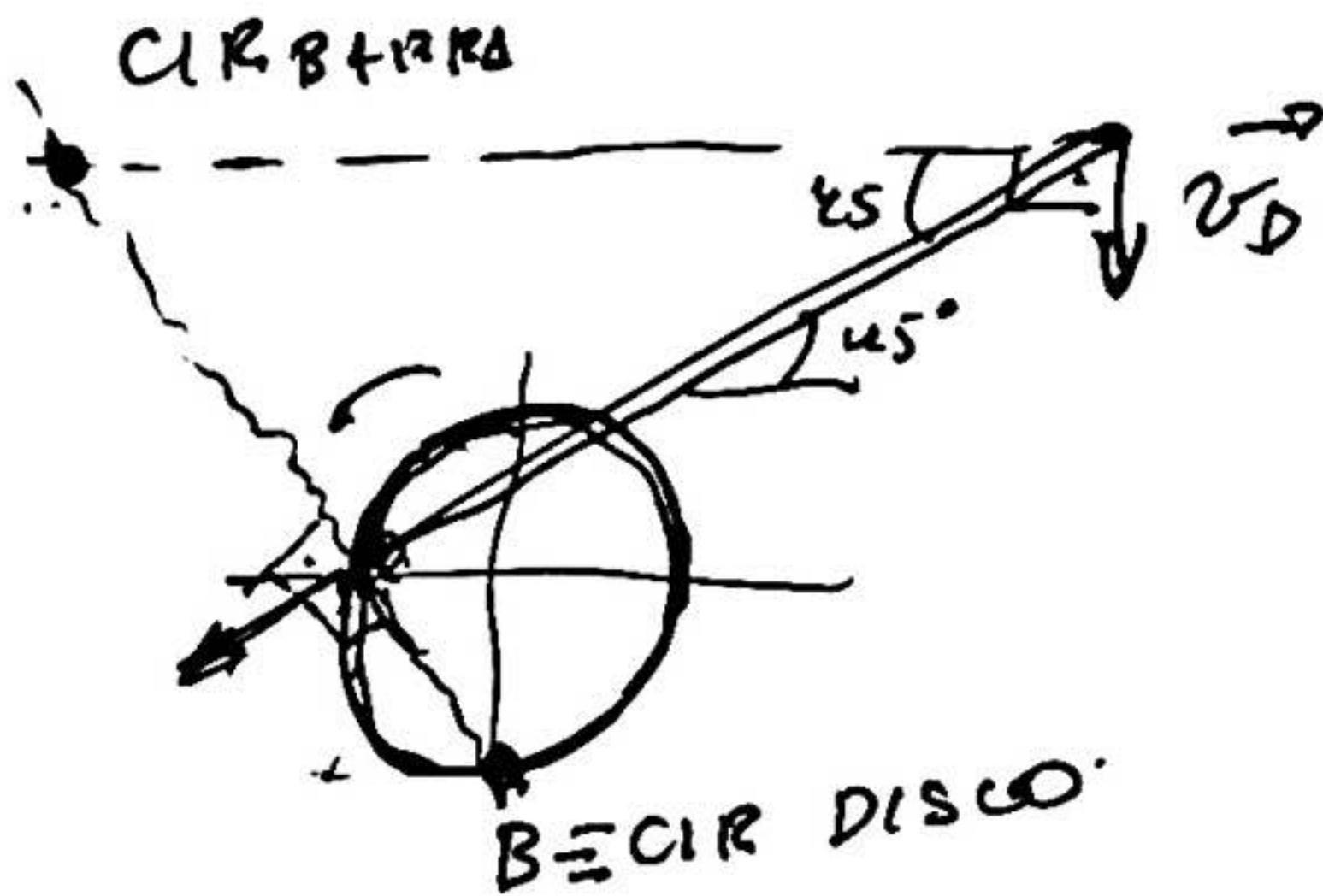


Questão 2 (3,5 pontos). O disco de centro A e raio R rola sem escorregar sobre um plano horizontal com velocidade angular constante ω . A barra CD, de comprimento l , é articulada em C e D. A luva em D pode deslizar ao longo da guia vertical. Na situação indicada na figura ($\alpha = 45^\circ$), pede-se:

- determinar graficamente o centro instantâneo de rotação da barra (CIR_{barra}) e do disco (CIR_{disco});
- a velocidade do ponto C, \vec{v}_C ;
- o vetor de rotação $\vec{\Omega}$ da barra CD;
- a velocidade do ponto D, \vec{v}_D ;
- a aceleração do ponto C, \vec{a}_C .

