

PEF3200 – Introdução à Mecânica das Estruturas

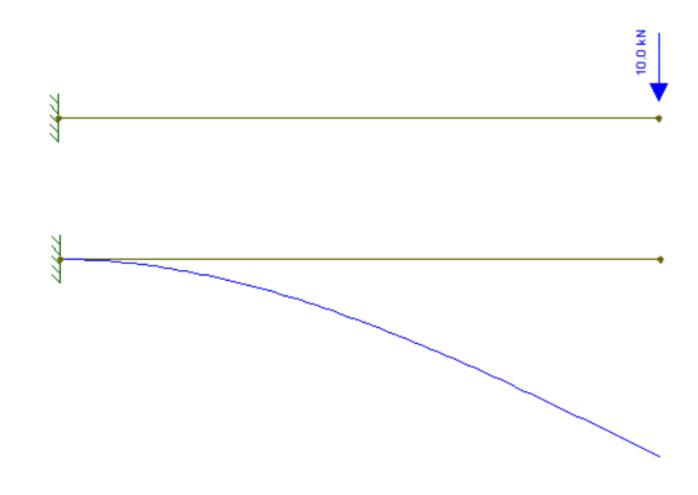
Aula 2 - 30/03/2022

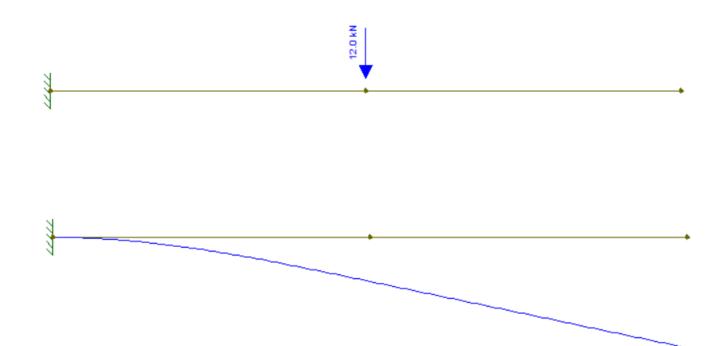
Reações de apoio nos sistemas planos e espaciais

