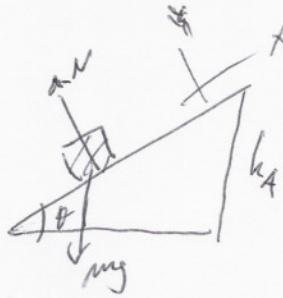


(B) P1: 14/09/2010; 11-13 horas

1)

(a) $m\ddot{a} = m g \operatorname{sen}\theta$
 $\ddot{a} = g \operatorname{sen}\theta$
 $\vec{v}_0 = v_0 \hat{i}$



0,5

$$\theta = v_0 - g \operatorname{sen}\theta t_A \Rightarrow t_A = \frac{v_0}{g \operatorname{sen}\theta}$$

$$\theta = v_0^2 - 2g \operatorname{sen}\theta x \rightarrow x = \frac{v_0^2}{2g \operatorname{sen}\theta}$$

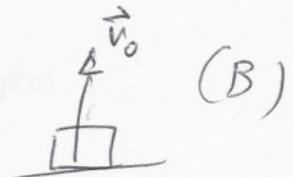
$$h_A = x_{\text{máx}} = \frac{v_0^2}{2g} \quad \begin{array}{l} \text{altura} \\ \text{máxima alcançada} \end{array}$$

(b) Da posição de altura máxima é atingida a base!

$$v^2 = -2g \operatorname{sen}\theta (\theta - x) = 2g \operatorname{sen}\theta x$$

0,5 Quando substituindo x, obtemos $v^2 = v_0^2$, logo a velocidade, no retorno, é a mesma da velocidade inicial.

(c) $t_B = \frac{v_0}{g}$ (na altura máxima)



0,5 e $\theta = v_0^2 - 2gh_B \rightarrow h_B = \frac{v_0^2}{2g}$ altura máxima alcançada

(d) As alturas alcançadas são iguais.
 No caso (A), a aceleração, g, é menor

0,5 do que no caso (B). O tempo gasto no caso (A) é maior do que no caso (B).

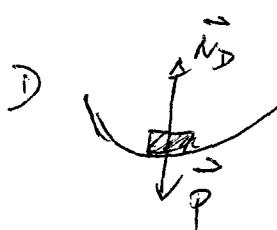
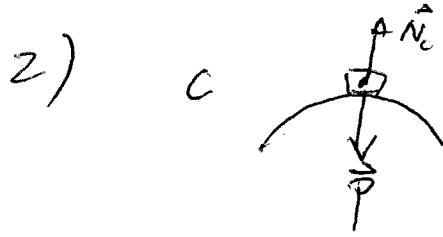
(e) $v_0 = 4 \text{ m/s}$ e $\theta = 30^\circ$

$$x(t) = v_0 t - \frac{g \operatorname{sen}\theta t^2}{2} = 4t - 2,5t^2$$

$$y(t) = \operatorname{sen}\theta x(t)^2 = 2t - \frac{5}{4}t^2$$

$$\vec{r}(t) = (4t - 2,5t^2)\hat{i} + (2t - \frac{5}{4}t^2)\hat{j}$$

PT: 14/09/2010; 11-13 hours



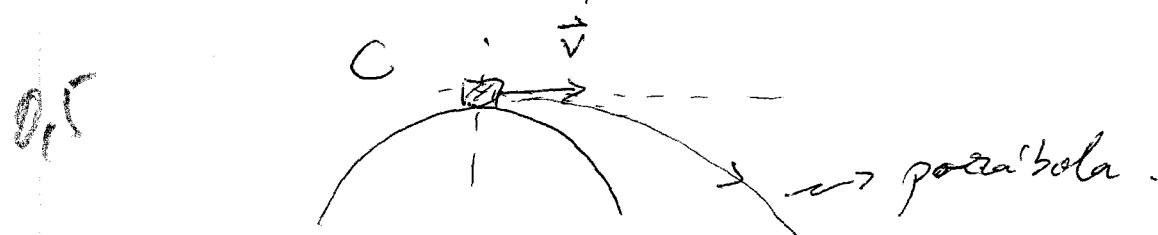
0,5 (a) C: $N_C - P = -\frac{mv^2}{R} = -\frac{P}{g} \frac{v^2}{R}$ } $\frac{P}{g} \frac{v^2}{R} = P - P = \frac{P}{2}$
 $N_C = \frac{P}{2}$
 $v^2 = \frac{Rg}{2} \Rightarrow v = 35,4 \text{ m/s}$

0,5 D: $P - N_D = -\frac{mv^2}{R} = -\frac{P}{2}$
 $N_D = \frac{3}{2} P \rightarrow N_D = 3,2 \times 10^4 \text{ N}$

