



PME3100 Mecânica I

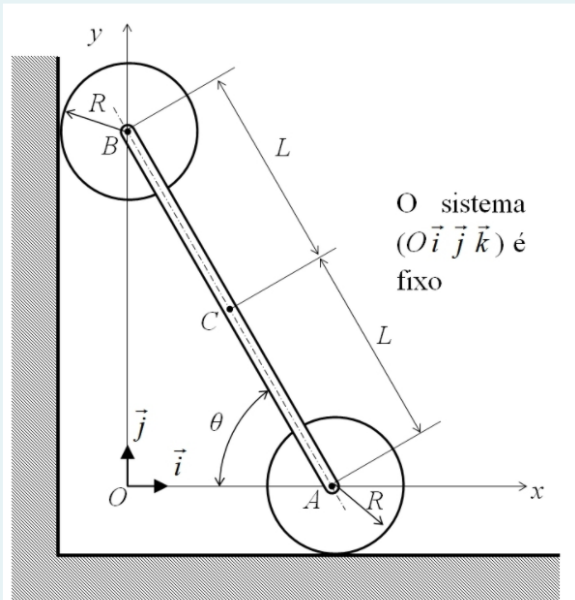
Primeira Prova – 08 de outubro de 2021

Duração: 2 horas e 20 minutos

Questão 1

Considere o movimento plano da barra AB mostrada no desenho, de comprimento $2L$, e articulada sem atrito pelas suas extremidades aos centros de dois discos idênticos de raio R . Os discos mantêm contato com a respectiva superfície e rolam sem escorregar, de modo que o ponto B percorre o eixo Oy e o ponto A percorre o eixo Ox . O referencial fixo é o solo e sabe-se que o vetor de rotação da barra AB é $\vec{\omega} = \omega \vec{k}$, com $\omega > 0$ constante, a partir do instante inicial $t_0 = 0$, quando temos $\theta(t_0) = 90^\circ$. O sistema de coordenadas $(O\vec{i}\vec{j}\vec{k})$ é fixo.

São dados: $L = 2.2$ m, $R = 0.3$ m, $\omega = 3$ rad/s.



Ao preencher os campos das respostas:

- Sempre que necessário, utilize ponto (',') como separador decimal, em lugar de vírgula (',').
- Não deixe espaço em branco entre os caracteres. Em respostas com valor negativo, por exemplo, não separe o sinal de menos ('-') do número.
- Use o Sistema Internacional de Unidades.

Para os itens (a) até (e) considere o sistema no instante inicial, quando a barra AB está na vertical ($\theta = 90^\circ$):

a - (0,5 ponto) Usando a propriedade fundamental da cinemática do corpo rígido, calcule a velocidade \vec{v}_B do ponto B . Use **PONTO** como separador.

$$\vec{v}_B = \boxed{} \vec{i} + \boxed{} \vec{j}$$

b - (0,5 ponto) Localize o centro instantâneo de rotação (CIR) do disco de centro A . Use **PONTO** como separador.

$$CIR_d = \boxed{} \vec{i} + \boxed{} \vec{j}$$

c - (0,5 ponto) Localize o CIR da barra AB . Use **PONTO** como separador.

$$CIR_{barra} = \boxed{} \vec{i} + \boxed{} \vec{j}$$

d - (0,5 ponto) Determine o vetor de rotação $\vec{\Omega}_a$ do disco de centro A . Use **PONTO** como separador.

$$\vec{\Omega} = \boxed{} \vec{k}$$

e - (0,5 ponto) Calcule a aceleração \vec{a}_B do ponto B da barra AB . Use **PONTO** como separador.

$$\vec{a}_B = \boxed{} \vec{i} + \boxed{} \vec{j}$$

f - (0,5 ponto) No instante em que a barra AB está a 45° ($\theta = 45^\circ$), calcule a velocidade \vec{v}_C do centro C da barra AB , expressando-a no sistema de coordenadas intrínseco. Use **PONTO** como separador.