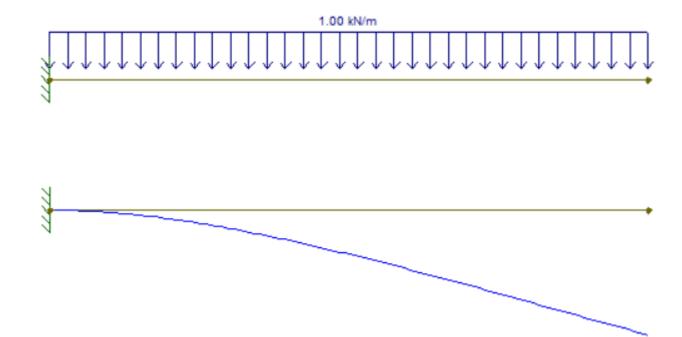
Prof. Martin Paul Schwark

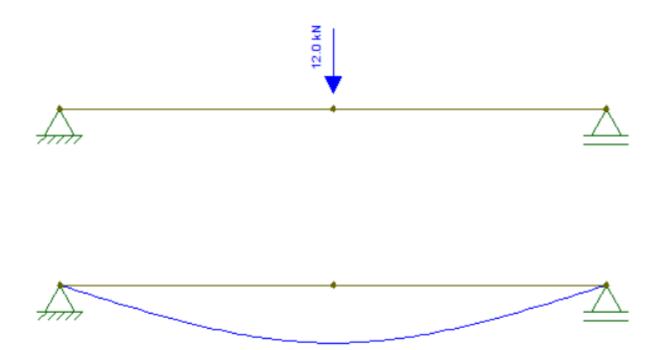
Prof. Osvaldo Shigueru Nakao

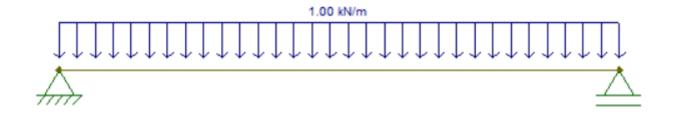
Prof. Valério S. Almeida



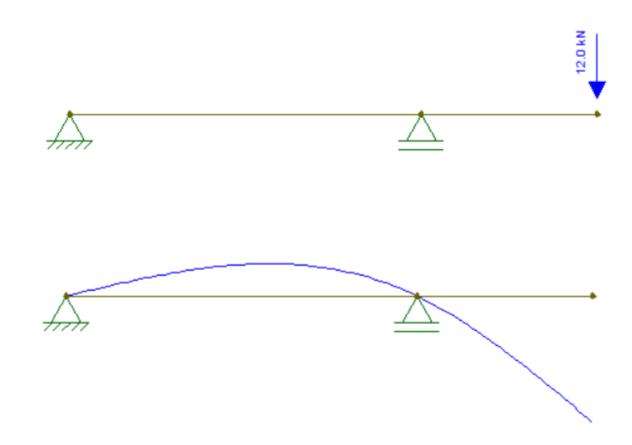


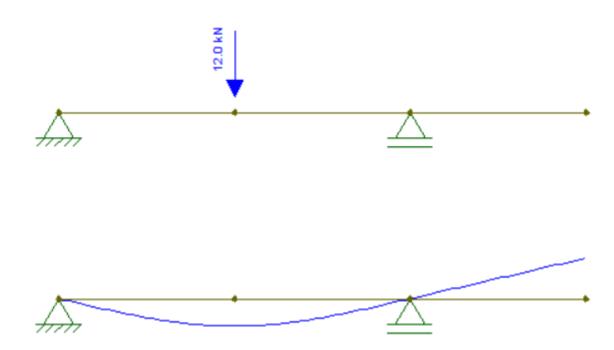


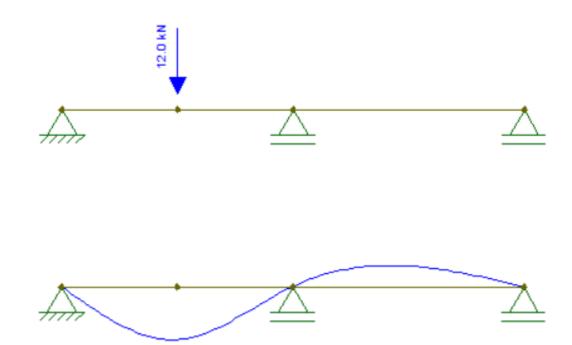


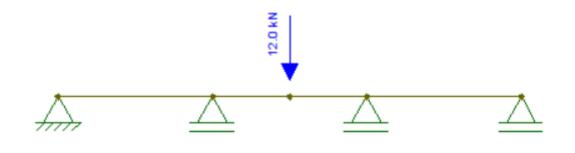




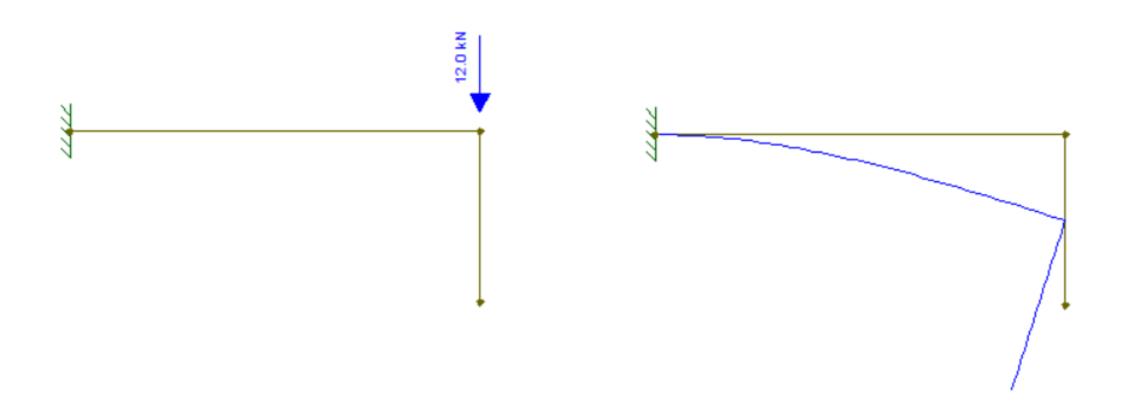


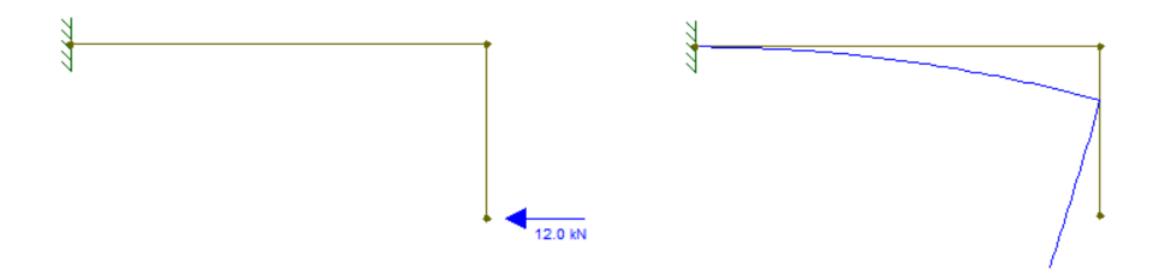


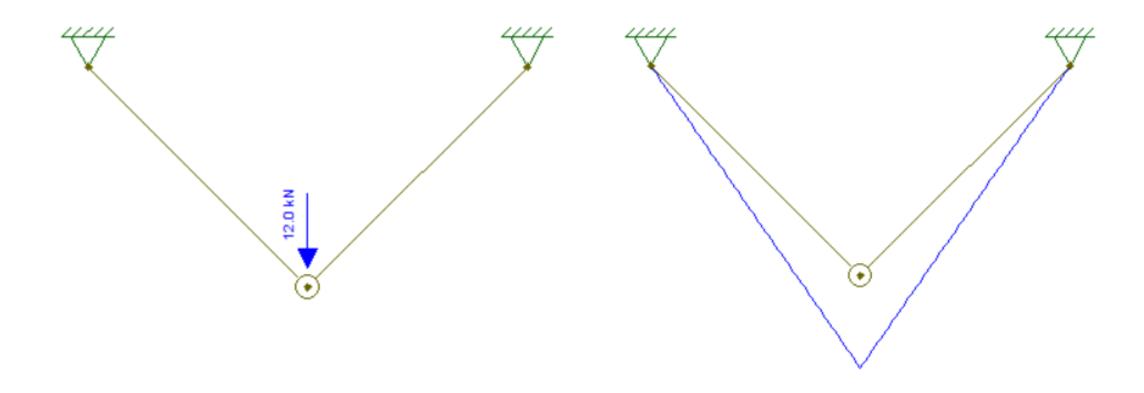


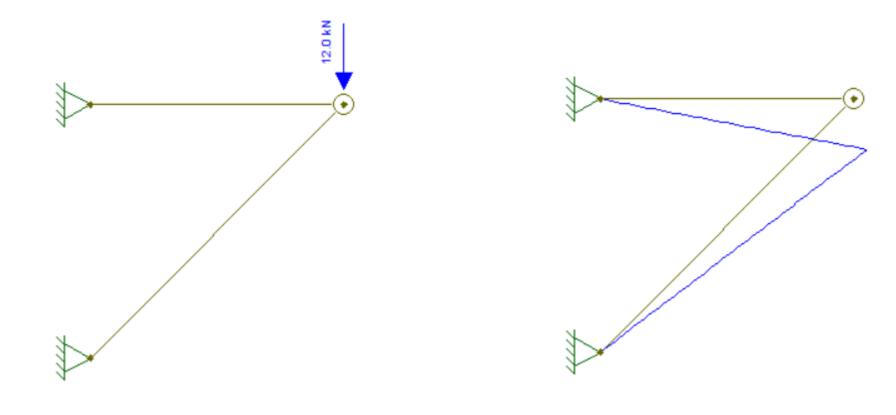


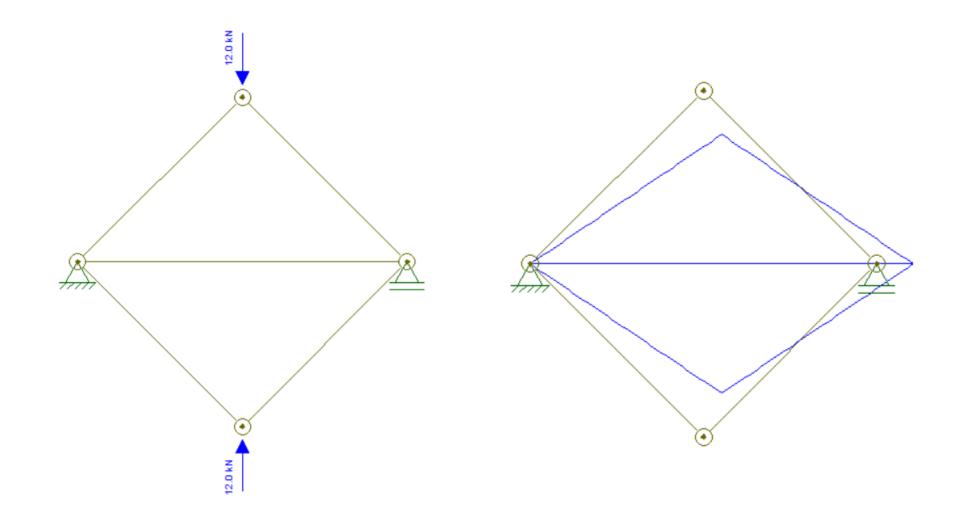






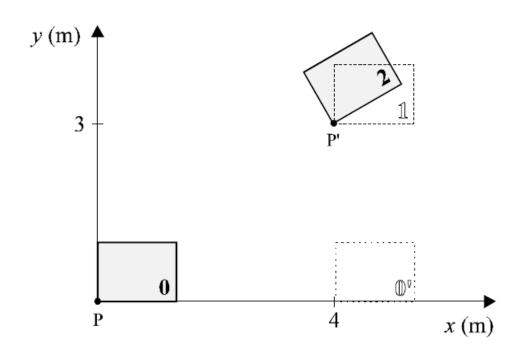






Movimento no sistema material plano

• Duas translações e uma rotação



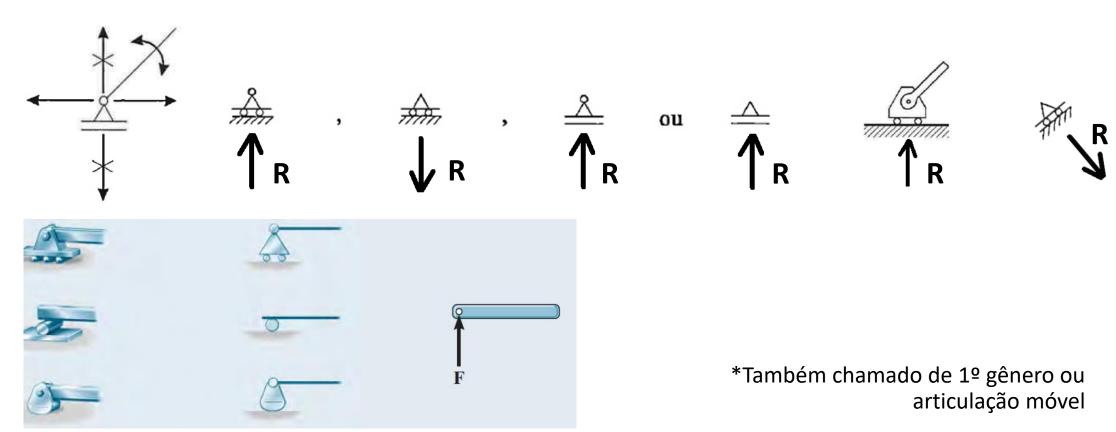
Restringir movimento do corpo em pontos



Vínculos

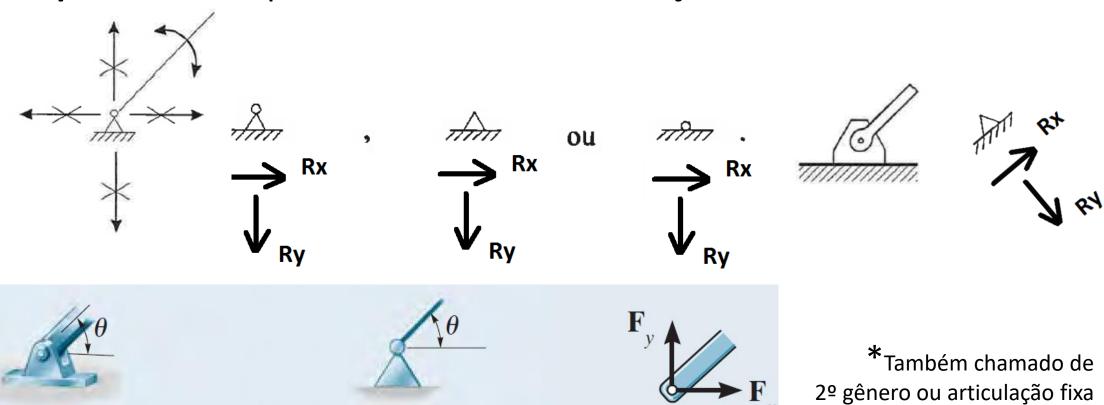
Vínculos e reações no sistema material plano

