



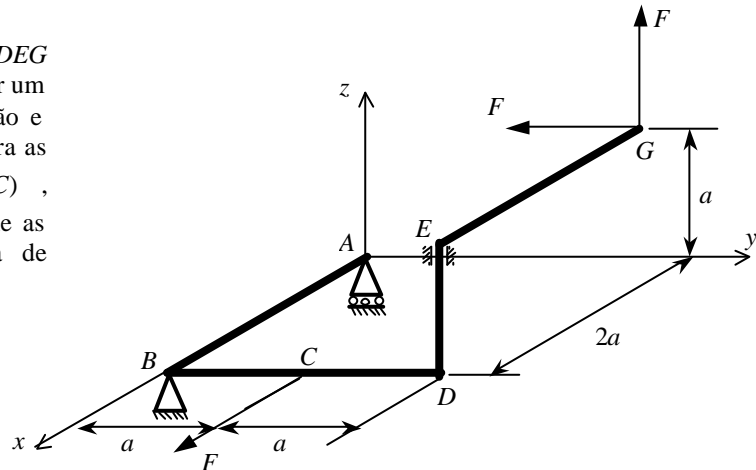
PMC 2100 – MECÂNICA A

Prova Substitutiva – 15 de dezembro de 2000 – Duração: 100 minutos
(importante: não é permitida a utilização de calculadoras)

Nome: _____

Assinatura: _____

(3,0 pontos) **Questão 1** – A barra $ABCDEG$ mostrada na figura é vinculada em A por um apoio simples, em B por uma articulação e em E por um anel. São aplicadas na barra as forças $(-F\vec{j} + F\vec{k}, G)$ e $(F\vec{i}, C)$, conforme indicado pela figura. Determine as reações externas utilizando o sistema de coordenadas (A, x, y, z) .

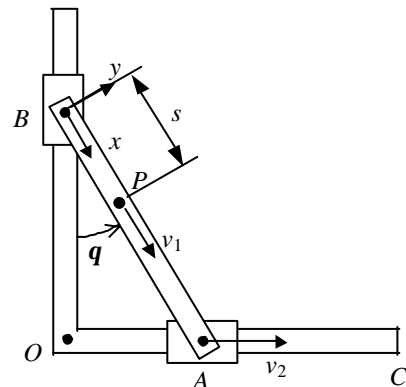


(3,5 pontos) **Questão 2** – Um ponto P se desloca sobre a barra AB (de comprimento l) com velocidade v_1 , constante, em relação à barra. A extremidade A da barra se desloca sobre o trilho fixo OC com velocidade constante v_2 .

a) Determine graficamente o CIR da barra.

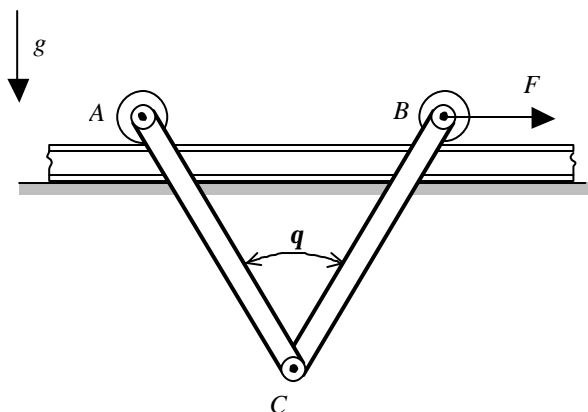
Em função de q , s , v_1 e v_2 , e expressando as respostas na base $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ do sistema (B, x, y, z) móvel com a barra:

- b) Determine o vetor velocidade \vec{v}_B do ponto B e o vetor de rotação $\vec{\omega}$ da barra.
- c) Determine o vetor velocidade \vec{v}_P do ponto P .



(3,5 pontos) **Questão 3** – As barras da figura são uniformes e iguais, têm massa m e estão articuladas entre si na extremidade inferior C , sem atrito. As barras se apóiam em um trilho por meio de roletes em cada extremidade superior. Estes roletes têm massa desprezível e deslizam sem atrito sobre o trilho. O conjunto é acelerado por uma força constante F , e sabe-se que, a partir de um certo instante, o ângulo q permanece constante. Considerando este instante, determine:

