



# ESCOLA POLITÉCNICA DA UNIVERSIDADE DE SÃO PAULO

Departamento de Engenharia Mecânica

PME 2100 – MECÂNICA A – Recuperação – 04 de fevereiro de 2014

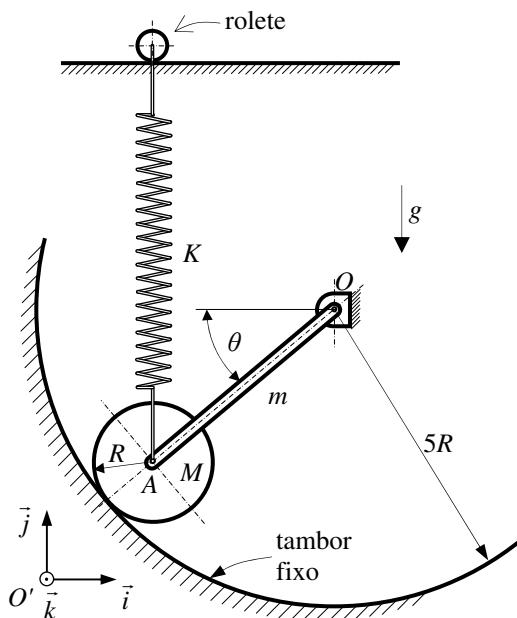
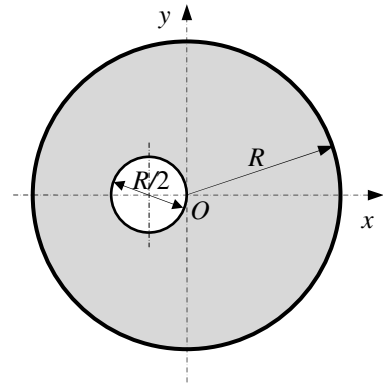
Duração da Prova: 100 minutos

Obs. 1: não é permitido o uso de dispositivos eletrônicos como calculadoras, tablets e celulares.

Obs. 2: a partir do momento em que a Prova for encerrada, não é permitido ao aluno escrever mais nada na folha de respostas, havendo possibilidade de anulação da respectiva prova se isto ocorrer.

**QUESTÃO 1 (3,0 pontos)** – Um disco de raio  $R$  e densidade superficial homogênea  $\rho$  apresenta um furo de diâmetro  $R/2$ . Utilizando-se o sistema de eixos  $Oxyz$  fixo a essa peça, determine:

- o centro de massa;
- o momento de inércia  $J_{Oz}$ ;
- o produto de inércia  $J_{Oxz}$ .

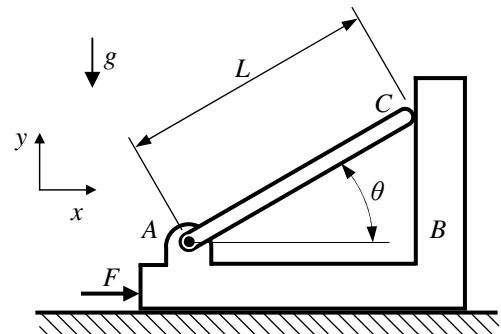


**QUESTÃO 2 (4,0 pontos)** – O sistema mostrado é composto por um disco homogêneo de centro  $A$ , massa  $M$  e raio  $R$ , uma barra homogênea de massa  $m$  e comprimento  $4R$  e uma mola ideal de constante elástica  $K$ . Quando em movimento, o disco rola sem escorregar sobre o tambor. As articulações em  $O$  (ponto fixo) e em  $A$  são ideais. O rolete que sustenta a mola é ideal e a mantém sempre na posição vertical. **No instante inicial, quando  $\theta = 0^\circ$** , todo o sistema está em repouso e a força exercida pela mola é nula. **No instante final em que  $\theta = 90^\circ$** , pedem-se, em função dos parâmetros fornecidos e utilizando o sistema de coordenadas  $O'\vec{i}\vec{j}\vec{k}$ :

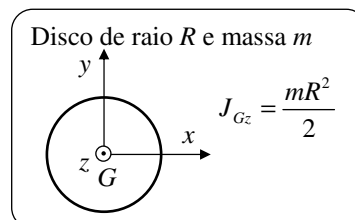
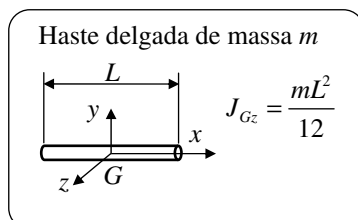
- a relação entre as velocidades angulares  $\omega$  do disco, e  $\Omega$  da barra;
- as expressões da energia cinética do sistema (em função da velocidade angular  $\omega$  acima) nos instantes inicial e final;
- para as forças que realizam trabalho, as expressões destes trabalhos entre os instantes considerados;
- a velocidade angular  $\omega$  no instante final.

