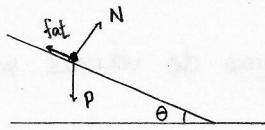


Física - P3

No ensino médio:



Qual a energia do corpo?

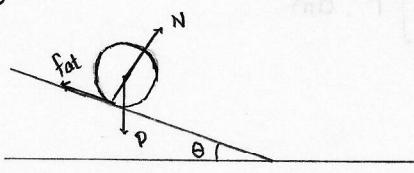
$$E = E_{\text{grav}} + E_{\text{cin}}$$

\downarrow
 mgh

↳ energia cinética
movimento

O único movimento é a translação: $E_{\text{cin}} = \frac{mv^2}{2}$ velocidade de translação

Agora:



Note o ponto de aplicação das forças.

f_{at} aplica um torque, que faz a bola girar.

Qual a energia do corpo?

$$E = E_{\text{grav}} + E_{\text{cin}}$$

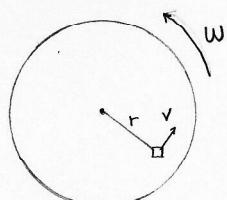
\downarrow
 mgh_{cm}

Como agora temos um movimento de rotação, junto com a translação, a energia cinética não pode ser simplesmente $\frac{mv^2}{2}$.

$$E_{\text{cin}} = E_{\text{cin}}^{\text{transl.}} + \underbrace{E_{\text{cin}}^{\text{rot.}}}_{\text{como calcular?}} = \frac{mv^2}{2} + E_{\text{cin}}^{\text{rot.}}$$

Energia de Rotação

exemplo: Disco em torno do centro



Note que cada ponto do disco possui velocidade linear (v) diferente.

Pegamos um pedaço de massa distante de r do centro.

Sua energia é: $E = \frac{mv^2}{2} = \frac{m(w \cdot r)^2}{2} = \frac{mr^2 \cdot w^2}{2}$

$v = w \cdot r$

(1)

Mas queremos a energia do corpo inteiro, porém como?

Usamos as ferramentas do cálculo: somamos as energias de várias massas pequenas, e tomamos o limite (integral)

$$E = \lim_{m \rightarrow 0} \sum e = \lim_{m \rightarrow 0} \sum m \cdot r^2 \cdot \frac{w^2}{2} = \frac{w^2}{2} \lim_{m \rightarrow 0} \sum m r^2$$

Constante
p/ todos
os pontos

$\hookrightarrow I$

Assim:

$$E = \frac{I w^2}{2}, \text{ onde } I = \lim_{m \rightarrow 0} \sum m \cdot r^2 = \int r^2 \cdot dm$$

Chamamos I de momento de inércia.

Paralelo Translação - Rotação

Note a semelhança:

$$\frac{I w^2}{2} \leftrightarrow \frac{m v^2}{2}$$

Podemos construir uma tabela:

Translação

$$S = S_0 + V_0 t + \frac{a t^2}{2}$$

$$\frac{m v^2}{2}$$

$$F = m \cdot a$$

$$Q = m \cdot v$$

Rotação

$$\theta = \theta_0 + \omega_0 t + \frac{\alpha t^2}{2}$$

$$\frac{I w^2}{2}$$

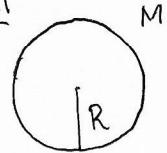
$$T = I \cdot \alpha$$

$$L = I \cdot w$$

Assim como $F = m \cdot a$ e $Q = m \cdot v$,
são importantes para resolver muitos
problemas.

exemplo de cálculo de momento de inércia:

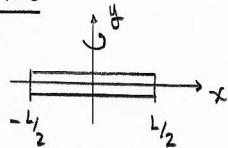
anel



$$I = \int_0^M r^2 \cdot dm = R^2 \int_0^M dm = R^2 \cdot (M - 0) = MR^2$$

$r = R = \text{cte.}$

barra



$$I = \int_0^M r^2 \cdot dm$$

$r = x$

p/ calcular:

relação entre r e m → relação de distribuição de massa → "densidade"

$$\frac{M}{L} = \text{cte.} \quad (\text{se a barra for homogênea})$$

$$\Rightarrow \frac{dm}{dx} = \frac{M}{L} \Leftrightarrow dm = \frac{M}{L} dx$$

$$I = \int_0^M r^2 \cdot dm = 2 \int_0^{L/2} x^2 \cdot \left(\frac{M}{L} dx \right) = 2 \frac{M}{L} \int_0^{L/2} x^2 \cdot dx = \frac{2M}{L} \left(\frac{(L/2)^3}{3} - \frac{0^3}{3} \right)$$

eixo de rotação

no meio: raio → $0 - \frac{L}{2}$

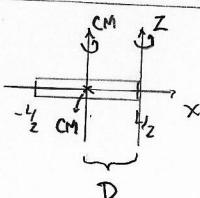
$$I = \frac{2ML^3}{8 \cdot 3L} = \boxed{\frac{ML^2}{12}} \quad (\text{eixo no meio})$$

Se o eixo estivesse na ponta:

$$I = \int_0^L x^2 \cdot \frac{M}{L} dx = \frac{M}{L} \cdot \left(\frac{L^3}{3} - 0 \right) = \boxed{\frac{ML^2}{3}} \quad (\text{eixo na extremidade})$$

outras ferramentas:

Teorema dos eixos paralelos: cada eixo de rotação define um I



CM é o eixo que passa pelo centro de massa

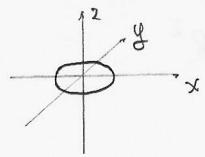
Z é o novo eixo, com $Z \parallel CM$

D é a distância entre os eixos.