• Apoio simples*: impedimento de uma translação



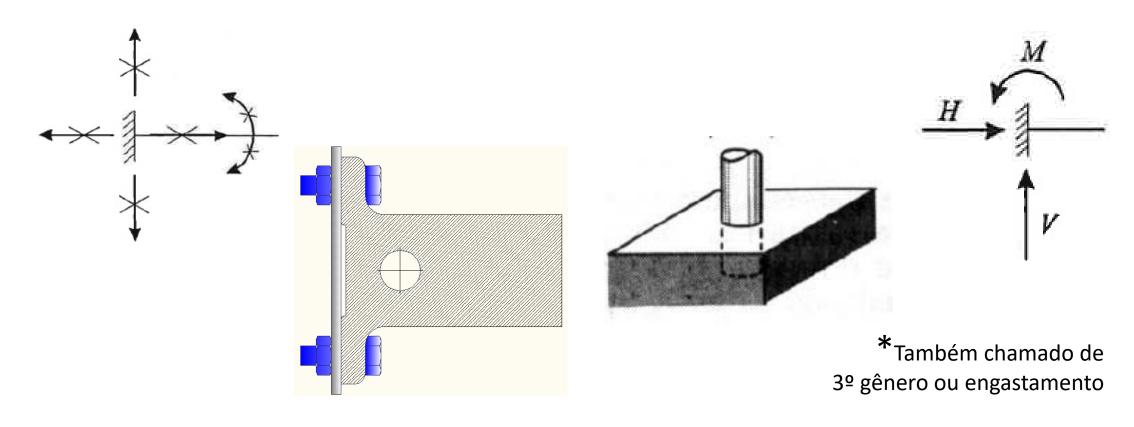
Vínculos e reações no sistema material plano

• Apoio fixo*: impedimento de duas translações



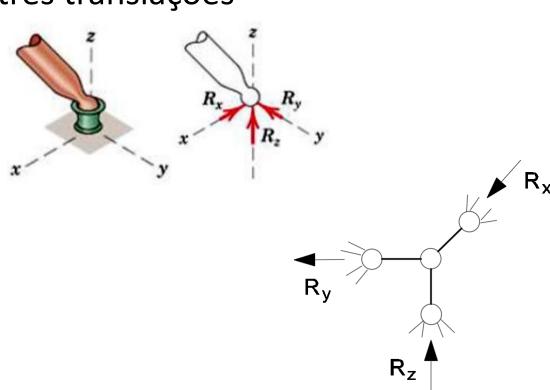
Vínculos e reações no sistema material plano

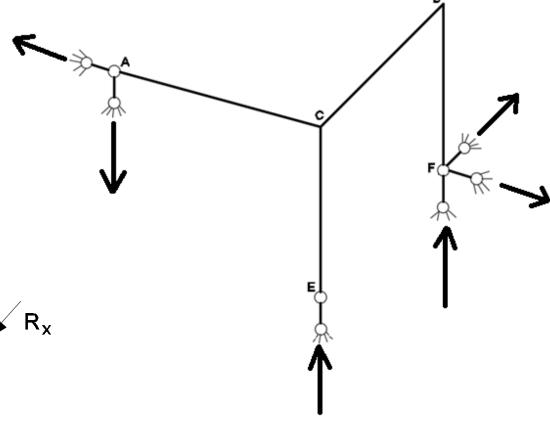
• Engaste*: impedimento de duas translações e uma rotação



Vínculos no espaço

 Apoio fixo: impedimento de três translações

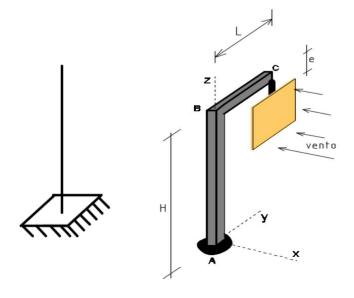




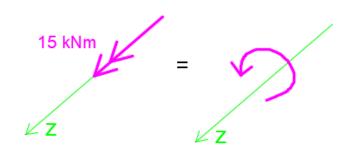
Um par de apoios fixos corresponde a uma única vinculação

Vínculos no espaço

• Engaste: impedimento de 3 translações e 3 rotações



notações equivalentes



Estruturas estáticas

- Estruturas que não apresentam movimento
- Equações de equilíbrio da estática no espaço:

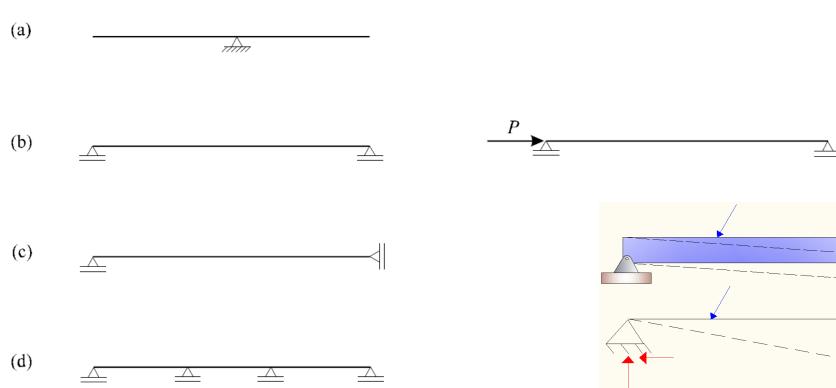
$$\Sigma F_x = 0$$
 $\Sigma F_y = 0$ $\Sigma F_z = 0$
 $\Sigma M_x = 0$ $\Sigma M_y = 0$ $\Sigma M_z = 0$

