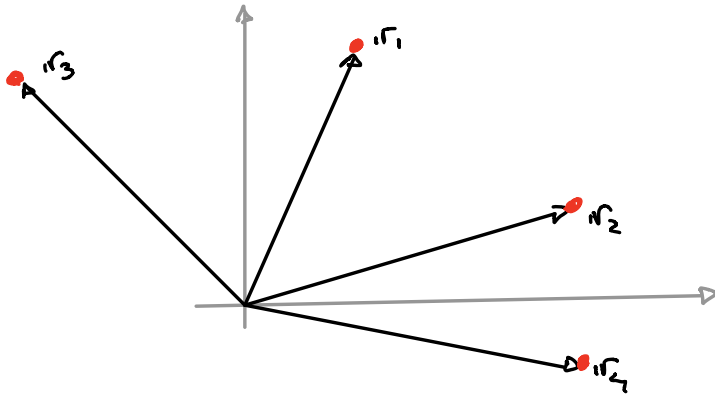


Centro de massa para um sistema de N partículas

Considere um sistema com N partículas, cada uma com massa m_i e posição \mathbf{r}_i , $i = 1, \dots, N$.



O centro de massa deste sistema é definido como

$$\mathbf{R} = \frac{m_1 \mathbf{r}_1 + \dots + m_N \mathbf{r}_N}{m_1 + \dots + m_N} = \frac{1}{M} \sum_{i=1}^N m_i \mathbf{r}_i \quad (1)$$

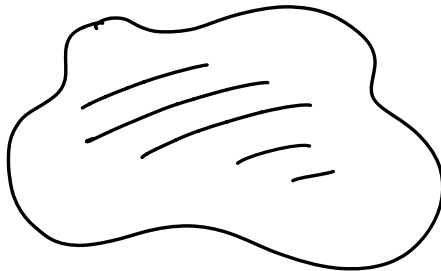
onde

$$M = m_1 + \dots + m_N$$

é a massa total. Essa equação se refere a um dado instante de tempo. Em geral os $\mathbf{r}_i(t)$ vão se mover no tempo e $\mathbf{R}(t)$ também.

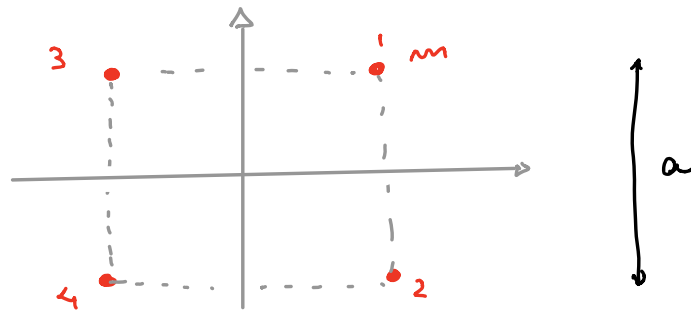
Ou seja, o CM não precisa estar parado.

A Eq. (1) presume que o sistema é composto de massas pontuais. Mas o CM pode ser definido também para um corpo contínuo.



Basta pensarmos que este corpo é formado (como de fato é) por um número gigante de partículas pontuais (os átomos). Veremos mais adiante técnicas para calcular o CM nesses ~~situações~~ situações.

Nessa aula estudaremos como calcular o CM em diferentes configurações. Um truque muito útil para isso é explorar a **simetria** do problema. Considere, por exemplo, a seguinte situação:



As partículas tem todas a mesma massa e estão dispostas simetricamente ao longo de um cubo. Esse problema tem portanto uma enorme simetria. Para cada r_i tem uma outra partícula com mesma massa e posição $-r_i$. Portanto, por simetria temos que ter

$$\mathbf{R} = 0 \quad (2)$$

vamos ver que isso de fato ocorre. Seja "a" a aresta do cubo.

