

PROVA G3 FIS 1033 – 26/11/2009

MECÂNICA NEWTONIANA

NOME: **Gabarito** _____ Nº: _____

TURMA: _____

| QUESTÃO | VALOR | GRAU | REVISÃO |
|---------|-------|------|---------|
| 1 | 4,0 | | |
| 2 | 3,0 | | |
| 3 | 3,0 | | |
| TOTAL | 10,0 | | |

Dados:

$$K = \frac{1}{2} m v^2; \quad W = \mathbf{F} \cdot \Delta \mathbf{s}; \quad W_{\text{cons}} = -\Delta U; \quad W_{\text{mola}} = \frac{1}{2} k x_i^2 - \frac{1}{2} k x_f^2$$

$$W_{\text{total}} = \Delta K; \quad \mathbf{p} = m\mathbf{v}; \quad \mathbf{F}_{\text{med}} = \Delta \mathbf{P} / \Delta t; \quad \sum \mathbf{F}_{\text{ext}} = M\mathbf{a}_{\text{cm}}; \quad M\mathbf{v}_{\text{cm}} = \sum \mathbf{p}_i;$$

$$K_{\text{rot}} = \frac{1}{2} I \omega^2; \quad \mathbf{R}_{\text{cm}} = \sum m_i \mathbf{r}_i / \sum m_i \quad \boldsymbol{\tau}_{\text{med}} = \Delta \mathbf{L} / \Delta t$$

$$\mathbf{P} = m \mathbf{v}, \quad \boldsymbol{\tau} = \mathbf{r} \times \mathbf{F}, \quad \mathbf{L} = \mathbf{r} \times \mathbf{P} = m \mathbf{r} \times \mathbf{v}, \quad L_{\text{corpo rígido}} = I\omega, \quad W_{\text{total}} = \boldsymbol{\tau} \cdot \Delta \theta, \quad \sum \boldsymbol{\tau}_{\text{ext}} = I\boldsymbol{\alpha}$$

Teorema dos eixos paralelos: $I_d = I_{\text{CM}} + M d^2$

Massa pontual: $I = MR^2$ Disco/Cilindro de massa M e raio R: $I_{\text{CM}} = MR^2/2$

Esfera de massa M e raio R: $I_{\text{CM}} = 2MR^2/5$ Aro de massa M e raio R: $I_{\text{CM}} = MR^2$

Haste de massa M e comprimento ℓ : $I_{\text{CM}} = M\ell^2/12$

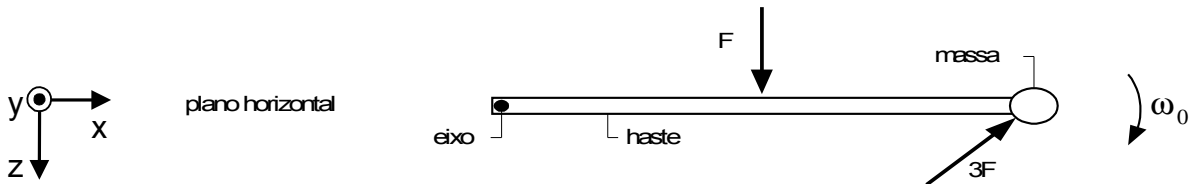
$\sin 30^\circ = 0,500; \quad \cos 30^\circ = 0,8660$

A duração da prova é de 1 hora e 50 minutos.

Respostas às questões sem justificativa não serão computadas.

Esta prova tem 4 folhas, contando com a capa. Confira.

