

# Problemas

21/03/2012

## Problema 1

Uma partícula possui uma aceleração constante  $\vec{a} = (6\text{m/s}^2)\hat{i} + (4\text{m/s}^2)\hat{j}$ . No tempo  $t = 0$ , a velocidade é nula e o vetor posição é  $\vec{r}_0 = (10\text{m})\hat{i}$ . (a) Determine os vetores velocidade e posição em qualquer tempo  $t$ . (b) Obtenha a equação da trajetória da partícula no plano  $xy$  e esquematize-a.

### Solução

(a)

A aceleração é constante, portanto o movimento é uniformemente variado, e podemos escrever as equações:

$$\vec{v} = \vec{v}_0 + \vec{a}t$$

$$\vec{v} = \vec{0} + [(6)\hat{i} + (4)\hat{j}] \cdot t$$

$$\boxed{\vec{v} = (6t)\hat{i} + (4t)\hat{j}}$$

$$\vec{r} = \vec{r}_0 + \vec{v}_0t + \frac{\vec{a}t^2}{2}$$

$$\vec{r} = [(10)\hat{i}] + \vec{0} + \frac{[(6)\hat{i} + (4)\hat{j}] \cdot t^2}{2}$$

$$\vec{r} = [(10)\hat{i}] + \vec{0} + [(3)\hat{i} + (2)\hat{j}] \cdot t^2$$

$$\boxed{\vec{r} = (10 + 3t^2)\hat{i} + (2t^2)\hat{j}}$$

(b)

Como mostramos no item (a), as componentes do vetor posição ( $\vec{r}$ ) são:

$$x = 10 + 3t^2$$

$$y = 2t^2$$

Para obter a equação da trajetória, é necessário expressar  $y$  em função de  $x$ , e não mais em função de  $t$ . Isso pode ser feito primeiramente expressando  $t$  em função de  $x$ :

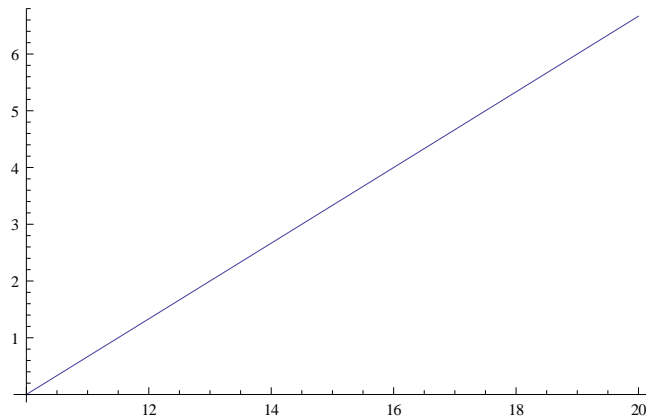
$$x = 10 + 3t^2$$

$$t^2 = \frac{x - 10}{3}$$

E depois substituindo na expressão de  $y$ :

