



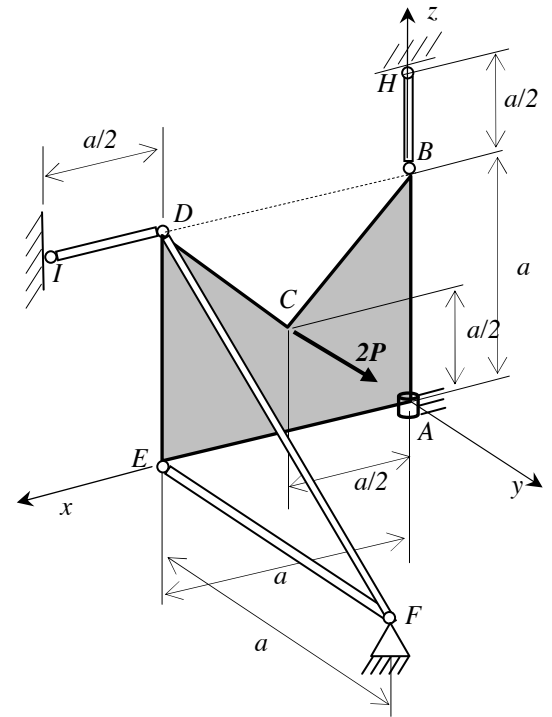
ESCOLA POLITÉCNICA DA UNIVERSIDADE DE SÃO PAULO
Departamento de Engenharia Mecânica

Primeira Prova de Mecânica A – PME 2100 – 28/08/2012

Tempo de prova: 110 minutos (não é permitido o uso de dispositivos eletrônicos)

1º Questão (3,0 pontos) Considere o sistema de forças (\vec{F}_i, P_i) dado por $\vec{F}_1 = F \vec{i}$, $\vec{F}_2 = F \vec{j} + F \vec{k}$ e $\vec{F}_3 = F \vec{k}$. As forças estão aplicadas nos pontos: $P_1(a,0,a)$, $P_2(0,a,a)$ e $P_3(0,0,a)$ respectivamente. Pede-se:

- Calcular a resultante do sistema de forças, o momento em relação ao pólo $O(0,0,0)$;
- Verificar se o sistema é redutível a uma única força. Justificar;
- Calcular o momento em relação ao pólo $D(0,a,a)$;
- Determinar o lugar geométrico dos pontos E onde o momento do sistema de forças é mínimo;

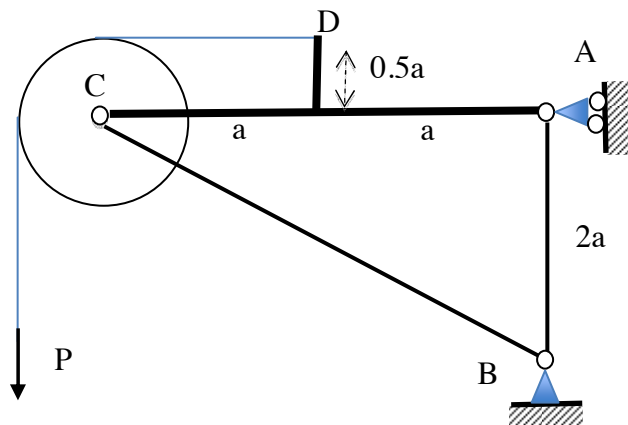


2º Questão (3,5 pontos) A placa plana e homogênea $ABCDEA$, de peso P , está vinculada no anel A (eixo vertical) e nas extremidades B, D e E das barras BH, DI, DF e EF . Ao ponto C da placa aplica-se uma força $2P\vec{j}$ conforme indicado na figura. O ponto F tem coordenadas $(a,a,0)$ e as barras BH, DI, DF, EF têm peso desprezível. Nessas condições, pede-se:

- Calcular a posição do baricentro da placa $ABCDEA$;
- Desenhar o diagrama de corpo livre da placa $ABCDEA$;
- Determinar as reações no anel e as forças nas barras BH, DI, EF e DF .