$$\vec{v}_C = \boxed{} \vec{t} + \boxed{} \vec{n}$$

Solução

Instante inicial, quando a barra está na vertical ($\theta = 90^\circ$):

a) O enunciado menciona que no instante inicial, $\vec{v}_A = v_A \vec{i}$, e a barra AB está na vertical. Usando a propriedade fundamental da cinemática do corpo rígido:

$$\vec{v}_A \cdot (A-B) = \vec{v}_B \cdot (A-B) \Rightarrow v_A \vec{i} \cdot 2L \vec{j} = \vec{v}_B \cdot 2L \vec{j} \Rightarrow \vec{v}_B \cdot 2L \vec{j} = 0$$

Ou seja, ou \vec{v}_B é perpendicular a \vec{j} , ou $\vec{v}_B = \vec{0}$. Mas como o disco de centro B mantém contato com a parede, então, necessariamente, $\vec{v}_B = \vec{0}$.

b) Como não há escorregamento, o CIR do disco de centro A é o seu ponto de contato com o solo. No instante inicial, as coordenadas desse ponto são, pela observação da figura, $(CIR_d - O) = -R \vec{j}$.

c) Do item (a), como $\vec{v}_B = \vec{0}$, então o ponto B é o CIR da barra AB , $(CIR_{barra} - O) = 2L \vec{j}$.

d) Ponto A da barra: $\vec{v}_A = \vec{\omega} \wedge (A-B) = \omega \vec{k} \wedge 2L(-\vec{j}) \Rightarrow \vec{v}_A = \omega 2L \vec{i}$

Ponto A do disco: $\vec{v}_A = \vec{\Omega}_a \wedge R \vec{j} = \Omega_a \vec{k} \wedge R \vec{j} \Rightarrow \vec{v}_A = -\Omega_a R \vec{i}$

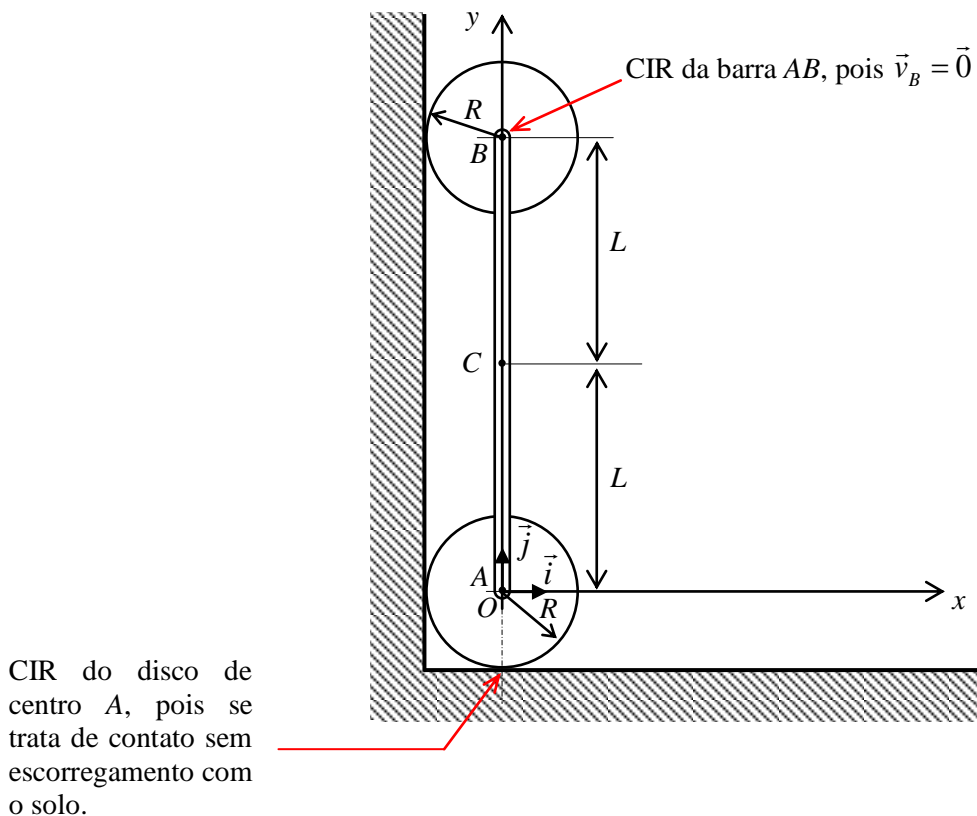
Comparando: $-\Omega_a R = \omega 2L \Rightarrow \Omega_a = -\frac{2L}{R} \omega \Rightarrow \boxed{\vec{\Omega}_a = -\frac{2L}{R} \omega \vec{k}}$