• Equações de equilíbrio da estática no plano:

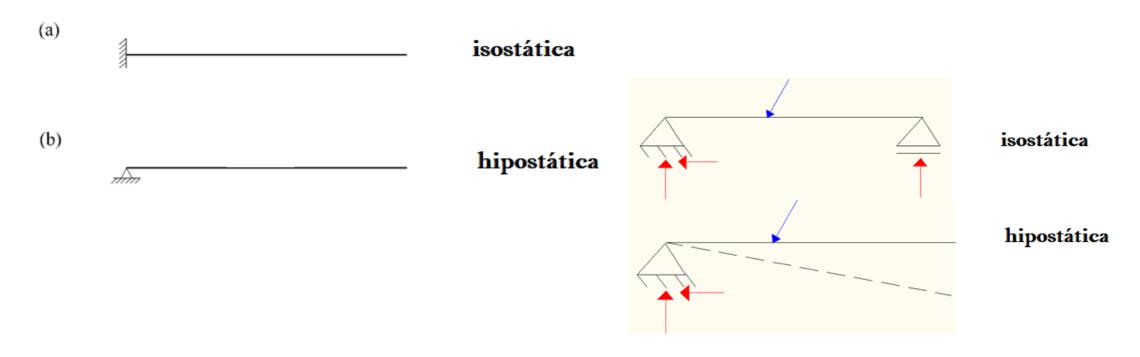
$$\sum F_x = 0$$
, $\sum F_y = 0$, $\sum M_A = 0$

$$R = m \cdot a = 0 \xrightarrow{a=0} R = 0$$
; $\sum R = 0$ (Forças); $\sum M = 0$ (Momento)

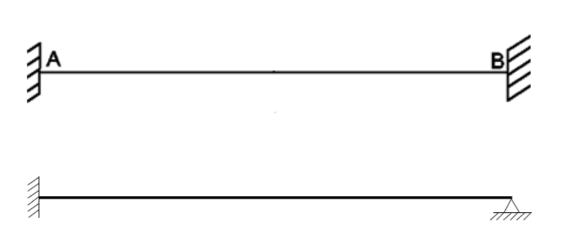
• Estruturas hipostáticas: podem apresentar movimento de corpo rígido

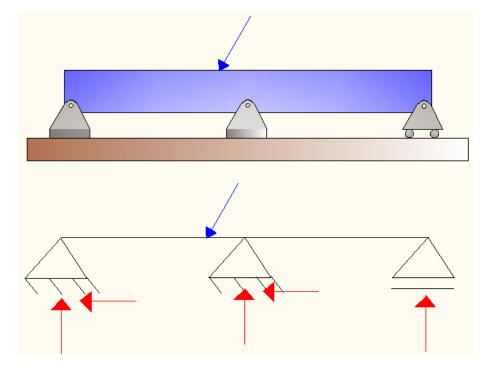


• Estruturas isostáticas: não podem apresentar movimento de corpo rígido, mas se tornam hipostáticas pela retirada de um único vínculo



• Estruturas hiperestáticas: não podem apresentar movimento de corpo rígido, e podem ter vínculos retirados sem se tornar hipostáticas

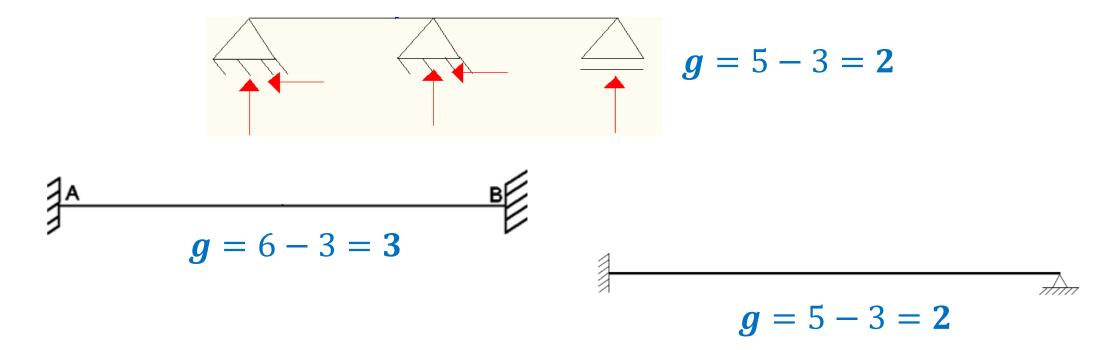




- Condições de estaticidade para estruturas rígidas planas, onde v é o número de vínculos:
 - Estruturas hipostáticas: v < 3 (condição suficiente)
 - Estruturas isostáticas: v = 3 (condição necessária mas não suficiente)
 - Estruturas hiperestáticas: v > 3 (condição necessária mas não suficiente)

Grau de hiperestaticidade externo

• Para uma estrutura rígida plana hiperestática, define-se o grau de hiperestaticidade g pelo número de vínculos impostos v: g = v - 3



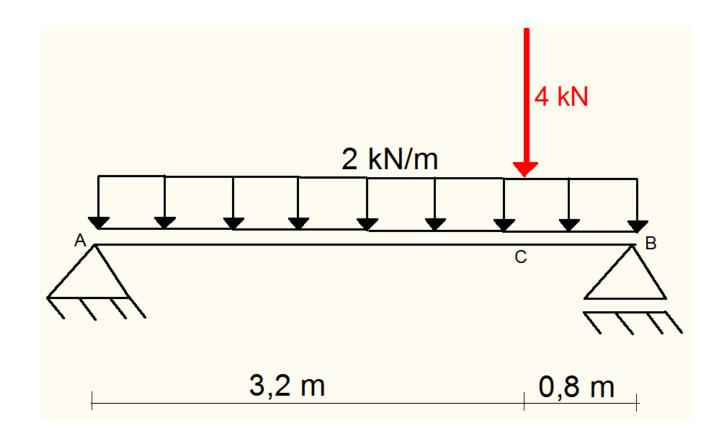
Simplificações adotadas na disciplina

 Vamos olhar para o mundo das estruturas através de uma janela que nos dá um amplo entendimento dos conceitos principais e permite ver a beleza do assunto, mesmo com (ou talvez devido a) grandes simplificações na comparação com a verdadeira complexidade do tema