Solução

a)



b) $\vec{v}_C = \vec{v}_B + \vec{\omega} \wedge (\vec{r}_{CB})$ $\vec{v}_B = \vec{0}, \vec{\omega} = \omega \vec{i}; (\vec{r}_{CB}) = -R\vec{i} + R\vec{j}$

$$\vec{v}_C = \vec{0} + \omega \vec{i} \wedge (-R\vec{i} + R\vec{j})$$

$$\vec{v}_C = -\omega R\vec{j} - \omega R\vec{i} \Rightarrow \boxed{\vec{v}_C = -\omega R(\vec{i} + \vec{j})}$$

c) $\vec{\omega} = \underline{\omega} \vec{k}$ | na barra: $\vec{v}_D = \vec{v}_C + \vec{\omega} \wedge (\vec{r}_{CD})$

$$\vec{v}_D = \vec{v}_C + \underline{\omega} \vec{j} \wedge (\frac{L}{2}\vec{i} + \frac{L}{2}\vec{j})$$

$$\underline{\omega} \vec{j} = -\omega \vec{R} \vec{i} - \omega \vec{R} \vec{j} + \underline{\omega} L \vec{i} (\frac{L}{2}\vec{i} + \frac{L}{2}\vec{j})$$

$$\underline{\omega} \vec{j} = -\omega \vec{R} \vec{i} - \omega \vec{R} \vec{j} + \underline{\omega} L \vec{i}^2 - \underline{\omega} L \vec{i} \vec{j}$$

i) $\underline{\omega} = -\omega R - \underline{\omega} L \frac{V_2}{2} \Rightarrow \underline{\omega} = -\frac{\omega R + V_2}{L}$

j) $\vec{v}_D = -\omega \vec{R} \vec{i} + \underline{\omega} L \frac{V_2}{2} \vec{i} \Rightarrow \vec{v}_D = -2\omega R \vec{i}$

$$\boxed{\underline{\omega} = -\frac{\omega R + V_2}{L}}$$

d) $\boxed{\vec{v}_D = -2\omega R \vec{i}}$

$$e) \vec{a}_C = ? \quad \vec{v}_A = \omega R(-\vec{z}) \quad \omega = CT \Rightarrow \ddot{\omega} = 0$$

$$\vec{a}_A = \omega^2 R(-\vec{z})$$

$$\vec{a}_A = \vec{0}$$

12

$$\vec{a}_C = \vec{a}_A + \vec{\omega} \wedge (\vec{c} - \vec{a}) + \vec{\omega} \wedge [\vec{\omega} \wedge (\vec{c} - \vec{a})]$$

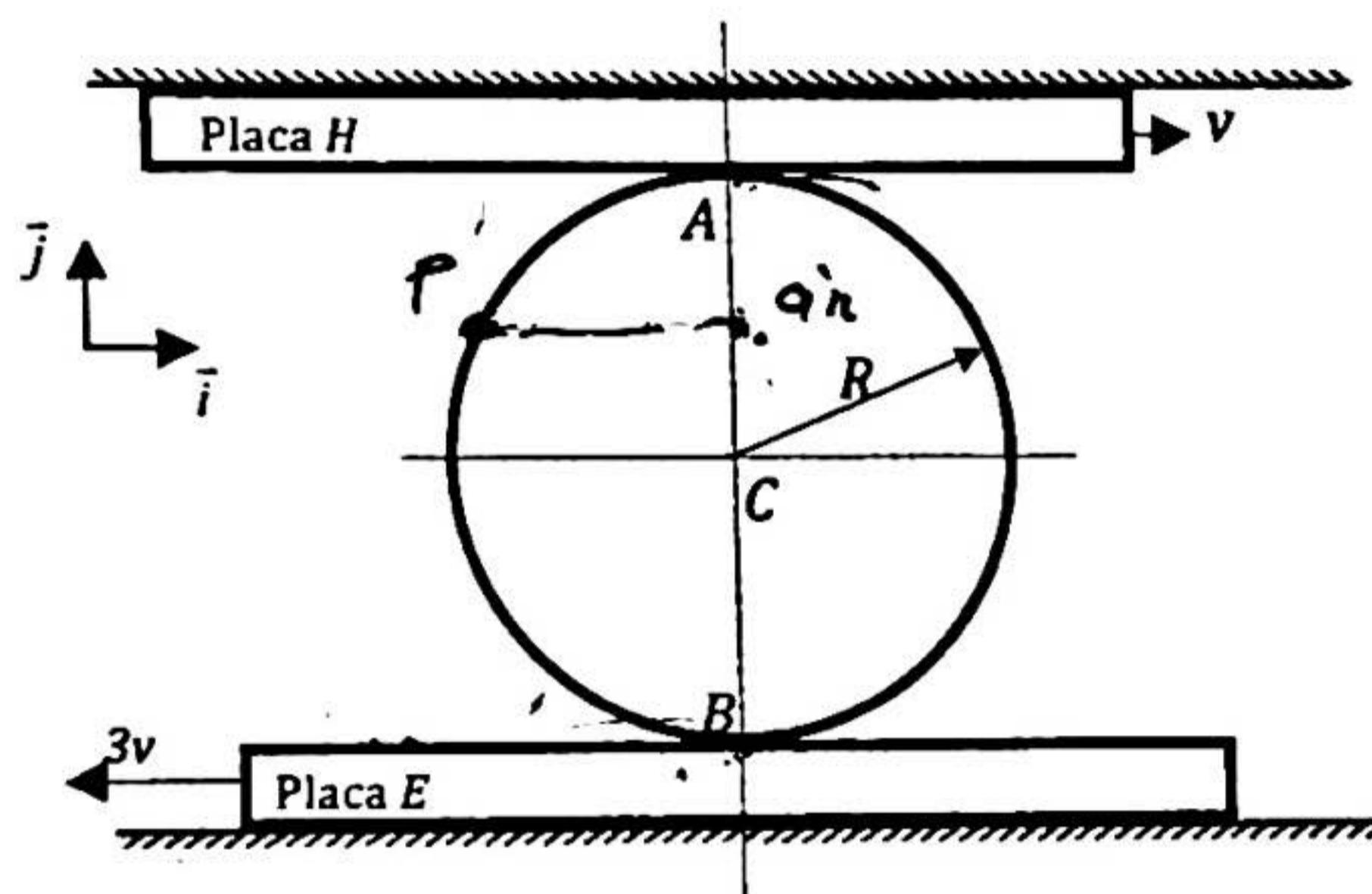
$$\vec{a}_C = \vec{a}_A + \vec{\omega} \wedge [\vec{\omega} \wedge (-R\vec{z})]$$