3º Questão (3,5 pontos) Na figura a peça ACD e as barras AB e BC não têm peso. Em A atua um apoio simples bilateral e em B uma articulação. O fio da polia é ideal e a polia não tem peso. Pede-se:

- O diagrama de corpo livre do conjunto (barras, peça, polia e fio);
- As reações externas em A e B ;
- O diagrama de corpo livre da polia, da peça ADC e das barras BC e AB ;
- A força atuante na barra BC e indicar se é de tração ou compressão





ESCOLA POLITÉCNICA DA UNIVERSIDADE DE SÃO PAULO
Departamento de Engenharia Mecânica

Resolução da 1ª questão (3,0 pontos)

Considere o sistema de forças (\vec{F}_i, P_i) dados por $\vec{F}_1 = F \vec{i}$, $\vec{F}_2 = F \vec{j} + F \vec{k}$ e $\vec{F}_3 = F \vec{k}$. As forças estão aplicadas nos pontos: $P_1(a, 0, a)$, $P_2(0, a, a)$ e $P_3(0, 0, a)$ respectivamente. Pede-se:

a) Calcular a resultante do sistema de forças, o momento em relação ao pólo $O(0, 0, 0)$;

$$\vec{R} = \sum \vec{F}_i = F \vec{i} + F \vec{j} + 2F \vec{k} \quad ; \quad ; \quad (0,5)$$

$$\vec{M}_O = \sum (P_i - O) \wedge \vec{F}_i = (a\vec{i} + a\vec{k}) \wedge F \vec{i} = Fa \vec{j} \quad ; \quad (0,5)$$

b) Verificar se o sistema é redutível a uma única força. Justificar;

$$I = \vec{M}_O \cdot \vec{R} = (Fa \vec{j}) \cdot (F \vec{i} + F \vec{j} + 2F \vec{k}) = F^2 a \quad ;$$

como $I \neq 0$ o sistema não pode ser redutível a uma única força; (0,5)

c) Calcular o momento em relação ao pólo $D(0, a, a)$; Utilizando a formula de mudança de pólo:

$$\vec{M}_D = \vec{M}_O + (O - D) \wedge \vec{R} = Fa \vec{j} + (-a \vec{j} - a \vec{k}) \wedge F(\vec{i} + \vec{j} + 2\vec{k}) = Fa(-\vec{i} + \vec{k}) \quad (0,5)$$

d) Determinar o lugar geométrico dos pontos E onde o momento do sistema de forças é mínimo; Utilizando a formula do eixo central onde o momento é mínimo:

$$(E - O) = \frac{\vec{R} \wedge \vec{M}_O}{|\vec{R}|^2} + \lambda \vec{R} = \frac{(F \vec{i} + F \vec{j} + 2F \vec{k}) \wedge (Fa \vec{j})}{6F^2} + \lambda \vec{R} = \frac{a(\vec{k} - 2\vec{i})}{6} + \lambda F(\vec{i} + \vec{j} + 2\vec{k}) \quad (1,0)$$

para $\forall \lambda \in \mathfrak{R}$.

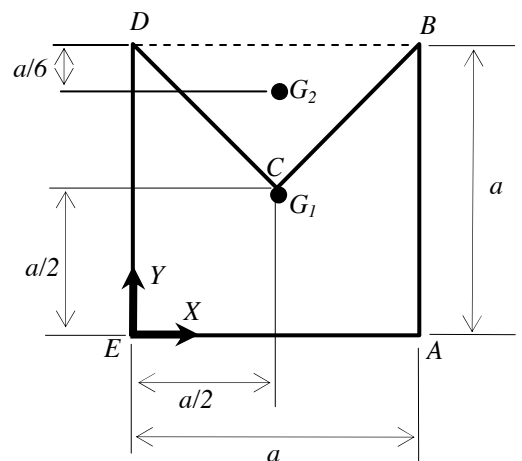


ESCOLA POLITÉCNICA DA UNIVERSIDADE DE SÃO PAULO
Departamento de Engenharia Mecânica

Resolução da 2ª questão (3,5 pontos)

Adotando-se o sistema de eixos EXY indicado na figura e considerando-se os baricentros G_1 do quadrado $ABDE$ e G_2 do triângulo BCD , a ordenada Y do baricentro G da placa homogênea $ABCDEA$ é dada por:

$$Y_G = \frac{a^2 \frac{a}{2} - \frac{a^2}{4} \left(a - \frac{1}{3} \frac{a}{2} \right)}{a^2 - \frac{a^2}{4}} = \frac{7}{18} a$$

