

## Sistema de duas partículas

Nessa aula tinha em mente  
o seguinte Salmo da Bíblia:

João 13:4 - "Nunca dividirás  
por um vetor"

Considere um sistema de duas partículas, com massas  $m_1$  e  $m_2$ . Se esse sistema estiver isolado do resto do universo, então a única força que pode atuar sobre i recai devido à 2 e vice-versa. Ou seja, a 2<sup>a</sup> lei para cada uma das partículas lê-se

$$\frac{d\vec{p}_1}{dt} = \vec{F}_{1(2)} \quad (1)$$

$$\frac{d\vec{p}_2}{dt} = \vec{F}_{2(1)}$$

A notação  $\vec{F}_{i(j)}$  se refere à força que j produz em i.

Pela 3<sup>a</sup> lei (ação e reação), essas duas forças devem ser opostas e de mesma magnitude

$$\vec{F}_{1(2)} = -\vec{F}_{2(1)} \quad (2)$$

Consideraremos agora o momento total do sistema

$$\vec{P} = \vec{p}_1 + \vec{p}_2 = m_1 \vec{v}_1 + m_2 \vec{v}_2 \quad (3)$$

Usando (1) concluímos que

$$\frac{d\vec{P}}{dt} = \frac{d\vec{p}_1}{dt} + \frac{d\vec{p}_2}{dt} = \vec{F}_{1(2)} + \vec{F}_{2(1)} = 0 \quad (4)$$

onde na última passagem eu usei também a Eq. (2).

Já tínhamos visto esse resultado aula:

- O momento total de um sistema isolado é uma constante do movimento"

Nessa aula exploraremos as consequências desse resultado.

Suponha agora que  $m_1$  e  $m_2$  não estão mais isolados. Nesse caso, além das **forças internas**  $\mathbf{F}_{i(j)}$ , podem haver também **forças externas**  $\mathbf{F}_i^{\text{ext}}$ . Ou seja, a Eq. (1) se torna

$$\frac{d\mathbf{p}_1}{dt} = \mathbf{F}_{1(2)} + \mathbf{F}_1^{\text{ext}} \quad (5)$$

$$\frac{d\mathbf{p}_2}{dt} = \mathbf{F}_{2(1)} + \mathbf{F}_2^{\text{ext}}$$

Para se ter um exemplo, imagine que  $m_1$  é a terra e  $m_2$  é a lua. Nesse caso  $\mathbf{F}_{1(2)}$  e  $\mathbf{F}_{2(1)}$  se referem à força gravitacional entre terra e lua. Já  $\mathbf{F}_i^{\text{ext}}$  se refere às outras forças gravitacionais, por exemplo do sol e dos outros planetas. Essas forças são "externas" pois estamos considerando aqui que o masso "sistema" é só a terra e a lua.

Da Eq. (5) vemos que

$$\begin{aligned} \frac{d\mathbf{p}}{dt} &= \frac{d\mathbf{p}_1}{dt} + \frac{d\mathbf{p}_2}{dt} = \left[ \mathbf{F}_{1(2)} + \mathbf{F}_1^{\text{ext}} \right] + \left[ \mathbf{F}_{2(1)} + \mathbf{F}_2^{\text{ext}} \right] \\ &= \mathbf{F}_1^{\text{ext}} + \mathbf{F}_2^{\text{ext}} \end{aligned}$$

a reja

$$\frac{d\vec{m}}{dt} = \vec{F}_1^{\text{ext}} + \vec{F}_2^{\text{ext}} := \vec{F}^{\text{ext}} \quad (6)$$

O momento total não é mais conservado; sua variação está relacionada com a força externa total.

Esse resultado nos motiva a introduzir o conceito de **centro de massa**. Imagine um frasco de perfume caindo em direção ao chão. Dentro do frasco existem várias forças internas relacionadas com as interações moleculares. Mas, ao mesmo tempo, todas as moléculas do frasco estarão sujeitas à força gravitacional. Como consequência, o frasco como um todo cai, apesar dos movimentos internos continuarem.

Separaremos dessa forma o movimento do centro de massa, que é regido apenas pelas forças externas  $\vec{F}^{\text{ext}}$ , do movimento interno, regido pelas forças  $\vec{F}_{i(j)}$ .

