

Física I (4302111)

Turma T2 - noturno

Profa. Luciana V. Rizzo

Rolamento
Equilíbrio estático

Rolamento

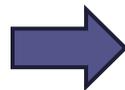
Rolamento sem deslizamento

- O ponto de contato da periferia da roda (P_1) não desliza sobre o plano de rolamento, isto é, sua velocidade de translação é instantaneamente nula.
- Translação + Rotação
- Em um volta completa, a distância percorrida pelo centro de massa é $2\pi R$.

$$x_{CM} = R\theta$$

$$v_{CM} = R\omega$$

$$a_{CM} = R\alpha$$



Condição de não-deslizamento



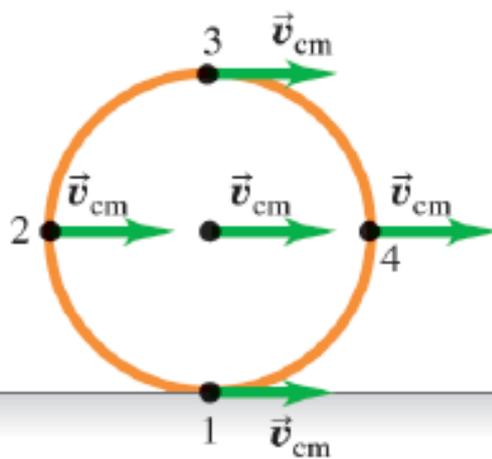
Rolamento sem deslizamento

Condição para o rolamento sem deslizamento:

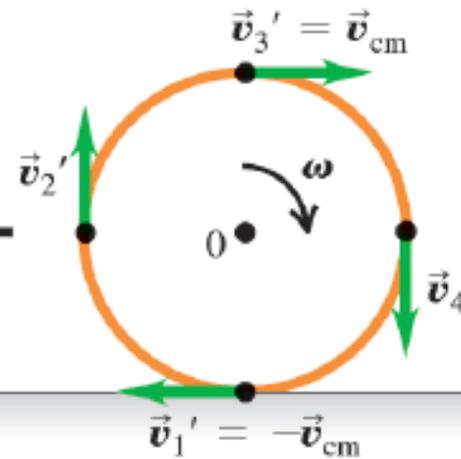
Velocidade do centro de massa da roda $v_{cm} = R\omega$

ω Raio da roda
 R Velocidade angular da roda

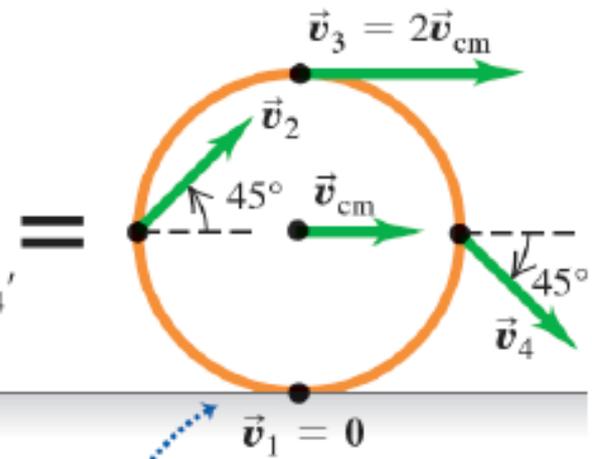
Translação do centro de massa: velocidade \vec{v}_{cm}



Rotação em torno do centro de massa: para rolamento sem deslizamento, sendo o módulo da velocidade na periferia igual a v_{cm}



Movimento combinado



A roda fica instantaneamente em repouso quando entra em contato com o solo.

