos\left(\frac{\sqrt{6}}{2} t + \varphi_1\right) - A_1 e^{-0,25t} \left(\frac{\sqrt{6}}{2}\right) \sin\left(\frac{\sqrt{6}}{2} t + \varphi_1\right)$$

$$\dot{x}_1(0) = 0 = -0,25 \cos \varphi_1 - \frac{\sqrt{6}}{2} \sin \varphi_1 \Rightarrow -\frac{1}{4} \cos \varphi_1 = \frac{\sqrt{6}}{2} \sin \varphi_1$$

$$\tan \varphi_1 = \frac{\sin \varphi_1}{\cos \varphi_1} = \frac{-2}{4\sqrt{6}} = \frac{-2\sqrt{6}}{4 \cdot 6} = \frac{-\sqrt{6}}{12} \Rightarrow \varphi_1 = -11,5^\circ$$

$$\varphi_1 = -0,2 \text{ rad}$$

$$A_1 = \frac{1}{\cos \varphi_1} = \frac{1}{0,98} = 1,02 \Rightarrow$$

$$\cos \varphi_1 = 0,98$$

$$x_1(t) = 1,02 e^{-0,25t} \cos\left(\frac{\sqrt{6}}{2} t - 0,2\right) [\text{cm}]$$

$$(c) \beta_2 = 40 \text{ Ns/m} \Rightarrow \gamma_2 = \frac{\beta_2}{m} = \frac{40}{16} = \frac{10}{4} = 2,5 \Rightarrow \frac{\gamma_2}{2} = 1,25 \text{ s}^{-1}$$

$$\text{Como } \omega_0 = 1,25 \text{ rad/s} \Rightarrow \omega_0 = \frac{\gamma_2}{2} \Rightarrow \text{amortecimento crítico}$$

$$(d) x_2(t) = (at+b) e^{-\gamma_2 t/2} = (at+b) e^{-1,25t}$$

$$x_2(0) = 1 = b \Rightarrow b = 1 \text{ cm} \text{ e } \dot{x}_2(0) = a e^{-1,25t} + (at+b) e^{-1,25t} (-1,25)$$

$$\dot{x}_2(0) = 0 = a - 1,25b \Rightarrow a = 1,25b \Rightarrow a = 1,25 \text{ cm}$$

$$x_2(t) = (1,25t + 1) e^{-1,25t} [\text{cm}]$$

$$(e) \beta_3 = 48 \text{ Ns/m} \Rightarrow \gamma_3 = \frac{48}{16} = 3 \text{ s}^{-1} \Rightarrow \frac{\gamma_3}{2} = 1,5 \text{ s}^{-1}$$

$$\frac{\gamma_3}{2} > \omega_0 \text{ pois } \omega_0 = 1,25 \text{ rad/s} \Rightarrow \text{amortecimento supercrítico}$$

$$x_3(t) = e^{-\frac{\gamma_3}{2} t} (a e^{\beta t} + b e^{-\beta t}) \text{ onde } \beta = \sqrt{\left(\frac{\gamma_3}{2}\right)^2 - \omega_0^2} = \sqrt{\left(\frac{3}{2}\right)^2 - \left(\frac{5}{4}\right)^2}$$

$$\beta = \sqrt{\frac{9}{4} - \frac{25}{16}} = \sqrt{\frac{36 - 25}{16}} = \sqrt{\frac{11}{16}} = \frac{\sqrt{11}}{4} \approx 0,83 \text{ s}^{-1}$$

$$x_3(t) = e^{-1,5t} \left[ a e^{\frac{\sqrt{11}}{4} t} + b e^{-\frac{\sqrt{11}}{4} t} \right] \Rightarrow \dot{x}_3(t) = -1,5 e^{-1,5t} \left[ a e^{\frac{\sqrt{11}}{4} t} + b e^{-\frac{\sqrt{11}}{4} t} \right] +$$

$$+ e^{-1,5t} \frac{\sqrt{11}}{4} \left[ a e^{\frac{\sqrt{11}}{4} t} - b e^{-\frac{\sqrt{11}}{4} t} \right] \Rightarrow \dot{x}_3(0) = 0 = -1,5(a+b) + \frac{\sqrt{11}}{4}(a-b) \Rightarrow$$

$$\text{com } x(0) = 1 \Rightarrow 1 = (a+b) \Rightarrow +1,5 = \frac{\sqrt{11}}{4}(a-b) \Rightarrow a-b = \frac{6}{\sqrt{11}}$$

$$\begin{cases} a+b=1 \\ a-b=\frac{6}{\sqrt{11}} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} 2a=1+\frac{6}{\sqrt{11}} \Rightarrow a=0,5+\frac{3}{\sqrt{11}} \\ b=1-0,5-\frac{3}{\sqrt{11}} = -0,5-\frac{3}{\sqrt{11}} \end{cases}$$

$$x_3(t) = e^{-1,16t} \left[ \left(0,5+\frac{3}{\sqrt{11}}\right) e^{\frac{\sqrt{11}}{4}t} - \left(0,5-\frac{3}{\sqrt{11}}\right) e^{-\frac{\sqrt{11}}{4}t} \right]$$

