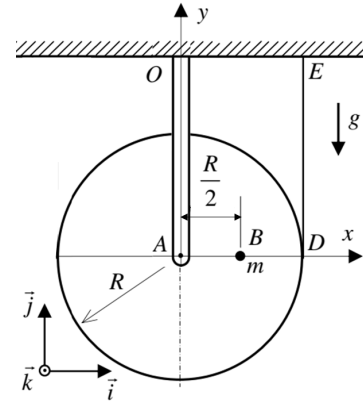




PME 3100 – MECÂNICA I (Reoferecimento) – Prova 3 – 13 de Junho de 2019  
Duração da Prova: 120 minutos (não é permitido usar quaisquer dispositivos eletrônicos)

**Questão 1 (3,0 pontos).** No *sistema* mostrado na figura, o disco rígido e homogêneo de centro  $A$  possui massa  $4m$ , raio  $R$  e uma massa concentrada  $m$  fixa no ponto  $B$ . A distância entre os pontos  $A$  e  $B$  é  $R/2$ . O sistema encontra-se inicialmente em repouso, suspenso pelo fio  $DE$  e pela barra  $AO$  articulada ao disco em  $A$ . Num dado instante, o fio  $DE$  se rompe. Para o instante *imediatamente* após o rompimento do fio, e considerando o sistema de coordenadas  $Axyz$ , pede-se para o *sistema* composto pelo disco e pela massa concentrada:



- as coordenadas do centro de massa;
- o momento de inércia em relação ao eixo  $Az$ ;
- o diagrama de corpo livre;
- a aceleração angular  $\vec{\alpha}$  do disco;
- as reações vinculares na articulação  $A$ .

- a) Considerando a definição de centro de massa, tem-se:

$$(G - A) = x_G \vec{i} + y_G \vec{j} + z_G \vec{k} \implies \begin{cases} x_G = \frac{4m \cdot 0 + mR/2}{4m + m} = \frac{R}{10} \\ y_G = 0 \text{ (simetria)} \\ z_G = 0 \text{ (simetria)} \end{cases} \quad (0,5)$$

- b) Para o *sistema* composto pelo disco e pela massa concentrada:

$$J_{Az} = J_{Az}^{disco} + J_{Az}^{massa} = \frac{4mR^2}{2} + \frac{mR^2}{4} = \frac{9mR^2}{4} \quad (0,5)$$

- c) Vide DCL ao lado. (0,5)

- d) Aplicando o Teorema da Quantidade de Movimento Angular (TQMA) ao *sistema*, com respeito ao pólo  $A$ , para o instante *imediatamente* após o rompimento do fio ( $\vec{\omega} = \vec{0}$ ), tem-se:

$$\vec{M}_A^{ext} = 5m(G - A) \wedge \vec{a}_A + (J_{Az}\alpha)\vec{k} \quad (\text{movimento no plano } xy)$$

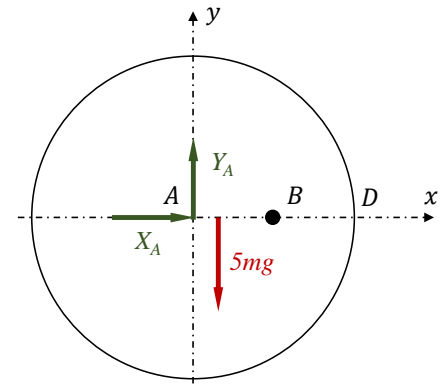
Considerando que  $\vec{a}_A = \vec{0}$  (articulação), e utilizando a posição do centro de massa e o momento de inércia calculados nos itens anteriores, obtêm-se:

$$\left(-5mg \frac{R}{10}\right) \vec{k} = \left(\frac{9mR^2}{4}\alpha\right) \vec{k} \implies \vec{\alpha} = -\left(\frac{2g}{9R}\right) \vec{k} \quad (1,0)$$

- e) Aplicando o Teorema da Quantidade de Movimento (TQM) ao *sistema* para o instante *imediatamente* após o rompimento do fio ( $\vec{\omega} = \vec{0}$ ), tem-se:

$$\vec{R}^{ext} = 5m\vec{a}_G \quad \vec{a}_G = \vec{a}_A + \vec{\alpha} \wedge (G - A) + \vec{\omega} \wedge [\vec{\omega} \wedge (G - A)] = -\left(\frac{g}{45}\right) \vec{j}$$