Rolamento sem deslizamento

Velocidade de um ponto i qualquer do corpo rígido em rolamento:

Translação + Rotação

$$\vec{v}_i = \vec{v}_{CM} + \vec{\omega} \times \vec{r}'_i$$

Velocidade de translação do CM

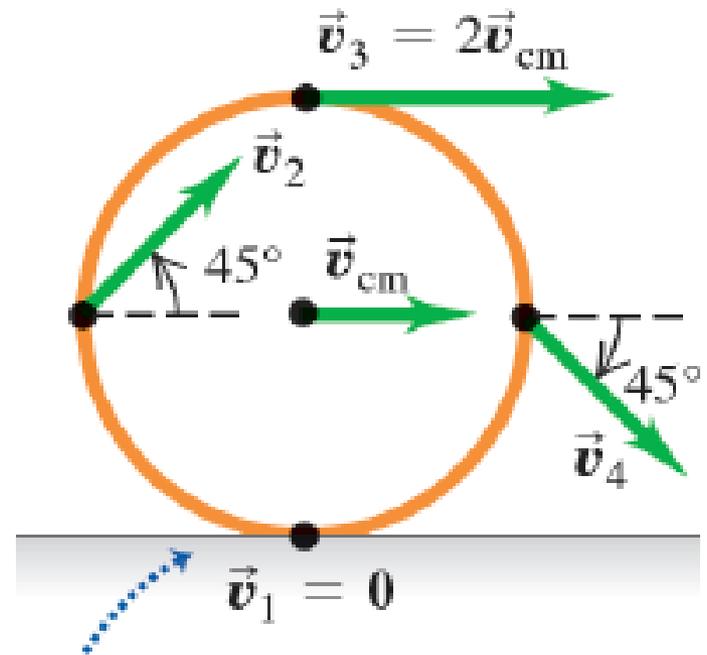
Velocidade tangencial, associada à rotação

Pontos da periferia da roda:

$$r' = R \rightarrow |\vec{\omega} \times \vec{r}'_i| = \omega R = v_{CM}$$

Condição de não-deslizamento

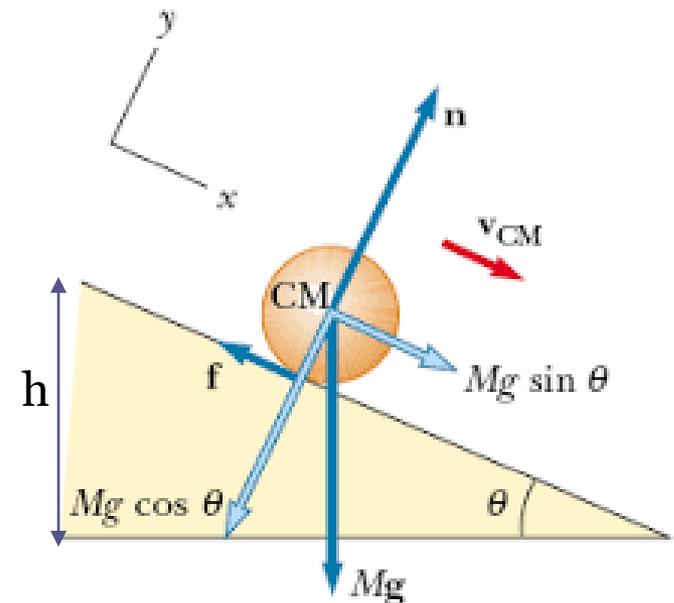
Logo, $\vec{v}_3 = 2\vec{v}_{CM}$



Exemplo

Rolamento sem deslizamento em um plano inclinado de um ângulo θ . Corpo rígido de secção transversal circular de raio R , massa M e momento de inércia I , parte do repouso de uma altura h . Determinar:

- A aceleração do movimento
- A força de atrito (f)
- A energia cinética final



Equações de translação: $Ma = Mg \sen \theta - f_{at}$

$$N = Mg \cos \theta$$

Equação de rotação: $\tau_{RES} = I\alpha$

Vínculo

(cond. não-deslizamento): $a = \alpha R$

Resolvendo o sistema de equações acima para a e f_{at} , obtemos:

$$a = \frac{g \sen \theta}{1 + I/MR^2}$$

$$f_{at} = Mg \sen \theta \left(\frac{I/R^2}{M + I/R^2} \right)$$

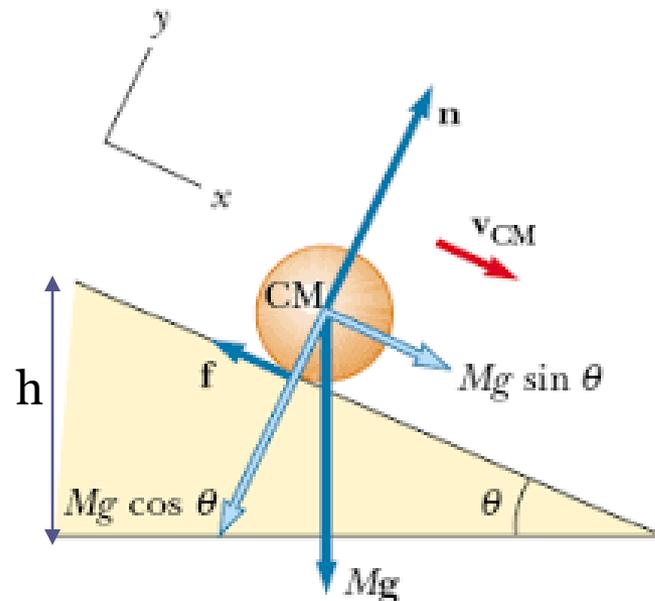
Anel: $I = MR^2$, $a = \frac{1}{2} g \sen \theta$

Cilindro maciço: $I = \frac{MR^2}{2}$, $a = \frac{2}{3} g \sen \theta$

Esfera maciça: $I = \frac{2}{5} MR^2$, $a = \frac{5}{7} g \sen \theta$

Dentre as 3 forças que atuam sobre o corpo (P , N , f_{at}), apenas f_{at} exerce torque. Então:

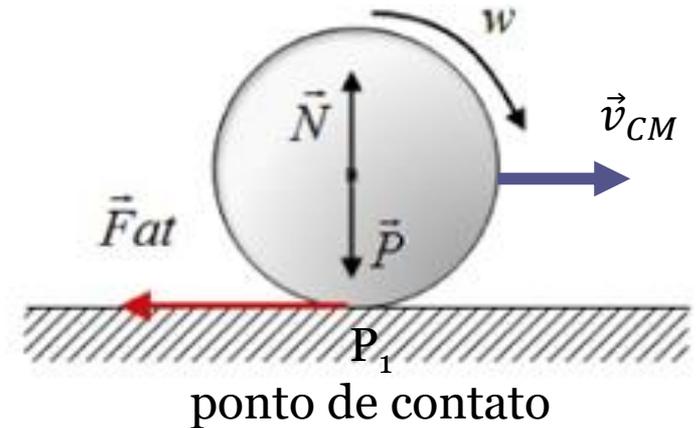
$$\tau_{RES} = f_{at}R = I\alpha$$



A energia mecânica se conserva, pois a força de atrito não realiza trabalho se não houver deslizamento.

Rolamento com deslizamento

- Força de atrito cinético atua sobre o ponto de contato P_1
- Enquanto há deslizamento, $v_{CM} > \omega R$
- A força de atrito cinético dissipa energia mecânica, diminuindo v_{CM} até que $v_{CM} = \omega R$
- A partir daí, ocorre rolamento puro, sem deslizamento



Exemplo

Uma bola de boliche, de massa M e raio R , é lançada de forma a iniciar um movimento horizontal sem rolamento, com velocidade $v_0 = 5,0 \text{ m/s}$. O coeficiente de atrito cinético entre a bola e o piso é $\mu_e = 0,08$.

