

**Fundação Universidade Estadual de
Maringá
Centro de Ciências Exatas
Departamento de Física**

EXPERIMENTOS DE MECÂNICA

Para o Curso de Química

Prof. Irineu Hibler

março de 2005.

Sumário

1	GRÁFICOS	3
1.1	ESCALAS	3
1.2	GRÁFICOS CARTESIANOS	3
1.3	IDENTIFICAÇÃO DA VARIÁVEL DEPENDENTE E A INDEPENDENTE.	4
1.4	EXEMPLO NUMÉRICO	6
1.5	LINEARIZAÇÃO DE GRÁFICOS	8
1.6	TIPOS DE AJUSTE	8
1.7	GRÁFICOS DA FORMA $\Rightarrow Y = b + aX$	9
1.8	AJUSTAMENTO ANALÍTICO	10
1.8.1	Exemplo 01:	11
1.8.2	Exemplo 02	13
1.9	DETERMINAÇÃO GRÁFICA DOS COEFICIENTES.	14
1.10	EXERCÍCIOS:	15
2	EXPERIÊNCIA: LEIS DE NEWTON	17
2.1	OBJETIVOS	17
2.2	PROBLEMA	17
2.3	MATERIAL UTILIZADO	17
3	CONSTANTE DO RAIOS DE GIRAÇÃO, RELATIVO AO EIXO QUE PASSA PELO CENTRO DE MASSA DA ESFERA.	18
3.1	INTRODUÇÃO.	18
3.2	PARTE EXPERIMENTAL	21
3.2.1	OBJETIVOS	21
3.2.2	MATERIAL UTILIZADO	21
3.2.3	PROCEDIMENTO:	21
3.2.4	QUESTÕES	22
4	ESTÁTICA	23
4.1	FUNDAMENTAÇÃO TEÓRICA	23
4.2	INTRODUÇÃO.	23
4.3	PARTE EXPERIMENTAL	23
4.3.1	OBJETIVOS:	23
4.3.2	PROBLEMA:	24
4.3.3	MATERIAL UTILIZADO.	24
4.3.4	PROCEDIMENTO	24
4.3.5	QUESTÕES:	26

1 GRÁFICOS

Os gráficos desempenham na Física Experimental um papel preponderante. Mais facilmente pelos gráficos do que pelos números pode-se tomar conhecimento de um determinado fenômeno, verificar a validade de uma certa lei, etc. Por este motivo impõe-se o estudo dos mesmos.

1.1 ESCALAS

Iniciaremos o nosso estudo pelas escalas que vêm a ser segmentos de reta sobre os quais vem marcados pequenos traços e aos quais correspondem números ordenados. Esses números são chamados argumentos da reta e representam os possíveis valores de uma grandeza física.

Chama-se **PASSO** de escala, a distância, arbitrária, medida em unidades de comprimento, geralmente em **cm**, que separa dois traços quaisquer da escala.

Chama-se **DEGRAU** de escala, a variação da grandeza física apresentada na escala correspondente ao passo.

Definimos **MÓDULO DA ESCALA**, como a relação entre passo e o degrau.

$$M_E = \frac{PASSO}{DEGRAU}$$

$$M_E = \frac{\text{(Espaço disponível no papel milimetrado)}}{\text{(Máxima variação entre os valores obs. no laboratório)}}.$$

1.2 GRÁFICOS CARTESIANOS

Quando em um determinado fenômeno físico temos a variação de duas grandezas tal que, para os estados $u_1, u_2, u_3, \dots, u_n$ de uma delas correspondem respectivamente $v_1, v_2, v_3, \dots, v_n$ da outra, fazemos a utilização de gráficos cartesianos em que os eixos cartesianos são suportes de escalas, convenientemente escolhidas.

Para a confecção de um gráfico cartesiano, como mostraremos em um exemplo adiante, deve-se proceder do seguinte modo:

1. No papel milimetrado que dispomos, devemos saber o comprimento **c** disponível no eixo dos **x** e qual o comprimento **d** disponível no eixo dos **y**.

2. Conhecendo os valores das variáveis que se deseja lançar no gráfico, determinemos as máximas variações das abcissas e ordenadas, chamando **U** e **V** cada uma dessas variações, portanto:

$$U = u_n - u_1$$

e

$$V = v_n - v_1.$$

3. Os módulos das escalas devem ser tais que:

$$M_u \leq \frac{c}{U}$$

e

$$M_v \leq \frac{d}{V}.$$

Os módulos calculados pela relação acima geralmente dão números fracionários. Estes módulos não devem caracterizar a escala, e sim outros, pouco menores aos obtidos, os quais permitem uma fácil localização das grandezas a representar.

4. Procedemos a marcação das escalas, mediante sua graduação.

5. Sobre o papel marcamos os pontos: $(u_1; v_1), \dots, (u_n; v_n)$, envolvendo-os por um pequeno círculo.

6. Finalmente procuramos passar uma reta ou curva contínua a mais próxima possível por esses pontos.

1.3 IDENTIFICAÇÃO DA VARIÁVEL DEPENDENTE E A INDEPENDENTE.

Para identificar qual a variável que é a independente e que deverá ser disposta no eixo X, observemos alguns casos:

1) A segunda lei de Newton a qual é representada pela equação $F = ma$, está grafada numa forma de fácil memorização. Entretanto se dispomos de um corpo de massa (m), para que ele se mova ou seja freiado, isto é, altere seu estado de movimento, é condição fundamental que alguma força externa (F) atue sobre o corpo.

Então a variável força (F) é a que produz a alteração no movimento do corpo e produzirá uma aceleração ou desaceleração.

- F é a variável independente (eixo X);
- (a) aceleração, variável dependente (eixo Y).

$$a = \left(\frac{1}{m}\right)F, \tag{1}$$

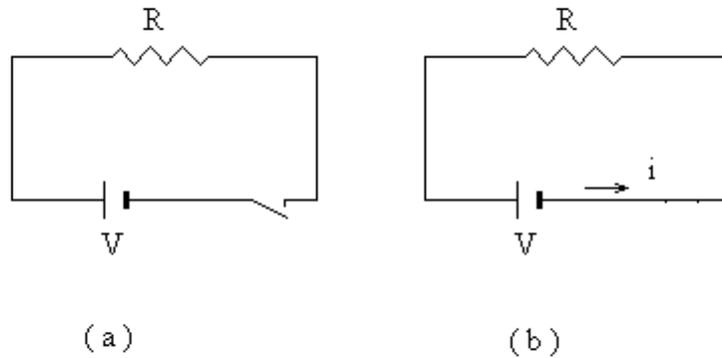
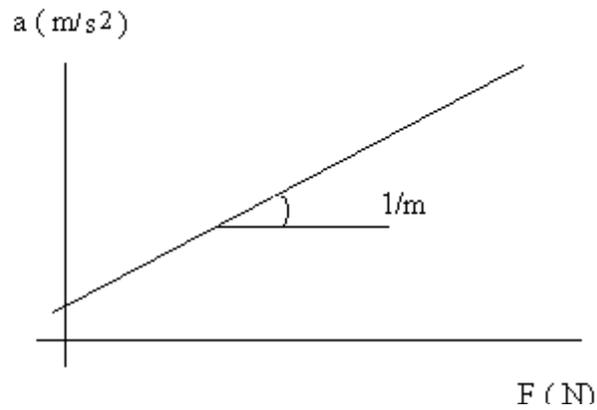


Figura 2: Circuito elétrico: (a) a chave está aberta; (b) a chave está fechada e circula corrente

onde $\frac{1}{m}$ é o coeficiente angular.

