

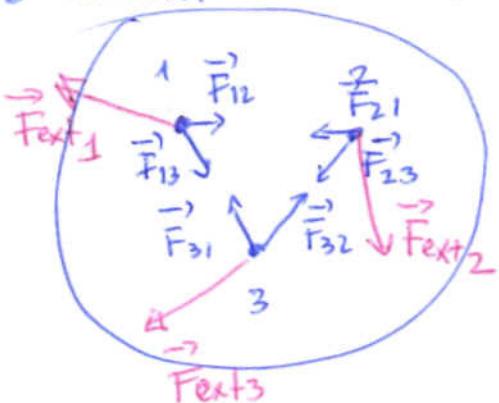
Conservação do Momento Linear - Centro de Massa

(1)

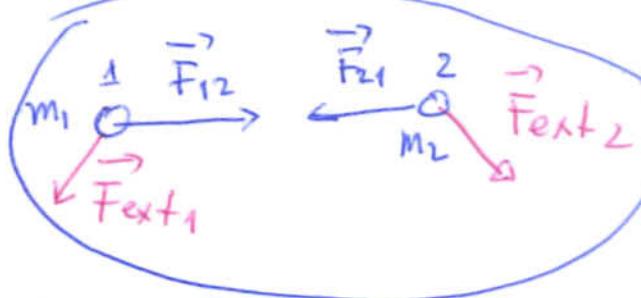
2^a Lei de Newton:
(particula) $\frac{d\vec{p}}{dt} = \vec{F}_{\text{res.}}$

3^a Lei de Newton
(2 partículas interagindo) $\vec{F}_{12} = -\vec{F}_{21}$

Sistema de Partículas



Caso Particular (2 part.)



$$\frac{d\vec{P}}{dt} = \sum \vec{F}_{\text{ext}}$$

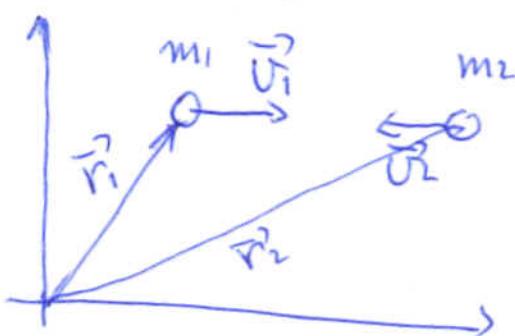
$$\frac{d\vec{p}_1}{dt} = \vec{F}_{12} + \vec{F}_{\text{ext}1} +$$

$$\frac{d\vec{p}_2}{dt} = \vec{F}_{21} + \vec{F}_{\text{ext}2}$$

$$\frac{d}{dt}(\vec{p}_1 + \vec{p}_2) = \frac{d\vec{P}}{dt} = \underbrace{\vec{F}_{12} + \vec{F}_{21}}_0 + \underbrace{\vec{F}_{\text{ext}1} + \vec{F}_{\text{ext}2}}_{\vec{F}_{\text{ext}}}$$

"Se a resultante das forças externas sobre um sistema de duas partículas for nula, então o momento linear total do sistema ($\vec{P} = \vec{p}_1 + \vec{p}_2$) se conserva (é constante).

Como $\vec{p} = m\vec{v}$; temos $\vec{p}_1 = m_1\vec{v}_1$ e $\vec{p}_2 = m_2\vec{v}_2$



$$\vec{v}_1 = \frac{d\vec{r}_1}{dt}, \quad \vec{v}_2 = \frac{d\vec{r}_2}{dt}$$

$$\vec{P} = m_1\vec{v}_1 + m_2\vec{v}_2 = \frac{d}{dt}(m_1\vec{r}_1 + m_2\vec{r}_2)$$

Du:

$$\vec{P} = \frac{d}{dt} (m_1 \vec{r}_1 + m_2 \vec{r}_2) = M \frac{d}{dt} \left(\frac{m_1 \vec{r}_1 + m_2 \vec{r}_2}{m_1 + m_2} \right) \quad (3)$$

Onde $M = m_1 + m_2$ é a massa total do sistema
e $\vec{R} = \frac{m_1 \vec{r}_1 + m_2 \vec{r}_2}{m_1 + m_2}$ é chamado centro de massa
do sistema?

$$X_{cm} = \frac{m_1 x_1 + m_2 x_2}{m_1 + m_2}; \quad Y_{cm} = \frac{m_1 y_1 + m_2 y_2}{m_1 + m_2}$$

Como já vimos, se a resultante das forças externas
em um sistema é nula, $\frac{d\vec{P}}{dt} = 0$ ou então,
como $\vec{P} = M \left(\frac{m_1 \vec{v}_1 + m_2 \vec{v}_2}{m_1 + m_2} \right) = M \vec{V}_{cm} = \text{cte.}$

Portanto, em um sistema onde a resultante das
forças externas é nula, a velocidade do C.M. é
constante.