**QUESTÃO 3 (3,0 pontos)** – O mecanismo da figura repousa numa superfície horizontal sem atrito e está submetido a uma força  $F$ . O bloco  $B$  tem massa desprezível. A barra  $AC$  tem massa  $m$  e comprimento  $L$ , e está articulada em  $A$ . A barra encosta-se ao bloco  $B$  no ponto  $C$ , sem atrito, formando um ângulo  $\theta = 30^\circ$  com a horizontal. Pedem-se:

- diagrama de corpo livre da barra.
- a aceleração do ponto  $A$ ;
- a máxima força  $F$  para que não haja descolamento da barra em relação ao bloco no ponto  $C$ .



Formulário:





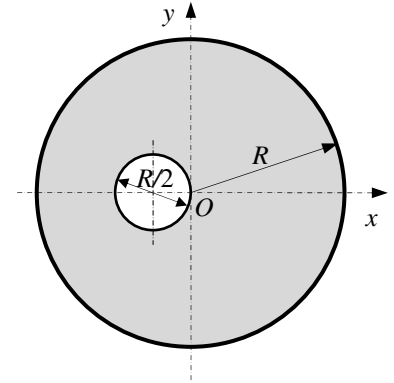
# ESCOLA POLITÉCNICA DA UNIVERSIDADE DE SÃO PAULO

## Departamento de Engenharia Mecânica

### GABARITO

**QUESTÃO 1 (3,0 pontos)** – Um disco de raio  $R$  e densidade superficial homogênea  $\rho$  apresenta um furo de diâmetro  $R/2$ . Utilizando-se o sistema de eixos  $Oxyz$  fixo a essa peça, determine:

- o centro de massa;
- o momento de inércia  $J_{Oz}$ ;
- o produto de inércia  $J_{Oxz}$ .



### Solução

- 1,0** a) A peça é a resultante da composição geométrica do disco de "massa positiva" e um disco de "massa negativa". A abscissa  $x$  do seu centro de massa é, portanto, dada por:

$$x_G = \frac{\pi R^2 \cdot 0 - \left[ \pi \cdot \left( \frac{R}{4} \right)^2 \right] \cdot \left( -\frac{R}{4} \right)}{\pi R^2 - \pi \cdot \left( \frac{R}{4} \right)^2} = \frac{\frac{\pi R^2}{16} \cdot \frac{R}{4}}{\frac{16}{16} \pi R^2 - \frac{\pi R^2}{16}} = \frac{\frac{\pi R^2}{16} \cdot \frac{R}{4}}{15 \frac{\pi R^2}{16}} \Rightarrow x_G = \frac{R}{60}$$

Por simetria:  $y_G = 0$

Por ser figura plana:  $z_G = 0$

- 1,0** b) O momento de inércia  $J_{Oz}$  da peça é calculado conforme se indica a seguir:

$$J_{Oz \text{ Disco Completo}} = \frac{1}{2} \rho \pi R^2 \cdot R^2 = \frac{1}{2} \rho \pi R^4 \text{ (formulário)}$$

$$J_{Oz \text{ Furo}} = -\frac{1}{2} \rho \pi \left( \frac{R}{4} \right)^2 \cdot \left( \frac{R}{4} \right)^2 + \left[ -\rho \pi \left( \frac{R}{4} \right)^2 \right] \cdot \left( \frac{R}{4} \right)^2 = -\rho \pi R^4 \left( \frac{1}{2 \cdot 16 \cdot 16} + \frac{1}{16 \cdot 16} \right) = -\rho \pi R^4 \frac{1}{256} \left( \frac{1}{2} + 1 \right) = -\rho \pi R^4 \frac{3}{512}$$