Determine:

- a) O tempo que a bola leva derrapando na pista antes de começar um rolamento puro
- b) A distância pela qual ela derrapa

Resposta:

a) 1,8 s

b) 7,8 m

Equilíbrio estático de corpo extenso

Condições para o equilíbrio estático de um corpo extenso

- Força externa resultante deve ser nula (equilíbrio de translação):

$$\sum_i \vec{F}_{ext} = 0 \quad \rightarrow \quad \frac{d\vec{P}}{dt} = 0 \quad \rightarrow \quad \vec{v} = cte$$

- Torque externo resultante sobre o CM deve ser nulo (equilíbrio de rotação):

$$\sum_i \vec{\tau}_{ext_{CM}} = 0 \quad \rightarrow \quad \frac{d\vec{L}}{dt} = 0 \quad \rightarrow \quad \vec{\omega} = cte$$

Torque devido à força gravitacional

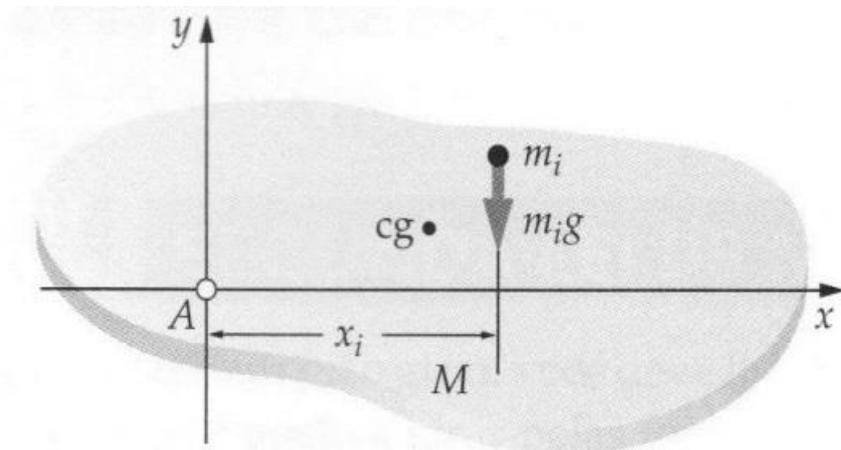
- Seja um corpo extenso que gira em torno do eixo de rotação A (direção z, saindo da tela).
- Torque sobre uma partícula m_i , devido à gravidade:

$$\tau_i = Fb = m_i g x_i$$

- Torque resultante:

$$\tau_R = \sum_i m_i g x_i = g \sum_i m_i x_i \rightarrow M x_{CM}$$

$$\tau_R = M g x_{CM}$$



O torque resultante da força gravitacional é calculado como se toda a força estivesse aplicada sobre o centro de massa.

Exemplo

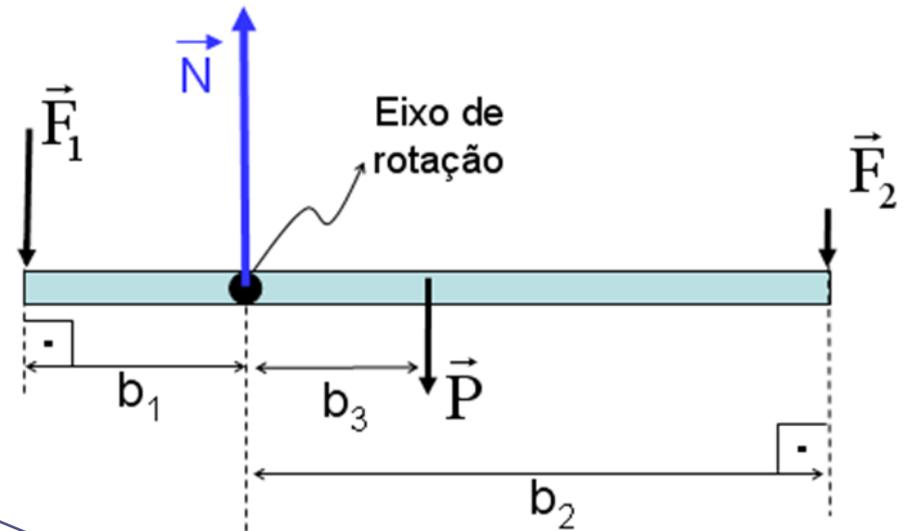
Equilíbrio de translação:

$$N = P + F_1 + F_2$$

Equilíbrio de rotação:

$$F_1 b_1 = F_2 b_2 + P b_3$$

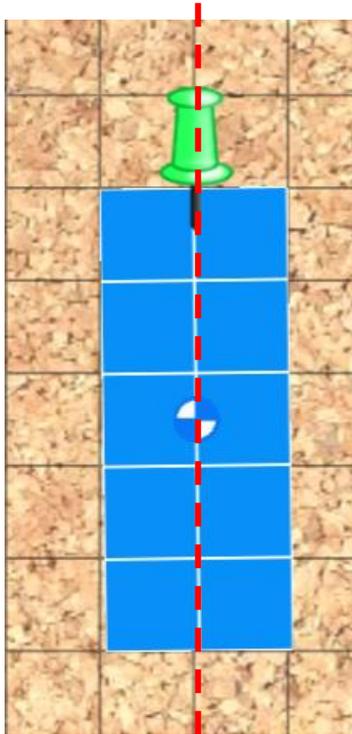
Se essas duas condições forem verificadas, o objeto extenso estará em equilíbrio estático.



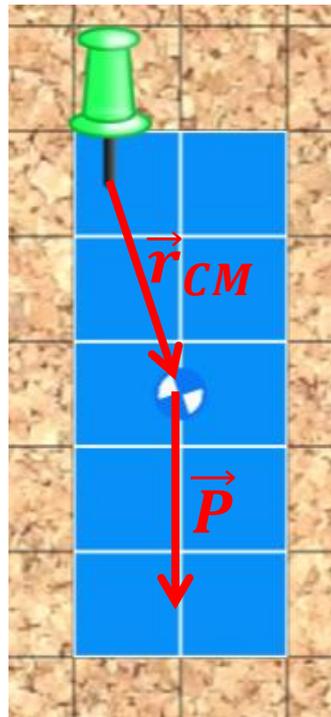
F_1 : torque sentido anti-horário
 F_2 : torque sentido horário
 P : torque sentido horário
(tratamos o torque da força peso como se ela atuasse inteiramente sobre o CM)

Centro de massa e equilíbrio

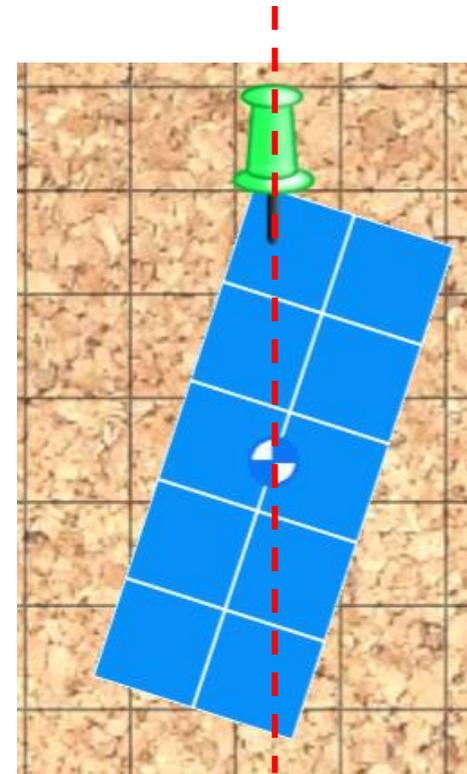
Se o ponto de apoio de um objeto rígido estiver alinhado verticalmente com o seu CM, então ele estará em equilíbrio. Do contrário, a força peso gera um torque que promove uma rotação em torno do CM até que o ponto de apoio fique alinhado.