Então

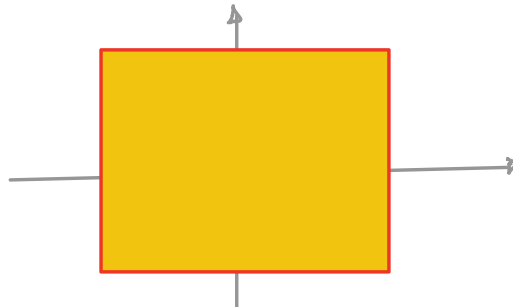
$$\begin{aligned} \mathbf{r}_1 &= (a/2)\hat{i} + (a/2)\hat{j} \\ \mathbf{r}_2 &= (a/2)\hat{i} - (a/2)\hat{j} \\ \mathbf{r}_3 &= -(a/2)\hat{i} + (a/2)\hat{j} \\ \mathbf{r}_4 &= -(a/2)\hat{i} - (a/2)\hat{j} \end{aligned} \quad (3)$$

Interindo isto em (1) vemos que, como $m_i = m$,

$$\vec{R} = \frac{m}{4m} (\vec{r}_1 + \vec{r}_2 + \vec{r}_3 + \vec{r}_4) \quad (4)$$

Mas somando os vetores em (3) tudo se cancela e portanto $\vec{R} = 0$, como esperado. Note como foi essencial não só as posições das partículas, mas também o fato de todas terem a mesma massa.

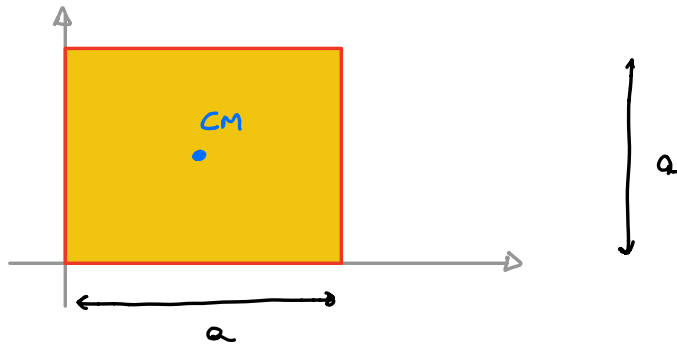
Ex: considere um bloco maciço de aço, cortado na forma de um quadrado



Ainda não aprendemos como calcular o CM nesses casos. Mas usando apenas argumentos de simetria podemos nos antecipar e dizer que

$$\vec{R} = 0$$

Note que " $\vec{r} = 0$ " é uma consequência da minha escolha de sistema de coordenadas. Por exemplo, se tivéssemos escolhido



então o CM seria no centro do quadrado:

$$\vec{r} = (a/2)\hat{i} + (a/2)\hat{j} \quad (5)$$

Divide and conquer

Uma propriedade muito útil para o cálculo do CM é que podemos agrupar as massas em grupos, calcular o CM de cada grupo e depois combinar os grupos para calcular o CM total.

Considere, por exemplo $N=4$ e vamos chamar (m_1, m_2) de grupo I e (m_3, m_4) de grupo II

$$\begin{array}{ccc} m_1 & m_2 & m_3 & m_4 \\ \underbrace{\hspace{2cm}} & & \underbrace{\hspace{2cm}} & \\ \text{I} & & \text{II} & \end{array}$$

O CM da Eq (1) pode ser escrito como

$$M R = m_1 r_1 + m_2 r_2 + m_3 r_3 + m_4 r_4 \quad (6)$$

Agora eu divido

$$\begin{array}{ccc} M = M_{\text{I}} + M_{\text{II}} & & (7) \\ \uparrow & \uparrow & \\ m_1 + m_2 & m_3 + m_4 & \end{array}$$

Além disso eu defino o CM de cada grupo como sendo

$$\begin{aligned} R_{\text{I}} &= \frac{m_1 r_1 + m_2 r_2}{M_{\text{I}}} \\ R_{\text{II}} &= \frac{m_3 r_3 + m_4 r_4}{M_{\text{II}}} \end{aligned} \quad (8)$$