2) Um circuito composto de um resistor (R) e uma fonte de tensão (V), Fig.(2-a), no instante que a chave for fechada Fig.(2-b), os terminais do resistor estarão submetidos a uma diferença de potencial, resultando no deslocamento de cargas elétricas no circuito que é denominado de *corrente elétrica*. Este evento é representado pela lei de Ohm:

$$V = R i. \quad (2)$$

O agente que produzirá o deslocamento das cargas elétricas (corrente) será a voltagem (V).

- A voltagem (V) é a variável independente e deverá ser lançada no eixo X.
 - A corrente (i) é a variável dependente e, irá para o eixo Y.
- A eq.(2) terá a seguinte forma:

$$i = \frac{1}{R} V, \quad (3)$$

onde $\frac{1}{R}$ é o coeficiente angular.

1.4 EXEMPLO NUMÉRICO

Consideremos a experiência de deslocamento de um líquido em provetas, quando nas mesmas são introduzidas esferas de diâmetros variáveis, conforme o quadro abaixo, onde (V) é o volume do líquido deslocado para uma esfera de diâmetro, (D), isto é : $V = f(D)$.

N	V (cm^3)	D (cm)
1	0,1 ± 0,1	0,595 ± 0,005
2	0,2 ± 0,1	0,712 ± 0,005
3	0,3 ± 0,1	0,800 ± 0,005
4	0,4 ± 0,1	0,871 ± 0,005
5	0,4 ± 0,1	0,952 ± 0,005
6	0,6 ± 0,1	1,029 ± 0,005
7	0,7 ± 0,1	1,110 ± 0,005
8	0,9 ± 0,2	1,198 ± 0,005
9	1,0 ± 0,2	1,201 ± 0,005
10	1,2 ± 0,2	1,347 ± 0,005

Tabela 1: Volume em função do diâmetro das esferas

A folha de papel milimetrado deve ser disposta de forma que o lado maior corresponda ao eixo das abcissas (D), isto é, a variável independente e, o menor ao das ordenadas (V), variável dependente. Deixa-se uma margem à esquerda e abaixo dos respectivos eixos. Dispondo no eixo das abcissas 20 cm e, no eixo das ordenadas 15 cm, as máximas variações observadas, no laboratório devem estar dentro das limitações impostas (20 x 15 cm). Os respectivos módulos de escala serão:

$$M_D \leq \frac{20cm}{(1,347 - 0,595)cm} \leq 26,59cm/cm. \quad (4)$$

$$M_V \leq \frac{13cm}{1,4cm^3} \leq 9,29cm/cm^3. \quad (5)$$

onde $1,4 = (1,2 + 0,2)$.

Adotemos como módulo de escala no eixo das abcissas $M_D = 26\text{cm}/\text{cm}$ e no das ordenadas $M_V = 9\text{cm}/\text{cm}^3$. A posição de cada ponto no papel milimetrado será dado por:

$$x_i = M_D(D_i - D_1), \quad (6)$$

e

$$y_i = M_V(V_i - V_1). \quad (7)$$

As unidades de x_i e y_i deste exemplo são em cm . Assim a posição do 1º ponto a partir da origem será:

$$x_1 = \left(26 \frac{\text{cm}}{\text{cm}}\right) \cdot (0,595 - 0,595)(\text{cm}) = 0 \text{ cm},$$

$$y_1 = \left(9 \frac{\text{cm}}{\text{cm}^3}\right) \cdot (0,1 \text{ cm}^3) = 0,9 \text{ cm}.$$

Os erros correspondentes a este 1º ponto serão dados por:

$$\varepsilon_D = M_D \cdot (\text{Erro do instrumento})_D,$$

$$\varepsilon_D = \left(26 \frac{\text{cm}}{\text{cm}}\right) \cdot (\pm 0,005\text{cm}) = \pm 0,13 \text{ cm}$$

e

$$\varepsilon_V = M_V \cdot (\text{Erro do instrumento})_V,$$

$$\varepsilon_V = \left(9 \frac{\text{cm}}{\text{cm}^3}\right) \cdot (\pm 0,1 \text{ cm}^3) = \pm 0,9 \text{ cm}.$$

De forma análoga, serão calculados os outros pontos e lançados no papel milimetrado. Observe-se que não é necessário que todas as graduações nos eixos sejam numeradas; no presente trabalho faremos de 5 em 5 cm. Feita esta graduação, escreve-se o significado de cada escala, diâmetro em **cm** e volume em **cm³**. Marcar no fim das escalas os seus módulos. Esta marcação é dispensável quando se trata de um gráfico de simples verificação de lei ou quando as graduações das duas escalas são iguais.

Por fim, lança-se no gráfico os pontos, envolvendo-os de um pequeno círculo. Podemos em seguida traçar uma curva (ou reta) que melhor se adapte a estes pontos, ver Gráfico(1).

1.5 LINEARIZAÇÃO DE GRÁFICOS

Freqüentemente nos gráficos de um trabalho experimental é possível prever a natureza da função matemática que une as duas variáveis, ao invés de traçar uma curva no gráfico, efetua-se uma transformação em *uma das variáveis* ou *em ambas* de tal forma a obter uma reta[1]. Este procedimento é também utilizado quando se deseja verificar experimentalmente uma lei já conhecida.

Essas transformações podem ser realizadas nas escalas, usando-se escalas funcionais, as quais são chamadas *anamorfozes* ou, o que é mais comum fazer-se alguma operação sobre as variáveis conforme pode-se verificar nos gráficos no final deste texto.

Os gráficos anamorfoseados possuem uma importância fundamental, pois dessa forma consegue-se ajustar, mais facilmente, uma reta à pontos alinhados, do que em uma curva nos pontos, ainda mais levando em conta que os pontos originários de uma determinação experimental não estão rigorosamente sobre uma curva.