$$\boxed{\vec{a}_C = \omega^2 R \vec{z}}$$

(3)

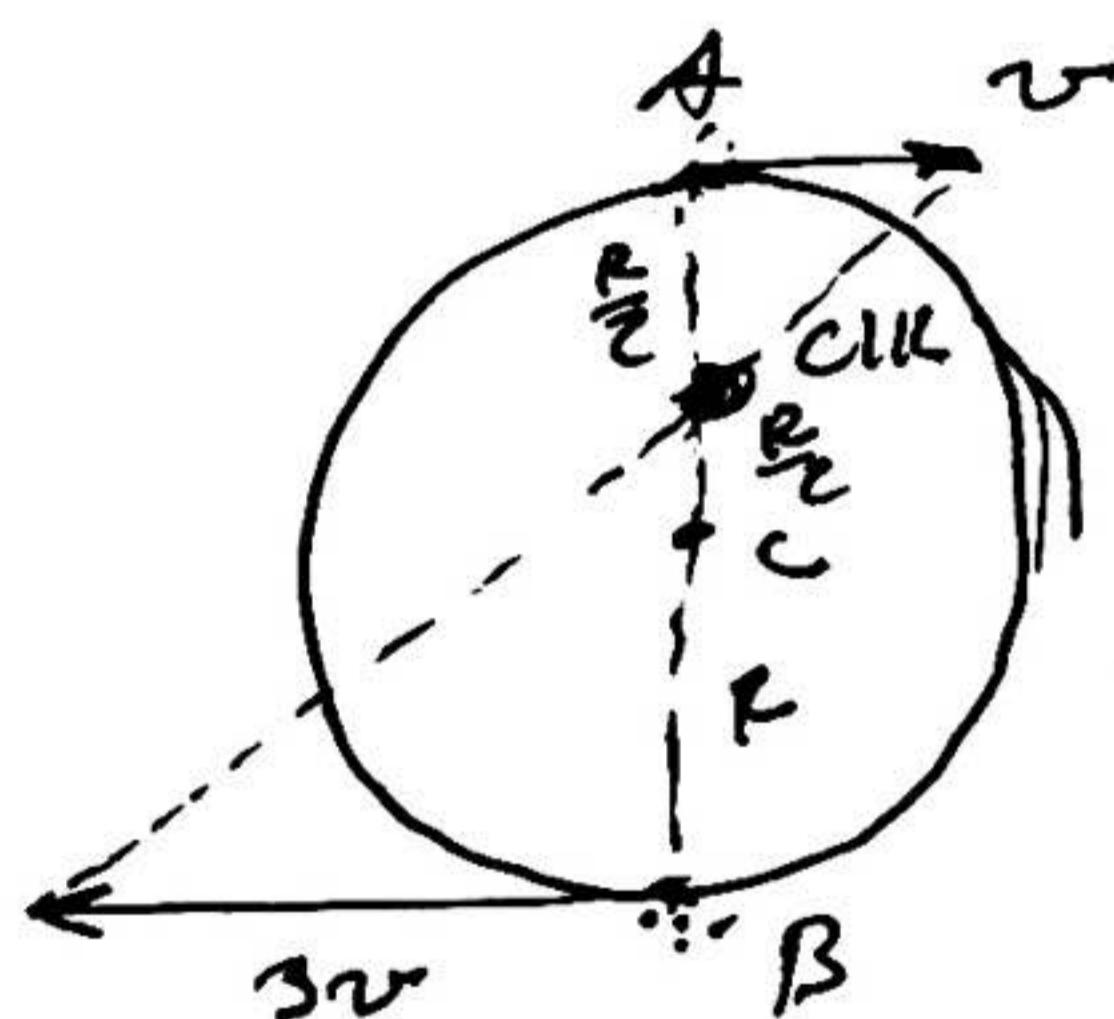
A figura mostra um disco de centro C e raio R entre duas placas paralelas entre si. A placa H translada com velocidade $\vec{v}_H = v\vec{i}$, constante, e a placa E translada com velocidade $\vec{v}_E = -3v\vec{i}$, constante. Não há escorregamento entre o disco e as placas nos pontos de contato A e B .