e) As coordenadas do ponto B são $(0, 2L \sin \theta, 0)$. Portanto, a velocidade do ponto B é:

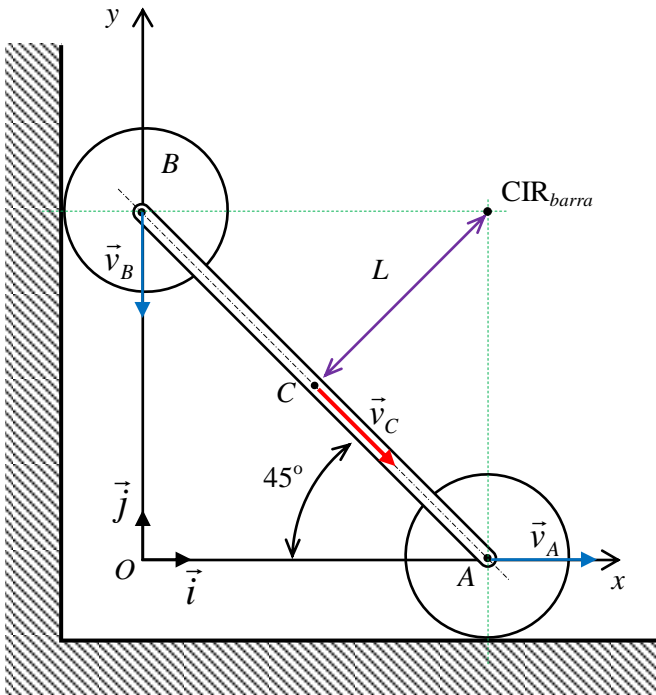
$$\vec{v}_B = \frac{d}{dt}(2L \sin \theta) \vec{j} \Rightarrow \vec{v}_B = 2L \dot{\theta} \cos \theta \vec{j}$$

Calculando a aceleração: $\vec{a}_B = \frac{d}{dt}(2L \dot{\theta} \cos \theta) \vec{j} \Rightarrow \vec{a}_B = -2L \dot{\theta}^2 \sin \theta \vec{j} \Rightarrow \vec{a}_B = -2L \omega^2 \sin \theta \vec{j}$

Para a posição em que a barra está na vertical ($\theta = 90^\circ$): $\boxed{\vec{a}_B = -2L \omega^2 \vec{j}}$



Instante em que a barra está a 45° ($\theta = 45^\circ$):



f) Sabendo do enunciado que $\vec{\omega} = \omega \vec{k}$, temos, diretamente da figura, que:

$$\vec{v}_C = \omega L \left(\frac{\sqrt{2}}{2} \vec{i} - \frac{\sqrt{2}}{2} \vec{j} \right)$$

Em coordenadas intrínsecas, por definição, o versor tangente \vec{t} tem a direção e o sentido da velocidade.