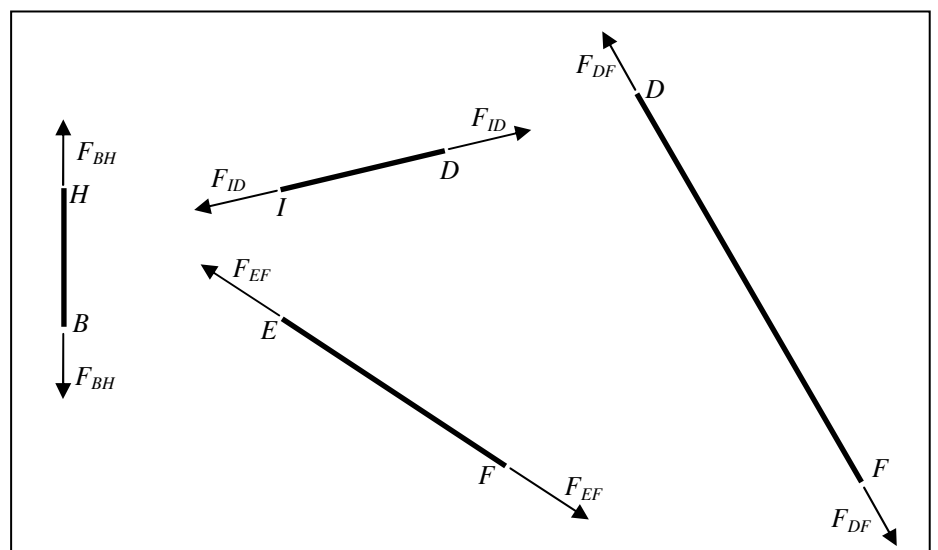


Relativamente ao sistema de eixos $Axyz$ do enunciado do problema, a peça $ABCDEA$ está contida no plano xz e apresenta um eixo Cz de simetria vertical. Logo, a posição do baricentro G da placa no sistema $Axyz$ é dada por:

$$G = \left(\frac{a}{2}, 0, \frac{7a}{18} \right)$$

Resposta (a) (1,0)

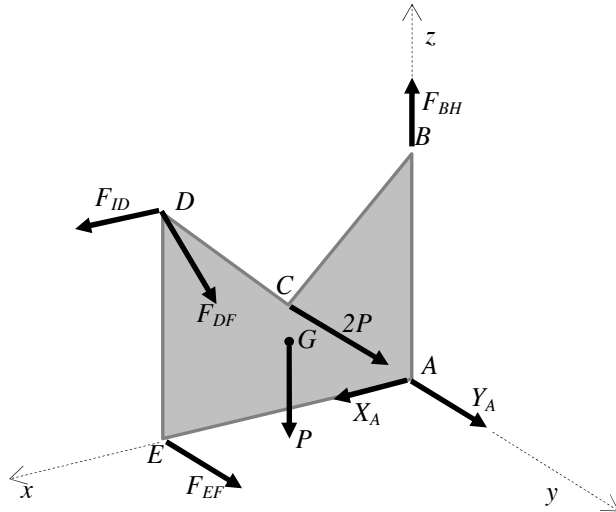
As barras BH , ID , EF e DF , de peso desprezível, estão em equilíbrio sob a ação de duas forças aplicadas em suas extremidades. Logo, essas forças são iguais, opostas e têm mesma linha de ação. Os diagramas de corpo livre das barras BH , ID , EF e DF são apresentados na figura abaixo:



Utilizando-se os diagramas de corpo livre das barras e aplicando-se o Princípio de Ação e Reação, constrói-se o diagrama de corpo livre da placa $ABCDEA$ indicado na próxima figura.



ESCOLA POLITÉCNICA DA UNIVERSIDADE DE SÃO PAULO
Departamento de Engenharia Mecânica



Resposta (b)

(1,0)

Para que a placa $ABCDEA$ esteja em equilíbrio, é necessário que:

$$\vec{R} = F_{ID}\vec{i} + F_{EF}\vec{j} + F_{BH}\vec{k} + 2P\vec{j} + X_A\vec{i} + Y_A\vec{j} - P\vec{k} + F_{DF}\frac{\sqrt{2}}{2}\vec{j} - F_{DF}\frac{\sqrt{2}}{2}\vec{k} = \vec{0} \quad (1)$$

$$\vec{M}_A = (E - A) \wedge F_{EF}\vec{j} + (G - A) \wedge (-P\vec{k}) + (C - A) \wedge 2P\vec{j} + (D - A) \wedge \left(F_{ID}\vec{i} + F_{DF}\frac{\sqrt{2}}{2}\vec{j} - F_{DF}\frac{\sqrt{2}}{2}\vec{k} \right) = \vec{0}$$

$$\Rightarrow a\vec{i} \wedge F_{EF}\vec{j} + \left(\frac{a}{2}\vec{i} + \frac{7a}{18}\vec{k} \right) \wedge (-P\vec{k}) + \left(\frac{a}{2}\vec{i} + \frac{a}{2}\vec{k} \right) \wedge 2P\vec{j} + (a\vec{i} + a\vec{k}) \wedge \left(F_{ID}\vec{i} + F_{DF}\frac{\sqrt{2}}{2}\vec{j} - F_{DF}\frac{\sqrt{2}}{2}\vec{k} \right) = \vec{0}$$

$$\Rightarrow aF_{EF}\vec{k} + \frac{a}{2}P\vec{j} + aF_{DF}\frac{\sqrt{2}}{2}\vec{k} + aP\vec{k} - aP\vec{i} + aF_{DF}\frac{\sqrt{2}}{2}\vec{j} + aF_{ID}\vec{j} - aF_{DF}\frac{\sqrt{2}}{2}\vec{i} = \vec{0} \quad (2)$$