(2) (a)  $\epsilon(t) = \frac{1}{2} m \omega_0^2 A^2 e^{-\delta t}$   
 $E_{\max} = \frac{1}{2} m A^2 \omega_0^2$

$$\frac{1}{2} m A^2 \omega_0^2 e^{-\delta T} = \frac{5}{100} \left( \frac{m A^2 \omega_0^2}{2} \right)$$

$$e^{-\delta T} = \frac{5}{100} \Rightarrow -\delta T = \ln \frac{5}{100} \Rightarrow \frac{-\delta \cdot 2\pi}{\sqrt{\omega_0^2 - \frac{\delta^2}{4}}} = \ln \frac{5}{100}$$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{k}{m}} = \sqrt{\frac{50}{2}} = 5 \text{ rad/s} \Rightarrow -\delta \cdot 2\pi = \sqrt{25 - \frac{\delta^2}{4}} \cdot (-3)$$

$$\delta^2 (2\pi)^2 = \left(25 - \frac{\delta^2}{4}\right) \cdot 9 \Rightarrow 39,5 \delta^2 = 9 \left(25 - \frac{\delta^2}{4}\right)$$

$$\left(39,5 + \frac{9}{4}\right) \delta^2 = 9 \times 25 = 225 \Rightarrow 41,73 \delta^2 = 225 \Rightarrow \delta^2 = 5,39$$

$$\delta = 2,32 \text{ s}^{-1} \text{ e } \frac{\delta}{2} = 1,16 \text{ s}^{-1} \Rightarrow \delta = \frac{f}{m} \Rightarrow f = m \delta \Rightarrow f = 2 \times 2,32$$

$$\boxed{f = 4,64 \text{ kg/s}}$$

Como  $\omega_0 > \frac{\delta}{2} \Rightarrow$  amortecimento sub-crítico  
 $\omega = \sqrt{\omega_0^2 - \left(\frac{\delta}{2}\right)^2} = 4,86$

(b)  $m \ddot{x} = -kx - \rho \dot{x} + mg$

$$2 \ddot{x} = -50x - 4,64 \dot{x} + 20 \Rightarrow \boxed{\ddot{x} + 2,32 \dot{x} + 25x - 10 = 0}$$

(c) No MHS  $kx = mg \Rightarrow x = \frac{mg}{k} \Rightarrow \frac{mg}{k} = A \cos(5t + \varphi) + \frac{mg}{k}$

$$A \cos(5t + \varphi) = 0 \Rightarrow \cos(5t + \varphi) = 0$$

$$A \neq 0 \Rightarrow 5 \times \frac{3T_0}{2} + \varphi = n \frac{\pi}{2} \text{ com } T_0 = \frac{2\pi}{5}$$

$$\frac{5 \times 3 \times \frac{2\pi}{5}}{2} + \varphi = n \frac{\pi}{2} \Rightarrow 3\pi + \varphi = n \frac{\pi}{2} \Rightarrow \varphi = -\pi/2 \text{ (n=minimum)}$$

Se não houver o meio viscoso  $A = \frac{mg}{k}$  pois  $x(0) = 0$

$$\therefore x(t) = \frac{mg}{k} e^{-1,16t} \cos(4,86t - \pi/2) + \frac{mg}{k}$$

NOME: Galvani - Márcia Número USP: \_\_\_\_\_ Turma: \_\_\_\_\_

1) Um corpo de massa **100 g** está preso a uma mola e oscila livremente com uma frequência angular de **40 rad/s**. Este oscilador é posteriormente colocado num meio cujo coeficiente de atrito viscoso é  $\rho = 0,50 \text{ kg/s}$ .