$$J_{Oz \text{ Furo}} = -\rho \pi R^4 \frac{3}{512}$$

$$J_{Oz} = J_{Oz \text{ Disco Completo}} + J_{Oz \text{ Furo}}$$

$$J_{Oz} = \rho \pi R^4 \left( \frac{1}{2} - \frac{3}{512} \right) = \rho \pi R^4 \frac{1}{2} \left( 1 - \frac{3}{256} \right) = \rho \pi R^4 \frac{1}{2} \left( \frac{256-3}{256} \right) = \rho \pi R^4 \frac{1}{2} \left( \frac{253}{256} \right) = \rho \pi R^4 \frac{253}{512}$$

$$J_{Oz} = \frac{253}{512} \rho \pi R^4$$

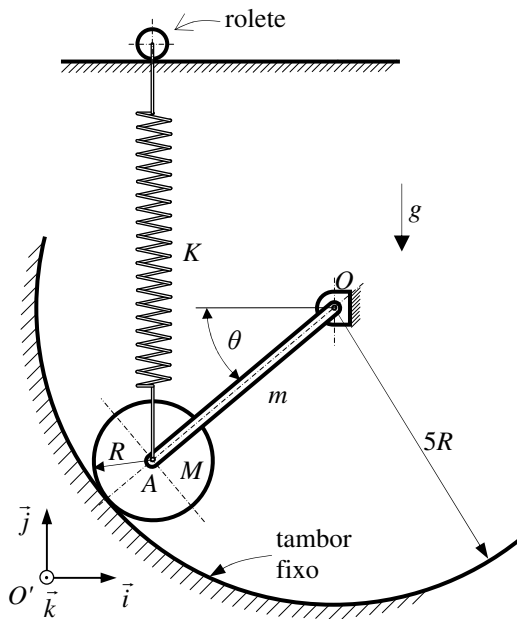
- 1,0** c) Como a peça está contida no plano  $Oxy$ , o seu produto de inércia  $J_{Oxz}$  é nulo.

$$J_{Oxz} = 0$$



# ESCOLA POLITÉCNICA DA UNIVERSIDADE DE SÃO PAULO

## Departamento de Engenharia Mecânica



**QUESTÃO 2 (4,0 pontos)** – O sistema mostrado é composto por um disco homogêneo de centro  $A$ , massa  $M$  e raio  $R$ , uma barra homogênea de massa  $m$  e comprimento  $4R$  e uma mola ideal de constante elástica  $K$ . Quando em movimento, o disco rola sem escorregar sobre o tambor. As articulações em  $O$  (ponto fixo) e em  $A$  são ideais. O rolete que sustenta a mola é ideal e a mantém sempre na posição vertical. **No instante inicial, quando  $\theta = 0^\circ$** , todo o sistema está em repouso e a força exercida pela mola é nula. **No instante final em que  $\theta = 90^\circ$** , pedem-se, em função dos parâmetros fornecidos e utilizando o sistema de coordenadas  $O'\vec{i}\vec{j}\vec{k}$ :

- a) a relação entre as velocidades angulares  $\omega$  do disco, e  $\Omega$  da barra;
- b) as expressões da energia cinética do sistema (em função da velocidade angular  $\omega$  acima) nos instantes inicial e final;
- c) para as forças que realizam trabalho, as expressões destes trabalhos entre os instantes considerados;
- d) a velocidade angular  $\omega$  no instante final.

**Solução:**

- 1,0** a) O ponto de contato entre o disco e o tambor é o CIR do disco. Chamando este ponto de “C”, temos:

$$\text{Ponto A do disco: } \vec{v}_A = \vec{v}_C + \omega \vec{k} \wedge (A - C) = \omega \vec{k} \wedge R\vec{j} = -\omega R\vec{i}$$

$$\text{Ponto A da barra: } \vec{v}_A = \vec{v}_O + \Omega \vec{k} \wedge (A - O) = \Omega \vec{k} \wedge (-4R\vec{j}) = 4R\Omega\vec{i}$$

Portanto: 
$$\Omega = -\frac{\omega}{4}$$

- 1,0** b)

Como o sistema parte do repouso:  $T(t_i) = 0$

$$T(t_f) = \underbrace{\frac{1}{2}M|\vec{v}_A|^2}_{\text{disco, pólo A}} + \underbrace{\frac{1}{2}J_A\omega^2 + \frac{1}{2}J_O\Omega^2}_{\text{barra, pólo O}}$$