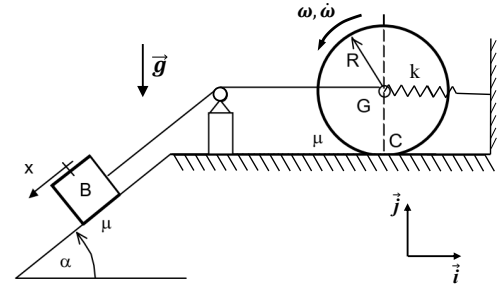
$$(X_A) \vec{i} + (Y_A - 5mg) \vec{j} = -\left(\frac{5mg}{45}\right) \vec{j} \implies \begin{cases} X_A = 0 \\ Y_A = \frac{44mg}{9} \end{cases} \quad (0,5)$$





**Questão 2 (3,5 pontos).**

O disco rígido e homogêneo de centro  $G$ , raio  $R$  e massa  $M$ , rola sem escorregar num plano horizontal. O disco está conectado ao plano vertical por uma mola ideal linear de constante elástica  $k$ . Um fio ideal une o centro do disco a um bloco  $B$  de massa  $m$ , através de uma polia de inércia desprezível. O bloco  $B$  escorrega *com atrito* sobre um plano com inclinação  $\alpha$ , *partindo do repouso* em  $x = 0$ . Assumindo que no instante inicial a mola não está deformada, e que o coeficiente de atrito entre o disco e o plano horizontal e entre o bloco e o plano inclinado é  $\mu$ , pede-se:



- a) a energia cinética do *sistema* em função da velocidade angular  $\omega$  do disco;
- b) o trabalho das forças externas do *sistema* em função de  $x$ ;
- c) a velocidade angular  $\omega$  do disco em função de  $x$ ;
- d) a aceleração angular  $\dot{\omega}$  do disco em função de  $x$ .

a) Para o *sistema* composto pelo disco e pelo bloco, tem-se:

$$E = E_{bloco} + E_{disco} = \frac{m\vec{v}_B \cdot \vec{v}_B}{2} + \left( \frac{M\vec{v}_G \cdot \vec{v}_G}{2} + \frac{J_{Gz}\omega^2}{2} \right)$$

Sendo  $\vec{v}_G = (-\omega R)\vec{i}$ ,  $\vec{v}_B = \vec{v}_G = (-\omega R)\vec{i}$  e  $J_{Gz} = MR^2/2$ , então:

$$E = \frac{m\omega^2 R^2}{2} + \left( \frac{M\omega^2 R^2}{2} + \frac{M\omega^2 R^2}{4} \right) \implies E(\omega) = \frac{\omega^2 R^2 (2m + 3M)}{4} \quad (1,0)$$

b) O trabalho das forças externas do *sistema* pode ser escrito como:

$$W^{ext} = W_C^{ext} + W_{NC}^{ext} = -\Delta U + W_{NC}^{ext}$$

Considerando que o disco rola sem escorregar ( $\vec{v}_C = \vec{0}$ ), a variação da energia potencial ( $\Delta U$ ) e o trabalho das forças não conservativas ( $W_{NC}^{ext}$ ) do *sistema* são expressas, como segue:

$$\Delta U = \Delta U^{disco} + \Delta U^{bloco} + \Delta U^{elastica} = -(mgsin\alpha)x + \frac{kx^2}{2}$$

$$W_{NC}^{ext} = -(\mu mgcos\alpha)x \quad (0,5)$$

$$W^{ext}(x) = mg(sin\alpha - \mu cos\alpha)x - \frac{kx^2}{2} \quad (0,5)$$

c) Aplicando o Teorema da Energia Cinética (TEC) para o *sistema* partindo do repouso, tem-se:

$$E_2 - E_1 = W^{ext} \implies \omega(x) = \sqrt{\frac{4[mg(sin\alpha - \mu cos\alpha)x - \frac{kx^2}{2}]}{(2m + 3M)R^2}} \quad (1,0)$$

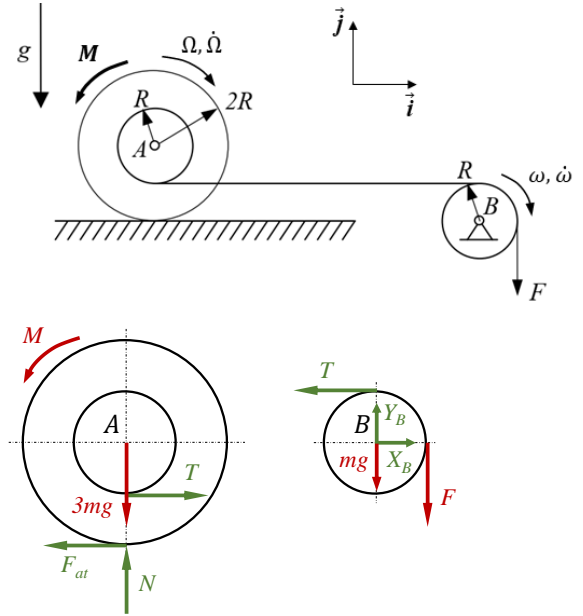
d) Derivando no tempo a expressão da velocidade angular obtida no item anterior, tem-se:

$$\dot{\omega}(x) = \frac{2[mg(sin\alpha - \mu cos\alpha) - kx]}{(2m + 3M)R} \quad (0,5)$$