$$y = 2t^2$$

$$y = \frac{2}{3}(x - 10)$$

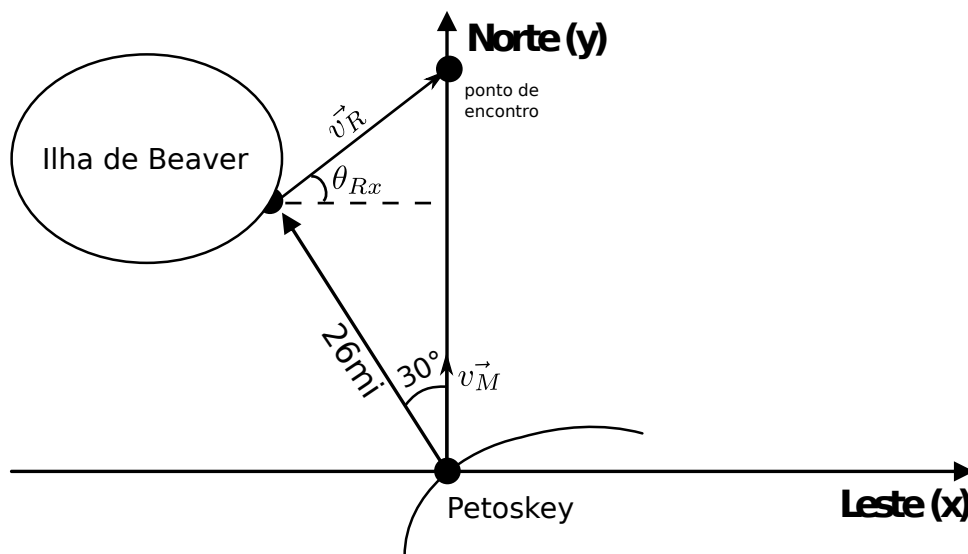


## Problema 2

Maria e Roberto decidem encontrar-se no lago Michigan. Maria parte em seu barco de Petoskey às 9:00 da manhã e navega para o norte a 8 mi/h. Roberto deixa sua casa na margem da ilha de Beaver, 26 mi,  $30^\circ$  a noroeste de Petoskey às 10:00 da manhã e se move com velocidade constante de 6 mi/h. (a) Qual é a direção que Roberto deve tomar para interceptar Maria? (b) Onde e quando eles se encontrarão?

### Solução

Adote  $\hat{i}$  na direção leste e  $\hat{j}$  na direção norte. Adote a origem do sistema de coordenadas em Petoskey.



A posição inicial de Maria, em Petoskey, é dada pelo vetor posição:

$$r_{M0} = \vec{0}$$

A posição inicial de Roberto, na ilha de Beaver, é dada pelo vetor posição:

$$r_{R0} = 26 \cdot \left[ (-\sin 30^\circ) \hat{i} + (\cos 30^\circ) \hat{j} \right] = \left( -26 \frac{1}{2} \right) \hat{i} + \left( 26 \frac{\sqrt{3}}{2} \right) \hat{j} = (-13) \hat{i} + (13\sqrt{3}) \hat{j}$$

Tanto o módulo (8 mi/h) como a direção e sentido (norte) da velocidade de Maria são dados pelo enunciado. O vetor pode ser representado da seguinte forma:

$$v_M = 8 \hat{j}$$

Apenas o módulo (6 mi/h) da velocidade de Roberto é dado pelo enunciado. A direção e o sentido não são conhecidos. Se representarmos a direção e o sentido pelo ângulo  $\theta_{Rx}$  (a ser determinado), o vetor velocidade é expresso da seguinte forma:

$$\vec{v}_R = 6 \cdot [(\cos \theta_{Rx}) \hat{i} + (\sin \theta_{Rx}) \hat{j}]$$

Considere o instante  $t = 0$  como ocorrendo às 9:00 da manhã. Tanto Maria como Roberto se movem com velocidade vetorial constante (movimento uniforme), portanto podemos escrever as equações de posição da seguinte forma:

$$r_M = r_{M0} + v_M t = \vec{0} + 8 \hat{j} \cdot t$$

$$r_M = (8t) \hat{j}$$

$$r_R = r_{R0} + v_R (t - 1) = (-13) \hat{i} + (13\sqrt{3}) \hat{j} + 6 \cdot [(\cos \theta_{Rx}) \hat{i} + (\sin \theta_{Rx}) \hat{j}] \cdot (t - 1)$$

$$r_R = (-13 + 6 \cos \theta_{Rx} (t - 1)) \hat{i} + (13\sqrt{3} + 6 \sin \theta_{Rx} (t - 1)) \hat{j}$$

Acima, utilizamos  $(t - 1)$  como variável de tempo de Roberto para “corrigir” o fato de que ele saiu 1h mais tarde que Maria. Note que  $t = 1 \Rightarrow (t - 1) = 0$ .

