

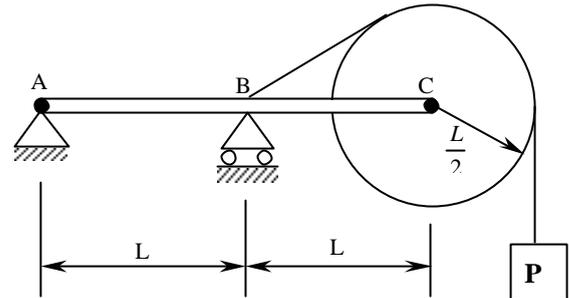


ESCOLA POLITÉCNICA DA UNIVERSIDADE DE SÃO PAULO
Departamento de Engenharia Mecânica

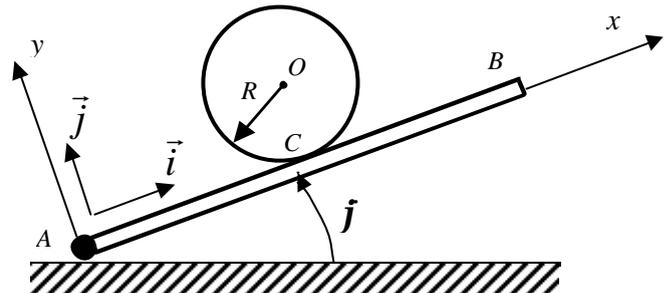
PME 2100 - Mecânica A - Prova de Recuperação – 14/02/2006 – Duração 100 min.

No USP: _____ Nome: _____ Ass.: _____

Questão 1 (3,0 pontos) A polia de raio $L/2$ é ligada à barra ABC de comprimento $2L$ através de uma articulação em C. Um fio flexível e inextensível passa pela polia e tem uma das extremidades presa em B e a outra presa a um bloco de peso P. A estrutura é vinculada por uma articulação em A e por um apoio simples em B. Considerando a barra, a polia e o fio com pesos desprezíveis, determine as reações vinculares em A e B.



Questão 2 (4,0 pontos) O disco de raio R rola sem escorregar sobre a barra AB; é dada a velocidade $\vec{v}_{O,r} = v\vec{i}$ (de módulo v constante) do centro O do disco em relação à barra. A barra AB gira ao redor da articulação A com velocidade angular \vec{j} constante. Adotando o sistema de coordenadas (A, x, y, z) solidário à barra, e sabendo que no instante $t = 0$ a coordenada x do ponto O é x_0 , pede-se, para um instante t qualquer:

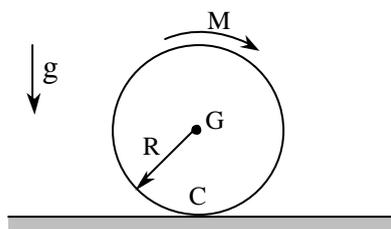


- A velocidade \vec{v}_C do ponto de contato entre o disco e a barra;
- A velocidade \vec{v}_O do centro do disco;
- A velocidade angular \vec{W} do disco;
- As acelerações dos pontos O e C do disco.

Questão 3 (3,0 pontos) Um binário de momento M é aplicado a um cilindro de raio R e massa m . O coeficiente de atrito entre o cilindro e a superfície é μ e a aceleração da gravidade é g . Considerando que o cilindro parte do repouso, determine a aceleração angular do cilindro \vec{W} para os seguintes casos:

- o cilindro rola e escorrega;
- o cilindro rola sem escorregar.

Dado o momento de inércia do cilindro com relação a um eixo de direção normal ao plano da figura e que passa pelo seu baricentro G: $J_G = \frac{mR^2}{2}$.

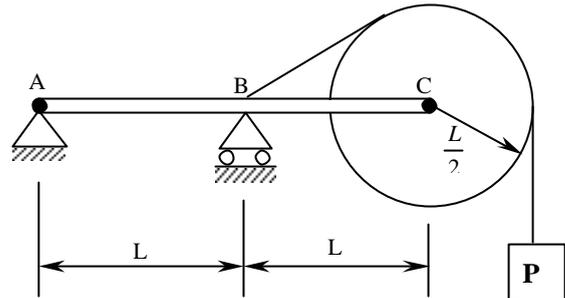




PME 2100 - Mecânica A - Prova de Recuperação – 14/02/2006 – Duração 100 min.