Com isto a Eq. (6) se torna

$$\begin{aligned}(M_I + M_{II}) \bar{r} &= \underbrace{(m_1 \bar{r}_1 + m_2 \bar{r}_2)}_{M_I \bar{r}_I} + \underbrace{(m_3 \bar{r}_3 + m_4 \bar{r}_4)}_{M_{II} \bar{r}_{II}} \\ &= M_I \bar{r}_I + M_{II} \bar{r}_{II}\end{aligned}$$

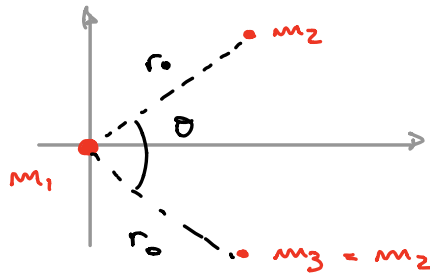
Portanto

$$\bar{r} = \frac{M_I \bar{r}_I + M_{II} \bar{r}_{II}}{M_I + M_{II}} \quad (9)$$

que mostra como o CM total \bar{r} pode ser obtido do CM dos grupos I e II.

Fizemos a conta pensando em $N=4$, mas dá para ver que tudo se generaliza da mesma forma para N arbitrário

Ex: H₂O



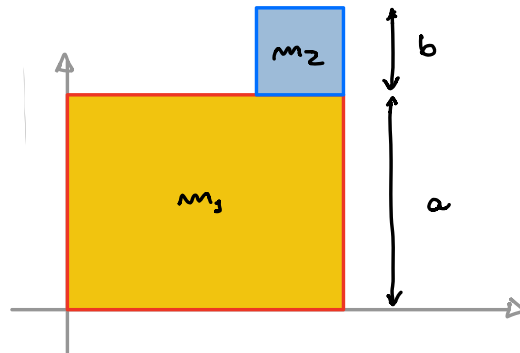
Agrupando m_2 e m_3
vemos que

$$\begin{aligned} \mathbb{R}_{23} &= \frac{m_2 \mathbb{r}_2 + m_3 \mathbb{r}_3}{m_2 + m_3} \\ &= \frac{m_2}{2m_2} 2 r_0 \cos(\theta/2) \hat{i} \\ &= r_0 \cos(\theta/2) \hat{i} \end{aligned}$$

Juntando agora tambem m_1 :

$$\begin{aligned} \mathbb{R} &= \frac{m_1 \mathbb{r}_1 + M_{23} \mathbb{R}_{23}}{m_1 + M_{23}} = \frac{2m_2 \mathbb{R}_{23}}{m_1 + 2m_2} \\ &= \frac{2m_2}{m_1 + 2m_2} r_0 \cos(\theta/2) \hat{i} \end{aligned}$$

Ex:



O CM do bloco m_1 foi calculado em (5) usando argumentos de simetria

$$\mathbb{R}_1 = (a/2) \hat{i} + (a/2) \hat{j} \quad (10)$$

O CM do bloco m_2 está no centro dele também. A posição desse centro é

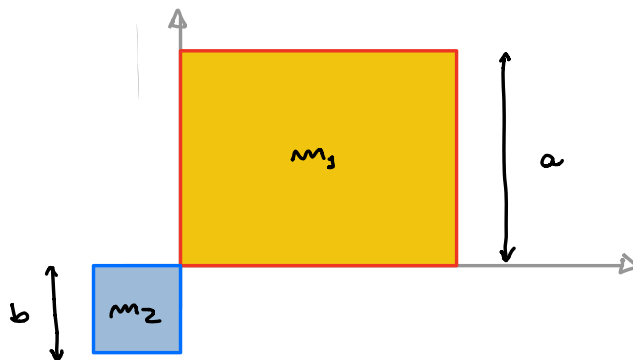
$$\vec{R}_2 = \left(a - \frac{b}{2}\right) \hat{i} + \left(a + \frac{b}{2}\right) \hat{j} \quad (11)$$