$$\vec{t} = \frac{\sqrt{2}}{2} \vec{i} - \frac{\sqrt{2}}{2} \vec{j}$$

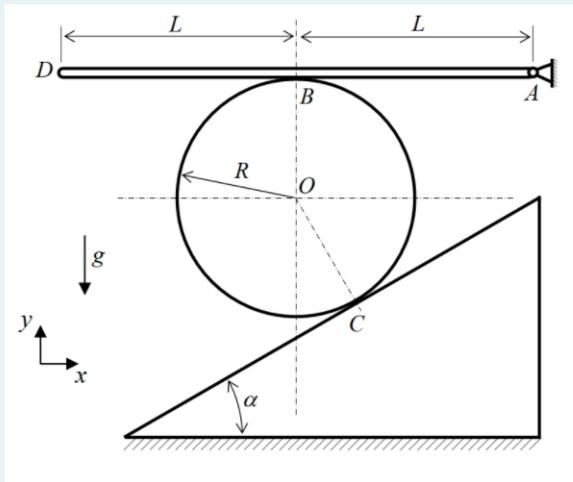
Portanto, temos que:

$$\boxed{\vec{v}_C = \omega L \vec{t}}$$

Questão 2

A figura mostra uma barra homogênea de comprimento $2L$ e massa m apoiada sobre um disco de massa M e raio R que se encontra apoiado no plano inclinado de um ângulo α em relação à horizontal; o vínculo em A é uma articulação, o plano inclinado é fixo e o sistema está em equilíbrio estático. O coeficiente de atrito é o mesmo nos pontos de contato B e C ; os vetores devem ser expressos no sistema de coordenadas de eixos (x,y) de versores (\vec{i}, \vec{j}) , respectivamente, indicado na figura.

São dados: $m = 3 \text{ kg}$, $M = 8 \text{ kg}$, $\alpha = 45^\circ$, $g = 10 \text{ m/s}^2$.



Ao preencher os campos das respostas:

- Sempre que necessário, utilize ponto ('.') como separador decimal, em lugar de vírgula (',').
- Não deixe espaço em branco entre os caracteres. Em respostas com valor negativo, por exemplo, não separe o sinal de menos ('-') do número.
- Use o Sistema Internacional de Unidades.

Determine:

a - (0,5 ponto) A reação vincular no ponto A da barra. Use **PONTO** como separador.

$$\vec{R}_A = \boxed{} \vec{i} + \boxed{} \vec{j}$$

b - (0,5 ponto) A força de atrito aplicada no disco pela barra no ponto B . Use **PONTO** como separador.

$$\vec{F}_{atB} = \boxed{} \vec{i} + \boxed{} \vec{j}$$

c - (0,5 ponto) A força normal aplicada no disco pela barra no ponto B . Use **PONTO** como separador.

$$\vec{N}_B = \boxed{} \vec{i} + \boxed{} \vec{j}$$

d - (0,5 ponto) A força de atrito aplicada no disco pelo plano inclinado no ponto C . Use **PONTO** como separador.