Equilíbrio
 $\vec{\tau}_P = 0$



$\vec{\tau}_P \neq 0$

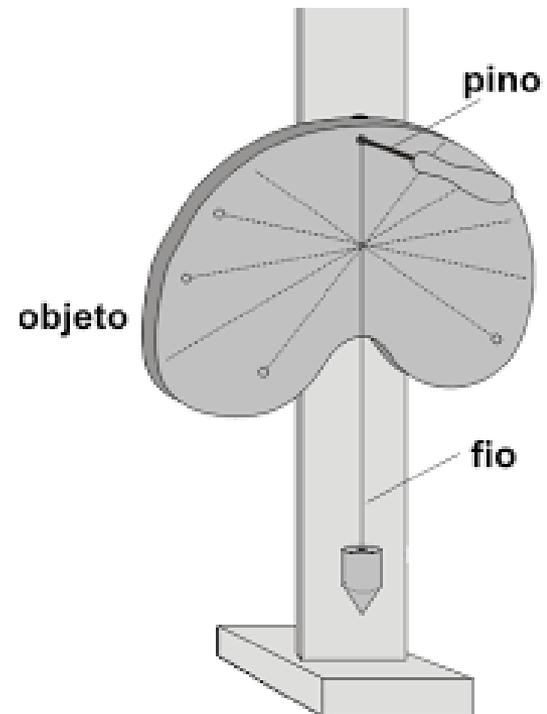
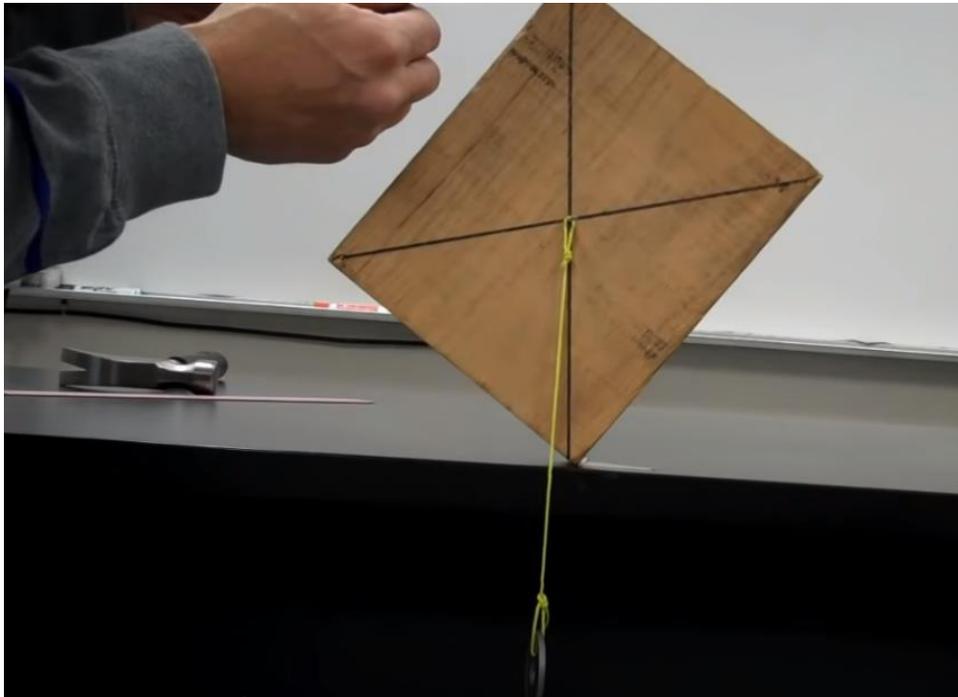


Equilíbrio
 $\vec{\tau}_P = 0$

Usando equilíbrio para determinar a posição do centro de massa de um objeto extenso