As operações devem ser realizadas de tal modo que as duas grandezas, após as operações, sejam diretamente proporcionais, o que consiste numa operação contrária à lei. Vejamos alguns exemplos:

1^o Na verificação da lei do pêndulo:– O período de oscilação de um pêndulo simples é diretamente proporcional à raiz quadrada do comprimento ($T = \sqrt{\frac{L}{g}}$); neste caso devemos elevar ambos os membros da equação ao quadrado e teremos no gráfico uma reta. Lançando no eixo dos X, as variações de (L/g) e, para o eixo do Y, o quadrado dos períodos.

2^o Na verificação da lei de Boyle-Mariotte:– Sob temperatura constante, os volumes ocupados por uma mesma massa gasosa são inversamente proporcionais às pressões que suportam [$V = k(\frac{1}{P})$]; neste caso, devemos fazer um gráfico tomando para X o inverso das pressões determinadas e, para Y, os volumes.

1.6 TIPOS DE AJUSTE

Como já se disse, os pontos representativos dos estados das grandezas não estão exatamente sobre uma curva. Impõe-se pois o problema da determinação da curva que melhor se adapte aos pontos do gráfico. Estudaremos apenas o caso do ajuste de uma reta.

O ajustamento de uma reta pode ser *gráfico* ou *analítico*. O método gráfico é mais rápido, tendo no entanto duas desvantagens: primeiro requer habilidade para melhor ajustar a reta fazendo uma compensação dos erros e segundo, as determinações que se fazem a partir dessa reta são sempre grosseiras.

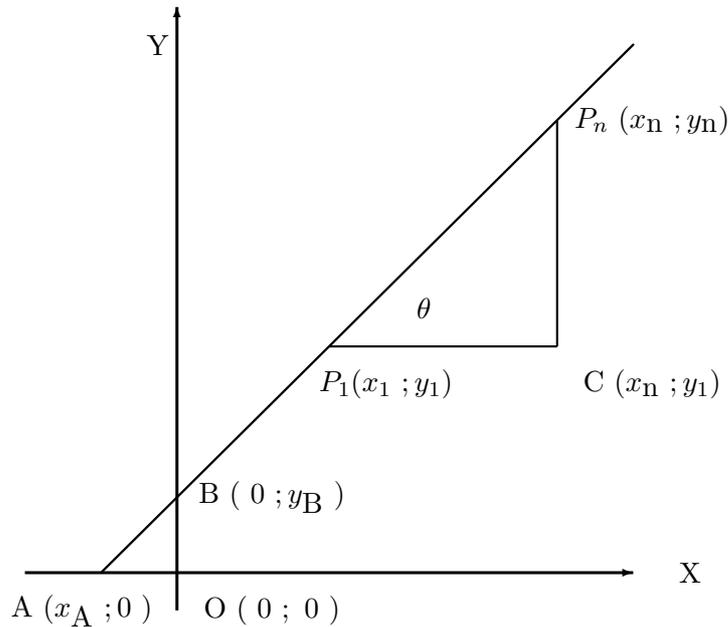


Figura 3: Determinação gráfica da equação da reta

O ajustamento analítico se faz empregando o processo dos mínimos quadrados o qual realiza simultaneamente a compensação dos erros. Vejamos no item seguinte o estudo da reta, que será posteriormente aplicado a estes dois tipos de ajustes.

1.7 GRÁFICOS DA FORMA $\Rightarrow Y = b + aX$.

Na Geometria Analítica a expressão acima representa a equação de uma reta em que **a** é o coeficiente angular e **b** o coeficiente linear. Na Física **a** e **b** geralmente têm um significado perfeitamente definido, razão pela qual mesmo modificando o passo da escala do gráfico, os valores para essas variáveis devem continuar constantes. Uma vez feito o gráfico, **a** e **b** podem ser determinados, tanto pelo método gráfico como pelo analítico.

Através da Fig.(1), obteremos os parâmetros **a** e **b** da função $y = (b+ax)$. Sejam M_x e M_y , respectivamente, os módulos das abscissas e ordenadas.

Como já foi dito anteriormente, o módulo representa a razão entre a distância de dois pontos da escala e a variação correspondente da variável. Logo:

$$M_x = \frac{\overline{CP_1}}{x_n - x_1} \quad \text{e} \quad M_y = \frac{\overline{P_nC}}{y_n - y_1}$$

$$\overline{CP_1} = M_x(x_n - x_1) \quad \text{e} \quad \overline{P_nC} = M_y(y_n - y_1).$$

Da Fig.1 obtemos:

$$\tan \theta = \frac{\overline{P_n C}}{\overline{C P_1}} = \frac{M_y (y_n - y_1)}{M_x (x_n - x_1)} = \frac{M_y}{M_x} \frac{y_n - y_1}{x_n - x_1}. \quad (8)$$

Recordando a Geometria Analítica, na qual o coeficiente angular de uma reta é dado pela relação

$$a = \frac{y_n - y_1}{x_n - x_1}. \quad (9)$$

Considerando esta expressão e a Eq.(8) podemos escrever:

$$\tan \theta = \frac{M_y}{M_x} a, \quad (10)$$

$$a = \tan \theta \frac{M_x}{M_y}. \quad (11)$$

De modo semelhante, determina-se o valor de **b**

$$M_y = \frac{\overline{BO}}{y_B}. \quad (12)$$

A Geometria Analítica nos assegura que $y_B = b$, logo:

$$M_y = \frac{\overline{BO}}{b}, \quad (13)$$

$$b = \frac{\overline{BO}}{M_y}. \quad (14)$$

Desta forma a equação da reta obtida pelo método gráfico será:

$$Y = \frac{\overline{BO}}{M_y} + \left(\frac{M_x}{M_y} \tan \theta \right) X. \quad (15)$$

1.8 AJUSTAMENTO ANALÍTICO

O ajustamento analítico se faz, de posse dos valores x_1, x_2, \dots, x_n para os quais correspondem respectivamente y_1, y_2, \dots, y_n , aplicando o sistema de equações:

$$\begin{cases} bN + a \sum_{i=1}^N x_i = \sum_{i=1}^N y_i \\ b \sum_{i=1}^N x_i + a \sum_{i=1}^N x_i^2 = \sum_{i=1}^N x_i y_i \end{cases} \quad (16)$$

que permite calcular **a** e **b**. Neste sistema N representa o número de medidas.