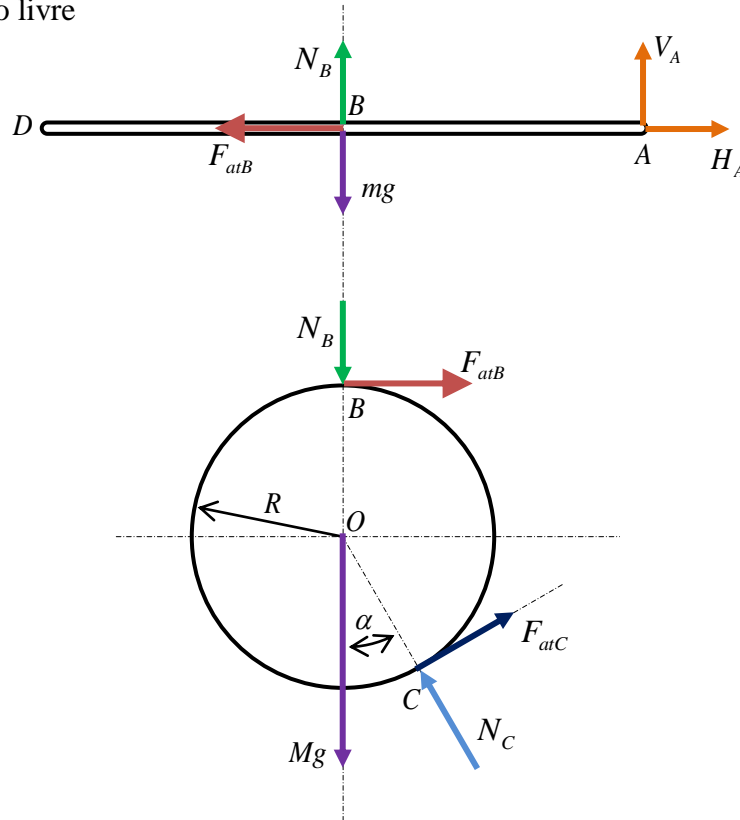
$$\vec{F}_{atC} = \boxed{} \vec{i} + \boxed{} \vec{j}$$

e - (1,0 ponto) O valor mínimo do coeficiente de atrito para que não ocorra escorregamento no contato em B . Use **PONTO** como separador.

$$\mu_{min} = \boxed{}$$

Solução

Diagramas de corpo livre



Equilíbrio da barra:

$$M_{Az} = 0 \Rightarrow mg \cdot L - N_B \cdot L = 0 \Rightarrow N_B = mg$$

$$R_x = 0 \Rightarrow H_A - F_{atB} = 0 \Rightarrow H_A = F_{atB}$$

$$R_y = 0 \Rightarrow N_B - mg + V_A = 0 \Rightarrow V_A = 0$$

$$\vec{N}_B = 0\vec{i} - mg\vec{j}$$

Equilíbrio do disco:

Polo O

$$M_{Oz} = 0 \Rightarrow F_{atB} \cdot R - F_{atC} \cdot R = 0 \Rightarrow F_{atB} = F_{atC}$$

Polo C

$$M_{Cz} = 0 \Rightarrow (M+m)g \cdot R \sin \alpha - F_{atB} \cdot (R + R \cos \alpha) = 0 \Rightarrow F_{atB} = \frac{(M+m)g \cdot \sin \alpha}{(1 + \cos \alpha)}$$

$$\Rightarrow H_A = \frac{(M+m)g \cdot \sin \alpha}{(1 + \cos \alpha)}$$

$$\vec{R}_A = \frac{(M+m)g \cdot \sin \alpha}{(1 + \cos \alpha)} \vec{i} + 0\vec{j}$$

$$\Rightarrow F_{atC} = \frac{(M+m)g \cdot \sin \alpha}{(1 + \cos \alpha)}$$

$$\vec{F}_{atB} = \frac{(M+m)g \cdot \sin \alpha}{(1 + \cos \alpha)} \vec{i} + 0\vec{j}$$

$$\vec{F}_{atC} = \frac{(M+m)g \cdot \sin \alpha}{(1 + \cos \alpha)} \cos \alpha \vec{i} + \frac{(M+m)g \cdot \sin \alpha}{(1 + \cos \alpha)} \sin \alpha \vec{j}$$

Para que não haja escorregamento no ponto B, é preciso observar a seguinte condição:

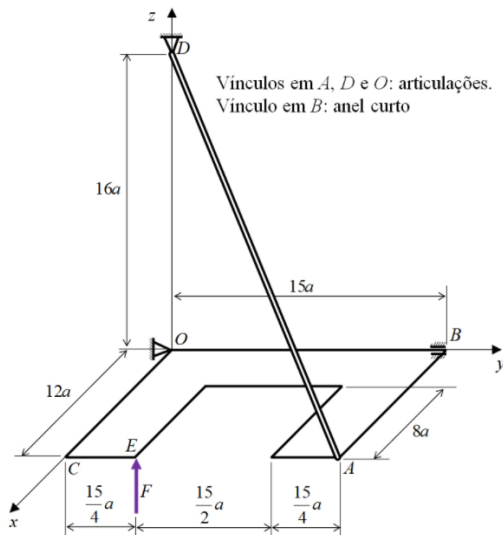
$$F_{atB} \leq \mu N_B$$

$$\frac{(M+m)g \cdot \sin \alpha}{(1 + \cos \alpha)} \leq \mu mg \Rightarrow \mu \geq \frac{(M+m) \sin \alpha}{m(1 + \cos \alpha)}$$

$$\mu_{\min} = \frac{(M+m) \sin \alpha}{m(1 + \cos \alpha)}$$

Questão 3

A figura mostra uma placa feita de material homogêneo, de espessura desprezível. Essa placa está contida no plano Oxy , apoiada numa articulação em O , num anel em B e pela barra AD , articulada nas duas extremidades. O ponto D está no eixo Oz . A placa está sujeita a uma força $\vec{F} = F\vec{k}$ aplicada no vértice E .



a - (1,0 ponto) Determine a posição do centro de massa G da placa, usando o sistema de coordenadas mostrado na figura.

Considerando que os pesos da barra e da placa são desprezíveis em comparação com a força aplicada no ponto E :

b - (1,0 ponto) Desenhe o diagrama de corpo livre da placa.

c - (1,0 ponto) Determine a força Q que atua na barra AD , especificando se se trata de tração ou compressão.

d - (1,0 ponto) Calcule as reações vinculares em O e B .

Resolva a questão preferencialmente em folha A4 (sem linhas) e com letra legível. A solução deve ser digitalizada e salva em um único arquivo no formato PDF. Este arquivo deve ser submetido na tarefa respectiva do Moodle.

ATENÇÃO: Somente serão aceitos arquivos no formato PDF. Procure obter boa qualidade de imagem e bom contraste para não prejudicar sua nota na correção.

Solução

a) Usando a propriedade de concentração de massas:

$$x_G = \frac{15a \cdot 12a \cdot 6a - \frac{15}{2}a \cdot 8a \cdot 8a}{15a \cdot 12a - \frac{15}{2}a \cdot 8a} \Rightarrow \boxed{x_G = 5a}$$

$$\boxed{y_G = \frac{15}{2}a} \quad (\text{por simetria})$$

$$\boxed{z_G = 0} \quad (\text{a placa está no plano } Oxy, \text{ e a espessura é desprezível})$$

$$\text{Ou } \boxed{(G - O) = 5a\vec{i} + \frac{15}{2}a\vec{j}}$$

b)