No instante em que Roberto intercepta Maria, temos  $r_M = r_R$ :

$$(0) \hat{i} + (8t) \hat{j} = (-13 + 6 \cos \theta_{Rx} (t - 1)) \hat{i} + (13\sqrt{3} + 6 \sin \theta_{Rx} (t - 1)) \hat{j}$$

Igualando as componentes de mesma direção do lado esquerdo e do lado direito da equação, temos um sistema de duas equações e duas incógnitas ( $t$  e  $\theta_{Rx}$ ):

$$0 = -13 + 6 \cos \theta_{Rx} (t - 1)$$

$$8t = 13\sqrt{3} + 6 \sin \theta_{Rx} (t - 1)$$

### Por que não determinar primeiro o $\theta_{Rx}$ ?

O melhor caminho para resolver este problema **não** é, como primeiro passo, determinar a direção que Roberto deve tomar para interceptar Maria. Para tentar calcular o ângulo  $\theta_{Rx}$ , que dá a direção de Roberto, vamos isolar  $t$  na primeira equação do sistema:

$$0 = -13 + 6 \cos \theta_{Rx} (t - 1)$$

$$6 \cos \theta_{Rx} (t - 1) = 13$$

$$t = 1 + \frac{13}{6 \cos \theta_{Rx}}$$

E substituir, então, na segunda equação do sistema, a fim de obter uma equação envolvendo somente  $\theta_{Rx}$ :

$$8t = 13\sqrt{3} + 6 \sin \theta_{Rx} (t - 1)$$

$$8 \left( 1 + \frac{13}{6 \cos \theta_{Rx}} \right) = 13\sqrt{3} + 6 \sin \theta_{Rx} \left( \frac{13}{6 \cos \theta_{Rx}} \right)$$

$$\frac{8}{13} + \frac{4}{3 \cos \theta_{Rx}} = \sqrt{3} + \tan \theta_{Rx}$$

$$\frac{4}{3} \sec \theta_{Rx} - \tan \theta_{Rx} = \sqrt{3} - \frac{8}{13}$$

A equação acima é transcendental. Caso resolvida com o auxílio de um computador, obtemos dois valores possíveis de  $\theta_{Rx}$ :  $14,65^\circ$  e  $69,04^\circ$ . Entretanto, existe uma forma de resolver este problema sem utilizar um computador, que será descrita a seguir.

### Calculando primeiramente o tempo de encontro ( $t$ )

Se tentarmos resolver o sistema determinando primeiramente  $t$  em vez de  $\theta_{Rx}$ , chegaremos a uma equação de segundo grau, que pode ser resolvida com uma calculadora comum. Para isso, isolaremos  $\cos \theta_{Rx}$  e  $\sin \theta_{Rx}$  no sistema de equações:

$$\begin{aligned}0 &= -13 + 6 \cos \theta_{Rx} (t - 1) \Rightarrow \cos \theta_{Rx} = \frac{13}{6(t-1)} \\8t &= 13\sqrt{3} + 6 \sin \theta_{Rx} (t - 1) \Rightarrow \sin \theta_{Rx} = \frac{8t - 13\sqrt{3}}{6(t-1)}\end{aligned}$$

Utilizamos, então, a conhecida relação trigonométrica:

$$\begin{aligned}(\sin \theta_{Rx})^2 + (\cos \theta_{Rx})^2 &= 1 \\ \left(\frac{8t - 13\sqrt{3}}{6(t-1)}\right)^2 + \left(\frac{13}{6(t-1)}\right)^2 &= 1 \\ \frac{(64t^2 - 208\sqrt{3}t + 507) + (169)}{36t^2 - 72t + 36} &= 1 \\ 64t^2 - 208\sqrt{3}t + 676 &= 36t^2 - 72t + 36 \\ 28t^2 + (72 - 208\sqrt{3})t + 640 &= 0\end{aligned}$$