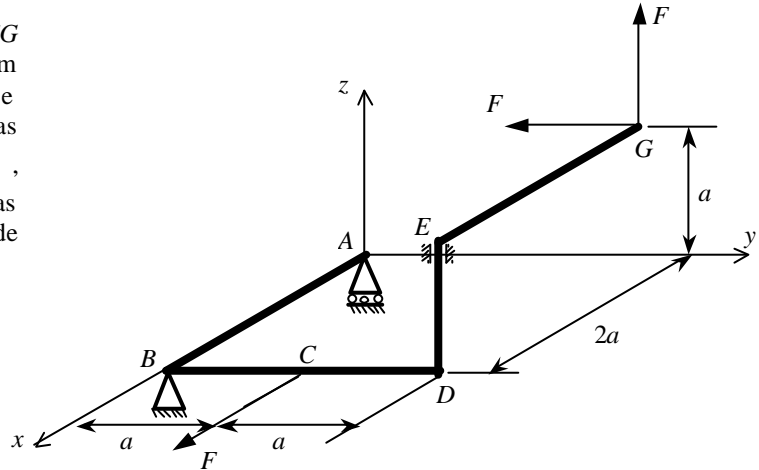
- a) A aceleração do conjunto.
- b) O ângulo q (constante).
- c) As reações nas barras em C .
- d) As reações verticais R_A e R_B nos roletes.





PMC 2100 – MECÂNICA A
Prova Substitutiva – 15 de dezembro de 2000
GABARITO

(3,0 pontos) Questão 1 – A barra *ABCDEG* mostrada na figura é vinculada em *A* por um apoio simples, em *B* por uma articulação e em *E* por um anel. São aplicadas na barra as forças $(-F\vec{j} + F\vec{k}, G)$ e $(F\vec{i}, C)$, conforme indicado pela figura. Determine as reações externas utilizando o sistema de coordenadas (A,x,y,z) .



Solução:

Substituindo os vínculos pelas reações que eles exercem sobre a barra temos:

$$\sum F_x = 0 \Rightarrow +F + B_x + E_x = 0 \quad (1)$$

$$\sum F_y = 0 \Rightarrow -F + B_y + E_y = 0 \quad (2)$$

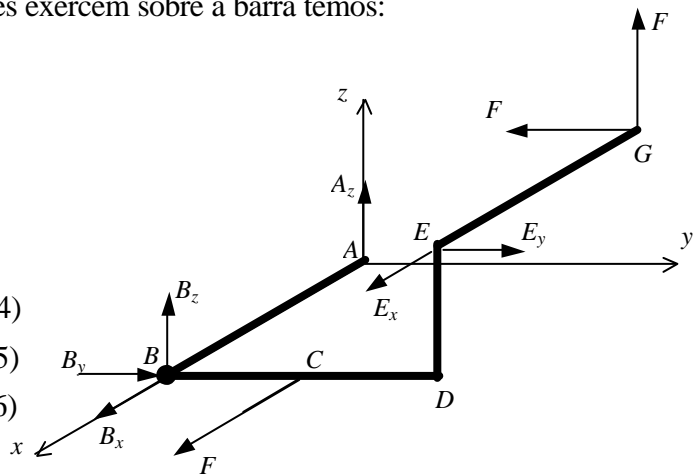
$$\sum F_z = 0 \Rightarrow +F + A_z + B_z = 0 \quad (3)$$

Momentos em relação ao ponto *B*:

$$\sum M_{Bx} = 0 \Rightarrow +Fa + F2a - E_y a = 0 \quad (4)$$

$$\sum M_{By} = 0 \Rightarrow +F2a + A_z 2a + E_x a = 0 \quad (5)$$

$$\sum M_{Bz} = 0 \Rightarrow -Fa + F2a - E_x 2a = 0 \quad (6)$$



De (4): $E_y a = +Fa + F2a \Rightarrow E_y = 3F$ (7)

De (6): $E_x 2a = -Fa + F2a \Rightarrow E_x = \frac{F}{2}$ (8)

De (5) e (8): $A_z 2a = -F2a - E_x a = -F2a - \frac{F}{2}a \Rightarrow A_z = -\frac{5F}{4}$ (9)

De (1) e (8): $B_x = -F - E_x = -F - \frac{F}{2} \Rightarrow B_x = -\frac{3F}{2}$ (10)

De (2) e (7): $B_y = +F - E_y = +F - 3F \Rightarrow B_y = -2F$ (11)

De (3) e (9): $B_z = -F - A_z = -F + \frac{5F}{4} \Rightarrow B_z = \frac{F}{4}$ (12)

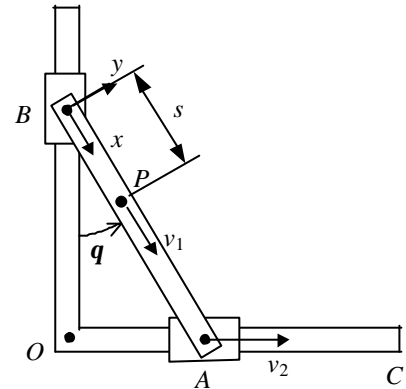


(3,5 pontos) **Questão 2** – Um ponto P se desloca sobre a barra AB (de comprimento l) com velocidade v_1 , constante, em relação à barra. A extremidade A da barra se desloca sobre o trilho fixo OC com velocidade constante v_2 .

a) Determine graficamente o CIR da barra.