Esses conceitos podem ser facilmente estendidos p/
n partículas:

$$\vec{P} = \sum_{i=1}^n \vec{p}_i = \sum_{i=1}^n m_i \vec{v}_i = \sum_{i=1}^n m_i \frac{d\vec{r}_i}{dt} \text{ e tb.}$$

$$\vec{P} = \sum_{i=1}^n m_i \vec{v}_i = M \left(\frac{1}{M} \sum_{i=1}^n m_i \vec{v}_i \right) = M \vec{V}_{cm}, \text{ onde}$$

$$\vec{V}_{cm} = \frac{\sum_{i=1}^n m_i \vec{v}_i}{\sum_{i=1}^n m_i} = \underbrace{\frac{1}{M} \frac{d}{dt} \sum_{i=1}^n m_i \vec{r}_i}_{\vec{P} = M \vec{V}_{cm} = M \frac{d\vec{R}_{cm}}{dt} = \text{cte.}}$$

(se a resultante das forças externas for nula!)

e portanto, como

(3)

$$\vec{a}_{cm} = \frac{m_1 \vec{a}_1 + m_2 \vec{a}_2 + m_3 \vec{a}_3}{m_1 + m_2 + m_3 + \dots}$$

chamando $M = m_1 + m_2 + m_3 + \dots$ a massa total do sistema,

$$M \vec{a}_{cm} = \sum \vec{F}_{1i} + \sum \vec{F}_{2i} + \sum \vec{F}_{3i} + \dots = \vec{F}_R \\ = \sum \vec{F}_{ext}$$

ou $\boxed{M \vec{a}_{cm} = \sum \vec{F}_{ext}}$

"O CM de um sistema se move como se fosse uma partícula de massa M igual à soma de todos os massas do sistema, sobre a qual atua uma força igual à resultante de todos os forças externas agindo no sistema".

Corolário: se $\sum \vec{F}_{ext} = 0$ então o CM se desloca com velocidade constante.

$$\vec{P}_{cm} = M \vec{V}_{cm}$$

$$\frac{d\vec{P}_{cm}}{dt} = \vec{F}_{ext}$$

Centro de massa

Em geral:

$$\vec{r}_{cm} = \frac{1}{M} (m_1 \vec{r}_1 + m_2 \vec{r}_2 + \dots)$$

ou

$$x_{cm} = \frac{1}{M} (m_1 x_1 + m_2 x_2 + \dots)$$

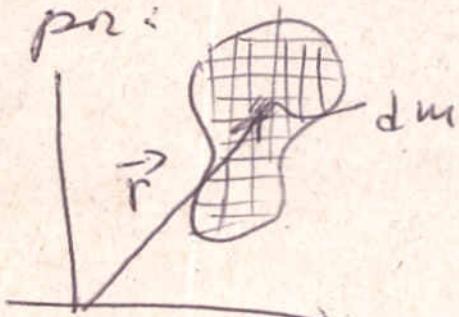
$$y_{cm} = \frac{1}{M} (m_1 y_1 + m_2 y_2 + \dots) \quad z_{cm} = \frac{1}{M} (m_1 z_1 + m_2 z_2 + \dots)$$

- Distribuições contínuas: Corpos rígidos são

fb. formado de partículas (átomos) mas são mais facilmente descritos como objetos contínuos.

O CM nesse caso é dado por:

$$\vec{r}_{cm} = \frac{1}{M} \int \vec{r} dm$$



Em muitos casos é possível usar argumentos de simetria para simplificar o cálculo do CM.

)- Se uma distribuição de massa apresenta simetria em relação a um plano, então o CM está nesse plano.

- Se uma distribuição de massa possui simetria em relação a um eixo, então o CM está localizado nesse eixo.

