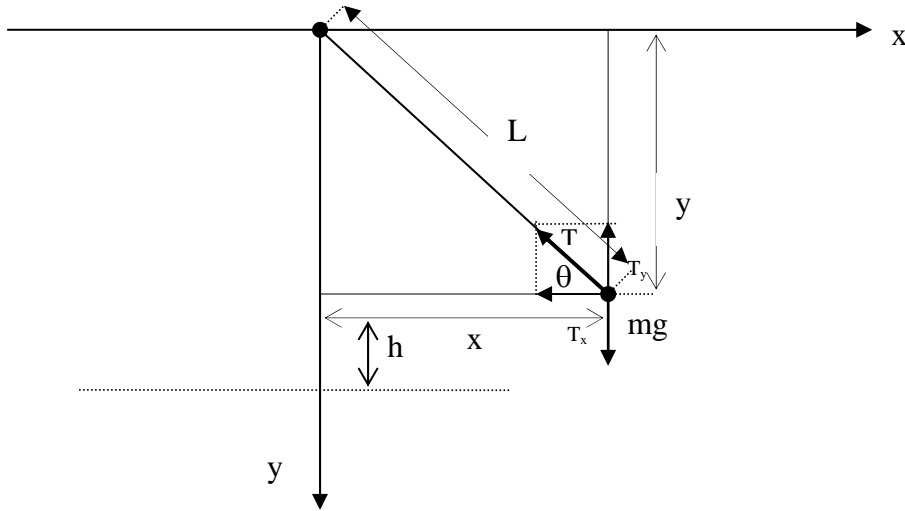


O PÊNDULO SIMPLES



$$\begin{cases} m \cdot \frac{d^2 x(t)}{dt^2} = -T \cdot \cos(\theta) = -T \cdot \frac{x(t)}{L} \\ m \cdot \frac{d^2 y(t)}{dt^2} = -T \cdot \sin(\theta) + m \cdot g = -T \cdot \frac{y(t)}{L} + m \cdot g \end{cases}$$

$$x(t)^2 + y(t)^2 = L^2$$

Adimensionamento das variáveis:

$$x = \frac{x}{L}, \quad y = \frac{y}{L}, \quad \lambda = \frac{T}{mg}, \quad t = \sqrt{\frac{g}{L}} \cdot t, \quad v_x = \frac{v_x}{\sqrt{L \cdot g}} \quad \text{e} \quad v_y = \frac{v_y}{\sqrt{L \cdot g}}, \quad \text{resulta:}$$

$$\begin{cases} \frac{d^2 x(t)}{dt^2} = -\lambda(t) \cdot x(t) \\ \frac{d^2 y(t)}{dt^2} = -\lambda(t) \cdot y(t) + 1 \end{cases} \quad x(t)^2 + y(t)^2 = 1$$

Ou ainda:

$$\begin{cases} \frac{dx(t)}{dt} = v_x(t) \\ \frac{dy(t)}{dt} = v_y(t) \\ \frac{dv_x(t)}{dt} = -\lambda(t) \cdot x(t) \\ \frac{dv_y(t)}{dt} = -\lambda(t) \cdot y(t) + 1 \end{cases} \quad \boxed{x(t)^2 + y(t)^2 = 1}$$

Derivando em relação a t a expressão: $x(t)^2 + y(t)^2 = 1$, resulta:

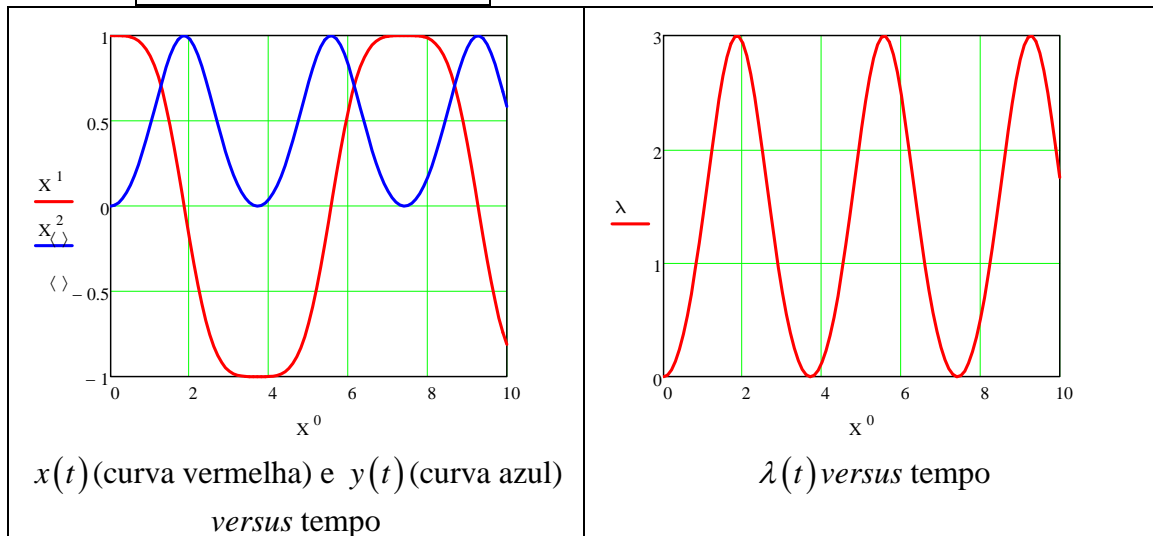
$$2 \cdot [x \cdot v_x + y \cdot v_y] = 0 \quad \text{ou} \quad \boxed{x(t) \cdot v_x(t) + y(t) \cdot v_y(t) = 0}$$

Derivando novamente em relação a t esta expressão, resulta:

$$v_x^2(t) + x(t) \cdot [-\lambda(t) \cdot x(t)] + v_y^2(t) + y(t) \cdot [-\lambda(t) \cdot y(t) + 1] = 0$$

$$-\lambda(t) \cdot [x(t)^2 + y(t)^2] + v_x^2(t) + v_y^2(t) + y(t) = 0$$

Ou seja: $\lambda(t) = v_x^2(t) + v_y^2(t) + y(t)$



Solução para:

$$\begin{cases} x(0) = 1 \\ y(0) = 0 \\ v_x(0) = 0 \\ v_y(0) = 0 \end{cases}$$