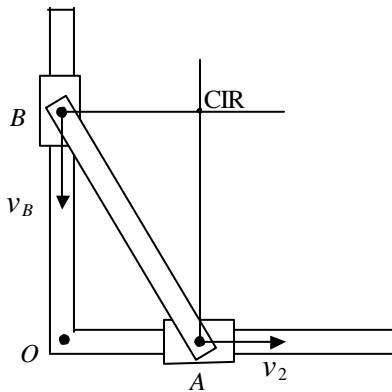
Em função de q , s , v_1 e v_2 , e expressando as respostas na base $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ do sistema (B,x,y,z) móvel com a barra:

- b) Determine o vetor velocidade \vec{v}_B do ponto B e o vetor de rotação $\vec{\omega}$ da barra.
 c) Determine o vetor velocidade \vec{v}_P do ponto P .



Solução:

a)



b) Na base $(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ as velocidades \vec{v}_A e \vec{v}_B são expressas por:

$$\vec{v}_A = v_2 (\sin q \vec{i} + \cos q \vec{j})$$

$$\vec{v}_B = v_B (\cos q \vec{i} - \sin q \vec{j})$$

Aplicando Poisson entre \vec{v}_A e \vec{v}_B :

$$\vec{v}_A = \vec{v}_B + \vec{\omega} \times \vec{r}_{A/B}$$

$$v_2 (\sin q \vec{i} + \cos q \vec{j}) = v_B (\cos q \vec{i} - \sin q \vec{j}) + \omega \vec{k} \times l \vec{i}$$

$$v_2 \sin q \vec{i} + v_2 \cos q \vec{j} = v_B \cos q \vec{i} - v_B \sin q \vec{j} + \omega l \vec{j}$$

Portanto:

$$v_2 \sin q = v_B \cos q \Rightarrow v_B = \frac{v_2 \sin q}{\cos q} \Rightarrow \vec{v}_B = \frac{v_2 \sin q}{\cos q} (\cos q \vec{i} - \sin q \vec{j})$$

$$v_2 \cos q = -v_B \sin q + \omega l \Rightarrow v_2 \cos q = -\left(\frac{v_2 \sin q}{\cos q}\right) \sin q + \omega l \Rightarrow \omega l \cos q = v_2 \cos^2 q + v_2 \sin^2 q$$

Logo: $\vec{\omega} = \frac{v_2}{l \cos q} \vec{k}$

c) $\vec{v}_P = \vec{v}_{P,rel} + \vec{v}_{P,arr}$

$$\vec{v}_{P,rel} = v_1 \vec{i}$$

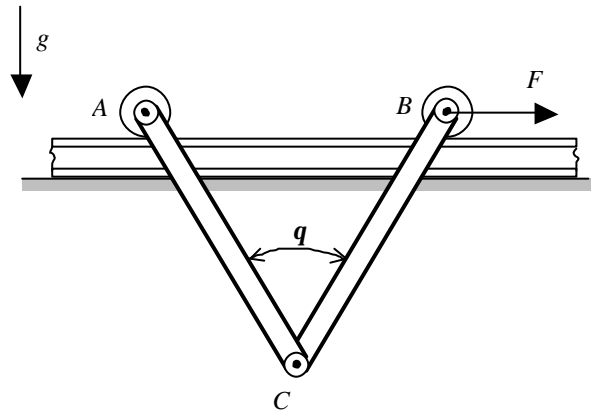
$$\vec{v}_{P,arr} = \vec{v}_A + \vec{\omega} \times \vec{r}_{P/A} = v_2 (\sin q \vec{i} + \cos q \vec{j}) + \frac{v_2}{l \cos q} \vec{k} \times (l-s)(-\vec{i}) \Rightarrow$$

$$\vec{v}_{P,arr} = v_2 \sin q \vec{i} + v_2 \left[\cos q + \frac{v_2(-l+s)}{l \cos q} \right] \vec{j}$$

$$\vec{v}_P = (v_1 + v_2 \sin q) \vec{i} + v_2 \left[\cos q + \frac{v_2(-l+s)}{l \cos q} \right] \vec{j}$$