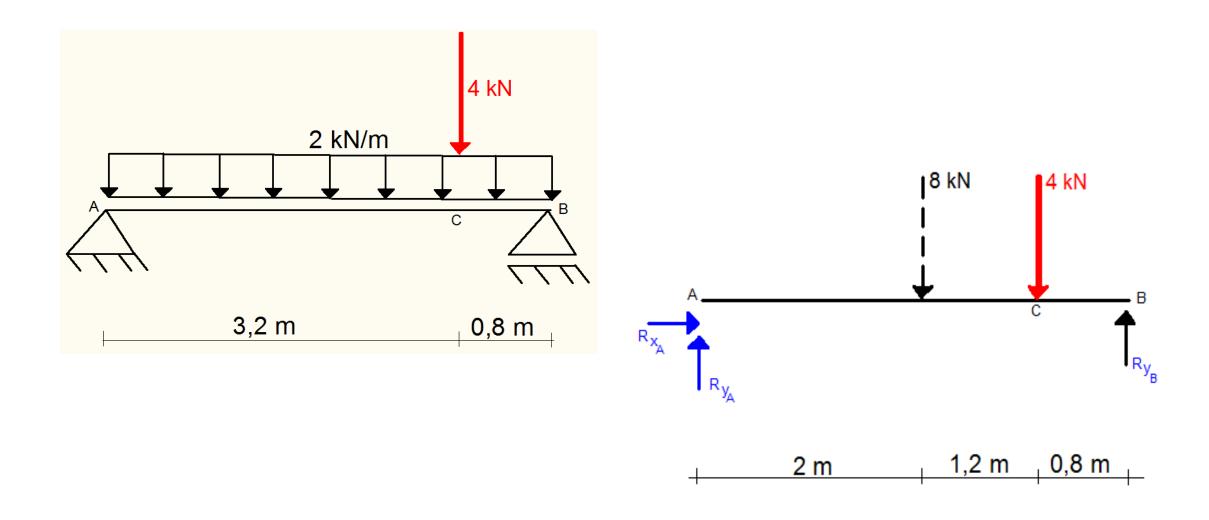


Simplificações adotadas na disciplina

- Material elástico linear
- 2. Material homogêneo
- 3. Material isotrópico
- 4. Estruturas reticuladas
- 5. Estruturas planas (e algumas espaciais bem simplificadas)
- 6. Estruturas isostáticas
- 7. Carregamentos estáticos
- 8. Desconsideração dos efeitos de segunda ordem
- 9. Pequenos ângulos e deslocamentos

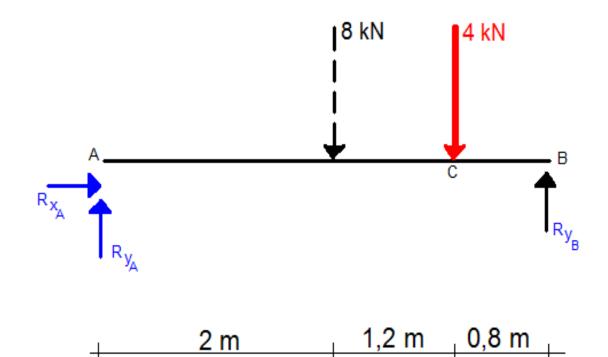


Antes de começar: a estrutura atende às nossas simplificações?



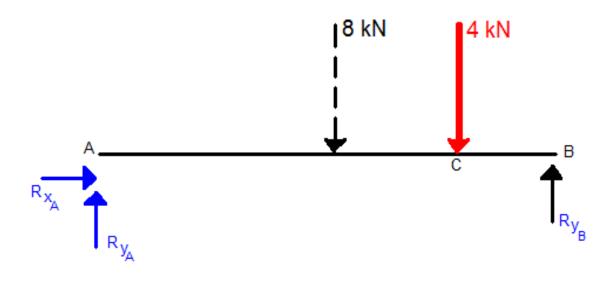
$$\sum F_x = 0: \qquad R_{XA} = 0$$

$$\sum F_y = 0$$
: $R_{YA} + R_{YB} - 12 = 0$

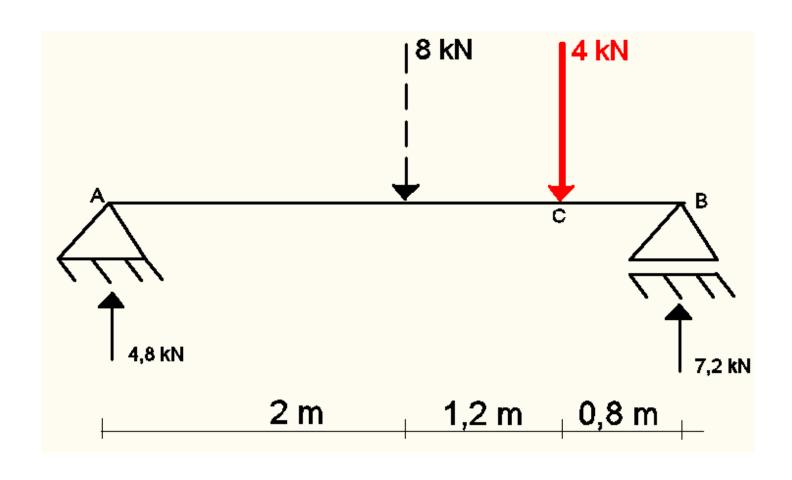


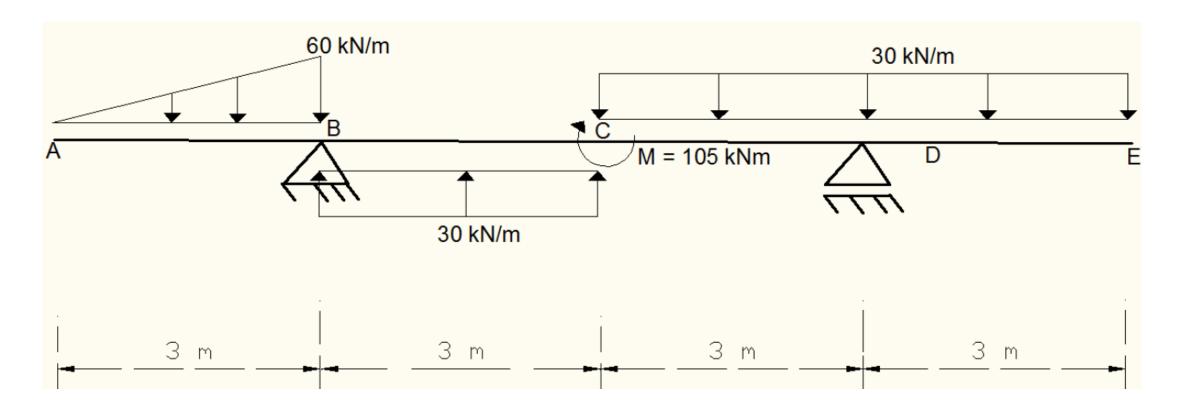
$$\sum M_A = 0$$
: $4,0 \cdot R_{YB} - 8,0 \cdot 2,0 - 4,0 \cdot 3,2 = 0 \rightarrow R_{YB} = 7,2 \ kN$

$$R_{y_4} = 12 - 7, 2 = 4.8 \ kN$$

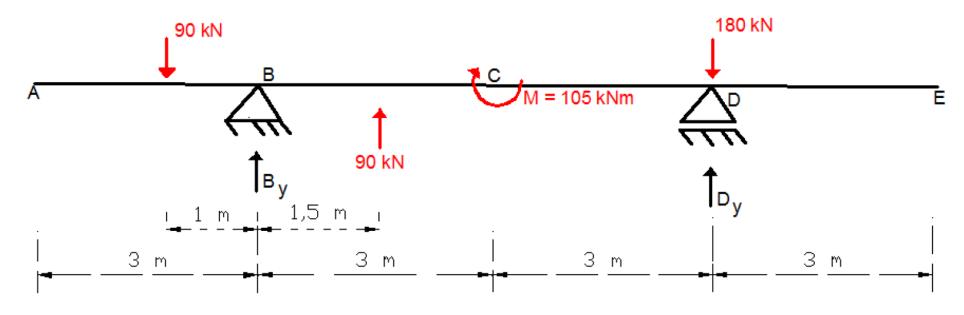


2 m 1,2 m 0,8 m





Antes de começar: a estrutura atende às nossas simplificações?

