

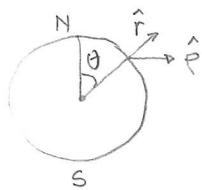
# GABARITO

MECÂNICA GERAL - 2/2018

TESTE 7 — 14/11/2018

NOME:

4. (8 pontos) Num certo planeta girante, que é perfeitamente esférico e tem raio  $R$ , a aceleração de queda livre tem módulo  $g_0$  no polo norte e  $\lambda g_0$  no equador, onde  $0 \leq \lambda \leq 1$ . Encontre  $g(\theta)$ , o módulo da aceleração de queda livre na colatitude  $\theta$ , como função da colatitude  $\theta$  e em termos de  $\lambda$ . Dados:  $\mathbf{g} = \mathbf{g}_0 + \Omega^2 R \sin \theta \hat{\rho}$ ;  $\mathbf{g}_0 = -g_0 \hat{r}$ ;  $\hat{r} \cdot \hat{\rho} = \sin \theta$ .



No equador tem-se  $\theta = \pi/2$  e  $\hat{r} = \hat{\rho}$ , de modo que

$$\vec{g} = -g_0 \hat{r} + \Omega^2 R \hat{\rho} = -(g_0 - \Omega^2 R) \hat{r} \Rightarrow g = g_0 - \Omega^2 R.$$

Como, no equador,  $g = \lambda g_0$ , segue-se que

$$g_0 - \Omega^2 R = \lambda g_0 \Rightarrow \Omega^2 R = (1-\lambda) g_0.$$

Portanto,

$$\vec{g} = \vec{g}_0 + (1-\lambda) g_0 \sin \theta \hat{\rho} \Rightarrow \vec{g} \cdot \vec{g} = g_0^2 + (1-\lambda)^2 g_0^2 \sin^2 \theta + 2(1-\lambda) g_0 \sin \theta \vec{g}_0 \cdot \hat{\rho},$$

onde

$$\begin{aligned} g^2 &= \vec{g} \cdot \vec{g} = g_0^2 + (1-\lambda)^2 g_0^2 \sin^2 \theta + 2(1-\lambda) g_0 \sin \theta (-g_0 \hat{r} \cdot \hat{\rho}) \\ &= g_0^2 [1 + (1-2\lambda+\lambda^2) \sin^2 \theta - 2(1-\lambda) \sin^2 \theta] \\ &= g_0^2 [1 + (1-2\lambda+\lambda^2-2+2\lambda) \sin^2 \theta] = g_0^2 [1 + (\lambda^2-1) \sin^2 \theta]. \\ \text{Isto é o mesmo que} \quad g^2 &= g_0^2 [1 - \sin^2 \theta + \lambda^2 \sin^2 \theta] \Rightarrow g = g_0 \sqrt{\omega^2 \theta + \lambda^2 \sin^2 \theta}. \end{aligned}$$

5. (2 pontos) Considere um objeto que se move sem atrito sobre uma mesa horizontal que gira em torno de um eixo vertical com velocidade angular  $\Omega$ . Escreva as equações de movimento para as coordenadas  $x$  e  $y$  do objeto no referencial da mesa. Dado:  $m\ddot{\mathbf{r}} = 2m\mathbf{v} \times \vec{\Omega} + m(\Omega \times \mathbf{r}) \times \Omega$ .



Como  $\vec{\Omega} = \Omega \hat{z}$ ,  $\vec{r} = x \hat{x} + y \hat{y}$  e  $\dot{\vec{r}} = \dot{x} \hat{x} + \dot{y} \hat{y}$ , temos



$$m\ddot{\vec{r}} = m(\dot{x} \hat{x} + \dot{y} \hat{y}) \times \hat{z} \Omega + m[\Omega \hat{z} \times (x \hat{x} + y \hat{y})] \times \hat{z} \Omega$$

$$\hat{x} \times \hat{y} = \hat{z}$$

Portanto,

$$\hat{z} \times \hat{x} = \hat{y}$$

$$\ddot{\vec{r}} = 2\Omega(\dot{x}(-\hat{y}) + \dot{y}\hat{x}) + \Omega^2(x\hat{y} - y\hat{x})\hat{z}$$

$$\hat{y} \times \hat{z} = \hat{x}$$

$$= 2\Omega(\dot{y}\hat{x} - \dot{x}\hat{y}) + \Omega^2(x\hat{x} + y\hat{y})$$

Igualando os componentes de  $\ddot{\vec{r}} = \ddot{x}\hat{x} + \ddot{y}\hat{y}$  em ambos os membros desta última equação, resulta

$$\ddot{x} = 2\Omega \dot{y} + \Omega^2 x,$$

$$\ddot{y} = -2\Omega \dot{x} + \Omega^2 y.$$