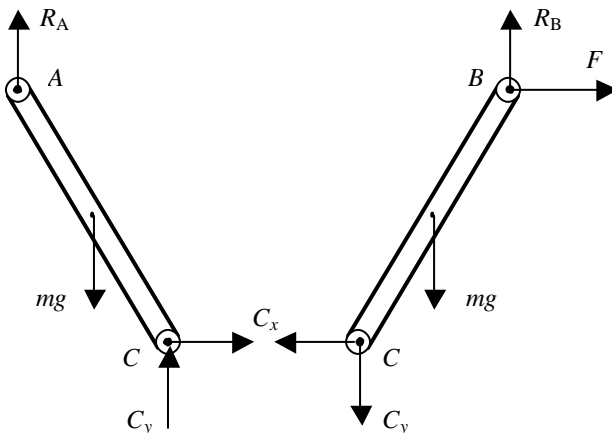
(3,5 pontos) **Questão 3** – As barras da figura são uniformes e iguais, têm massa m e estão articuladas entre si na extremidade inferior C , sem atrito. As barras se apoiam em um trilho por meio de roletes em cada extremidade superior. Estes roletes têm massa desprezível e deslizam sem atrito sobre o trilho. O conjunto é acelerado por uma força constante F , e sabe-se que, a partir de um certo instante, o ângulo q permanece constante. Considerando este instante, determine:



- A aceleração do conjunto.
- O ângulo q (constante).
- As reações nas barras em C .
- As reações verticais R_A e R_B nos roletes.

Solução:

Diagrama de corpo livre:



Barra AC:

TMB:

$$\begin{cases} C_x = ma & (1) \\ R_A + C_y - mg = 0 & (2) \end{cases}$$

TMA:

$$-R_A \sin \frac{q}{2} + C_y \sin \frac{q}{2} + C_x \cos \frac{q}{2} = 0 \quad (3)$$

Barra BC:

TMB:

$$\begin{cases} F - C_x = ma & (4) \\ R_B - C_y - mg = 0 & (5) \end{cases}$$

TMA:

$$R_B \sin \frac{q}{2} - F \cos \frac{q}{2} + C_y \sin \frac{q}{2} - C_x \cos \frac{q}{2} = 0 \quad (6)$$



Somando (1) e (4): $2ma = F \Rightarrow a = \frac{F}{2m} \Rightarrow$ De (1): $C_x = ma \Rightarrow C_x = \frac{F}{2}$

Subtraindo (3) de (6): $(R_A + R_B) \operatorname{sen} \frac{\mathbf{q}}{2} = F \cos \frac{\mathbf{q}}{2} + 2C_x \cos \frac{\mathbf{q}}{2} = F \cos \frac{\mathbf{q}}{2} + F \cos \frac{\mathbf{q}}{2} = 2F \cos \frac{\mathbf{q}}{2}$

$\Rightarrow \operatorname{tg} \frac{\mathbf{q}}{2} = \frac{2F}{(R_A + R_B)} \Rightarrow \operatorname{tg} \frac{\mathbf{q}}{2} = \frac{F}{mg} \Rightarrow \mathbf{q} = 2 \operatorname{arctg} \frac{F}{mg}$

Somando (2) e (5): $(R_A + R_B) = 2mg$

Somando (3) e (6): $(R_B - R_A) \operatorname{sen} \frac{\mathbf{q}}{2} + 2C_y \operatorname{sen} \frac{\mathbf{q}}{2} - F \cos \frac{\mathbf{q}}{2} = 0$

Subtraindo (2) de (5): $(R_B - R_A) = 2C_y \Rightarrow 2C_y \operatorname{sen} \frac{\mathbf{q}}{2} + 2C_y \operatorname{sen} \frac{\mathbf{q}}{2} - F \cos \frac{\mathbf{q}}{2} = 0 \Rightarrow$

$C_y = \frac{F}{4 \operatorname{tg} \frac{\mathbf{q}}{2}} \Rightarrow C_y = \frac{F}{4 \frac{F}{mg}} \Rightarrow C_y = \frac{mg}{4}$

Usando este resultado em (5): $R_B - \frac{mg}{4} - mg = 0 \Rightarrow R_B = \frac{5mg}{4}$

Usando em (2): $R_A + \frac{mg}{4} - mg = 0 \Rightarrow R_A = \frac{3mg}{4}$