- Determine a posição do Centro Instantâneo de Rotação (CIR) do disco, e calcule o vetor de rotação $\vec{\omega}$ do disco. (5 pontos)
- Localize um ponto P da periferia do disco, à esquerda do segmento AB , cuja velocidade \vec{v}_P é na direção \vec{j} . Calcule a velocidade \vec{v}_P . (5 pontos)
- Calcule as acelerações \vec{a}_c do ponto C e \vec{a}_P do ponto P . (10 pontos)



Solução

a)



$$\vec{\omega} = \omega \vec{k}$$

$$\vec{v}_A = \vec{v}_{CIR} + \vec{\omega} \times (\vec{r}_A - \vec{r}_{CIR})$$

$$\vec{a}_A = \vec{\omega} \times (\vec{\omega} \times \vec{r}_A) = \frac{R}{2} \vec{j}$$

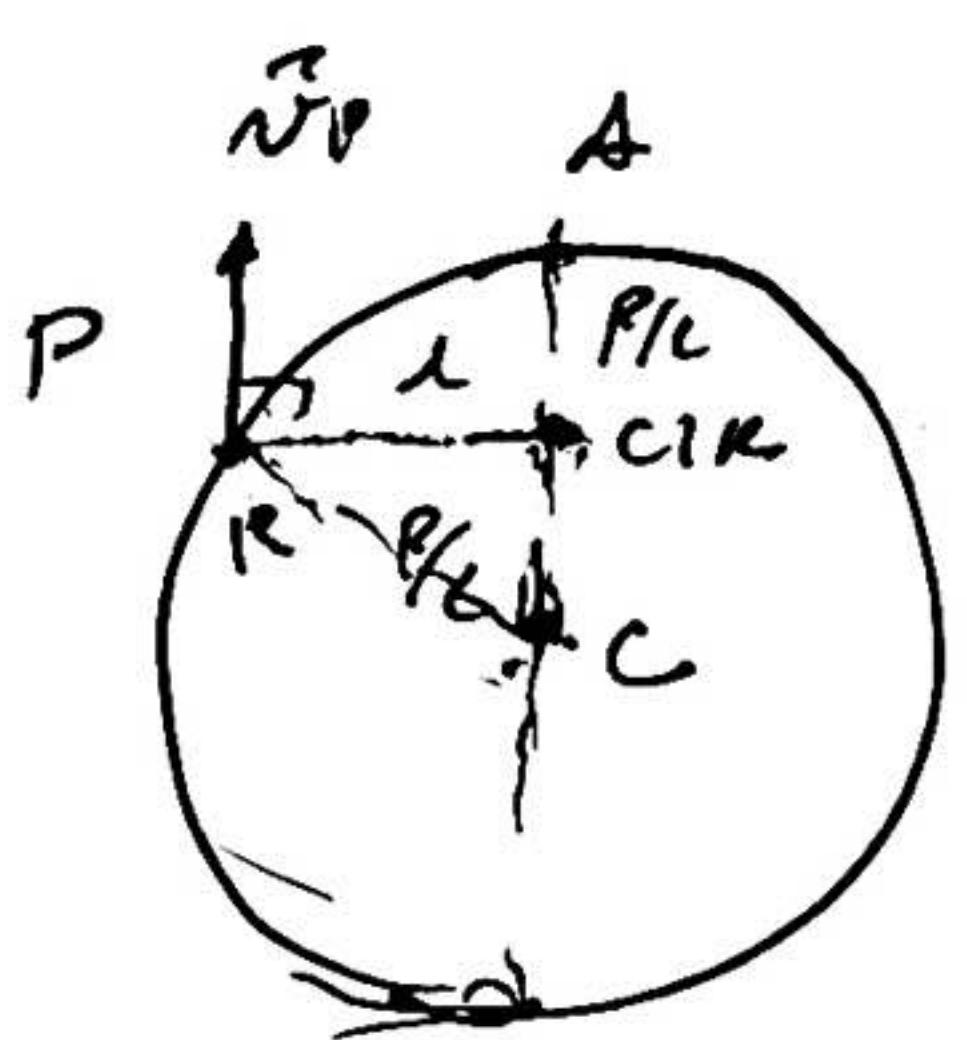
$$\vec{v}_B = \vec{v}_{CIR} + \vec{\omega} \times \vec{r}_B$$