**Questão 3 (3,5 pontos).** O sistema ilustrado na figura é composto por dois corpos rígidos e homogêneos conectados por um fio ideal. O primeiro corpo corresponde a um carretel de centro  $A$ , massa  $3m$  e momento de inércia  $J_{Az} = 3mR^2$  que rola sem escorregar sobre o plano horizontal. O segundo corpo é uma polia de centro  $B$ , massa  $m$  e momento de inércia  $J_{Bz} = mR^2/2$ . Admitindo que não há escorregamento entre o fio e os corpos, e sabendo que uma força  $F$  (constante) é aplicada à extremidade do fio na polia e um momento  $M$  (constante) é aplicado ao carretel, pede-se:

- os diagramas de corpo livre dos dois corpos;
- a relação entre as acelerações angulares  $\dot{\omega}$  e  $\dot{\Omega}$  dos dois corpos;
- a aceleração do ponto  $A$  em função da aceleração angular  $\dot{\Omega}$  do carretel;
- as acelerações angulares  $\dot{\omega}$  e  $\dot{\Omega}$  dos dois corpos;
- a força de atrito entre o carretel e o solo, bem como o valor mínimo do coeficiente de atrito para que a condição de rolamento sem escorregamento seja mantida.



a) Vide DCL acima. (1,0)

b) Sendo o fio ideal e não havendo escorregamento entre o fio e os corpos, tem-se:

$$\vec{v}_{fio} = (\Omega R)\vec{i} = (\omega R)\vec{i} \implies \begin{cases} \Omega = \omega \\ \dot{\Omega} = \dot{\omega} \end{cases} \quad (0,5)$$

c) Como o carretel rola sem escorregar, tem-se

$$\vec{a}_A = (2\dot{\Omega}R)\vec{i} \quad (0,5)$$

d) Aplicando o Teorema da Quantidade de Movimento Angular (TQMA) ao carretel com respeito ao pólo  $A$ , tem-se:

$$\begin{aligned} \vec{M}_A^{ext} &= 3m(G - A) \wedge \vec{a}_A + (-J_{Az}\dot{\Omega})\vec{k} \quad (\text{movimento no plano } xy) \\ (M + TR - 2F_{at}R)\vec{k} &= (-3mR^2\dot{\Omega})\vec{k} \implies \dot{\Omega} = \frac{2F_{at}R - M - TR}{3mR^2} \quad (a) \quad (0,25) \end{aligned}$$

Aplicando o Teorema da Quantidade de Movimento (TQM) ao carretel, obtêm-se:

$$\begin{aligned} \vec{R}^{ext} &= 3m\vec{a}_G \quad \vec{a}_G = \vec{a}_A = (2\dot{\Omega}R)\vec{i} \\ (T - F_{at})\vec{i} + (N - 3mg)\vec{j} &= (6mR\dot{\Omega})\vec{i} \implies \begin{cases} T - F_{at} = 6mR\dot{\Omega} \\ N = 3mg \end{cases} \quad (b) \quad (0,25) \end{aligned}$$

Aplicando o Teorema da Quantidade de Movimento Angular (TQMA) a polia com respeito ao pólo  $B$ , tem-se:

$$\begin{aligned} \vec{M}_B^{ext} &= m(G - B) \wedge \vec{a}_B + (-J_{Bz}\dot{\omega})\vec{k} \quad (\text{movimento no plano } xy) \\ (TR - FR)\vec{k} &= \left(-\frac{mR^2}{2}\dot{\omega}\right)\vec{k} \implies T = F - \frac{mR}{2}\dot{\omega} = F - \frac{mR}{2}\dot{\Omega} \quad (c) \quad (0,25) \end{aligned}$$

Finalmente, resolvendo o sistema de equações (a) – (c), obtêm-se:

$$\begin{aligned} \dot{\Omega} = \dot{\omega} &= \frac{2(FR - M)}{31mR^2} & T &= \frac{30FR + M}{31R} \\ F_{at} &= \frac{18FR + 13M}{31R} & N &= 3mg \quad (0,25) \end{aligned}$$

e) Para que a condição de rolamento sem escorregamento seja mantida é necessário que:

$$|F_{at}| \leq \mu N \implies \mu \geq \frac{18FR + 13M}{93mgR} \quad (0,5)$$