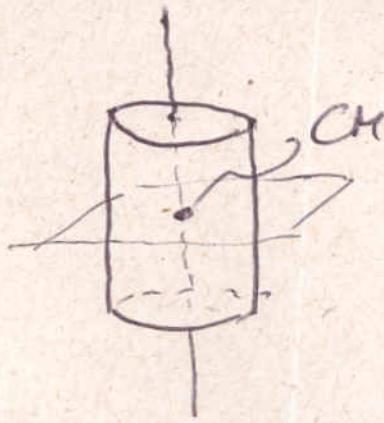
Se uma distribuição de massa apresenta simetria em relação a um ponto \Rightarrow o CM está nesse ponto.

Exemplos

(5)

- Cilindro homogêneo

- Simetria em relação ao eixo passando pelo centro da base.



- Simetria em relação a planos que cortam o cilindro. Se não tem eixo, posso pôr y1 da altura $\Rightarrow CM$ é a intersecção de reta c/ o plano

- Disco / Esfera $\Rightarrow CM = \text{centro}$.

- Suponha agora um ~~sistema~~ sistema formado de vários parts:

$$\vec{r}_{CM} = \frac{\sum m_i \vec{r}_i}{M}$$

$$= \frac{1}{M} \left(\sum_{i=1}^n m_i \vec{r}_i + \sum_{i=n+1}^m m_i \vec{r}_i + \sum_{i=m+1}^N m_i \vec{r}_i \right)$$

Onde os sons foram ~~arranjados~~ arranjados de modo que cada um corresponda às partículas que formam o sub-sistema A, B e C. Portanto,

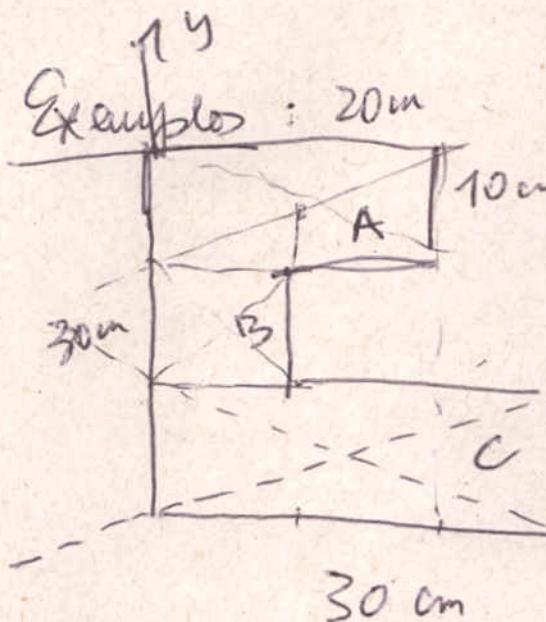
Sabemos que

$$\vec{r}_{CM_A} = \frac{1}{M_A} \sum_{i=1}^n m_i \vec{r}_i \quad \vec{r}_{CM_B} = \frac{1}{M_B} \sum_{i=n+1}^m m_i \vec{r}_i$$

$$\text{e} \quad \vec{r}_{CM_C} = \frac{1}{M_C} \sum_{i=m+1}^N m_i \vec{r}_i$$

portanto,

$$\vec{r}_{cm} = \frac{1}{M} (M_A \vec{r}_{cma} + M_B \vec{r}_{cmb} + M_C \vec{r}_{cmc}) \quad (6)$$



$$x_A = 10 \quad y_A = 25$$

$$x_B = 5 \quad y_B = 15$$

$$x_C = 15 \quad y_C = 5$$

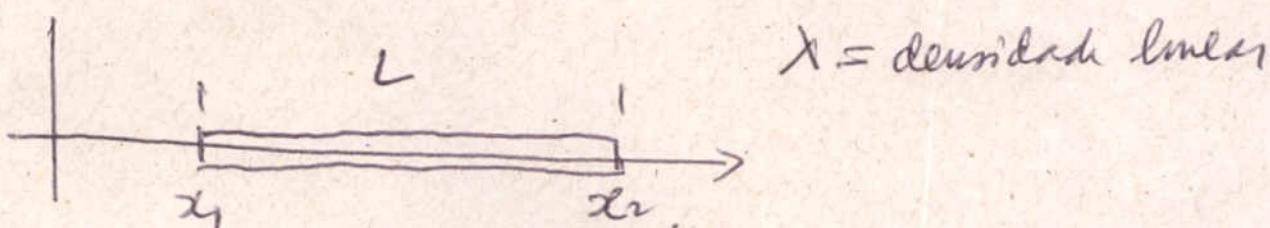
$$M_A = \frac{2}{3}M$$

$$M_B = \frac{1}{6}M$$

$$M_C = \frac{1}{2}M$$

$$x_{cm} = \frac{1}{M} \left(\frac{2}{3}M \cdot 10 + \frac{1}{6}M \cdot 5 + \frac{1}{2}M \cdot 15 \right) = \frac{70}{6} \text{ cm}$$