$$\vec{v}_B = -\omega \frac{R}{2} \vec{i}$$

$$\vec{v}_A = -\omega \frac{R}{2} \vec{i}$$

$$\omega = -\frac{2v}{R}$$

$$\boxed{\vec{\omega} = -\frac{2v}{R} \vec{k}}$$



\vec{x}

$$R^2 = \left(\frac{R}{2}\right)^2 + l^2$$

$$R^2 = \frac{R^2}{4} + l^2 \Rightarrow l = \frac{R\sqrt{3}}{2}$$

B

$$\vec{v}_P = \vec{v}_{circ} + \omega \lambda (P - CIR)$$

$$\vec{v}_P = \vec{0} + \left(-\frac{2\omega l}{R}\right) \lambda \left(-\frac{R\sqrt{3}}{2} \vec{x}\right)$$

$$\cancel{\vec{v}_P = \vec{0}} \quad \boxed{\vec{v}_P = \nu \sqrt{3} \vec{j}}$$

c) OBS. $\vec{v}_C = \vec{v}_{circ} + \omega \lambda (C - CIR)$

$$\vec{v}_C = \vec{0} + \left(-\frac{2\omega l}{R}\right) \lambda \left(-\frac{R}{2} \vec{j}\right)$$

$$\boxed{\vec{v}_C = -\nu \vec{j}} = \text{CONST} \Rightarrow \boxed{\vec{a}_C = \vec{0}}$$

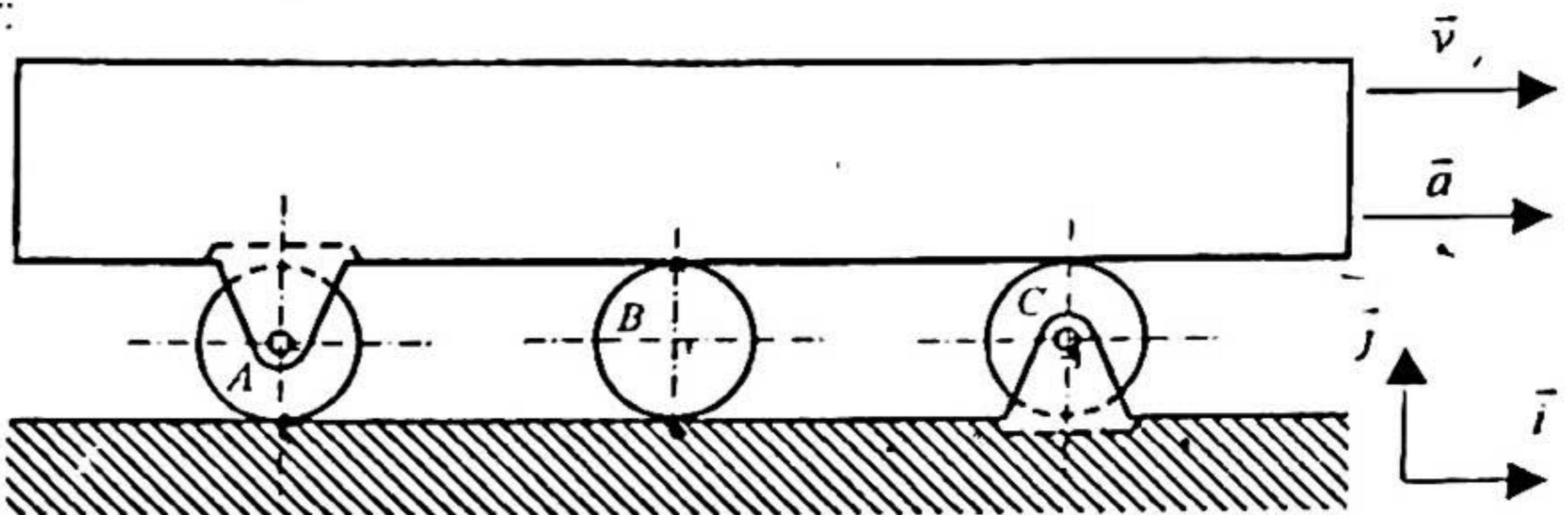
$$\vec{a}_P = \vec{0} + \vec{\omega} \lambda (\vec{P} - \vec{C}) + \vec{\omega} \lambda [\vec{\omega} \lambda (P - C)]$$

$$\vec{a}_P = \vec{0} + \vec{0} + \left(-\frac{2\omega}{R}\vec{k}\right) \lambda \left[\left(-\frac{2\omega l}{R}\vec{k}\right) \lambda \left(-\frac{R\sqrt{3}}{2} \vec{x} + \frac{R}{2} \vec{j}\right)\right]$$

$$\boxed{\vec{a}_P = \frac{2\nu^2\sqrt{3}}{R} \vec{x} - \frac{2\nu^2}{R} \vec{j}}$$