1.8.1 Exemplo 01:

A equação da reta que representará o volume será dado por:

$$V = b + a(D^3),$$

e os coeficientes a serem determinados **a** e **b** serão obtidos do sistema:

$$\begin{cases} bN & + & a \sum_{i=1}^N (D_i^3) & = & \sum_{i=1}^N V_i \\ b \sum_{i=1}^N (D_i^3) & + & a \sum_{i=1}^N (D_i^3)^2 & = & \sum_{i=1}^N D_i^3 V_i. \end{cases} \quad (17)$$

Obs.: A demonstração da obtenção do sistema acima será visto em *Cálculo Numérico*.

$D_i^3(cm^3)$	$V_i(cm^3)$	$(D_i^3)^2(cm^6)$	$D_i^3V_i(cm^6)$
0,210	0,1	0,044	0,02
0,360	0,2	0,129	0,07
0,512	0,3	0,252	0,15
0,660	0,4	0,435	0,26
0,862	0,4	0,743	0,34
1,089	0,6	1,185	0,65
1,367	0,7	1,868	0,95
1,719	0,9	2,954	1,54
1,732	1,0	2,999	1,73
2,444	1,2	5,973	2,93

Tabela 2: Volume x Diâmetro³

sendo

$$\begin{aligned} \sum_{i=1}^N D_i^3 &= 10,955; & \sum_{i=1}^N V_i &= 5,8; \\ \sum_{i=1}^N (D_i^3)^2 &= 16,597 & \text{e} & \sum_{i=1}^N D_i^3 V_i = 8,677. \end{aligned}$$

Substituindo os resultados da tabela no sistema, obtemos:

$$\begin{cases} 10b & + & 10,955a & = & 5,8 \\ 10,955b & + & 16,597a & = & 8,677. \end{cases} \quad (18)$$

Resolvendo o sistema pelo método de Cramer:

$$\begin{aligned} \det A &= \begin{vmatrix} 10 & 10,955 \\ 10,955 & 16,597 \end{vmatrix} = 45,958; \\ \det \Delta_1 &= \begin{vmatrix} 5,8 & 10,955 \\ 8,677 & 16,597 \end{vmatrix} = 1,199; \end{aligned}$$

$$\det \Delta_2 = \begin{vmatrix} 10 & 5,8 \\ 10,955 & 8,677 \end{vmatrix} = 23,237;$$

$$b = \frac{\det \Delta_1}{\det A} = 0,0261; \quad (19)$$

$$a = \frac{\det \Delta_2}{\det A} = 0,5056. \quad (20)$$

Assim a equação da reta que representará o $\mathbf{V} = \mathbf{f}(\mathbf{D})$, será:

$$V_C = 0,0261 + 0,5056D_i^3. \quad (21)$$

O cálculo dos desvios será obtido

$$\delta_V = V_E. - V_C.. \quad (22)$$

$D_i^3(cm^3)$	$V_E.(cm^3)$	$V_C.(cm^3)$	$\delta_V(cm^3)$	$\delta_V^2(cm^6)$
0,210	0,1	0,031	+ 0,069	0,005
0,360	0,2	0,208	- 0,008	$6,586^{-5}$
0,512	0,3	0,285	+ 0,015	$2,259^{-4}$
0,660	0,4	0,360	+ 0,040	0,002
0,862	0,4	0,462	- 0,062	0,004
1,089	0,6	0,577	+ 0,023	0,001
1,367	0,7	0,717	- 0,017	$2,977^{-4}$
1,719	0,9	0,895	+ 0,005	$2,279^{-5}$
1,732	1,0	0,902	+ 0,098	0,010
2,444	1,2	1,262	- 0,062	0,004

Tabela 3: Cálculo dos desvios do $V = f(D^3)$.

A soma dos desvios:

$$\sum_{i=1}^N \delta_{V_i} = 0,101 cm^3.$$

$$\sum_{i=1}^N \delta_{V_i}^2 = 0,027 cm^6.$$

Cálculo do desvio padrão:

$$\sigma_V = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^N \delta_{V_i}^2}{(N-1)}} = \pm 0,0544 \text{ cm}^3.$$

Cálculo do desvio padrão do valor médio:

$$\sigma_{\bar{V}} = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^N \delta_{V_i}^2}{N(N-1)}} = \pm 0,0172 \text{ cm}^3.$$

1.8.2 Exemplo 02

Construir em papel milimetrado, um gráfico, referente aos dados experimentais da Tabela(2) ($V \times D^3$), observe que os pontos estão relativamente alinhados. Isto nos leva a traçar uma reta por estes pontos, conforme pode se ver pelo Gráfico(2).

Supondo que a função que se deseja descobrir[2] tenha a seguinte forma:

$$V = k D^\alpha. \quad (23)$$

Aplicando o desenvolvimento logarítmico a ambos os membros da equação acima, teremos:

$$\log V = \log k + \alpha \log D. \quad (24)$$

Comparando esta última equação com a da reta $y = b + ax$, obteremos:

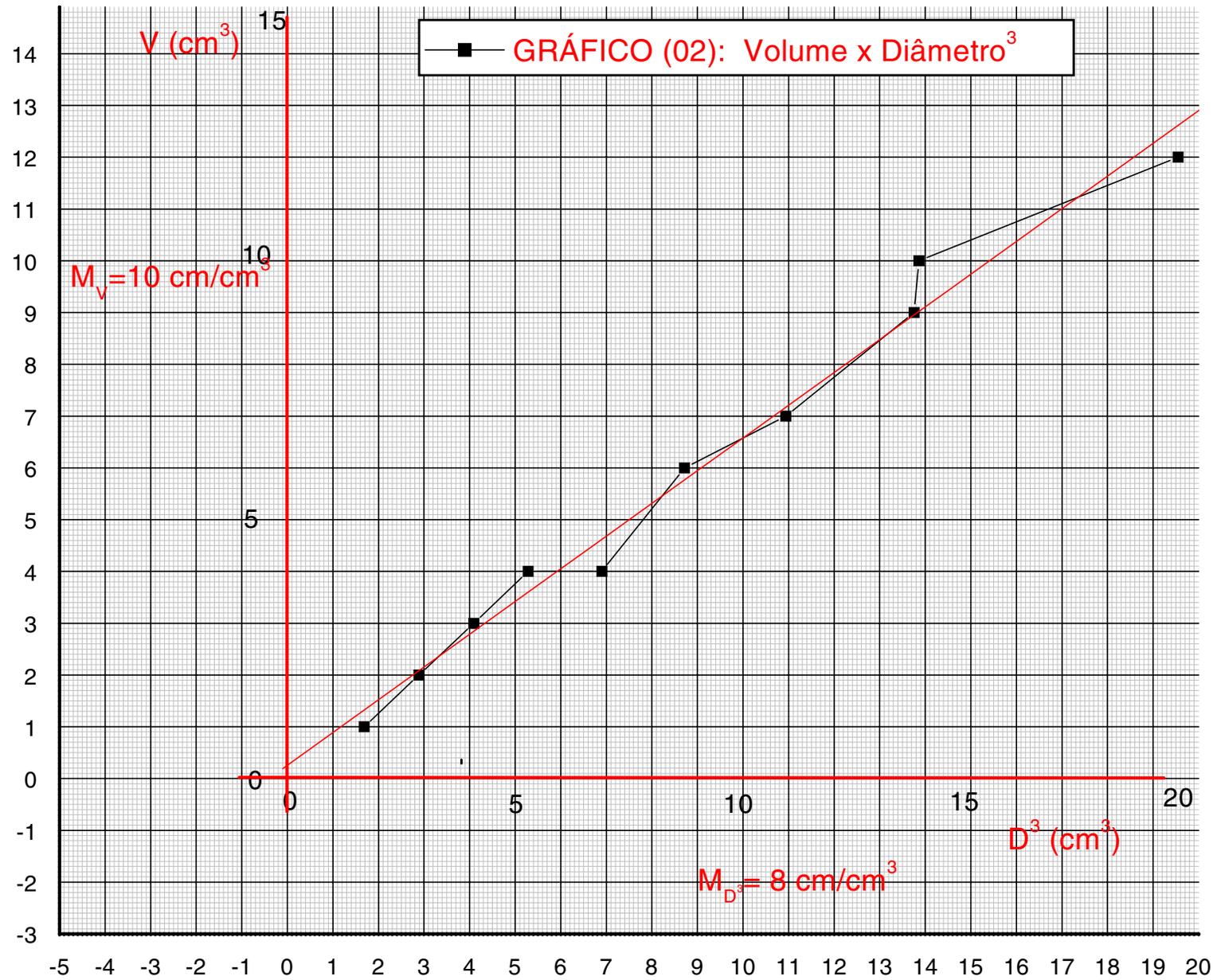
$$\begin{aligned} y &= \log V, \\ b &= \log k, \\ a &= \alpha, \\ x &= \log D. \end{aligned}$$

Ajustando pelo método dos mínimos quadrados:

$$\begin{cases} Nb + a(\sum_{i=1}^N \log D_i) = \sum_{i=1}^N \log V_i \\ b(\sum_{i=1}^N \log D_i) + a \sum_{i=1}^N (\log D_i)^2 = \sum_{i=1}^N \log D_i \cdot \log V_i. \end{cases} \quad (25)$$

Utilizando-se os valores da Tabela(1) e, aplicando o logaritmo conforme os elementos da Eq.(25), obtém-se a Tabela(4).

$$\sum_{i=1}^N \log D_i = -0,206152;$$



$\log D_i$	$(\log D_i)^2$	$\log V_i$	$\log V_i \cdot \log D_i$
- 0,225483	0,050843	- 1,0	+ 0,225483
- 0,147520	0,021762	- 0,69897	+ 0,103112
- 0,096910	0,009392	- 0,522879	+ 0,050672
- 0,059982	0,003598	- 0,397940	+ 0,023869
- 0,021363	0,000456	- 0,397940	+ 0,008501
+ 0,012415	0,000154	- 0,221849	- 0,002754
+ 0,045323	0,002054	- 0,154902	- 0,007021
+ 0,078457	0,006155	- 0,045757	- 0,003590
+ 0,079543	0,006327	0,0	0,0
+ 0,129368	0,016736	+ 0,079181	+ 0,010243

Tabela 4: Cálculo de parâmetros do sistema.

$$\sum_{i=1}^N (\log D_i)^2 = 0,117477;$$

$$\sum_{i=1}^N \log V_i = -3,361056;$$

$$\sum_{i=1}^N \log V_i \cdot \log D_i = 0,408516.$$

$$\begin{cases} 10b & - 0,206152a = -3,361056 \\ -0,206152b & + 0,117477a = 0,408516. \end{cases} \quad (26)$$

O sistema tem por solução:

$$a = 2,99599$$

mas como $a = \alpha$ então $\alpha = 2,99599$, e $b = -0,27434$ mas como $b = \log k$, então $k = 10^b$, isto é, $k = 0,53169$.

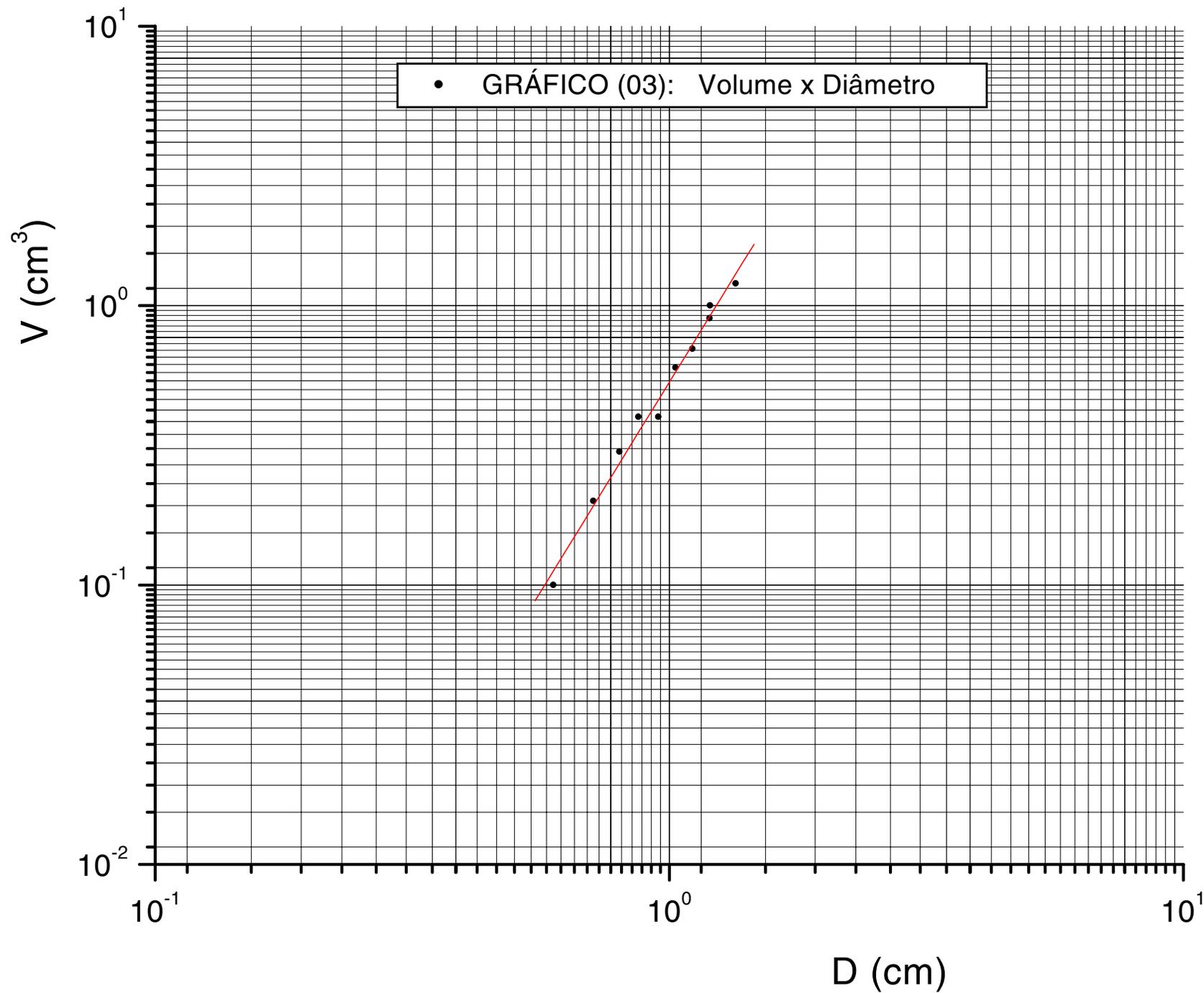
A função que representa os dados experimentais será:

$$V = 0,53169 D^{2,99599}. \quad (27)$$

Veja o Gráfico(3).

1.9 DETERMINAÇÃO GRÁFICA DOS COEFICIENTES.

Utilizando o transferidor, meça o ângulo no gráfico do Exemplo 2, que tu o fizeste. O ângulo θ será de aproximadamente 30° . Aplicando na Eq.(11), os



módulos de escala e o ângulo, obtém-se o valor do coeficiente angular.

$$a = \frac{M_D}{M_V} \tan \theta$$

,

$$a = \frac{8 \frac{cm}{cm^3}}{9 \frac{cm}{cm^3}} \tan 30^\circ; \quad a = 0,5132$$

;

$$b = \frac{\overline{BO}}{m_V} = \frac{0,24cm}{9 \frac{cm}{cm^3}} = 0,0267 \text{ cm}^3.$$

$$V = 0,0267 + 0,5132 D^3.$$

Observe-se a precisão entre os valores de “a” determinados pelos dois processos com o teórico ($a = \frac{\pi}{6}$).

1.10 EXERCÍCIOS:

1) Usar

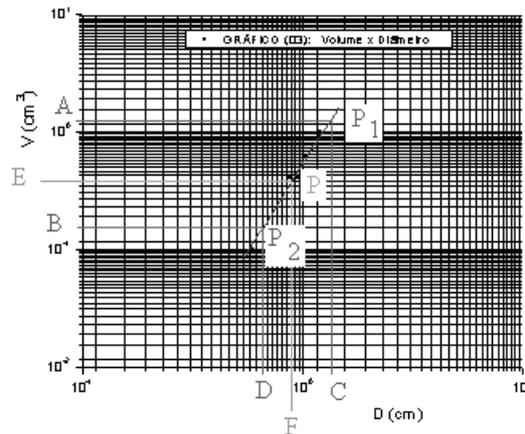


Figura 4: Pontos auxiliares sobre o Gráfico(3).

Sugestão: Marque dois pontos P_1 e P_2 , conforme a figura(4), sobre a reta que passa pelos pontos experimentais. Determine o coeficiente angular

$$a = \frac{\log A - \log B}{\log C - \log D}, \quad (28)$$

$a = \alpha$.

Usando a eq.(24), isole o coeficiente linear $\log k = b$,

$$b = \log V - \alpha \log D. \quad (29)$$

Novamente sobre a reta do gráfico, marque um ponto P e substitua os valores correspondentes,

$$b = \log E - \alpha \log F. \quad (30)$$

como $\log k = b$, então $k = 10^b$.

Dado a tabela

$Q(c)$	10,0	6,0	3,5	2,0	1,1
$t(s)$	0,0	16,0	32,0	48,0	64,0

Tabela 5: Observações relativo a calorimetria.

Supondo que a lei que rege o fenômeno seja do tipo:

$$Q = A \exp^{\alpha t}. \quad (31)$$

2) Determine os parâmetros “A” e “ α ” da equação(31), utilizando papel mono-log.

3) Faça a mesma coisa do item 2, utilizando papel milimetrado. Lembrete: Para determinar o “ α ” e o “A”, recorra as equações(11 e 14).

Referências

- [1] FONSECA, J.S., MARTINS, G. A. e TOLEDO, G. L., *Estatística Aplicada*, Editora Atlas S.A., São Paulo, 1978.pg(138 a 140).
- [2] SPIGEL, M. R. *Estatística*. Mc Graw-Hill do Brasil, Ltda. R.J, 1971. pg(378 a 396)

2 EXPERIÊNCIA: LEIS DE NEWTON

2.1 OBJETIVOS

- Construir e interpretar os gráficos que expressam a lei do movimento dos corpos.
- Expressar matematicamente as leis de Newton.

2.2 PROBLEMA

Determinar experimentalmente a aceleração da gravidade aplicando a 2ª lei de Newton.

2.3 MATERIAL UTILIZADO

Trilho de ar; sistema de ar; faiscador elétrico; fitas termo-sensível; trena e suporte para o trilho de ar.

Tiques	Δx_1 (cm)	V_1 (cm/tiq)	Δx_2 (cm)	V_2 (cm/tiq)	Δx_3 (cm)	V_3 (cm/tiq)	Δx_4 (cm)	V_4 (cm/tiq)
0-1								
1-2								
2-3								
3-4								
4-5								
5-6								
6-7								
7-8								
8-9								
9-10								
10-11								
11-12								

3 CONSTANTE DO RAIÃO DE GIRAÇÃO, RELATIVO AO EIXO QUE PASSA PELO CENTRO DE MASSA DA ESFERA.

3.1 INTRODUÇÃO.

“Uma força é conservativa se o trabalho realizado por ela sobre um corpo que se move entre dois pontos dados depende somente destes pontos e não da trajetória percorrida [1].”

$$W = \Delta K = -\Delta U = 0. \quad (32)$$

Consideremos uma esfera de massa m e raio r , rolando para baixo em um plano inclinado que faz um ângulo θ com a horizontal Fig.(5). A esfera ao ser colocada sobre um plano inclinado, converterá a energia potencial em energia cinética de rotação e de translação.