Portanto o CM está em

$$\begin{aligned} \vec{R} &= \frac{m_1 \vec{R}_1 + m_2 \vec{R}_2}{m_1 + m_2} \\ &= \left[\frac{m_1}{M} \frac{a}{2} + \frac{m_2}{M} \left(a - \frac{b}{2}\right) \right] \hat{i} \\ &\quad + \left[\frac{m_1}{M} \frac{a}{2} + \frac{m_2}{M} \left(a + \frac{b}{2}\right) \right] \hat{j} \end{aligned}$$

Nada muito bonito, mas fazer o que.

Ex:



Qual deve ser a massa m_2 p/ que o CM seja na origem?

$$\begin{aligned} \vec{R} &= \frac{m_1}{M} \left[\left(\frac{a}{2}\right) \hat{i} + \left(\frac{a}{2}\right) \hat{j} \right] + \frac{m_2}{M} \left[-\left(\frac{b}{2}\right) \hat{i} - \left(\frac{b}{2}\right) \hat{j} \right] \\ &= \frac{(m_1 a - m_2 b)}{2M} \hat{i} + \frac{(m_1 a - m_2 b)}{2M} \hat{j} \end{aligned}$$

Por tanto debemos tener

$$m_2 = \frac{a}{b} m_1 \quad (12)$$

Centro de massa de sistemas contínuos

Vimos até aqui como calcular o CM para um sistema discreto de partículas, Eq. (1):

$$M \vec{R} = \sum_i m_i \vec{r}_i \quad (13)$$

Com frequência, no entanto, estamos interessados em sistemas onde o número de átomos é tão grande que podemos tratá-lo como um contínuo.

Nesse caso cada massa m_i na Eq. (13) será muito pequena, e portanto vamos escrevê-las como dm_i :

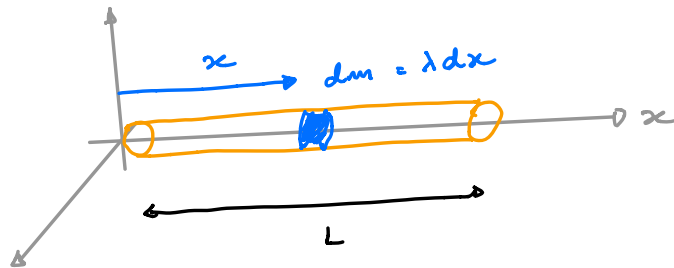
$$M \vec{R} = \sum_i \vec{r}_i dm_i \quad (14)$$

Além disso, o número de termos na soma será muito grande. Ou seja, estamos somando muitos termos mas cada um é muito pequeno. Podemos portanto converter a soma em uma integral

$$M \vec{R} = \int \vec{r} dm \quad (15)$$

Ex: bastão uniforme

Para entender como funciona a integral (15), considere o exemplo de um bastão uniforme de comprimento L e massa M :



A posição de um elemento de massa em $\vec{r} = x\hat{i}$. Portanto a Eq. (15) se torna

$$M\vec{R} = \int x\hat{i} dm \quad (16)$$

Assumimos que o bastão tem densidade de massa uniforme. Ou seja, qualquer pedacinho do bastão terá uma massa dm proporcional ao comprimento dx . Escrevemos

$$dm = \lambda dx \quad (17)$$

onde

$$\lambda = \frac{M}{L} \quad (18)$$

λ é a densidade linear de massa (massa por unidade de comprimento).