Resolvendo a equação de segundo grau acima, obtemos dois valores possíveis para  $t$ :

$$t = \frac{-72 + 208\sqrt{3} \pm \sqrt{(72 - 208\sqrt{3})^2 - 4 \cdot 28 \cdot 640}}{2 \cdot 28}$$

$$\boxed{t_1 = 3,240\text{h}} \text{ (às 12:14:22)} \quad \text{e} \quad \boxed{t_2 = 7,056\text{h}} \text{ (às 16:03:21)}$$

Já os dois valores possíveis de  $\theta_{Rx}$  podem ser calculados a partir de uma das duas equações do sistema, por exemplo:

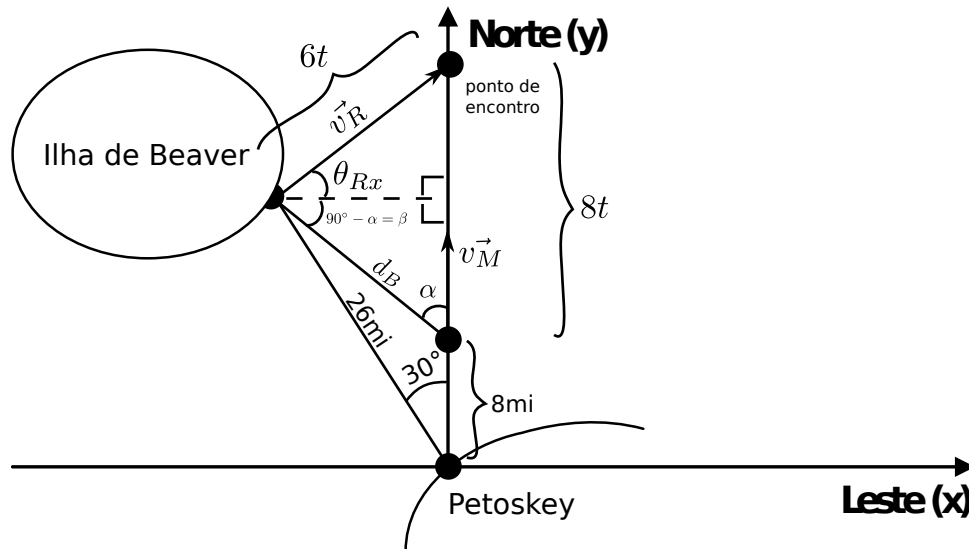
$$\begin{aligned}\cos \theta_{Rx} &= \frac{13}{6(t-1)} \\ \theta_{Rx} &= \arccos\left(\frac{13}{6(t-1)}\right) \\ \boxed{\theta_{Rx_1} = 14,65^\circ} \quad \text{e} \quad \boxed{\theta_{Rx_2} = 69,04^\circ}\end{aligned}$$

O local onde eles se encontram pode ser obtido de uma das expressões dos vetores posição ( $r_{\vec{M}}$  ou  $r_{\vec{R}}$ , sendo que  $r_{\vec{M}}$  é muito mais fácil de calcular):

$$\begin{aligned}r_{\vec{M}} &= (8t)\hat{j} \\ \vec{r}_{\text{encontro}_1} &= (8 \cdot t_1)\hat{j} = \boxed{(25,92 \text{ mi})\hat{j}} \\ \vec{r}_{\text{encontro}_2} &= (8 \cdot t_2)\hat{j} = \boxed{(56,45 \text{ mi})\hat{j}}\end{aligned}$$

## Solução alternativa

É possível resolver o problema, também, de forma geométrica.