$$y_{cm} = \frac{1}{M} \left(\frac{2}{3}M \cdot 25 + \frac{1}{6}M \cdot 15 + \frac{1}{2}M \cdot 5 \right) = \frac{80}{6} \text{ cm}$$



$$x_{cm} = \frac{1}{M} \int_{x_1}^{x_2} x dm \quad \lambda = \frac{dm}{dx}$$

$$x_{cm} = \frac{1}{M} \int_{x_1}^{x_2} x \cdot \lambda dx = \frac{\lambda}{M} \cdot \frac{1}{2} (x_2^2 - x_1^2)$$

$$M = \lambda \cdot L, \quad x_2 = x_1 + L$$

$$x_{cm} = \frac{1}{2L} ((x_1 + L)^2 - x_1^2) = \frac{1}{2L} (x_1^2 + 2Lx_1 + L^2 - x_1^2) \\ = \frac{1}{2L} (L^2 + 2Lx_1) = \underline{\underline{\frac{1}{2}L + x_1}}$$

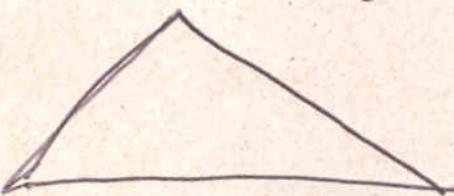
Se a barra não for de densidade constante: (7)

P. ex. se $\lambda = \frac{50+20x}{x_2} \text{ (g/cm)}$

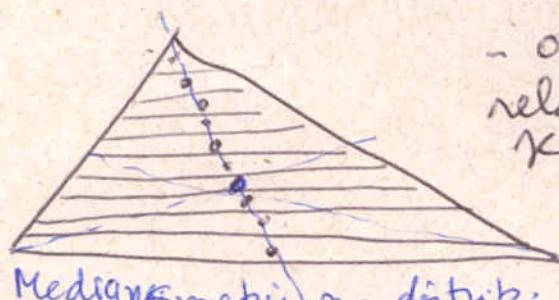
$$x_{cn} = \frac{1}{M} \int_{x_1}^{x_2} (50+20x) \cdot x \, dx = \frac{1}{M} \left(\frac{50}{2} (x_2^2 - x_1^2) + \frac{20}{3} (x_2^3 - x_1^3) \right)$$

$$M = \int dm = \int \lambda \, dx = \int (50+20x) \, dx = 50(x_2 - x_1) + \frac{20}{2} (x_2^2 - x_1^2)$$

Ex: triângulo regular



- divide-se em trissecionais a um dos lados

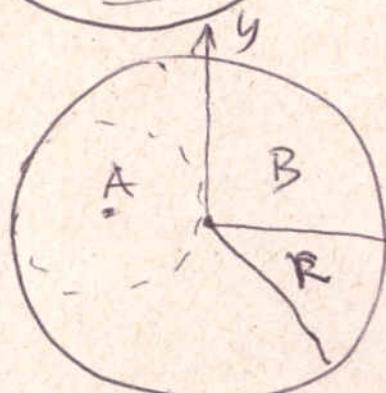
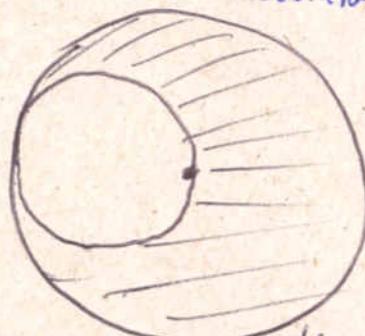


Mediansimetria na distribuição de massa.

- o CM de cada triângulo é relativamente simples de se calcular / estimar (MEDIANA)

- faz-se o mesmo para os outros 2 lados.

Ex: disco homogêneo, do qual foi retirada uma parte. Confirme nesse c. figura.