O centro de massa se move como se fosse uma partícula puntual, de massa

$$M = m_1 + m_2 \quad (7)$$

e momento total  $\vec{P} = \vec{p}_1 + \vec{p}_2$ . Definimos também a posição do centro de massa  $\vec{R}$  como sendo tal que

$$\vec{P} = M \frac{d\vec{R}}{dt} \quad (8)$$

Mas por outro lado

$$\begin{aligned}\vec{R} &= \vec{r}_1 + \vec{r}_2 = m_1 \frac{d\vec{r}_1}{dt} + m_2 \frac{d\vec{r}_2}{dt} \\ &= \frac{d}{dt} (m_1 \vec{r}_1 + m_2 \vec{r}_2)\end{aligned}\quad (8)$$

comparando (8) com (9) chegamos a

$$\frac{d}{dt} (M \vec{R}) = \frac{d}{dt} (m_1 \vec{r}_1 + m_2 \vec{r}_2) \quad (10)$$

Ou seja

$$\vec{R} = \frac{m_1 \vec{r}_1 + m_2 \vec{r}_2}{m_1 + m_2} \quad (11)$$

A posição do centro de massa é, portanto, uma média ponderada das posições  $\vec{r}_1$  e  $\vec{r}_2$ , com pesos  $\frac{m_1}{M}$  e  $\frac{m_2}{M}$ .

Vamos analizar alguns casos limite.

- Se  $m_1 = m_2 = m$  obtemos  $M = 2m$  e portanto

$$\vec{R} = \frac{\vec{r}_1 + \vec{r}_2}{2} \quad (12)$$

Ou seja, o centro de massa está exatamente no meio do caminho entre  $\vec{r}_1$  e  $\vec{r}_2$ .

- Se  $m_1 \gg m_2$  então  $M \approx m_1$  e portanto

$$\frac{m_1}{M} \approx 1 \quad \frac{m_2}{M} \approx 0 \quad (13)$$

Consequentemente

$$R \approx r_i$$

(14)

Ou seja, o centro de massa será praticamente na periépsis do corpo perseguido.

É isso que acontece, por exemplo, no sistema Terra - Sol. A massa da Terra é da ordem de  $10^{-6}$  da massa do Sol. Portanto, o centro de massa está praticamente na periépsis do Sol.

- 11 -

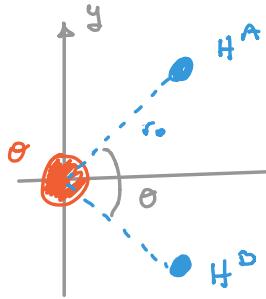
Voltando agora para a Eq. (6) e (8), vemos que

$$\frac{d\vec{r}}{dt} = M \frac{d^2 \vec{R}}{dt^2} = \vec{F}_{ext} \quad (15)$$

Ou seja, o centro de massa obedece a uma 2<sup>a</sup> lei, mas sujeito somente às forças externas. Isto explica, por exemplo, por que podemos descrever a queda livre de um corpo sem ter que se preocupar com as forças internas que mantêm o corpo unido.

Da Eq. (15) concluimos que o momento total de um sistema será conservado quando a força externa total se anular. Nesse caso, o CM irá se mover com um movimento retílineo e uniforme.

Exemplo: CM de uma molécula de H<sub>2</sub>



$$m_H = 1$$

$$m_O = 16$$

$$r_0 = 96 \text{ pm} = 96 \times 10^{-12} \text{ m}$$

$$\theta = 104,5^\circ$$

Escolhemos o referencial como na figura. As posições de cada átomo serão, portanto

$$r(\theta) = 0$$

$$r(H^A) = r_0 \cos(\theta/2) \hat{i} + r_0 \sin(\theta/2) \hat{j}$$

$$r(H^B) = r_0 \cos(\theta/2) \hat{i} - r_0 \sin(\theta/2) \hat{j}$$

Da Eq. (11):