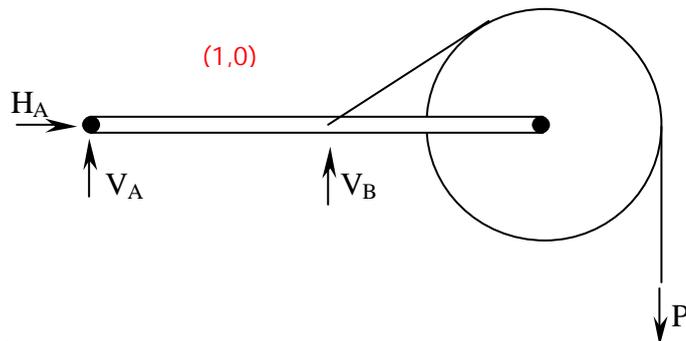
GABARITO

Questão 1 (3,0 pontos) A polia de raio $L/2$ é ligada à barra ABC de comprimento $2L$ através de uma articulação em C. Um fio flexível e inextensível passa pela polia e tem uma das extremidades presa em B e a outra presa a um bloco de peso P. A estrutura é vinculada por uma articulação em A e por um apoio simples em B. Considerando a barra, a polia e o fio com pesos desprezíveis, determine as reações vinculares em A e B.



RESPOSTA

Diagrama de corpo livre:



Equações de equilíbrio:

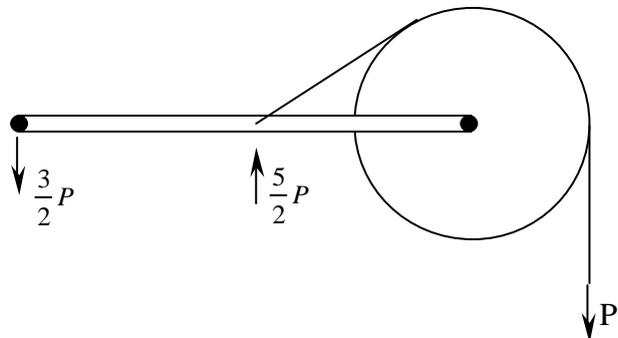
$$\sum F_H = 0 \Rightarrow H_A = 0$$

$$\sum F_V = 0 \Rightarrow V_A + V_B - P = 0 \quad (1,0)$$

$$\sum M_A = 0 \Rightarrow V_B L - P \left(2L + \frac{L}{2} \right) = 0$$

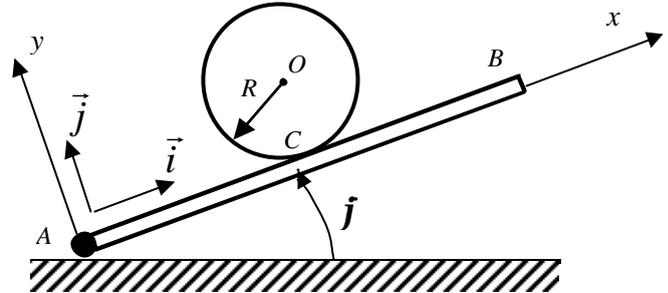
$$V_B = \frac{5}{2} P$$

$$V_A = -\frac{3}{2} P \quad (1,0)$$





Questão 2 (4,0 pontos) O disco de raio R rola sem escorregar sobre a barra AB ; é dada a velocidade $\vec{v}_{O,r} = v\vec{i}$ (de módulo v constante) do centro O do disco em relação à barra. A barra AB gira ao redor da articulação A com velocidade angular \vec{j} constante. Adotando o sistema de coordenadas (A, x, y, z) solidário à barra, e sabendo que no instante $t = 0$ a coordenada x do ponto O é x_0 , pede-se, para um instante t qualquer:



- A velocidade \vec{v}_C do ponto de contato entre o disco e a barra;
- A velocidade \vec{v}_O do centro do disco;
- A velocidade angular \vec{W} do disco;
- As acelerações dos pontos O e C do disco.

RESPOSTA

$$a) \vec{v}_C = \underbrace{\vec{v}_A}_0 + \vec{j} \vec{k} \wedge (C - A); \quad (C - A) = (x_0 + vt)\vec{i} \rightarrow \vec{v}_C = \vec{j} (x_0 + vt)\vec{j} \quad (0,5)$$

b)

$$\vec{v}_O = \vec{v}_{O,r} + \vec{v}_{O,a}; \vec{v}_{O,r} = v\vec{i}; \vec{v}_{O,a} = \vec{v}_C + \underbrace{\vec{j} \vec{k} \wedge (O - C)}_{R\vec{j}} \rightarrow \vec{v}_{O,a} = \vec{j} (x_0 + vt)\vec{j} - \vec{j} R\vec{i}. \quad (0,5)$$