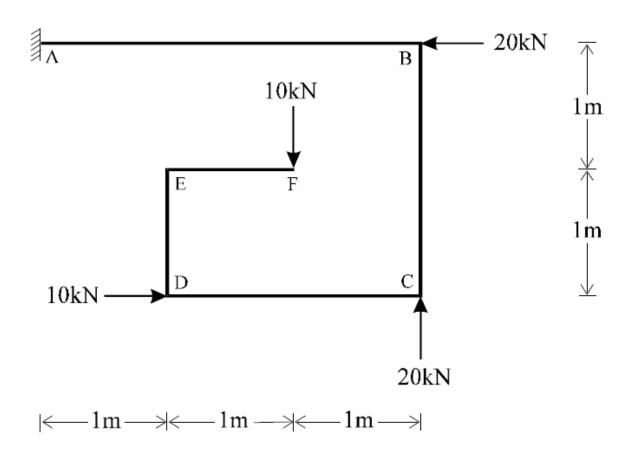


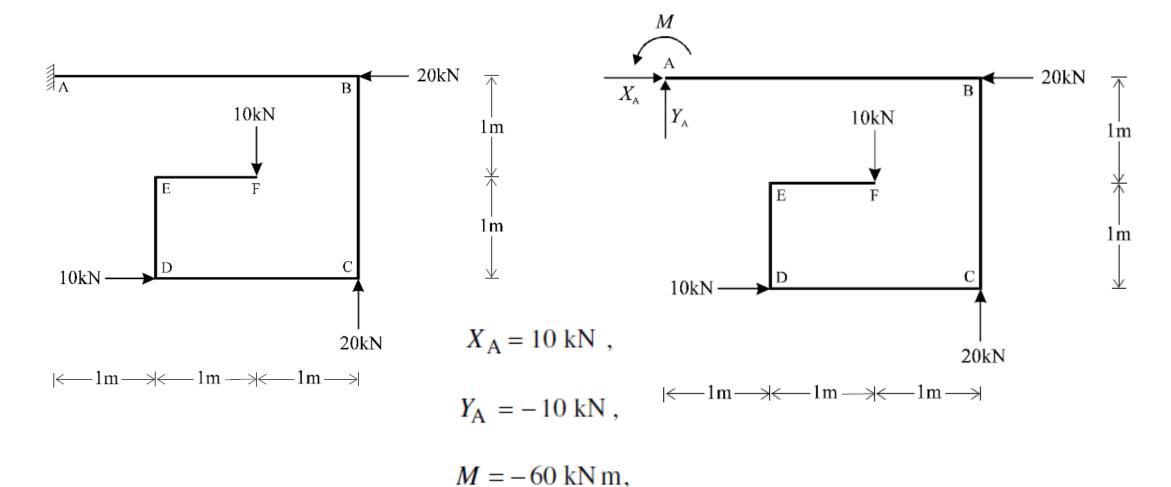
$$\sum F_x = 0 \rightarrow B_x = 0$$

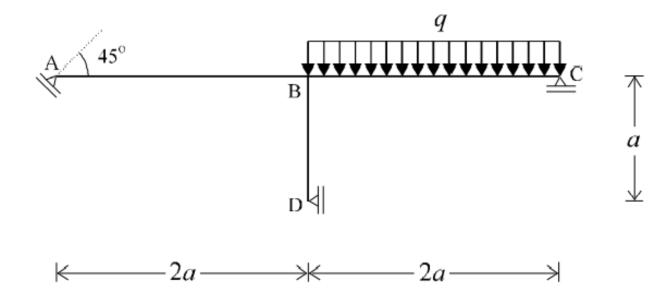
$$\sum F_y = 0 \rightarrow B_y + D_y = 180$$

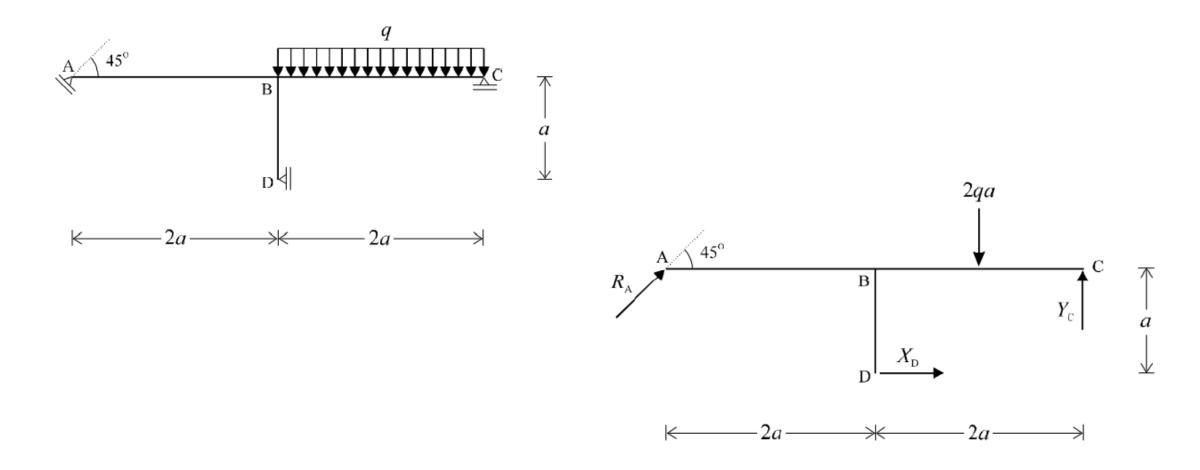
$$\sum M_B = 0 \rightarrow 6.D_y + 90.1 + 90.1,5 = 105 + 180.6 \rightarrow D_y = 160 \ kN(\uparrow)$$