Das equações vetoriais (1) e (2) resultam as 6 equações escalares abaixo:

$$F_{ID} + X_A = 0 \quad (3)$$

$$F_{EF} + 2P + Y_A + F_{DF}\frac{\sqrt{2}}{2} = 0 \quad (4)$$

$$F_{BH} - P - F_{DF}\frac{\sqrt{2}}{2} = 0 \quad (5)$$

$$-aP - aF_{DF}\frac{\sqrt{2}}{2} = 0 \quad (6)$$

$$\frac{a}{2}P + aF_{DF}\frac{\sqrt{2}}{2} + aF_{ID} = 0 \quad (7)$$

$$aF_{EF} + aF_{DF}\frac{\sqrt{2}}{2} + aPk = 0 \quad (8)$$

(0,5)

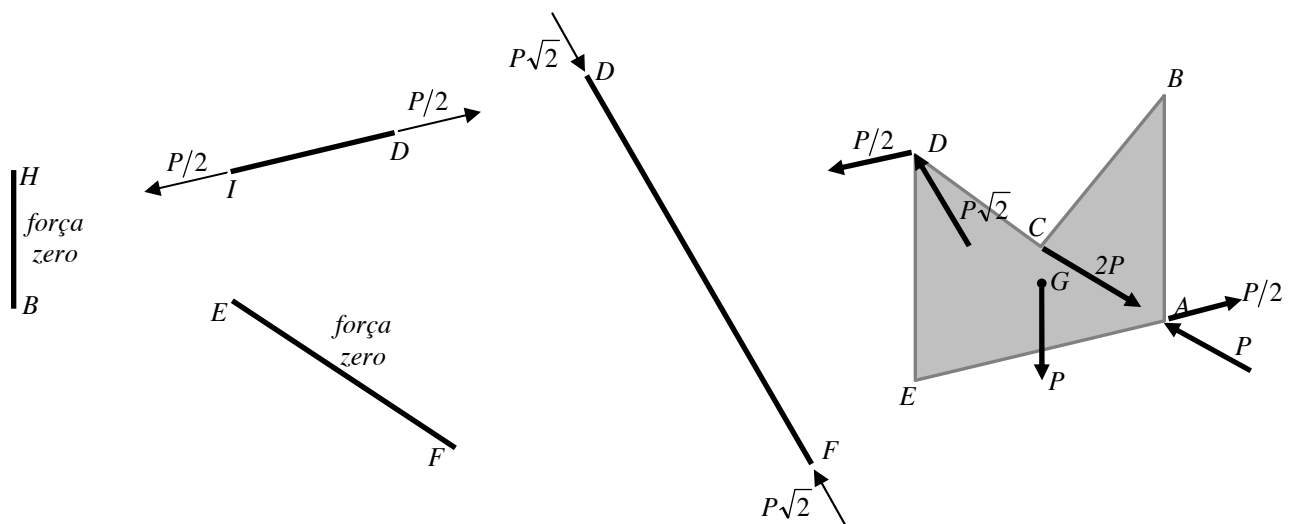
Resolvendo-se o sistema de equações (3) a (8), obtêm-se:



ESCOLA POLITÉCNICA DA UNIVERSIDADE DE SÃO PAULO
Departamento de Engenharia Mecânica

- anel A: $\vec{R}_A = -\frac{P}{2}\vec{i} - P\vec{j}$
- barra BH: $F_{BH} = 0$
- barra DI: $F_{DI} = \frac{P}{2}$ (tração)
- barra EF: $F_{EF} = 0$
- barra DF: $F_{DF} = -P\sqrt{2}$ (compressão)

Os diagramas de corpo livre das barras e da placa, após a resolução do sistema de equações, são apresentados nas figuras abaixo:



Resposta (c)