O disco completo pode ser considerado como composto das partes A e B

$$M_A = \pi \left(\frac{R}{2}\right)^2 \cdot \rho$$

$$M_B = \left(\pi R^2 \rho - M_A\right)$$

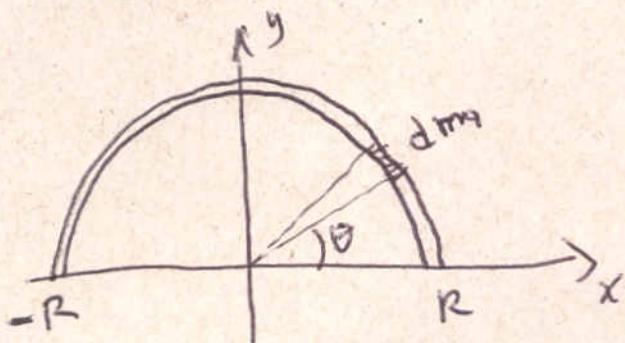
$$X_{cm\, disco} = \frac{1}{M_{disco}} (M_A X_A + M_B X_B)$$

(7)

$$\text{Se sabe que } X_{cm\, disco} = 0 \text{ e } X_{cm\, A} = -\frac{R}{2}$$

$$\Rightarrow 0 = \frac{1}{M_{disco}} \left(-M_A \frac{R}{2} + M_B X_B \right)$$

$$\Rightarrow M_B X_B = M_A \frac{R}{2} \Rightarrow \boxed{X_B = \frac{M_A}{M_B} \frac{R}{2}}$$



$$X_{cm} = 0$$

$$Y_{cm} = ?$$

$$\lambda = \frac{dm}{d\ell} \quad dm = \lambda d\ell$$

$$d\ell = R d\theta$$

$$y = R \sin \theta$$

$$Y_{cm} = \frac{1}{M} \int y dm$$

$$Y_{cm} = \frac{1}{M} \int_0^{\pi} y R \lambda d\theta$$

$$Y_{cm} = \frac{1}{M} \int_0^{\pi} R \lambda \sin \theta d\theta$$

$$\boxed{\lambda = \frac{M}{\pi R}}$$

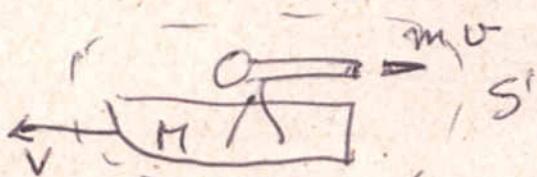
$$Y_{cm} = \frac{1}{M} \frac{M}{\pi R} R^2 \int_0^{\pi} \sin \theta d\theta = \frac{R}{\pi} \cdot 2 = \underline{\underline{0,64R}}$$

mas n'uma rea

Como já dissemos, a formulação original é a mais completa da 2^a lei de Newton e escrita assim:

$$\frac{d\vec{P}}{dt} = \vec{F}_{ns}$$

Essa forma inclui a descrição de sistemas com massa variável, como por exemplo a propulsão de foguetes. Vamos agora descrever o movimento de sistemas desse tipo. Consideremos inicialmente, uma metralhadora sobre um barco, solta em um lago de águas tranquilas. Vamos ignorar os atritos entre o barco e a água e também entre ele e o



Cada vez que o barco aumenta sua velocidade em relação à água. Chamando de M a massa do barco (incluindo as bala não disparadas) e m a massa bala disparada, temos para o sistema S' barco + bala disparada (não há força externa). Antes

$$MV = mV \Rightarrow \boxed{V = \frac{m}{M}v}$$

($\vec{P}_1 + \vec{P}_2 = \vec{P}_0 = 0$)

depois 1º disparo,
o barco estava
em repouso, em
relação à água.

disparo de uma segunda bala pode ser
feito de maneira semelhante.