Substituindo a (17) na (16) obtemos

$$MIR = \int_0^L x \hat{i} \lambda dx = \hat{i} \lambda \int_0^L x dx$$

Aqui eu coloquei também os limites de integração. A integral resultante agora é familiar

$$MIR = \hat{i} \lambda \left. \frac{x^2}{2} \right|_0^L = \hat{i} \lambda \frac{L^2}{2}$$

Substituindo $\lambda = M/L$ obtemos

$$MIR = \hat{i} \frac{M L}{2}$$

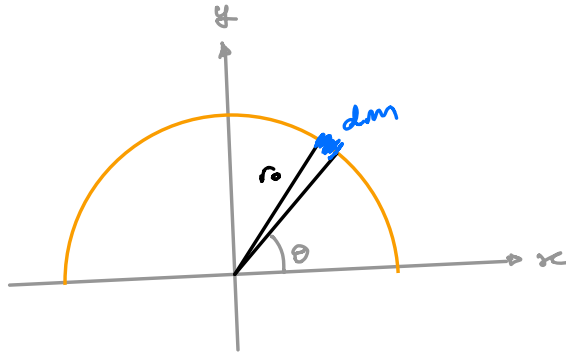
ou

$$IR = \frac{\hat{i} L}{2} \quad (19)$$

Como já era de se esperar, o CM está exatamente no meio do bastão.

Ex: arco semi-circular

considere agora um arco semi-circular



Neste caso a posição do elemento de massa dm será

$$\vec{r} = r_0 \cos\theta \hat{i} + r_0 \sin\theta \hat{j} \quad (20)$$

Supondo que a densidade seja uniforme, teremos neste caso

$$dm = \lambda ds = \lambda r_0 d\theta \quad (21)$$

Aqui ds é o elemento de arco, tal que

$$\lambda = \frac{M}{\pi r_0} \quad (22)$$

onde πr_0 é o comprimento total do arco.

A Eq. (15) fornece, portanto

$$M \vec{R} = \int_0^{\pi} (r_0 \cos\theta \hat{i} + r_0 \sin\theta \hat{j}) \lambda r_0 d\theta$$

Isso se quebra em duas integrais

$$M R = \lambda r_0^2 \hat{i} \int_0^\pi \cos\theta d\theta + \lambda r_0^2 \hat{j} \int_0^\pi \sin\theta d\theta \quad (23)$$

Teríamos visto em aulas anteriores que

$$\frac{d}{d\theta} \cos\theta = -\sin\theta \quad \Rightarrow \quad \int d\theta \sin\theta = -\cos\theta \quad (24)$$

$$\frac{d}{d\theta} \sin\theta = \cos\theta \quad \Rightarrow \quad \int d\theta \cos\theta = \sin\theta$$

Portanto

$$M R = \lambda r_0^2 \hat{i} (\sin\theta) \Big|_0^\pi + \lambda r_0^2 \hat{j} \underbrace{(-\cos\theta) \Big|_0^\pi}_{- [(-1) - 1] = 2}$$

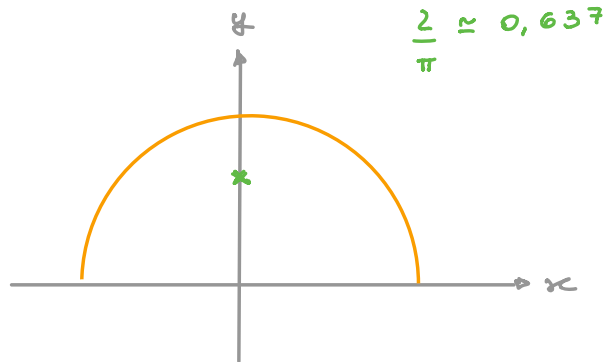
$$\therefore M R = 2 \lambda r_0^2 \hat{j}$$

Substituindo $\lambda = M/\pi r_0$ obtemos finalmente

$$M R = \frac{2 M}{\pi r_0} r_0^2 \hat{j}$$

o

$$R = \frac{2}{\pi} r_0 \hat{j} \quad (25)$$



Por simetria, podíamos esperar que o CM estaria no eixo y . Mas esse valor exato de $2r_0/\pi$ não é intuitivo. Precisamos fazer a conta para saber.