$$R = \frac{m_O r(\theta) + m_H r(H^A) + m_H r(H^B)}{m_O + 2m_H}$$

Note que

$$r(H^A) + r(H^B) = 2r_0 \cos(\theta/2) \hat{i}$$

Portanto

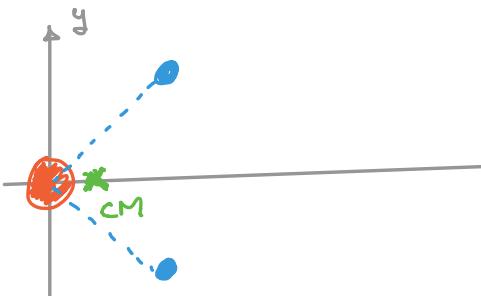
$$R = \frac{(2m_H) 2r_0 \cos(\theta/2) \hat{i}}{m_O + 2m_H} = \frac{2}{9} r_0 \cos(\theta/2) \hat{i}$$

onde se substituem apenas os valores de  $m_H$  e  $m_0$ . Nok como o CM é no eixo x, o que faz sentido por simetria. O fato  $\frac{2}{q}$  está relacionado com o fato que o  $\theta$  é muito maior que o período. Finalmente, R depende de  $\cos(\theta/2)$ . Se  $\theta = 180^\circ$  teríamos  $R = 0$ .

Substituindo o valor para  $\theta$  obtemos

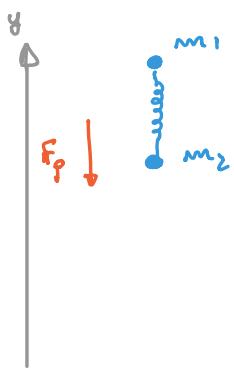
$$\frac{2}{q} \cos(\theta/2) \approx 0.13.$$

O seja, o CM está a 13/100 da distância r0



## Movimento relativo ao CM

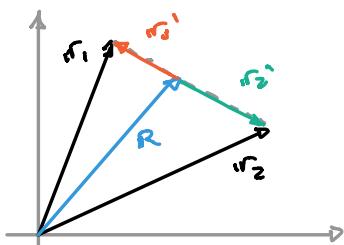
Além do movimento do CM, podemos analisar também o movimento das partículas 1 e 2 relativo ao CM. considere, por exemplo, o seguinte problema



Dois partículas ligadas por uma mola caem juntas sob a ação da gravidade. O movimento do centro de massa será o de uma partícula puntual de massa  $M = m_1 + m_2$ , caindo verticalmente. Nada muito interessante. Entretanto, no entanto, as partículas estarão oscilando.

Para descrever estes oscilações é interessante medir-las a partir da posição do CM, já que isso representa o quanto a mola está sendo esticada.

A coordenada de cada partícula relativa ao centro de massa, será



$$r_1' = r_1 - R$$

$$r_2' = r_2 - R$$

(16)

Usando a Eq. (11) obtemos

$$\begin{aligned} \mathbf{r}_1' &= \mathbf{r}_1 - \left( \frac{m_1 \mathbf{r}_1 + m_2 \mathbf{r}_2}{m_1 + m_2} \right) \\ &= \frac{\mathbf{r}_1 (m_1 + m_2) - m_1 \mathbf{r}_1 - m_2 \mathbf{r}_2}{m_1 + m_2} \\ &= \frac{m_2}{m_1 + m_2} (\mathbf{r}_1 - \mathbf{r}_2) \end{aligned}$$

A conta para  $\mathbf{r}_2'$  é idêntica; basta trocar  $1 \leftrightarrow 2$ . Portanto

$$\mathbf{r}_1' = \mathbf{r}_1 - \mathbf{R} = \frac{m_2}{m_1 + m_2} (\mathbf{r}_1 - \mathbf{r}_2) \quad (17)$$

$$\mathbf{r}_2' = \mathbf{r}_2 - \mathbf{R} = \frac{m_1}{m_1 + m_2} (\mathbf{r}_2 - \mathbf{r}_1)$$

Ou seja, ambos dependem apenas da distância  $\mathbf{r}_1 - \mathbf{r}_2$ . No entanto, quando as massas não são iguais, os pesos que aparecem na frenque serão diferentes. De fato

$$\mathbf{r}_2' = -\frac{m_1}{m_2} \mathbf{r}_1' \quad (18)$$

"Nunca dividirás por um vetor."

Ou seja,  $|\mathbf{r}_2'|$  será maior (menor) que  $|\mathbf{r}_1'|$  por um fator  $m_1/m_2$ .