(1ª questão: 4,0 pontos) Uma haste de massa M e comprimento L , pode girar em torno de um eixo que passa por uma de suas extremidades. Na outra extremidade está presa uma massa pontual de valor $2M/3$. Inicialmente, haste e massa giram em um plano horizontal (zx) com velocidade angular ω_0 no sentido horário. No instante $t = 0$ são exercidas duas forças como ilustradas abaixo. A força de módulo F está aplicada no centro de massa da haste e tem direção perpendicular a ela. A força de módulo $3F$ está aplicada na extremidade da haste e faz um ângulo de 30° com ela. Despreze todos os atritos.



a) Calcule o vetor torque resultante no sistema em relação ao eixo.

$$\boldsymbol{\tau} = L/2 \mathbf{i} \times F \mathbf{k} + L \mathbf{i} \times [3F \cos 30^\circ \mathbf{i} + 3F \sin 30^\circ (-\mathbf{k})] =$$

$\boldsymbol{\tau} =$

$$\boldsymbol{\tau} = LF/2 (-\mathbf{j}) + 3LF/2 \mathbf{j} = LF \mathbf{j}$$

b) Calcule o módulo da aceleração angular do sistema.

$$I_{\text{haste}} = ML^2/12 + M(L/2)^2 = ML^2/3$$

$$I_{\text{massa}} = 2M/3 L^2$$

$$I_{\text{total}} = ML^2 \rightarrow \alpha = \boldsymbol{\tau}/I_{\text{total}} = F/ML$$

$\alpha =$

c) Calcule o trabalho realizado pelas forças até que o sistema pare de girar momentaneamente.

$$W = \Delta K = 0 - \frac{1}{2} I_{\text{total}} \omega_0^2 = -\frac{1}{2} ML^2 \omega_0^2$$

$W =$

d) Suponha agora que ω_0 seja zero e que a força de módulo F não se altere. Calcule o novo ângulo entre a haste e a outra força de módulo $3F$ para que o sistema fique em equilíbrio estático.

$$\boldsymbol{\tau} = L/2 \mathbf{i} \times F \mathbf{k} + L \mathbf{i} \times [3F \cos \theta \mathbf{i} + 3F \sin \theta (-\mathbf{k})] = 0$$

$\theta =$

$$LF/2 (-\mathbf{j}) + 3LF \sin \theta \mathbf{j} = 0 \rightarrow 3 \sin \theta = \frac{1}{2} \rightarrow \theta = \sin^{-1} (1/6)$$

(2ª questão: 3,0 pontos) Um homem segurando um peso de papel igual em cada mão, com os braços estendidos, está de pé sobre um pedestal que gira sem atrito com velocidade angular de 60 rev/min. Nesta posição, o momento de inércia total do sistema (pedestal + homem + pesos) é de 6,0 kg m².

a) Quando o homem encolhe os braços, o momento de inércia total muda para 2,0 kg m². Nesta posição, qual é a velocidade angular do pedestal?

| |
|------------|
| $\omega =$ |
|------------|

Nesta condição, o peso e a normal são as únicas forças externas e não fazem torque sobre o sistema homem + pesos, pois o centro de massa está sobre o eixo de rotação. Então, como os torques são internos, o momento angular é conservado:

$$I_i \omega_i = I_f \omega_f \rightarrow \omega_f = (I_i / I_f) \omega_i = (6/2) * 60 = 3 * 60 \text{ rev/min} = 180 \text{ rev/min}$$

b) Suponha agora que cada peso de papel tenha uma massa de 1,5 kg e que a distância da mão estendida até o eixo do corpo seja de 50 cm. Se ele largar os pesos e manter os braços estendidos, qual será o novo valor do momento de inércia do sistema (pedestal + homem)?

| |
|-------|
| $I =$ |
|-------|

Neste caso, usando a definição de momento de inércia para partícula pontual:

$$I_f = I_i - 2M_{\text{peso}} * D^2 = 6 - 2(1,5)(0,5)^2 = 6 - 0,75 = 5,25 \text{ kg} * \text{m}^2$$

c) Na situação do item b), calcule o novo valor da velocidade angular do sistema após o homem largar os pesos.