Nestas condições, o oscilador é mantido em regime estacionário devido a uma força externa  $F(t) = F_0 \cos(\omega t)$ , onde  $F_0 = 0,50 \text{ N}$  e  $\omega = 40 \text{ rad/s}$ . Para esta última condição:

- a) Escreva a equação diferencial que descreve o movimento explicitando os valores numéricos dos coeficientes  $\gamma$ ,  $\omega_0$  e  $F_0/m$  presentes na equação, indicando também suas respectivas dimensões (unidades), (2,0)  
 b) Escreva  $x(t)$  que representa a posição do centro de massa do corpo para o regime estacionário. (2,0)  
 c) Em que instante a elongação é máxima (em módulo)? (2,0)

Se subitamente a força externa é desligada num instante em que a elongação é máxima, para a nova situação:

d) Escreva a equação diferencial que descreve o movimento, explicitando os valores numéricos dos coeficientes e suas respectivas dimensões. (2,0)

e) Escreva  $x(t)$  que representa a posição do centro de massa do corpo para o novo regime amortecido. (2,0).

$$(a) m\ddot{x} + \rho\dot{x} + kx = F_0 \cos(\omega t) \Rightarrow \ddot{x} + \gamma\dot{x} + \omega_0^2 x = \frac{F_0}{m} \cos(\omega t)$$

$$\gamma = \frac{\rho}{m} = \frac{0,5}{0,1} = 5 \text{ s}^{-1}; \quad \omega_0 = 40 \text{ rad/s} \quad \text{e} \quad \frac{F_0}{m} = \frac{0,5}{0,1} = 5 \text{ m/s}^2$$

(b) solução da equação diferencial: homogênea + particular

$$x(t) = A(\omega) \cos[\omega t + \phi(\omega)]$$

$$A(\omega) = \frac{F_0}{m} \frac{1}{\sqrt{(\omega_0^2 - \omega^2)^2 + \gamma^2 \omega^2}} \quad \text{e} \quad \phi = -\arctg\left(\frac{\gamma\omega}{\omega_0^2 - \omega^2}\right)$$

Como  $\omega = \omega_0 \Rightarrow A(\omega) = \frac{F_0}{m\gamma\omega} = \frac{0,5}{0,1 \times 5 \times 40} = 0,025 \text{ m}$

Para  $\omega \rightarrow \omega_0 \Rightarrow \phi = -\frac{\pi}{2} \Rightarrow x(t) = 0,025 \cos\left(40t - \frac{\pi}{2}\right) = 0,025 \sin 40t$

(c)  $\sin(\omega t) = \pm 1$

$$\omega t = (2n+1)\frac{\pi}{2} \Rightarrow \text{com } n=0,1,2,\dots \quad n=0 \Rightarrow 40t = \frac{\pi}{2}$$

$$t = \frac{\pi}{80} \text{ s} \Rightarrow t = \frac{\pi}{80} + 2n\pi \quad (n=1,2,3,\dots)$$

(d)  $F_0=0 \Rightarrow \ddot{x} + \gamma\dot{x} + \omega_0^2 x = 0 \Rightarrow \ddot{x} + 5\dot{x} + 1600x = 0$

$$\omega_0 = 40 \text{ rad/s} \quad \text{e} \quad \frac{\gamma}{2} = 2,5 \text{ s}^{-1} \Rightarrow \omega_0 > \frac{\gamma}{2} \quad (\text{sub-crítico})$$

e)  $\omega = \sqrt{\omega_0^2 - \left(\frac{\gamma}{2}\right)^2} = \sqrt{(40)^2 - (2,5)^2} \approx \sqrt{1594} \text{ rad/s} \Rightarrow \omega = 39,9 \text{ rad/s}$

A elongação máxima é  $A = 0,025 \text{ m}$  e  $x(0) = 0,025 \text{ m}$

A velocidade  $v(0) \neq 0$  (hipótese) e  $\cos \phi = 0 \Rightarrow \phi = ?$

$$v(t) = -\frac{\delta}{2} A e^{-\frac{\gamma}{2}t} \cos(\omega t + \varphi) - A e^{-\frac{\gamma}{2}t} \omega \sin(\omega t + \varphi)$$

Para  $\varphi=0 \Rightarrow v(t) = -2,5 \times 0,025 e^{-2,5t} \cos(39,9t) + (-0,025) e^{-2,5t} \times 39,9 \sin(39,9t)$

$$v(0) = -1,06 \text{ m/s (errado!)}$$

Quando a elongação é máxima  $v(t)=0 \Rightarrow$  Supor  $t=0$  nesse instante.

$$0 = -\frac{\delta}{2} \cos \varphi - \omega \sin \varphi \Rightarrow \omega \sin \varphi = -\frac{\delta}{2} \cos \varphi$$

$$\frac{\sin \varphi}{\cos \varphi} = -\frac{\delta}{2\omega} \Rightarrow \operatorname{tg} \varphi = -\frac{\delta}{2\omega} \Rightarrow \operatorname{tg} \varphi = \frac{-5}{2 \times 39,9}$$

$$\operatorname{tg} \varphi \approx -0,0626 \quad \varphi = -3,58^\circ \Rightarrow \varphi = -0,625 \text{ rad}$$

$$x(t) = 0,025 e^{-2,5t} \cos(39,9t - 0,125)$$