Primeiramente, determinamos as coordenadas da ilha de Beaver:

$$\vec{r}_B = 26 \cdot \left[ (-\sin 30^\circ) \hat{i} + (\cos 30^\circ) \hat{j} \right] = \left( -26 \frac{1}{2} \right) \hat{i} + \left( 26 \frac{\sqrt{3}}{2} \right) \hat{j} = (-13) \hat{i} + (13\sqrt{3}) \hat{j}$$

Desta forma, passamos a saber o comprimento dos catetos do triângulo-retângulo cuja hipotenusa liga Beaver a Petoskey. Agora podemos calcular o ângulo  $\alpha$  e a distância  $d_B$  corrigidas devido ao fato de Maria ter partido 1h antes de Roberto (consideramos  $t = 0$  às 10:00). Para isso, vamos trabalhar no triângulo-retângulo cuja hipotenusa é  $d_B$ .

$$d_B^2 = (13\sqrt{3} - 8)^2 + (13)^2 \Rightarrow d_B = 19,4868\text{mi}$$

$$\tan \alpha = \frac{13}{13\sqrt{3} - 8} \Rightarrow \alpha = 41,8452^\circ$$

Da figura, notamos que o ângulo  $\beta = 90^\circ - \alpha = 48,1548^\circ$ .

Seja o ângulo  $\gamma = \theta_{Rx} + \beta$ . Agora, podemos utilizar a Lei dos Senos no triângulo cujos lados são  $8t$ ,  $6t$  e  $d_B$ :

$$\frac{\sin \alpha}{6t} = \frac{\sin \gamma}{8t} \Rightarrow \sin \gamma = \frac{4}{3} \sin \alpha \Rightarrow \gamma = \arcsin \left( \frac{4}{3} \sin (48,1548^\circ) \right)$$

$$\gamma = \arcsin (0,889493) = 62,8096^\circ$$

Entretanto, note que a função arcsin da calculadora só retorna ângulos entre  $0^\circ$  e  $90^\circ$ . Nada impede, na geometria do problema, que o ângulo  $\gamma = \theta_{Rx} + \beta$  seja maior que  $90^\circ$ . Perceba que:

$$\sin (180^\circ - \gamma) = \sin (180^\circ) \cos (\gamma) - \sin (\gamma) \cos (180^\circ) = \sin (\gamma)$$

O fato de que  $\sin (180^\circ - \gamma) = \sin (\gamma)$  também pode ser percebido observando um ciclo trigonométrico. Isso mostra que devemos considerar, além do ângulo  $\gamma$ , o ângulo  $\gamma' = 180^\circ - \gamma = 117,1904^\circ$ .

Como  $\gamma = \theta_{Rx} + \beta$ , podemos calcular:

$$\theta_{Rx} = \gamma - \beta = 62,8096^\circ - 48,1548^\circ = \boxed{14,65^\circ}$$

$$\theta'_{Rx} = \gamma' - \beta = 117,1904^\circ - 48,1548^\circ = \boxed{69,04^\circ}$$

O tempo de encontro pode ser calculado utilizando o triângulo-retângulo cuja hipotenusa tem comprimento  $6t$ :

$$\cos \theta_{Rx} = \frac{13}{6t} \Rightarrow t = \frac{13}{6} \sec \theta_{Rx}$$

$$t = \frac{13}{6} \sec(14,6548^\circ) = \boxed{2,240\text{h}} \text{ (às 12:14:22)}$$

$$t' = \frac{13}{6} \sec(69,0356^\circ) = \boxed{6,056\text{h}} \text{ (às 16:03:21)}$$

Sabe-se que a coordenada  $x$  do ponto de encontro é zero. A coordenada  $y$  do ponto de encontro pode ser calculada por  $y = 8 + 8t$ :

$$y = 8 + 8 \cdot 2,240 = \boxed{25,92\text{mi}}$$

$$y' = 8 + 8 \cdot 6,056 = \boxed{56,45\text{mi}}$$

## Citações

Os problemas foram baseados em trechos do livro Física, volume 1, 5ª edição, de Tipler & Mosca, sendo utilizados aqui somente para fins de estudo, crítica ou polêmica.