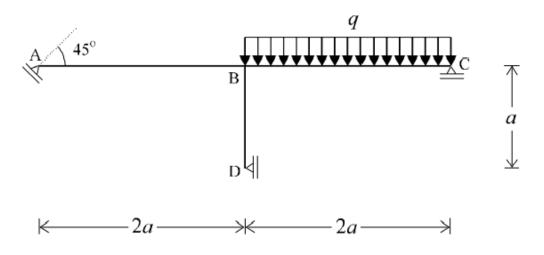
$$\therefore B_y = 20 \ kN(\uparrow)$$





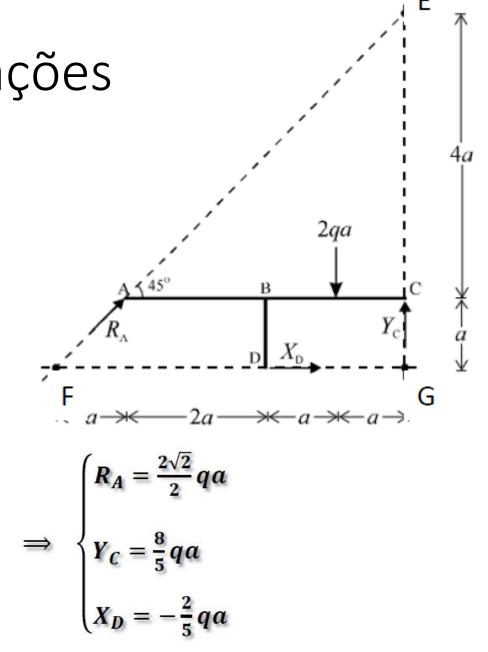


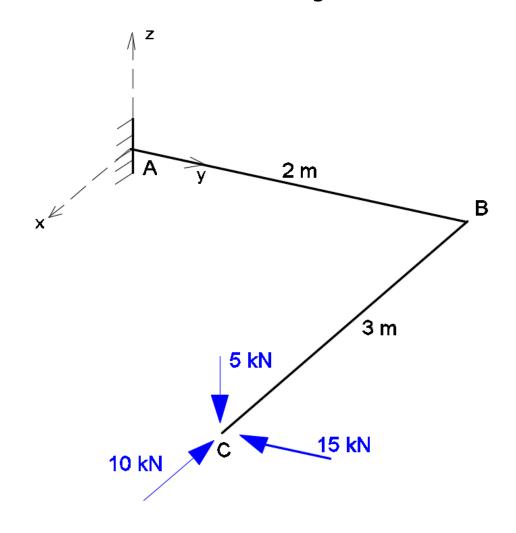


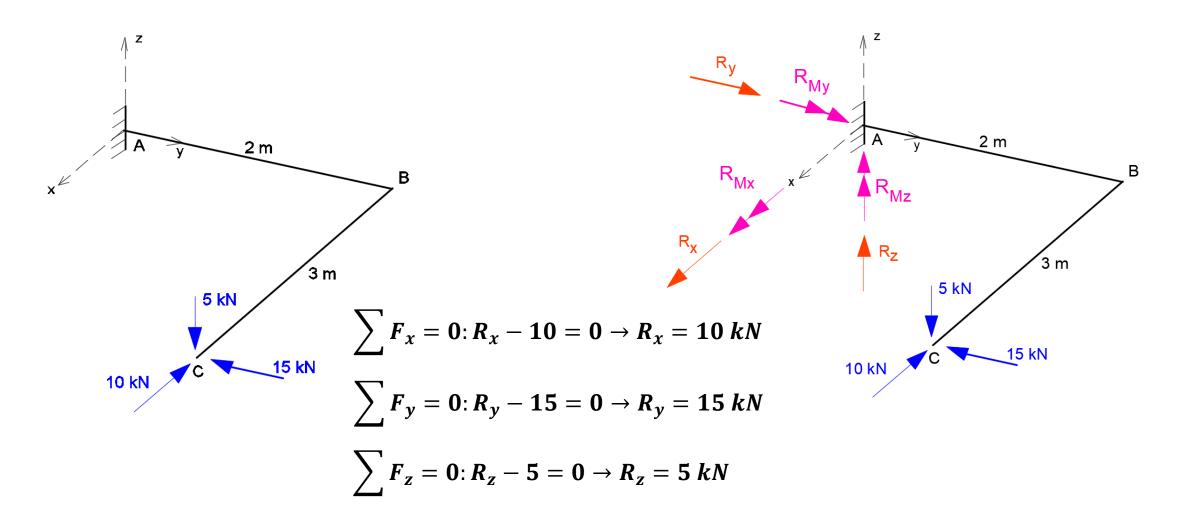


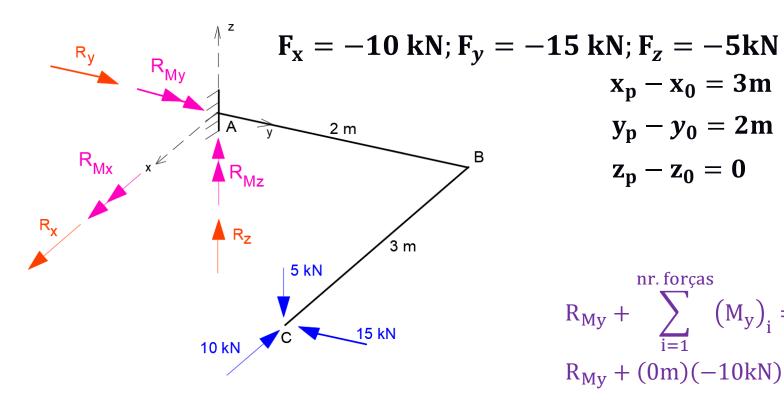
$$\begin{cases} \sum M_E = 0 \Rightarrow X_D * 5a + 2qa * a = 0 \\ \sum M_F = 0 \Rightarrow Y_C * 5a - 2qa * 4a = 0 \end{cases}$$

$$\sum M_G = 0 \Rightarrow -R_A * \frac{\sqrt{2}}{2} 5a + 2qa * a = 0$$









$$R_{Mx} + \sum_{i=1}^{nr. \text{ forças}} (M_x)_i = 0$$
 $R_{Mx} = 10 \text{ kNm}$ $R_{Mx} + (2m)(-5kN) - (0m)(-15kN) = 0$

$$M_o = M_x i + M_y j + M_z k$$

$$M_x = (y_p - y_o) F_z - (z_p - z_o) F_y$$

$$M_y = (z_p - z_o) F_x - (x_p - x_o) F_z$$

$$M_z = (x_p - x_o) F_y - (y_p - y_o) F_x$$

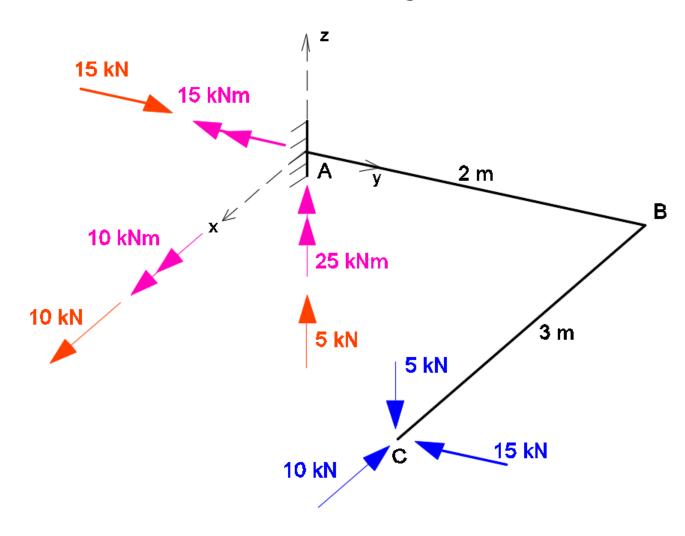
$$R_{My} + \sum_{i=1}^{nr. \text{ forças}} (M_y)_i = 0$$
 $R_{My} = -15 \text{ kNm}$ $R_{My} + (0m)(-10kN) - (3m)(-5kN) = 0$

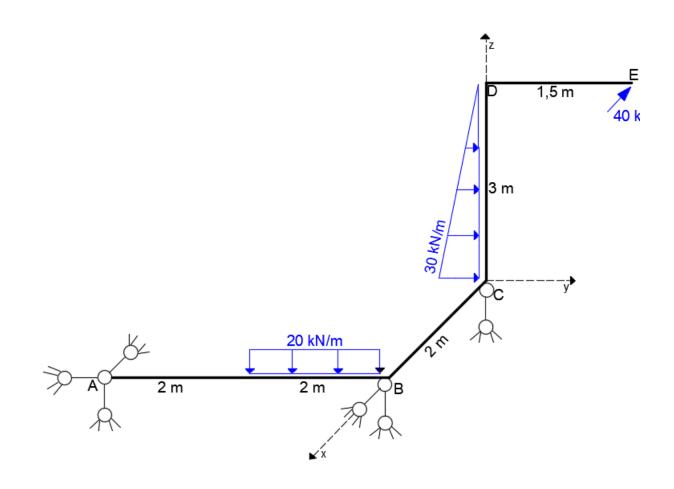
 $x_p - x_0 = 3m$

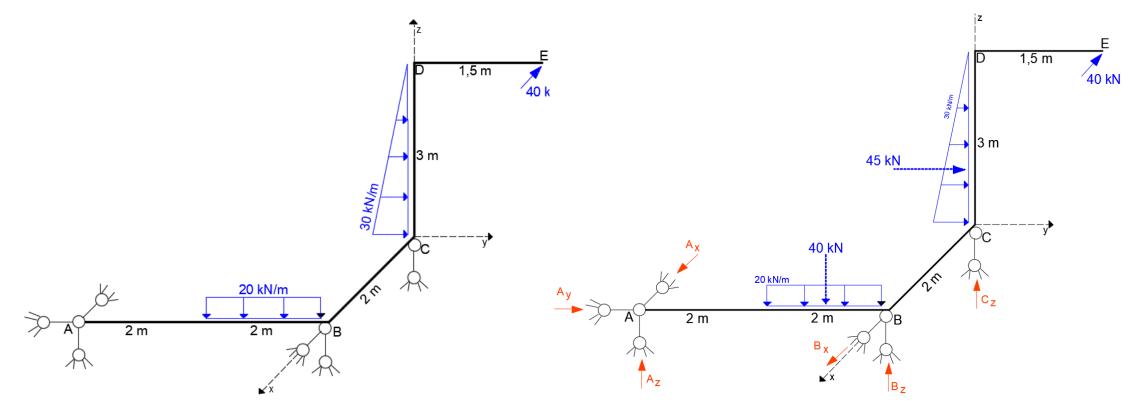
 $y_p - y_0 = 2m$

 $\mathbf{z_p} - \mathbf{z_0} = \mathbf{0}$

$$R_{Mz} + \sum_{i=1}^{nr. \text{ forças}} (M_z)_i = 0$$
 $R_{My} = 25 \text{ kNm}$ $R_{Mz} + (3m)(-15kN) - (2m)(-10kN) = 0$