(3,0 pontos) Questão 1 - O vagonete da figura tem velocidade \vec{v} e aceleração \vec{a} , e é sustentado por três discos de raio r . O disco B está em contato com o chão e o vagonete. Todos os discos rodam sem escorregar sobre as respectivas superfícies de contato. Determinar:

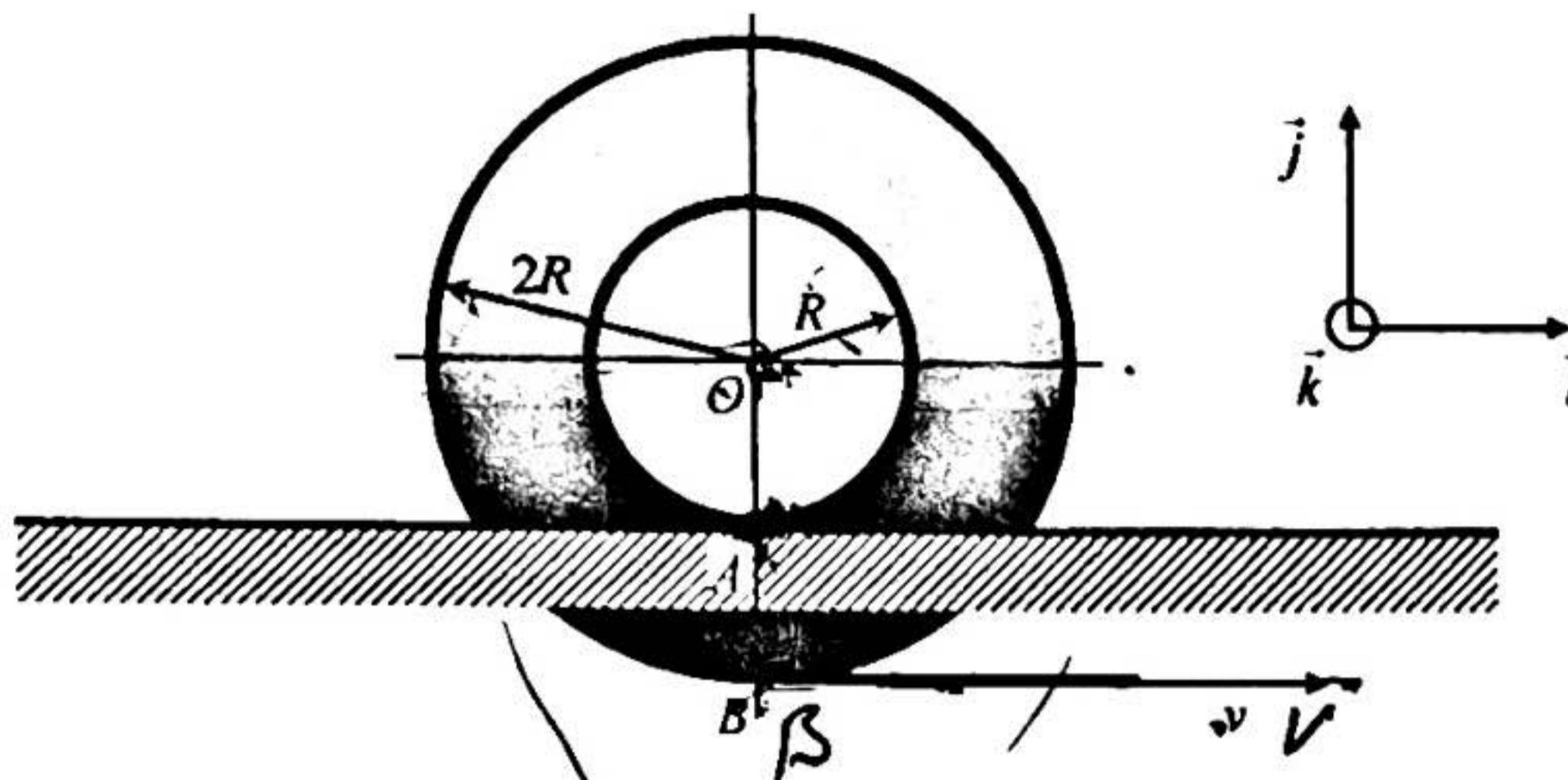
- O CIR dos discos A , B e C .
- Os vetores de rotação dos discos A , B e C .
- Os vetores acelerações angulares dos discos A , B e C .
- As acelerações dos pontos A , B e C , que são os centros geométricos dos discos A , B e C .