No instante que o homem solta os pesos o momento angular também é conservado. Assim:

$L_i = L_f \rightarrow I_i \omega_i = I_f \omega_f + 2 \left| \vec{r}_{\text{peso}} \times \vec{p}_{\text{peso}} \right|$ (Pense que ao soltar os pesos o homem continua girando no mesmo sentido e os pesos vão se movimentar no sentido da velocidade tangencial, por isso o momento angular final é a soma do momento angular do homem sem os pesos e o momento angular de cada peso pois os vetores de momento angular apontam todos na mesma direção e sentido). Como a velocidade tangencial é perpendicular ao vetor de posição de cada peso, então:

$$I_i \omega_i = I_f \omega_f + 2D * M_{\text{peso}} * V_{\text{tang}} = I_f \omega_f + 2D * M_{\text{peso}} * \omega_i * D =$$

$$= (I_i - 2M_{\text{peso}} * D^2) * \omega_f + 2M_{\text{peso}} * D^2 * \omega_i.$$

Observe que aqui foi substituída a expressão algébrica para I_f e $V_{\text{tang}} = \omega_i * D$, pois no instante que os pesos são soltos estes têm a velocidade tangencial que tinham ainda na mão do homem.

$$\text{Então, re-arranjando os termos: } I_i \omega_i - 2M_{\text{peso}} * D^2 * \omega_i = (I_i - 2M_{\text{peso}} * D^2) * \omega_f \rightarrow$$

$$(I_i - 2M_{\text{peso}} * D^2) * \omega_i = (I_i - 2M_{\text{peso}} * D^2) * \omega_f \rightarrow \omega_i = \omega_f$$

Conclusão: a velocidade angular não muda.

(3ª questão: 3,0 pontos) Uma aro de massa M e raio R é lançado horizontalmente com uma velocidade inicial v_0 sobre uma superfície horizontal cujos coeficientes de atrito cinético e estático são μ_c e μ_E .

a) Calcule qual é a distância desde o ponto em que o aro toca a superfície até quando ele passa a rolar sem deslizar.

$d =$

$$-F_{at} = ma \Rightarrow a = -F_{at}/m = -g \mu_c.$$

$$\tau = I \alpha \Rightarrow F_{at} R = I \alpha \Rightarrow \alpha = g \mu_c / R.$$

$v = v_0 - g\mu_c t$ e $w = w_0 + (g\mu_c/R)t$. Para que o aro pare de deslizar temos que $v=wR$. Logo,

$v_0 - g\mu_c t = g\mu_c t \Rightarrow t = v_0/2g\mu_c$. Então, a distância percorrida pelo aro até o ponto onde ele para de deslizar é dada por:

$$d = v_0 t + a t^2/2 \Rightarrow d = v_0(v_0/2g\mu_c) - (g\mu_c/2)(v_0/2g\mu_c)^2 \Rightarrow d = 3v_0^2/8 g\mu_c.$$

b) Quando o aro começa a rolar sem deslizar, sua velocidade angular é ω_r . Qual é a velocidade linear do centro de massa do aro v_{cm} , do ponto mais alto do aro v_{topo} e do ponto onde o aro toca o solo v_{base} em relação a um referencial parado no solo?

Em relação a um referencial parado no solo temos que:

$v_{cm} =$

$$v_{cm} = v_0 - g\mu_c t \text{ onde } t = v_0/2g\mu_c \Rightarrow v_{cm} = v_0/2.$$

$v_{topo} =$

$$v_{topo} = v_{cm} + wR \Rightarrow v_{topo} = 2v_{cm} = v_0.$$

$v_{base} =$

$$v_{base} = v_{cm} - wR = 0.$$

c) Suponha agora que a partir do ponto onde o aro começa a rolar sem deslizar, com velocidade do centro de massa igual a v_{cm} , ele começa a subir, rolando sem deslizar, uma rampa que faz um ângulo θ em relação a horizontal. Qual é a altura máxima atingida pelo centro de massa do aro? Utilize g para aceleração da gravidade.

$h =$

$$mv^2/2 + I w^2/2 = mgh \Rightarrow mv^2/2 + mR^2(v/R)^2/2 = mgh \Rightarrow$$

$$\Rightarrow mv^2 = mgh \Rightarrow h = v^2/g.$$