Ações em E:

$$F_{x} = -40 \text{ kN}; F_{y} = F_{z} = 0$$

Ações em CD:
$$F_y = 45 \text{ kN}$$
; $F_x = F_z = 0$

Ações em AB:

$$F_z = -40 \text{ kN}; F_x = F_y = 0$$

$$\sum F_x = 0$$
: $A_x + B_x = 40$ (1)

$$\sum F_y = 0$$
: $A_y = 45 \text{ kN}$ (\leftarrow)

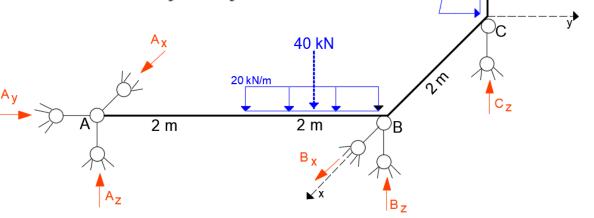
Portanto: $B_x = 40 - 7.5 = 32.5$ kN

$$\sum F_z = 0$$
: $A_z + B_z + C_z = 40$ (2)

$$M_{x} = d_{y} \cdot F_{z} - d_{z} \cdot F_{y}$$

$$M_{y} = d_{z} \cdot F_{x} - d_{x} \cdot F_{z}$$

$$M_{z} = d_{x} \cdot F_{y} - d_{y} \cdot F_{x}$$



45 kN

1,5 m

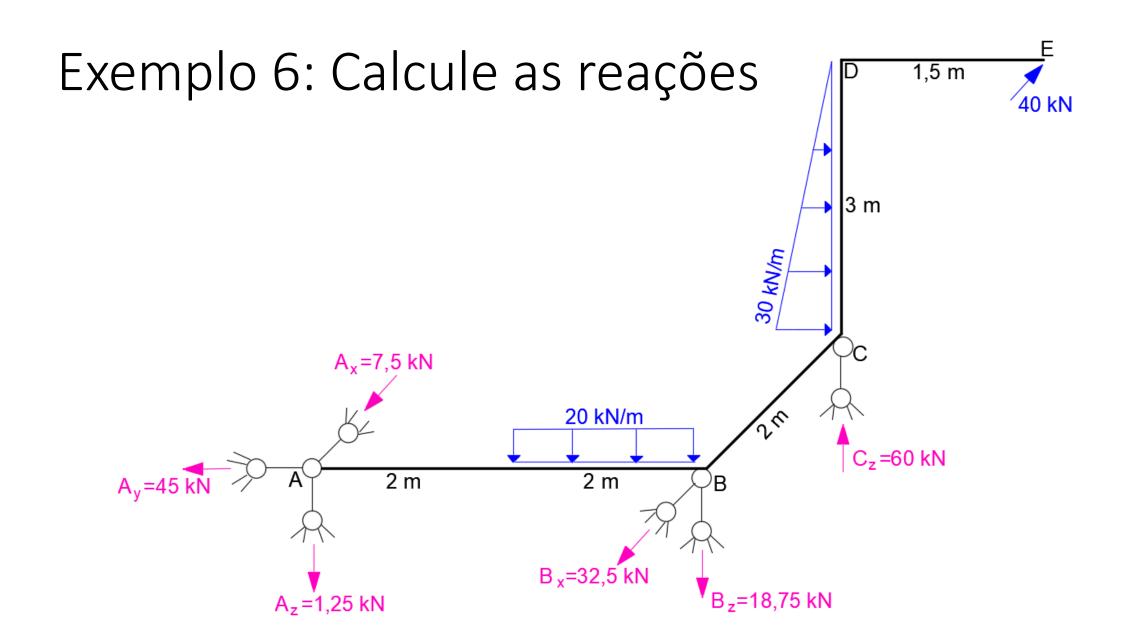
l3 m

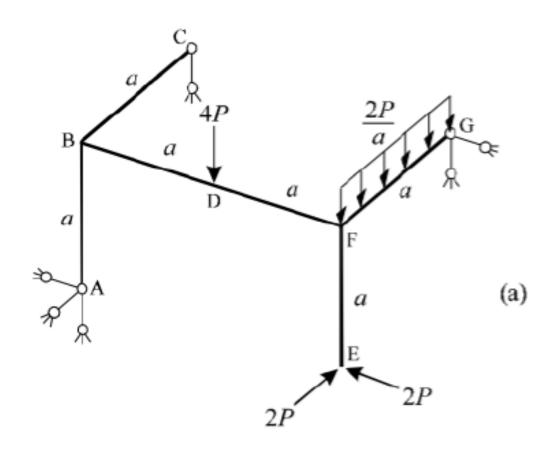
Polo em C:

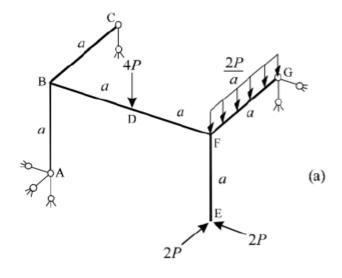
$$\sum_{z=0}^{N} M_{cx} = 0: -40 \cdot (-1) + A_z \cdot (-4) - (45) \cdot (1) = 0 \rightarrow A_z = -1,25 \quad kN$$

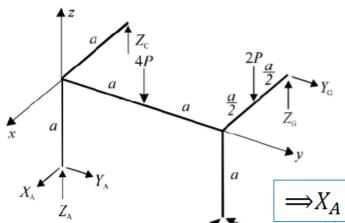
$$\sum_{z=0}^{N} M_{cy} = 0: -40 \cdot (3) - \left[(-40) \cdot (2) + B_z \cdot (2) + A_z \cdot (2) \right] = 0 \rightarrow B_z = -18,75 \quad kN$$

$$\sum_{z=0}^{N} M_{cz} = 0: -45 \cdot (2) - \left[(-40) \cdot (1,5) + A_x (-4) \right] = 0 \rightarrow A_x = 7,5 \quad kN$$









$$\sum X = 0 = X_A - 2P$$

$$\sum Y = 0 = Y_A + Y_G - 2P$$

$$\sum Z = 0 = Z_A - 4P + Z_C - 2P + Z_G$$

$$\sum M_x = 0 = Y_A * a - 4P * a - 2P * a - 2P * 2a + Z_G * 2a$$

$$\sum M_y = 0 = -X_A * a + Z_C * a + 2P * a - 2P * \frac{a}{2} + Z_G * a$$

$$\sum M_z = 0 = 2P * 2a - Y_G * a$$

$$\Longrightarrow X_A=2P;\; Y_A=-2P;\; Z_A=5P;\; Z_C=-5P;\; Y_G=4P;\; Z_G=6P;$$