Segue desse resultado também que

$$m_1 \mathbf{r}_1' + m_2 \mathbf{r}_2' = \mathbf{0} \quad (19)$$

Derivando com relação ao tempo chegamos a

$$m_1 \frac{d\vec{v}_1}{dt} + m_2 \frac{d\vec{v}_2}{dt} = \vec{P}_1 + \vec{P}_2 = 0 \quad (20)$$

Ou seja, o momento total relativo ao CM é nulo. Isso ocorre  
pois o momento total está relacionado com o movimento  
do CM, de tal forma que o momento relativo ao CM é nulo.

Voltando para a Eq. (17), é importante ter em mente que  
quando descrevemos às coordenadas em relação ao CM,  
estamos em geral usando um referencial não inercial. Isso  
ocorre sempre que  $\vec{F}_{ext} \neq 0$ , o que causa o movimento do CM  
ser acelerado.

## Exemplos:

### 1) Revo de um canhão

- atrito c/ chão
- 2 molas
- projétil.
- granada

considere um canhão de massa  $m_1$  que atira um projétil de massa  $m_2$ . O que faz o projétil ser atirado é a energia química da explosão. A energia, portanto, não é conservada (ela aumenta). As forças relacionadas à explosão, no entanto, são forças internas. Não há nenhuma força externa ajudando o canhão a atirar. Consequentemente, o momento total será uma constante do movimento

$$\frac{dp}{dt} = 0 \quad \text{mas} \quad p_{\text{antes do tiro}} = p_{\text{depois do tiro}}$$

Antes o sistema canhão - bola estava em repouso e portanto  $p = 0$ . Ou seja, as velocidades do canhão e da bola após o tiro serão relacionadas por

$$m_1 v_1 + m_2 v_2 = 0$$

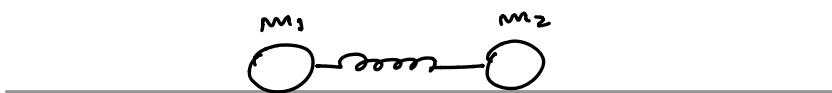
ou seja

$$v_1 = - \frac{m_2}{m_1} v_2$$

O canhão revo, portanto, com uma velocidade proporcional à velocidade da bola e também à razão das massas  $m_2/m_1$ .  
Término de somidez, se  $m_1 \gg m_2$  então  $v_1 \approx 0$ .

## 2) Massa mola

Considere duas massas ligadas por uma mola



Suponha que comprimimos um pouco a mola e depois soltarmos. Se desprezarmos o atrito então não haverão forças externas atuando sobre o sistema. Consequentemente

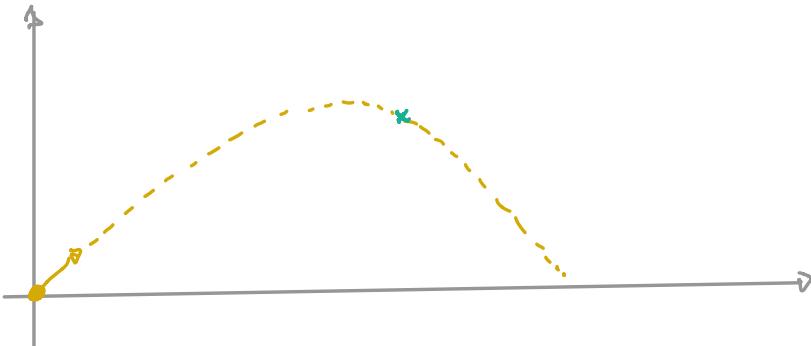
$$m_1 \ddot{\theta}_1 + m_2 \ddot{\theta}_2 = 0$$

$$\hookrightarrow \ddot{\theta}_1 = -\frac{m_2}{m_1} \ddot{\theta}_2$$

A partícula mais leve vai oscilar mais rápido. No entanto o centro de massa permanece no repouso pois não há forças externas.

### 3) Granada

Suponha que arremessamos uma granada que explode no meio do ar.



A explosão não envolve forças internas. Portanto o movimento do CM não será afetado. Não importa em quantos fragmentos a granada se quebra. E não importa para qual direção esses fragmentos saem voando. O CM se mantém no movimento parabólico original.