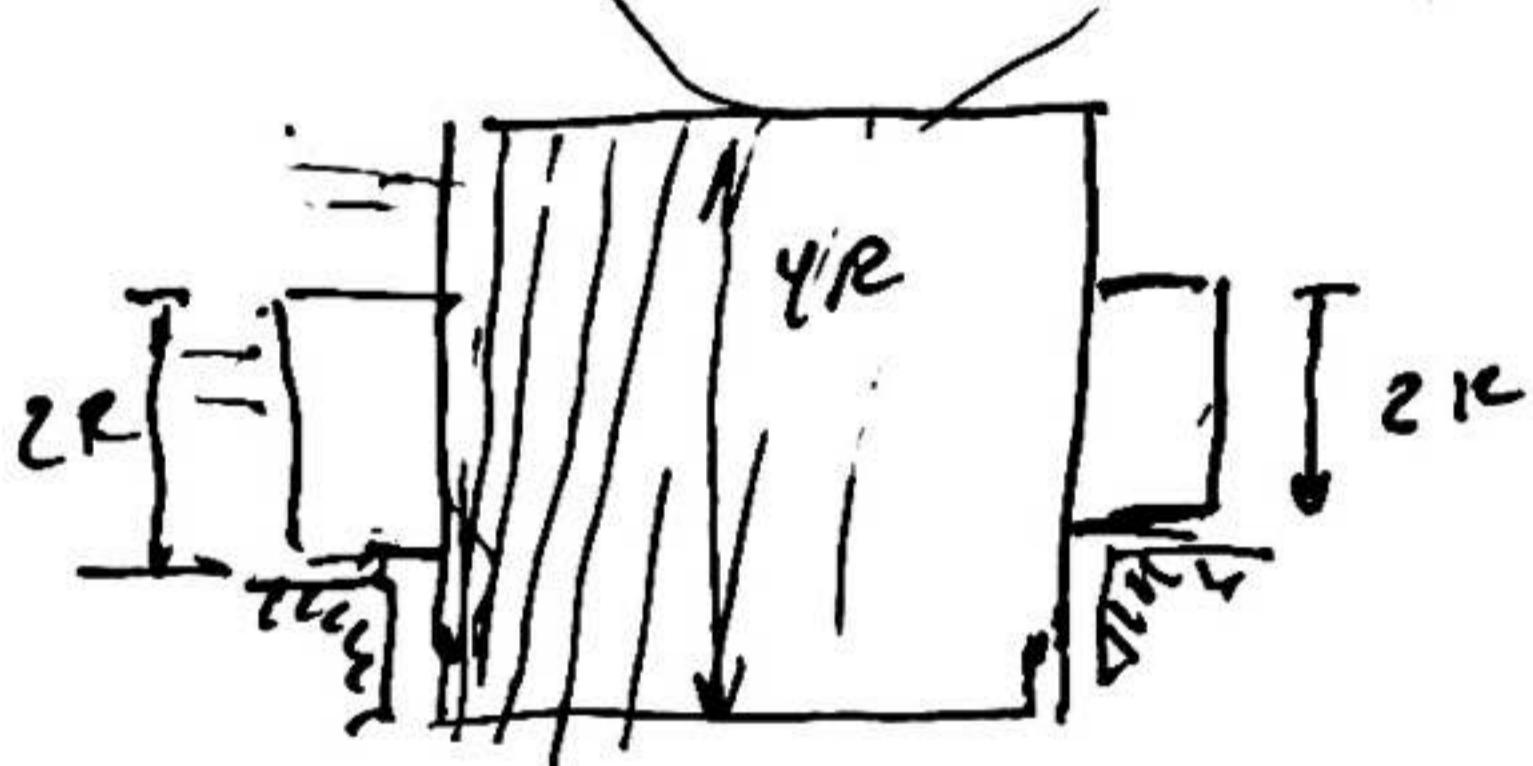
DISCO A	DISCO B	DISCO C
$\vec{v}_A = \vec{v}$ $\vec{\omega}_A = \vec{\omega}_{CIR} + \vec{\omega}_A \lambda (A-CIR)$ $\vec{v}_A = \vec{v}_{CIR} + \vec{\omega}_A \vec{k} \lambda r \vec{j}$ $\vec{v}_A = -\vec{\omega}_A r \vec{i}$ $\vec{\omega}_A = -\frac{\vec{v}}{r} \Rightarrow \vec{\omega}_A = -\frac{\vec{v} \cdot \vec{k}}{r}$	$\vec{v}_D = \vec{v}$ $\vec{v}_D = \vec{v}_{CIR} + \vec{\omega}_B \lambda (D-CIR)$ $\vec{v}_D = \vec{0} + \vec{\omega}_B \vec{k} \lambda 2r \vec{j}$ $\vec{v}_D = -\vec{\omega}_B \cdot 2r \vec{i}$ $\vec{\omega}_B = -\frac{\vec{v}}{2r} \Rightarrow \vec{\omega}_B = -\frac{\vec{v} \cdot \vec{k}}{2r}$	$\vec{v}_E = \vec{v}$ $\vec{v}_E = \vec{v}_{CIR} + \vec{\omega}_C \lambda (E-CIR)$ $\vec{v}_E = \vec{0} + \vec{\omega}_C \vec{k} \lambda r \vec{j}$ $\vec{v}_E = -\vec{\omega}_C r \vec{i}$ $\vec{\omega}_C = -\frac{\vec{v}}{r} \Rightarrow \vec{\omega}_C = -\frac{\vec{v} \cdot \vec{k}}{r}$
$\vec{\omega}_A = \vec{\omega} - \frac{\vec{v}^2}{r} \vec{k}$ $\boxed{\vec{\omega}_A = -\frac{\alpha}{r} \vec{k}}$	$\vec{\omega}_B = -\frac{\vec{v}}{2r} \vec{k} = -\frac{\alpha}{2r} \vec{k}$	$\vec{\omega}_C = \frac{\vec{v}}{r} \vec{k}$ $\boxed{\vec{\omega}_C = -\frac{\alpha}{r} \vec{k}}$
$\vec{v}_A = \vec{v}$ \therefore $\vec{a}_A = \vec{v} \vec{i} = \vec{a} \vec{i}$	$\vec{v}_B = \vec{v}_{CIR} + \vec{\omega}_B \lambda (B-CIR)$ $\vec{v}_B = \vec{0} - \frac{\vec{v}}{2r} \vec{k} \lambda r \vec{j}$ $\vec{v}_B = \frac{\vec{v}}{2} \vec{i}$ $\vec{a}_B = \vec{v}_B = \frac{\vec{v}}{2} \vec{i} = \frac{\alpha}{2} \vec{i}$	$\vec{v}_C = \vec{0}$ \therefore $\boxed{\alpha_C = 0}$