$$\boxed{I_Z = I_{CM} + MD^2}$$

exercício: verifique para o caso da barra da figura

Teorema dos eixos perpendiculares: válido para objetos planos se o objeto estiver no plano x-y:



$$I_z = I_y + I_x$$

Torque e momento angular

torque: análogo angular da força, calculado do jeito que vocês conhecem.

$$\vec{\tau}_F = \vec{r} \times \vec{F} = \vec{r} \wedge \vec{F}$$

$$\tau_F = r \cdot F \cdot \sin \theta = F \cdot \underbrace{r \cdot \sin \theta}_{\text{distância perpendicular}}$$

momento angular: análogo angular do momento, denotado por L

$$\vec{L} = I \cdot \vec{\omega}$$

$$(Q = m \cdot \vec{v})$$

Conservação do momento angular

Análogo ao linear:

Se $\tau_R^{\text{externo}} = 0$, o momento angular se conserva

$$L_{\text{antes}} = L_{\text{depois}}$$

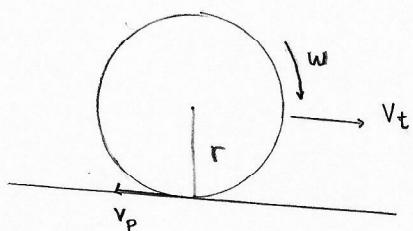
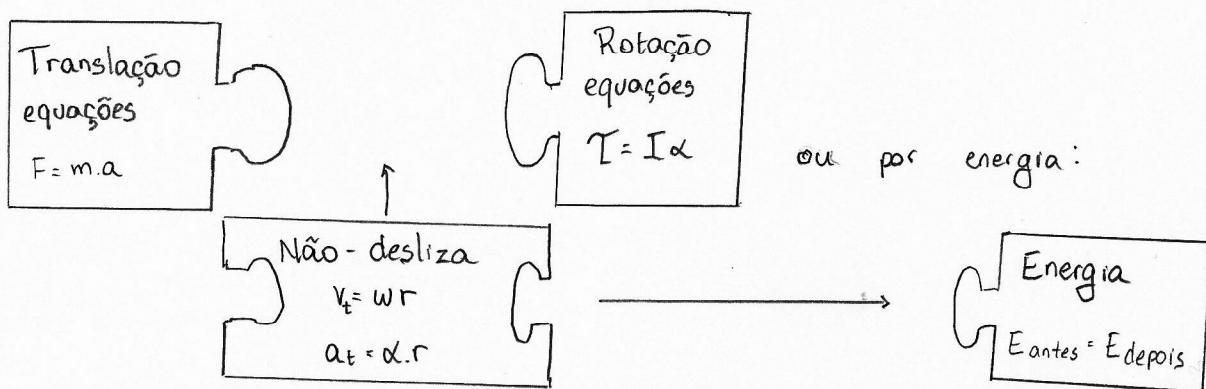
Consequência importante:

$$w \left(\frac{m_1 \bar{r}_1 \times \bar{r}_1 m_2}{r} \right) w_{\text{antes}} \Rightarrow \left(\frac{m_1 \bar{r}_1 \times \bar{r}_1 m_2}{r} \right) w_{\text{depois}}$$

raio diminui: $I = \int r^2 dm \Rightarrow$ logo I diminui

$$L = I \cdot \omega = \text{const.} \quad I \text{ diminui} \Rightarrow \omega \text{ aumenta}$$

Método de resolução de alguns problemas:



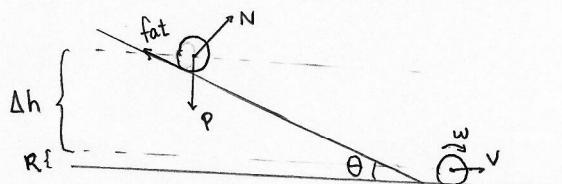
v_p : vel. de um ponto na extremidade ($v_p = w \cdot r$)

Se não desliza, o ponto "anda junto" com o chão.

$$v_p = v_t \Rightarrow v_t = w \cdot r$$

derivando dos dois lados: $a_t = \alpha \cdot r$

exercício: esfera de massa M e raio R



$v = ?$ $w = ?$ (supondo que não desliza)
 $a = ?$ $\alpha = ?$

Translação:

$$P \cdot \sin \theta - f_{\text{at}} = M \cdot a \quad \longleftrightarrow \quad a = \alpha \cdot R$$

$$P \cdot \cos \theta = N$$

Rotação:

$$T_R = I \cdot \alpha$$

$$I = \frac{2}{5} MR^2 \quad (\text{esfera})$$

Com todas as equações, basta resolver o sistema.

$$T_R = f_{\text{at}} \cdot R$$

\downarrow
 f_{at} é na superfície e perpendicular ao centro

Velocidade: Energia

$$E_{\text{antes}} = E_{\text{depois}}$$

$$Mg \cdot \Delta h = \frac{M \cdot v^2}{2} + \frac{I \omega^2}{2}$$

$$I = \frac{2}{5} MR^2$$

$$\omega = \frac{v}{R}$$

$$R: \quad a = \frac{5}{7} g \sin \theta \quad \alpha = \frac{5 g \sin \theta}{R} \quad v = \sqrt{\frac{10}{7} g \Delta h} \quad \omega = \frac{1}{R} \sqrt{\frac{10}{7} g \Delta h}$$

(5)