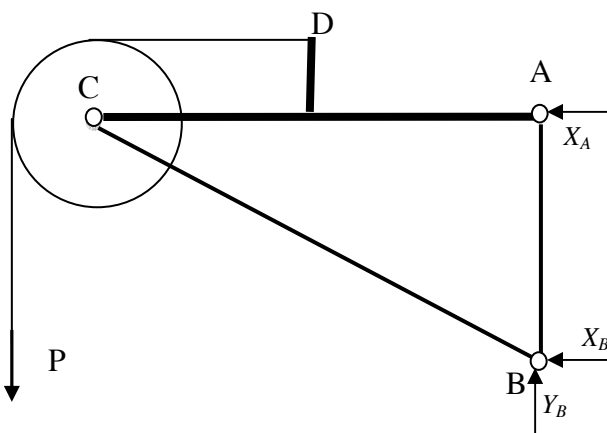
(1,0)



ESCOLA POLITÉCNICA DA UNIVERSIDADE DE SÃO PAULO
Departamento de Engenharia Mecânica

Resolução da 3ª questão. (3,5 pontos)

O diagrama de corpo livre do conjunto (barras+peça ACD+polia+fio) é apresentado na figura abaixo.



Resposta (a) (0,5)

Aplicando-se as equações de equilíbrio do conjunto ilustrado na figura acima, obtêm-se:

$$-X_A - X_B = 0 \quad (1)$$

$$Y_B - P = 0 \quad (2)$$

$$P\left(2a + \frac{a}{2}\right) + X_A \cdot 2a = 0 \quad (3)$$

Resolvendo-se o sistema de equações 1 a 3, obtêm-se:

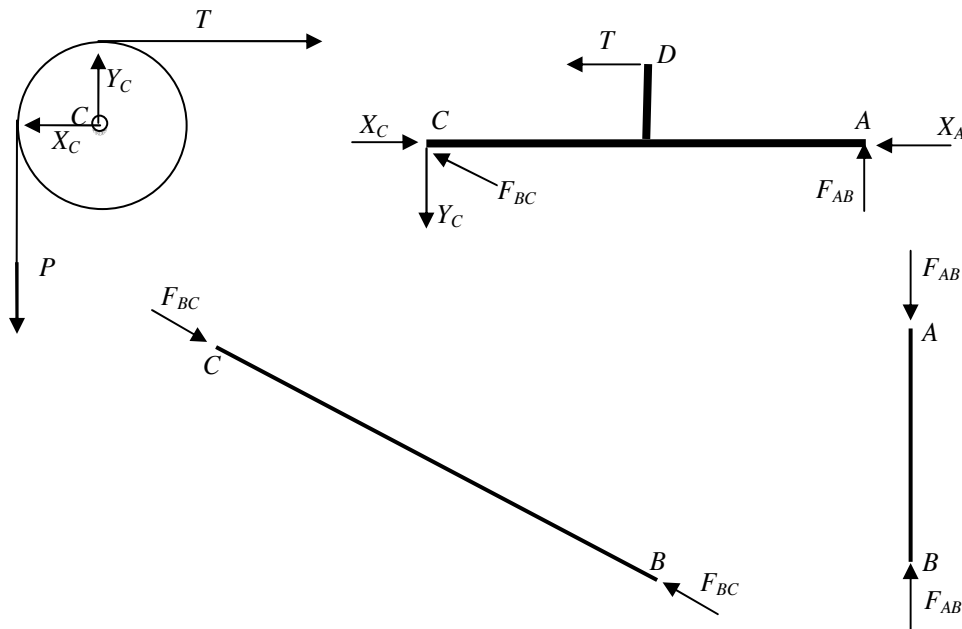
$$X_A = -\frac{5P}{4} \quad X_B = \frac{5P}{4} \quad Y_B = P$$

Resposta (b) (1,0)

Os diagramas de corpo livre da polia, das barras AB e BC e da peça ADC são apresentados na figura abaixo:



ESCOLA POLITÉCNICA DA UNIVERSIDADE DE SÃO PAULO
Departamento de Engenharia Mecânica



Resposta (c) (1,0)

Aplicando-se as equações de equilíbrio à polia, obtêm-se:

$$P \frac{a}{2} - T \frac{a}{2} = 0 \Rightarrow T = P$$

$$-X_C + T = 0 \Rightarrow X_C = P$$

$$Y_C - P = 0 \Rightarrow Y_C = P$$

Aplicando-se a equação de equilíbrio à peça ADC , segundo o eixo horizontal, obtêm-se:

$$P - P - F_{BC} \frac{\sqrt{2}}{2} - X_A = 0 \Rightarrow -F_{BC} \frac{\sqrt{2}}{2} - \frac{5P}{4} = 0 \Rightarrow F_{BC} = \frac{5\sqrt{2}}{4} P \text{ (compressão)}$$

Resposta (d) (1,0)