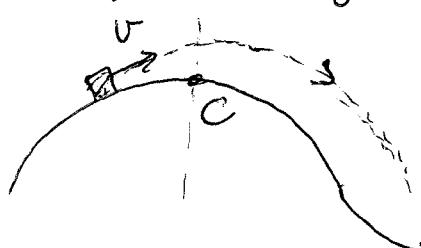
0,5 (b) C: Perde contato: $N_C \rightarrow 0$
 $+ \frac{P}{g} \frac{v^2}{R} = + P \Rightarrow v_C = \sqrt{gR} = 50,0 \text{ m/s}$

0,5 (c) $P - N_D = -\frac{mv_C^2}{R} = -P \Rightarrow N_D = 2P = 3,8 \times 10^4 \text{ N}$

(d) Se $v > v_C$,

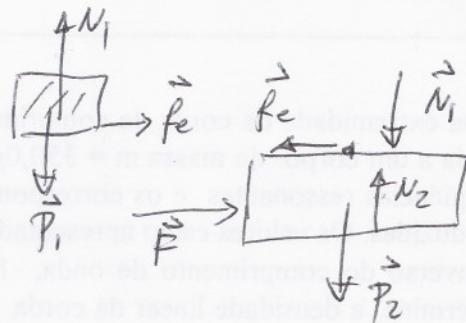
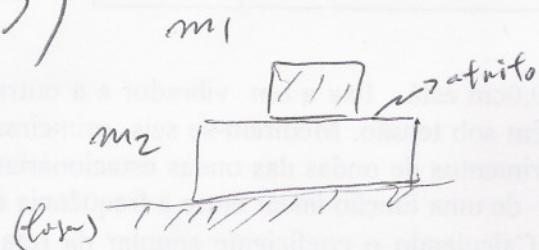


Se $v > v_C$, o carro perde contato com a pista antes de chegar no topo



P1: 14/09/2010; 11-13 hours

3)



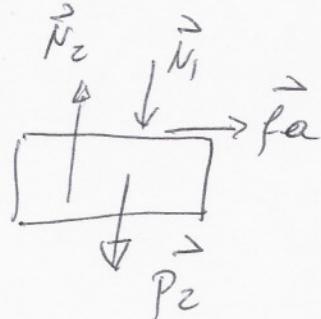
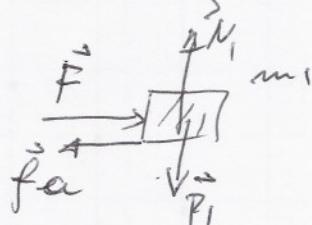
(a) m_1 : $f_e = \mu_e N_1 = \mu_e P_1 \quad e \quad f_e = m_1 a \quad \dots \quad (1)$

m_2 : $F - f_e = m_2 a \quad \dots \quad (2)$

Eq.(1): $a = \mu_e g \quad e \quad$ Eq.(2): $F - \mu_e m_1 g = m_2 a \mu_e g$

$$\therefore \boxed{\mu_e = \frac{F}{(m_2 + m_1)g} = 0,5}$$

0,5
(b) (c)



0,3

0,2 (cii) É a força de atrito f_a .

(ciii) Aumentando F , aumenta a força de atrito estatico ate' o valor $f_e = \mu_e N_1 = 5N$

(iv) maxima força é colaudada:

0,5

$$\begin{cases} F - f_e = m_1 a \\ f_e = m_2 a \Rightarrow a = \frac{f_e}{m_2} = \frac{5}{2} = 2,5 \text{ m/s}^2 \end{cases}$$

Obtem-se $\boxed{F = m_1 a + f_e = 7,5N.}$

(v) Acima de valor 7,5N, os blocos se movem um em relação ao outro ~~com~~ (acelerações diferentes) e o coeficiente de atrito entre os blocos será o de cinetico.

0,5

P1: 14/09/2010; 11-13h

- 4) Nos polos, o corpo está em
 0,5 (a) equilíbrio e a tensão na
 balança é igual à força peso, \vec{P}_0 ($= 12N$).

No equador, o corpo não está em
 equilíbrio, move-se com rotação do
 planeta: $P_0 - N = \frac{mv^2}{R}$

$$N = P_0 - \frac{mv^2}{R}$$

A diferença é de no
 valor $\frac{mv^2}{R}$, que depende da velocidade.

0,5

0,5

Não é possível emagrecer, pois
 a massa não se altera com o local
 onde é feita a medida.

(b) Nos polos: $F_p = 12N$ $\left\{ \begin{array}{l} g_0 = \frac{F_p}{m} \\ F_p = mgs \end{array} \right.$

0,5

$$\boxed{g_0 = 12 \text{ m/s}^2}$$

(c) No equador, $N = F_p = 10N$

Temos $\frac{mv^2}{R} = P_0 - N = 12 - 10 = 2$

0,5

e $v = \frac{2\pi R}{T} \Rightarrow m \frac{4\pi^2 R^2}{T^2 R} = 2$

$$R = \frac{2T^2}{4\pi^2 m} \quad \text{e} \quad T = 9 \times 10^3 \text{s}$$

$$\boxed{R = 4,1 \times 10^6 \text{ m}}$$