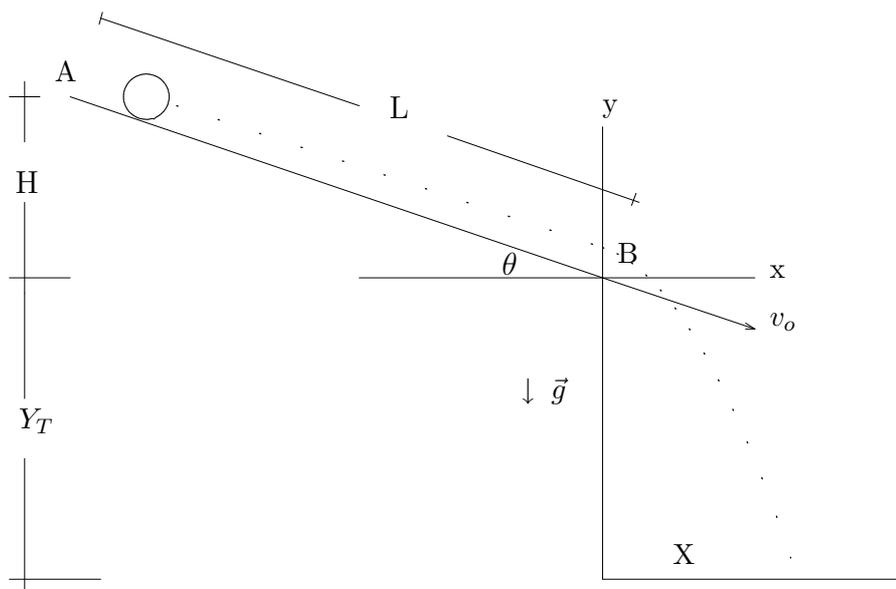


Figura 5: Lançamento de uma esfera no plano inclinado.

A energia cinética é dada por

$$K = \frac{1}{2}I\omega^2 + \frac{1}{2}mv^2. \quad (33)$$

Conforme pode-se observar pela Fig.(7), a velocidade angular da esfera, relativo ao eixo AA' será: $\omega = \frac{v}{h}$. Sendo h a distância do centro da esfera

ao ponto P e, cuja relação é obtida da Fig.(7),

$$\alpha = \arccos\left(\frac{R}{R+r}\right). \quad (34)$$

onde:

R - Raio da lâmpada fluorescente;

r - raio da esfera.

$$h = r \sin(\alpha) \quad (35)$$

A energia cinética da esfera no ponto inferior do plano de lançamento será

$$K = \frac{1}{2}(Cmr^2)\left(\frac{v^2}{h^2}\right) + \frac{1}{2}mv^2 \quad (36)$$

$$K = \frac{1}{2}mv^2\left(C\frac{r^2}{h^2} + 1\right) \quad (37)$$

Comparando as energias potencial e cinética, tem-se:

$$gH = \left(C\frac{r^2}{h^2} + 1\right)\frac{1}{2}v^2 \quad (38)$$

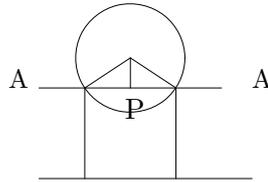


Figura 6: Esfera rolando sobre um guia em U.

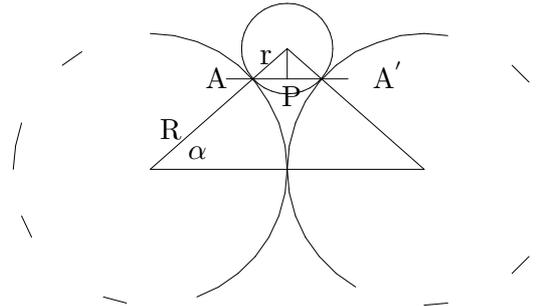


Figura 7: Esfera rolando sobre um guia composto por duas lâmpadas fluorescente.

No ponto B da Fig.(5), a esfera será lançada como um projétil. As componentes da velocidade serão obtidas considerando o ângulo desde o

eixo x e, girando no sentido anti-horário, até a direção da velocidade inicial do lançamento v_o :

$$v_{xo} = v_o \cos(2\pi - \theta)$$

desenvolvendo o $\cos(2\pi - \theta)$ pela relação trigonométrica

$$\cos(\alpha + \beta) = \cos(\alpha) \cos(\beta) \mp \sin(\alpha) \sin(\beta) \quad (39)$$

resulta

$$v_{xo} = v_o \cos \theta \quad (40)$$

$$v_{yo} = v_o \sin(2\pi - \theta)$$

de modo análogo simplificamos $\sin(2\pi - \theta)$, substituindo seus argumentos na função:

$$\sin(\alpha + \beta) = \sin(\alpha) \cos(\beta) \pm \cos(\alpha) \sin(\beta) \quad (41)$$

obtendo-se:

$$v_{yo} = -v_o \sin \theta \quad (42)$$

A partir do ponto B, a esfera descreverá uma parábola que pode ser representada pela Eq(43),

$$-Y_T = v_{yo} t - \frac{1}{2} g t^2. \quad (43)$$

onde

$$Y_T = Y + R + (R + r) \sin(\alpha) - r \quad (44)$$

sendo:

$Y_T \Rightarrow$ superfície inferior da esfera até o solo;

$Y \Rightarrow$ distância do solo até a mesa;

$R + (R + r) \sin(\alpha) - r \Rightarrow$ distância da mesa até a superfície inferior da esfera.

O alcance horizontal da esfera será obtido por

$$X = v_{xo} t \quad (45)$$

isolando o tempo na última equação

$$t = \frac{X}{v_{xo}} \quad (46)$$

Substituindo as Eq.(40) (42) e (46) na Eq.(43), simplificando e isolando a velocidade tem-se:

$$v^2 = \frac{g X^2}{2 Y_T \cos^2 \theta - 2 X \sin \theta \cos \theta} \quad (47)$$

Substituindo a Eq.(47) na Eq.(38) e simplificando, tem-se:

$$H = \left(C \frac{r^2}{h^2} + 1\right) \frac{X^2}{4 Y_T \cos^2 \theta - 4 X \sin \theta \cos \theta} \quad (48)$$

Esta é a equação de uma reta que passa pela origem ($y = a x$). Desta forma o coeficiente angular da reta correspondente é

$$a = C \frac{r^2}{h^2} + 1 \quad (49)$$

3.2 PARTE EXPERIMENTAL

3.2.1 OBJETIVOS

- Utilizar as equações da cinemática de translação e de rotação.
- Determinar a velocidade inicial de lançamento de um projétil;
- Utilizar o princípio da conservação da energia;
- Determinar a constante do momento de inércia de uma esfera maciça;

3.2.2 MATERIAL UTILIZADO

Uma esfera metálica; Guia: haste de alumínio em U ou em L ou duas lâmpadas fluorescentes; trena; cronômetro e fita adesiva, nível, prumo, papel carbono, folha de papel.