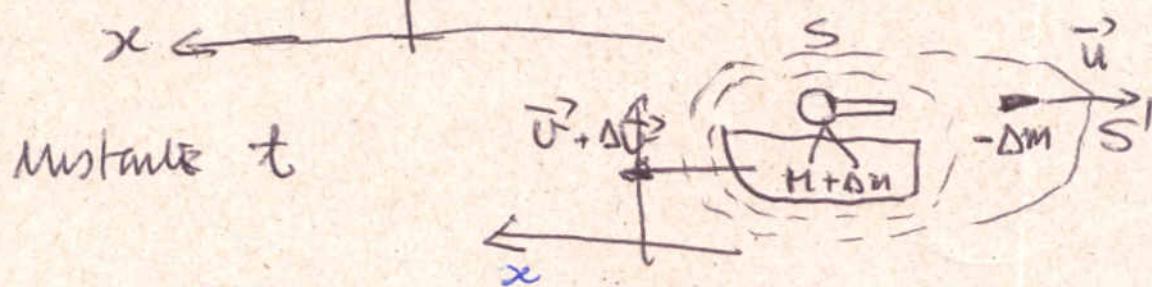
$$P_i = MV \quad P_f = (M-m)V' - mv$$

$$\boxed{V' = \frac{M}{M-m}V + \frac{m}{M-m}v}$$

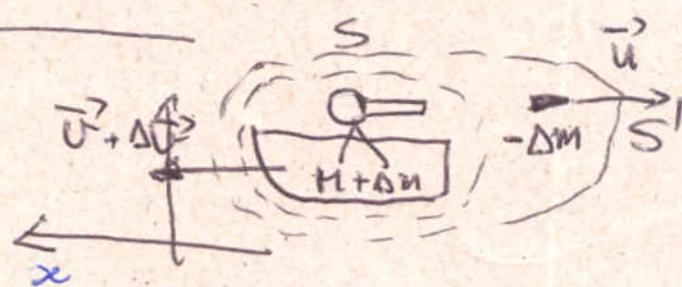
No caso de um foguete, uma reação química queimando o combustível + oxidante produz um fluxo de gás em alta velocidade sendo ejetado do foguete. Cada molécula ejetada é equivalente a uma bala atirada. Neste caso, como a massa de cada "projétil" é muito pequena, podemos usar a approximação de fluxo contínuo.

No diagrama, usaremos o barco + metrícula para facilitar o entendimento, mas sabendo que podem fazer o limite $\Delta m \rightarrow 0$, para o caso do foguete. Para produzir um resultado + geral, vamos supor a existência de uma força externa agindo no sistema S (barco + bala). Vamos chamar S' de sistema S , o barco + bala é desparado (o foguete + combustível e oxidante é queimado).

Início:



Momento t



A massa da bala é $-\Delta m$. Vamos considerar Δm como uma grandeza negativa (isto é $\frac{dm}{dt} < 0$, ou seja a massa do barco diminui com o tempo).

$$\vec{P}_i = M \vec{V}, \quad \vec{P}_f = (M + \Delta m)(\vec{V} + \Delta \vec{V}) + (-\Delta m \vec{U})$$

Para o sistema S' , que está sob a ação de uma força externa \vec{F}_e ,

$$\vec{F}_{ext, \text{res}} = \frac{d\vec{P}}{dt}$$

(11)

mas $\Delta\vec{P} = \vec{P}_f - \vec{P}_i = (M + \Delta m)(\vec{V} + \Delta\vec{v}) - \Delta m\vec{U} - M\vec{V}^2$
 $= M\vec{V} + M\Delta\vec{v} + \Delta m\vec{V} + \Delta m\Delta\vec{v} - \Delta m\vec{U} - M\vec{V}^2 =$
 $= M\Delta\vec{v} + \Delta m(\vec{V} - \vec{U}) + \Delta m\Delta\vec{v}$
 $\therefore \text{p/p } \Delta t \text{ e fazendo o limite } \Delta t \rightarrow 0:$

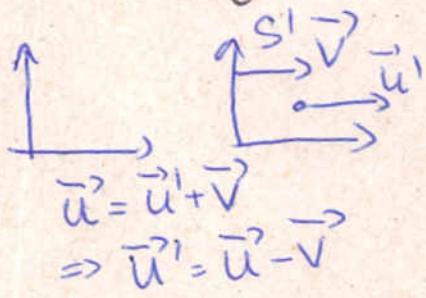
$$\frac{d\vec{P}}{dt} = M \frac{d\vec{v}}{dt} + \frac{dm}{dt} (\vec{V} - \vec{U})$$

(Note que $\lim_{\Delta t \rightarrow 0} \Delta m \cdot \frac{\Delta V}{\Delta t} = 0$, pois $\frac{\Delta V}{\Delta t} \rightarrow \text{par}$

velocidade constante (\vec{a}) e $\Delta m \rightarrow 0$)

portanto,

$$M \frac{d\vec{v}}{dt} = \vec{F}_{ext} + \vec{v}_{rel} \frac{dm}{dt}$$



Onde $\vec{v}_{rel} = \vec{U}' - \vec{V}$ é a velocidade da bala
 (dos gases do foguete) em relação ao tanque
 (ao foguete).

Note que estamos considerando \vec{V} e $\frac{d\vec{v}}{dt}$ como
 grandezas positivas. Assim \vec{v}_{rel} (que é
 na direção oposta) será negativo. O mesmo
 com $\frac{dm}{dt}$, que é <0 . Portanto, $\vec{F}_{ext} \frac{dm}{dt} > 0$
 e acelera o foguete.