6

QUESTÃO 2 (3,5 pontos): Considere uma bobina com um cabo enrolado conforme mostrado na figura. O raio de enrolamento é $2R$ e o raio de roolamento é R . Sabendo que não há escorregamento entre a bobina e o suporte fixo e que o cabo é tracionado horizontalmente com velocidade constante v , pode-se:



- a) o CIR e o vetor de rotação $\vec{\omega}$ da bobina;
- b) a velocidade \vec{v}_O e a aceleração \vec{a}_O do centro geométrico O da bobina;
- c) a aceleração \vec{a}_A do ponto A da bobina;
- d) dizer se o cabo está se enrolando ou desenrolando. Justifique.



$$a) \boxed{\text{CIR} \in A} \quad v_B = v\vec{i} \\ \vec{\omega} = \omega \vec{k}$$

$$\vec{v}_B = \vec{v}_{A(12)} + \vec{\omega} \wedge (\vec{B} - \vec{A})$$

$$\vec{v}_B = \vec{0} + \omega \vec{k} \wedge (-R\vec{j})$$

$$v\vec{i} = +\omega R\vec{i} \Rightarrow \omega = \frac{v}{R} \\ \boxed{\vec{\omega} = \frac{v}{R} \vec{k}} \Rightarrow \boxed{\ddot{\omega} = \vec{0}}$$

$$b) \vec{v}_O = \vec{v}_S + \vec{\omega} \wedge (\vec{O} - \vec{A})$$

$$\vec{v}_O = \vec{0} + \frac{v}{R} \vec{k} \wedge R\vec{j} \Rightarrow \boxed{\vec{v}_O = -v\vec{i}} \rightarrow \boxed{\ddot{v}_O = \vec{0}}$$

~~c) $\vec{a}_A = \vec{a}_O + \vec{\omega} \wedge (\vec{A} - \vec{O}) + \vec{\omega} \wedge [\vec{\omega} \wedge (\vec{A} - \vec{O})]$~~

$$\vec{a}_A = \frac{v}{R} \vec{k} \wedge \left[\frac{v}{R} \vec{k} \wedge (-R\vec{j}) \right] \Rightarrow \boxed{\vec{a}_A = \frac{v^2}{R} \vec{j}}$$

d) O cabo está DESENROLANDO TIS QUE SUAS EXTREMIDADES DESCOBRIR PRA A DIREITA ENQUANTO QUE O CONROTEIRO GIRA NO SENTIDO ANTI-HORÍZIO (ONDE O SEU CENTRO DESCOBRINDO SE PARA A DIREITA).