3.2.3 PROCEDIMENTO:

- 01 - Verifique se a superfície superior da mesa está bem nivelada.
- 02 - Determine o comprimento do espaço que a esfera irá se deslocar sobre plano Guia.
- 03 - Com um pedaço de fita adesiva, prenda na borda da mesa. Justaponha uma das extremidades do Guia sobre a fita.
- 04 - Suspenda a outra extremidade do Guia iniciando por 5 cm.
- 05 - Meça a altura de lançamento do solo até o centro da esfera sobre o Guia.
- 06 - Marque com um prumo a partir da borda do Guia a posição vertical no solo (referencial).
- 07 - Coloque a esfera na origem e deixe rolar, observe onde irá tocar o solo. Nesta posição coloque uma folha de sulfite presa com fita adesiva e sobre ela coloque uma folha de carbono.

4 ESTÁTICA

4.1 FUNDAMENTAÇÃO TEÓRICA

4.2 INTRODUÇÃO.

Um corpo rígido, que permanece em repouso ou move-se de modo que todos os seus pontos tenham velocidade linear e velocidade angular uniforme, as acelerações linear e angular do mesmo são nulas. A resultante de todas as forças e de todos os momentos que agem no corpo rígido são nulas e diz-se que este está em **equilíbrio mecânico**. O equilíbrio é dito **estático** se o corpo rígido estiver em repouso[1] As condições de equilíbrio são:

- *A resultante de todas as forças externas agindo num corpo em equilíbrio é nula.*

$$\sum_{i=1}^n \vec{F}_i = \vec{0} \quad (50)$$

- *O vetor resultante de todos os momentos externos que agem num corpo em equilíbrio é nulo.*

$$\sum_{i=1}^n \vec{\tau}_i = \vec{0} \quad (51)$$

4.3 PARTE EXPERIMENTAL

4.3.1 OBJETIVOS:

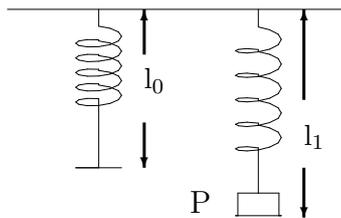


Figura 8: Deformação elástica.

- Aplicar a lei de Hooke;
- Aplicar as condições de equilíbrio para um sistema estático;
- Trabalhar com uma associação em paralelo de molas com constantes elásticas diferentes.

Tabela 7: Determinação das constantes elásticas.

P =		(gf)	
Molas	A	B	
$l_0(\text{cm})$			
$l_1(\text{cm})$			
$\Delta l = l_1 - l_0$			
$k = P / \Delta l$ (gf/cm)			

4.3.2 PROBLEMA:

a) Determinar a constante elástica (k_B) que sustenta uma haste rígida em equilíbrio estático, com um erro percentual inferior a 10 %.

b) Calcule as forças de reação, que atuam nos pontos A e B.

4.3.3 MATERIAL UTILIZADO.

Haste de ferro, alças, ganchos, duas molas de coeficientes de elasticidade diferentes, trena, suporte de madeira, massas.

4.3.4 PROCEDIMENTO

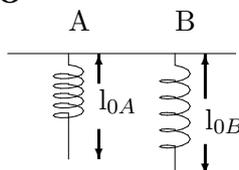


Figura 9: Comprimento das molas.

01 - Usando a Lei de Hooke, determine as constantes elásticas k_A e k_B das molas em (gf/cm), conforme a Fig.(8) e lance os dados na Tabela(7).

02 - Colocar as molas nos ganchos e medir o comprimento inicial de cada uma Fig.(9) e lance na Tab.(8).

03 - Montar o esquema da Fig.(10).

Tabela 8: Determinação das forças elásticas.

Molas	A	B
$l_0(\text{cm})$		
$l_1(\text{cm})$		
$\Delta l = l_1 - l_0$		
$F = k \Delta l$ (gf)		

Tabela 9: Determinação das reações nos pontos A e B.

Peso do:	A	B
Gancho (gf)		
Mola (gf)		
Força elástica (gf)		
Força Resultante (gf)		

04 - Determinar a situação de equilíbrio do sistema, Fig.(10).

05 - Medir as deformações de cada mola (l_{1A} e l_{1B}), lance na Tab.(8)

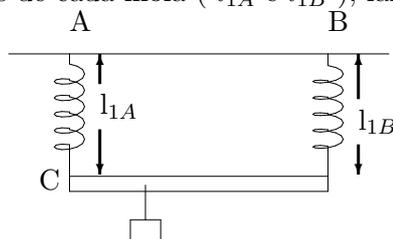


Figura 10: Sistema em equilíbrio estático.

06 - Calcular o Δl de cada uma.

07 - Medir o comprimento da haste.

$L =$ cm .

08 - Medir as distâncias da extremidade da haste tomando como referencial, o ponto C (extremidade esquerda da haste), até a posição em que cada uma das forças estão aplicadas.

$\overline{CC} =$ cm ;

$\overline{CD} =$ cm ;

$\overline{CE} =$ cm ;

$\overline{CF} =$ cm ;

09 - Transportar na mesma ordem o sistema todo até a balança, e determi-

nar o peso de cada elemento.

$$P_1 = gf$$

$$P_2 = gf$$

$$P_3 = gf$$

$$P_4 = gf$$

4.3.5 QUESTÕES:

01 - Conhecido a constante elástica k_A da mola A, calcule utilizando as Equações (50) e (51), a constante elástica k_B .

02- Qual o erro percentual em relação ao resultado obtido na Tabela (7).

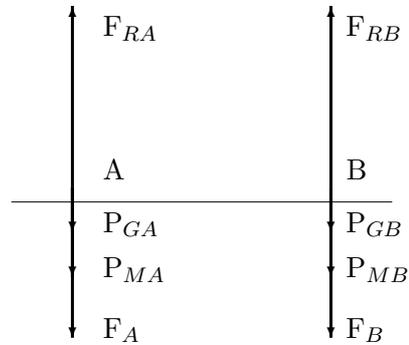


Figura 11: Forças resultantes nos pontos A e B.

Referências

- [1] RESNICK, R. e HALLIDAY, D. *Física*. Parte I (Cap.14) - Editora ao Livro Técnico S.A, Rio de Janeiro - RJ. 1967.