(12)

Para um foguete se movimentando no espaço, na ausência de fricção externa,

$$M \frac{d\vec{v}}{dt} = \vec{V}_{rel} \frac{dM}{dt} = - V_e \frac{dm}{dt} \quad (V_e = |V_{rel}|)$$

$$\vec{V}_{rel} \frac{dM}{dt} \quad [\text{unidade } \frac{m}{s} \cdot \frac{\text{kg}}{s} = \text{kg} \cdot m/s^2 = N]$$

é chamada empuxo. $|V_{rel}|$ é também chamada Velocidade de escape (V_e) dos gás do foguete e em geral é aproximadamente constante. Também, a velocidade de reação química de queima de combustível ($\frac{dM}{dt}$) é constante e portanto o empuxo de um foguete é \approx constante. Porém, note que ~~mesma~~ mesmo assim a aceleração do foguete não é constante, pois M diminui com o tempo. Na ausência V de fricção externa,

$$M d\vec{v} = V_{rel} dM \Rightarrow \frac{1}{V_{rel}} \int dV = \int \frac{dM}{M}$$

$$\frac{1}{V_{rel}} (V - V_0) = \ln \frac{M}{M_0}$$

$$V = V_0 + V_{rel} \ln \frac{M}{M_0} \quad (\text{lembre-se de que } V_{rel} < 0!)$$

e portanto

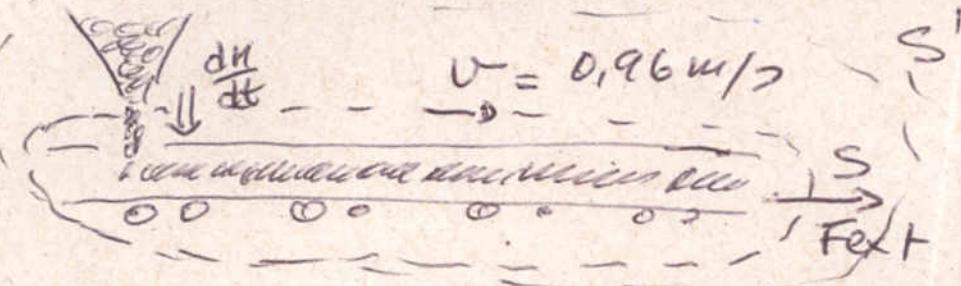
$$V_{rel} \ln \frac{M}{M_0} > 0 \quad (M < M_0)$$

Exemplos

Esteira trans portando grãos.

(13)

- grãos caem c/ fluxo constante de $0,31 \text{ kg/s}$
- esteira é longa. O cálculo se refere a ~~tempo~~
um intervalo de tempo menor que o pr. conecos
a cair o grãos do outro lado da esteira



- O sistema s' inclui o silo e portanto nesse sistema a massa é constante (\equiv foguete + gás de escape)
- como os grãos caem verticalmente, $u_x = 0$
- portanto $V_{relat} = -V$ (se vc estivesse sentado na esteira, veria a massa caindo se afastar)
- neste caso, $\frac{dM}{dt} > 0$ p/ a massa da esteira (foguete)

Analicemos como o tempo.

$$\begin{array}{c} \text{S} \\ \text{M} \\ \text{000} \\ \text{0000000} \end{array} \xrightarrow{\frac{MV}{(M+\Delta M)V}} \text{Fext} \quad P_i = MV + \Delta M \cdot 0 \\ P_f = (M + \Delta M) V \end{array}$$

$$\Delta P = P_f - P_i = \Delta M V \Rightarrow \frac{dP}{dt} = V \frac{dM}{dt}$$

$$\frac{dP}{dt} = F_{ext} \Rightarrow F_{ex} = 0,31 \times 0,96 \approx 0,3 \text{ N}$$

(essa força serve para acelerar ΔM de 0 a $0,96 \text{ m/s}$
e depois parar)

Modelos de foguetes:

Motor C-5

(14)

propulsão : 5,6 N (empuxo)	12,7 g de combustível $m_0 = 25,5 \text{ g}$ $\Delta t = 1,9 \text{ s}$
-------------------------------	---