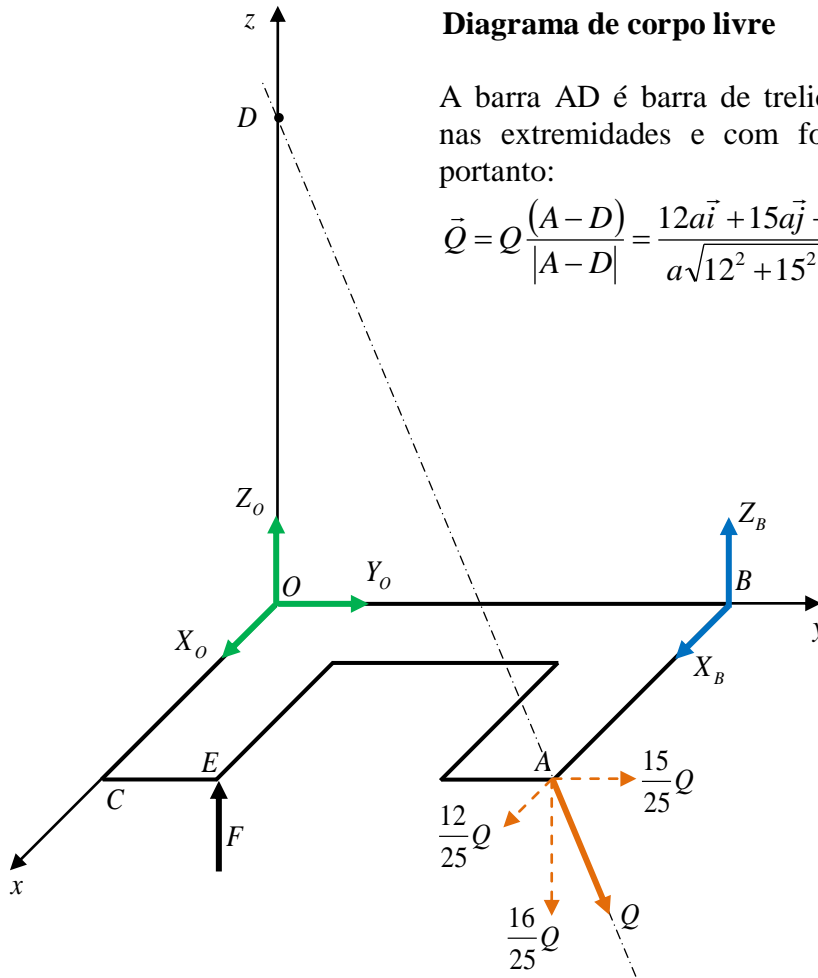


Diagrama de corpo livre

A barra AD é barra de treliça (massa desprezível, articulada nas extremidades e com forças apenas nas extremidades), portanto:

$$\vec{Q} = Q \frac{(A-D)}{|A-D|} = \frac{12a\vec{i} + 15a\vec{j} - 16a\vec{k}}{a\sqrt{12^2 + 15^2 + 16^2}} Q = \frac{12\vec{i} + 15\vec{j} - 16\vec{k}}{25} Q$$

c)

$$M_{Oy} = 0 \Rightarrow \frac{16}{25} Q \cdot 12a - F \cdot 12a = 0 \Rightarrow \boxed{Q = \frac{25}{16} F}$$

a barra AD está sendo comprimida

d)

$$R_x = 0 \Rightarrow X_B + X_O + \frac{12}{25} Q = 0 \Rightarrow X_B + X_O + \frac{3}{4} F = 0 \quad (1)$$

$$R_y = 0 \Rightarrow Y_O + \frac{15}{25} Q = 0 \Rightarrow Y_O + \frac{15}{16} F = 0 \Rightarrow \boxed{Y_O = -\frac{15}{16} F} \quad (2)$$

$$R_z = 0 \Rightarrow F + Z_B + Z_O - \frac{16}{25} Q = 0 \Rightarrow F + Z_B + Z_O - F = 0 \quad (3)$$

$$M_{Ox} = 0 \Rightarrow F \cdot \frac{15}{4} a - \frac{16}{25} Q \cdot 15a + Z_B \cdot 15a = 0 \Rightarrow F \cdot \frac{15}{4} a - F \cdot 15a + Z_B \cdot 15a = 0 \Rightarrow \boxed{Z_B = \frac{3}{4} F} \quad (4)$$

$$M_{Oz} = 0 \Rightarrow -X_B \cdot 15a + \frac{15}{25} Q \cdot 12a - \frac{12}{25} Q \cdot 15a = 0 \Rightarrow -X_B + \frac{12}{16} F - \frac{12}{16} F = 0 \Rightarrow \boxed{X_B = 0} \quad (5)$$

Substituindo (5) em (1):

$$\boxed{X_O = -\frac{3}{4} F}$$

Substituindo (4) em (3):

$$\boxed{Z_O = -\frac{3}{4} F}$$