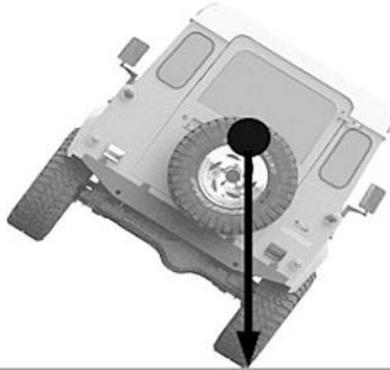
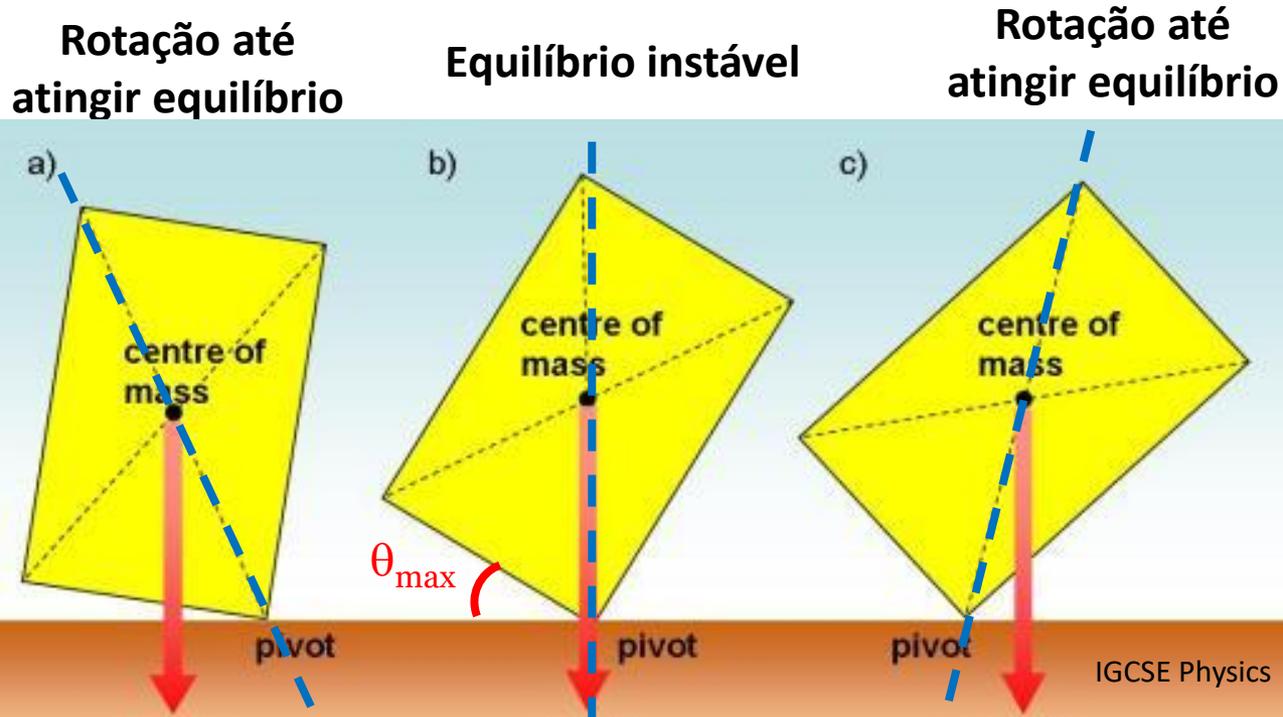
Considere um objeto irregular apoiado em um ponto, em equilíbrio estático. Então, o CM está necessariamente em uma linha vertical que liga esse ponto ao centro da Terra. Mudando o ponto de apoio e determinando uma segunda linha vertical, o CM estará na intersecção entre as 2 linhas.

Método da linha de prumo

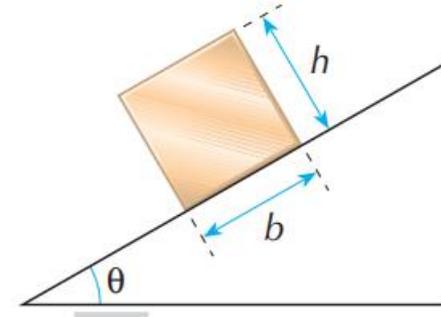


<https://youtu.be/qRsJXXb9WNE>

Centro de massa e equilíbrio



Exemplo



O coeficiente de atrito estático entre um bloco homogêneo em um plano inclinado vale $\mu_e = 0,80$. O bloco é colocado em repouso sobre o plano inclinado.

Dados: $\text{sen}\theta = 0,60$; $\text{cos}\theta = 0,80$; $b = 1,5$ cm.

- Verifique se a resultante das forças sobre o bloco é nula.
- Determine o máximo valor da altura h do bloco para que ele fique apoiado sem tombar.

Resposta:

- Sim, $F_R = 0$, já que $\tan\theta < \mu_e$
- $h_{\text{max}} = 2,0$ cm