Foguete + motor : $m_i = 53,5 + 25,5 = 79 \text{ g}$

? $U_e = ?$ $U_f = ?$

$$U_{\text{rel}} \frac{dm}{dt} = 5,6 \text{ N} \quad \frac{dm}{dt} = \frac{\Delta m}{\Delta t} = \frac{-12,7 \times 10^{-3}}{1,9} = -6,7 \times 10^{-3} \text{ kg/s}$$

$$U_{\text{rel}} = - \frac{5,6 \times 10^3}{6,7} \approx 790 \text{ m/s} \quad \text{~~~} \begin{matrix} 66,3 \\ \sim \end{matrix}$$

$$U_f = U_i + U_e \ln \frac{m_f}{m_i} = 0 + 790 \ln \frac{79-12,7}{79}$$

$$U_f = 142 \text{ m/s}$$

(supondo o modelo ser lançado do espaço!)

veja em muitas páginas pessoas de internet
(em download, a solução do problema p/
esse foguete, sob a ação da gravidade)

Foguete SATURNO V (missão à luna)

$$M_0 = 3000 \text{ t}$$

$$\text{Empuxo: (1º estágio)}: 32 \times 10^6 \text{ N (150 s)}$$

Carga útil (missão à luna) : 47 t

$$\frac{47}{3000} = 1,5\% \quad \left| \begin{array}{l} 15 \text{ foguetes} - 7 \text{ US\$ bilhões} \\ (1970) \\ 1 \text{ foguete} = 0,5 \text{ bilhões} \\ = \simeq 3 \text{ bilhões US\$} \\ \text{atuais} \end{array} \right.$$

Gota de chuva dentro da níven

(15)

O problema de uma pequena gota de chuva, que ao cair dentro da níven vai agregando massa, é similar ao problema da esteira de cereais que discutimos anteriormente. Daí seja a massa agregada tem momento inicial = 0 ($\dot{m} = 0$). A força externa sobre a gota (desprezando-se efeitos de atrito) é $\vec{d} = mg\hat{i}$:

$$mg = m \frac{dv}{dt} + v \frac{dm}{dt} \quad \text{onde } v \text{ é a velocidade da gota (ver problema da esteira).}$$

Supondo que a massa da gota seja proporcional à distância percorrida dentro da níven:

$m = kx$. Portanto $\frac{dm}{dt} = kv$ a eq. do movimento da gota é então:

$$mg = m \frac{dv}{dt} + v \cdot kv \quad (\div k) \quad (\text{e com } \frac{m}{k} = x)$$

$$x \cdot g = x \frac{dv}{dt} + v^2$$

essa equação diferencial não é simples de resolver, mas pode-se mostrar que admite uma solução bastante simples:

$$v(t) = at, \text{ com } a = \text{cte.}$$

Como $\frac{dx}{dt} = v \Rightarrow x(t) = \frac{1}{2}at^2$. Subst. na eq. vemos que

$$\frac{1}{2}at^2g = \frac{1}{2}at^2 \cdot a + a^2t^2$$

On

(16)

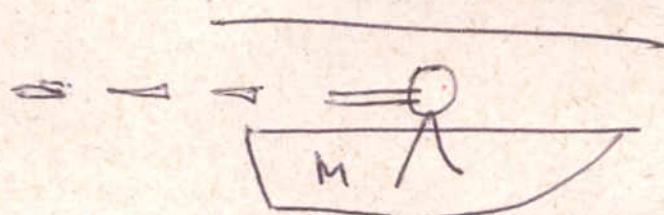
$$g = a + 2a = 3a$$

$$\Rightarrow a = g/3 = 3,3 \text{ m/s}^2$$

Supondo que a gota permaneça por 3 segundos dentro de nave, ~~se~~ ela percorrerá uma distância

$$x = \frac{1}{2} \cdot 3,3 \times 9 \approx 15 \text{ m} \text{ dentro da nave}$$

¶/ k = 2 g/m, a gota tem m ≈ 30 g ao deixar a nave.



$$M_0 = 300 \text{ kg}$$

$$120/\text{s} \text{ bala} = 10 \text{ g}$$

$$v_{\text{ex}} = 1000 \text{ m/s}$$

$$m \frac{dv}{dt} = -v_e \frac{dm}{dt}$$

$$\frac{dm}{dt} = \frac{1,2 \text{ kg}}{60 \text{ s}} = 0,02 \text{ kg/s}$$

$$v_f = v_i - v_e \ln \frac{m_f}{m_i}$$

$$3 \text{ min: } \Delta m = 3,6 \text{ kg}$$

$$v_f = -1000 \ln \frac{300 - 3,6}{300} = -1000 \ln 0,988 = 12 \text{ m/s}$$

$$\underline{v_f = 43 \text{ km/h}}$$