## Generalização para um sistema de $N$ partículas

É fácil generalizar tudo que a gente fez para um sistema com  $N$  ao invés de duas partículas. A 2<sup>a</sup> lei para cada partícula é:

$$\frac{d\vec{p}_i}{dt} = \sum_{j \neq i} \vec{F}_{i(j)} + \vec{F}_i^{\text{ext}} \quad i = 1, \dots, N \quad (21)$$

Este tipo de notação é muito usado em física, então é bom se acostumar: como temos  $N$  partículas, onde  $N$  é arbitrário, escrevemos todas as equações juntas usando o índice  $i$  que abrange todos os números de 1 a  $N$ . No lado direito temos a força externa  $\vec{F}_i^{\text{ext}}$  e a soma de todas as forças internas. A notação  $\sum_{j \neq i}$  significa

somar sobre todos os índices  $j$ , exceto  $i$ . Usamos isso para dizer que  $\vec{F}_{i(j)}$  é a força que  $i$  exerce em  $j$  e  $j$  não exerce uma força em  $i$  mesmo. Então, por exemplo, se

$$N = 4, \quad i = 2: \quad \sum_{j \neq i} \vec{F}_{i(j)} = \vec{F}_{2(1)} + \vec{F}_{2(3)} + \vec{F}_{2(4)}$$

O momento total é

$$\vec{P} = \sum_i \vec{p}_i \quad (22)$$

A princípio eu devia escrever  $\sum_{i=1}^N$ . Mas quando isso está claro do contexto, é comum escrevermos só  $\sum_i$ .

As forças internas  $F_{i(j)}$  satisfazem, devido à 3<sup>a</sup> lei

$$F_{i(j)} = - F_{j(i)} \quad i, j = 1, \dots, N \quad (23)$$

Por causa disso, se somarmos a Eq. (16) em (17) as contribuições das forças internas vão se cancelar. Vamos isso com um exemplo. Se  $N=3$  temos

$$\begin{aligned} \frac{d\vec{p}_1}{dt} &= \cancel{F_1(2)} + \cancel{F_1(3)} + F_1^{\text{ext}} \\ \frac{d\vec{p}_2}{dt} &= \cancel{F_2(1)} + \cancel{F_2(3)} + F_2^{\text{ext}} \\ \frac{d\vec{p}_3}{dt} &= \cancel{F_3(1)} + \cancel{F_3(2)} + F_3^{\text{ext}} \\ &\vdots \\ \frac{d\vec{p}}{dt} &= F_1^{\text{ext}} + F_2^{\text{ext}} + F_3^{\text{ext}} \end{aligned}$$

As forças vão se cancelar em pares (com os sines correspondentes). Isso vai continuar ocorrendo para qualquer  $N$ . Ou seja

$$\frac{d\vec{p}}{dt} = \vec{F}^{\text{ext}} = \sum_i F_i^{\text{ext}} \quad (24)$$

É tudo igualzinho ao caso de duas partículas que tínhamos antes. A única diferença é que aparece aqui uma soma

Definimos a posição do CM da mesma forma que em (8):

$$\vec{R} = M \frac{d\vec{r}_C}{dt} \quad (25)$$

onde

$$M = \sum_i m_i \quad (26)$$

é a massa total. Como também temos  $\vec{P} = \sum_i \vec{p}_i$ , chegamos no análogo da Eq. (11):

$$\vec{R} = \frac{m_1 \vec{r}_1 + \dots + m_N \vec{r}_N}{m_1 + \dots + m_N} = \frac{1}{M} \sum_i m_i \vec{r}_i \quad (27)$$

Finalmente, definimos as coordenadas relativas como

$$\vec{r}'_i = \vec{r}_i - \vec{R} \quad (28)$$

Derivando com relação a t obtemos

$$\sum_i m_i \frac{d\vec{r}'_i}{dt} = \underbrace{\sum_i m_i \frac{d\vec{r}_i}{dt}}_{\vec{P}} - \underbrace{\sum_i m_i \frac{d\vec{R}}{dt}}_{\frac{d\vec{R}}{dt} (\sum_i m_i) = M \frac{d\vec{R}}{dt}}$$

Ou seja

$$\sum_i m_i \frac{d\vec{r}'_i}{dt} = \vec{P} - M \frac{d\vec{R}}{dt} = 0 \quad (29)$$

pela Eq. (25). Isto generaliza a Eq. (20): o momento total relativo ao CM é nulo.