Para o disco:  $J_A = \frac{1}{2}MR^2$

Para a barra:  $J_O = \frac{m(4R)^2}{12} + m(2R)^2 = \frac{16mR^2}{3}$

Portanto:  $T(t_f) = \frac{1}{2}M\omega^2 R^2 + \frac{1}{4}M\omega^2 R^2 + \frac{mR^2\omega^2}{6} \Rightarrow T(t_f) = \frac{(9M + 2m)R^2\omega^2}{12}$

- 1,0** c) Trabalho do peso do disco  $\tau_d$ , do peso da barra  $\tau_b$  e da mola  $\tau_K$ :

$$\tau_{i \rightarrow f} = \tau_d + \tau_b + \tau_K = 4RMg + 2Rmg - \frac{K}{2}(4R)^2$$

$$\tau_{i \rightarrow f} = 2gR(2M + m) - 8KR^2$$

- 1,0** d) Teorema da Energia Cinética:

$$\tau_{i \rightarrow f} = T(t_f) \Rightarrow 2gR(2M + m) - 8KR^2 = \frac{(9M + 2m)R^2\omega^2}{12} \Rightarrow \omega = \sqrt{\frac{12[2g(2M + m) - 8KR]}{(9M + 2m)R}}$$

$$\vec{\omega} = -\sqrt{\frac{12[2g(2M + m) - 8KR]}{(9M + 2m)R}} \vec{k}$$

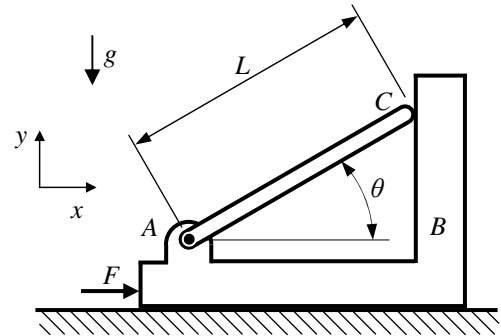


# ESCOLA POLITÉCNICA DA UNIVERSIDADE DE SÃO PAULO

## Departamento de Engenharia Mecânica

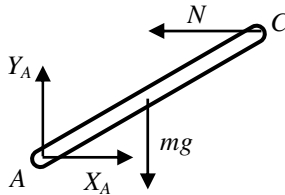
**QUESTÃO 3 (3,0 pontos)** – O mecanismo da figura repousa numa superfície horizontal sem atrito e está submetido a uma força  $F$ . O bloco  $B$  tem massa desprezível. A barra  $AC$  tem massa  $m$  e comprimento  $L$ , e está articulada em  $A$ . A barra encosta-se ao bloco  $B$  no ponto  $C$ , sem atrito, formando um ângulo  $\theta = 30^\circ$  com a horizontal. Pedem-se:

- diagrama de corpo livre da barra.
- a aceleração do ponto  $A$ ;
- a máxima força  $F$  para que não haja descolamento da barra em relação ao bloco no ponto  $C$ .



### Solução:

- 0,5** a) Diagrama de corpo livre da barra:



- 1,0** b) Aplicando o TR para o conjunto em translação:

$$m\vec{a}_G = \vec{R}^{ext} \Rightarrow ma_A = ma_G = F \Rightarrow \boxed{a_A = \frac{F}{m}}$$

- 1,5** c) Aplicando o TR:

Em  $x$ :

$$ma = X_A - N \Rightarrow F = X_A - N \quad (1)$$

Em  $y$ :

$$0 = Y_A - mg \Rightarrow Y_A = mg \quad (2)$$

Aplicando agora o TQMA, também em translação:

$$J_{Gz} \dot{\omega} = N \frac{L}{2} \sin 30^\circ + X_A \frac{L}{2} \sin 30^\circ - Y_A \frac{L}{2} \cos 30^\circ = 0$$

Na iminência do descolamento,  $N = 0$ . Usando a equação acima com as equações (1) e (2), teremos:

$$0 + F_{\max} \frac{L}{2} \frac{1}{2} - mg \frac{L}{2} \frac{\sqrt{3}}{2} = 0 \Rightarrow \boxed{F_{\max} = mg\sqrt{3}}$$