$$\therefore \vec{v}_O = (v - \vec{j}R)\vec{i} + \vec{j} (x_0 + vt)\vec{j} \quad (0,5)$$

c)

$$\vec{v}_{O,r} = v\vec{i} = \vec{w}_{rel} \vec{k} \wedge (O - C) \rightarrow \vec{w}_{rel} = -\frac{v}{R}\vec{k}; \quad (0,5)$$

$$\vec{w} = \vec{w}_{rel} + \vec{w}_{arr} \rightarrow \vec{w} = \left(\vec{j} - \frac{v}{R}\vec{k} \right) \Rightarrow \vec{w} = \vec{j} - \frac{v}{R}\vec{k} \quad (0,5)$$

$$\vec{a}_O = \vec{a}_{O,r} + \vec{a}_{O,a} + \vec{a}_{O,c}; \vec{a}_{O,r} = \vec{0}; \vec{a}_{O,a} = \vec{j} \vec{k} \wedge [\vec{j} \vec{k} \wedge (O - A)] \rightarrow \vec{a}_{O,a} = -\vec{j}^2 [(x_0 + vt)\vec{i} + R\vec{j}];$$

$$d) \vec{a}_{O,c} = 2\vec{j} \vec{k} \wedge v\vec{i} \rightarrow \vec{a}_{O,c} = 2\vec{j} v\vec{j}; \therefore \vec{a}_O = -\vec{j}^2 (x_0 + vt)\vec{i} + (2\vec{j} v - \vec{j}^2 R)\vec{j}; \quad (1,0)$$

$$\vec{a}_C = \vec{a}_O + \vec{w} \wedge [\vec{w} \wedge (C - O)] \rightarrow \vec{a}_C = -\vec{j}^2 (x_0 + vt)\vec{i} + \frac{v^2}{R}\vec{j}. \quad (0,5)$$

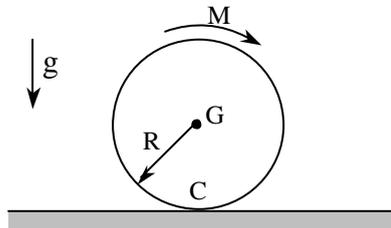


ESCOLA POLITÉCNICA DA UNIVERSIDADE DE SÃO PAULO
 Departamento de Engenharia Mecânica

Questão 3 (3,0 pontos) Um binário de momento M é aplicado a um cilindro de raio R e massa m . O coeficiente de atrito entre o cilindro e a superfície é μ e a aceleração da gravidade é g . Considerando que o cilindro parte do repouso, determine a aceleração angular do cilindro \dot{W} para os seguintes casos:

- a) o cilindro rola e escorrega;
- b) o cilindro rola sem escorregar.

Dado o momento de inércia do cilindro com relação a um eixo de direção normal ao plano da figura e que passa pelo seu baricentro G : $J_G = \frac{mR^2}{2}$.

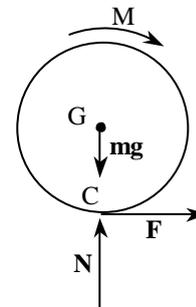


RESPOSTA

Seja F a força de atrito e N a reação normal da superfície.

- a) Rola e escorrega - Teorema do Momento Angular com pólo em G

$$\begin{aligned} \dot{H}_G &= \vec{M}_G^{Ext} \\ J_G \dot{W} &= M - FR \\ F &= \mu N = \mu mg \\ \dot{W} &= \frac{2(M - \mu mg R)}{mR^2} \quad (1,0) \end{aligned}$$



- b) Rola sem escorregar – Teorema do Momento Angular com pólo em C

$$\begin{aligned} \vec{a}_C &\parallel (\vec{G} - \vec{C}) \quad (0,5) \\ \dot{H}_C &= \vec{M}_C^{Ext} \\ \frac{3}{2} mR^2 \dot{W} &= M \\ \dot{W} &= \frac{2}{3} \frac{M}{mR^2} \quad (1,5) \end{aligned}$$

ou

$\vec{v}_G = \omega R \vec{i}, \vec{a}_G = \dot{\omega} R \vec{i}$	
$TMB : m \dot{\omega} R \vec{i} = F \vec{i} + (N - mg) \vec{j}$	(1,0)
$TMA : \text{pólo} - G : \dot{H}_G = \vec{M}_G$	
$-\frac{mR^2}{2} \dot{\omega} \vec{R} = (-M + FR) \vec{R}$	(1,0)
$\dot{\omega} = \frac{2M}{3mR^2}$	