

## Prova 1 – 25/09/06 – Parte 1

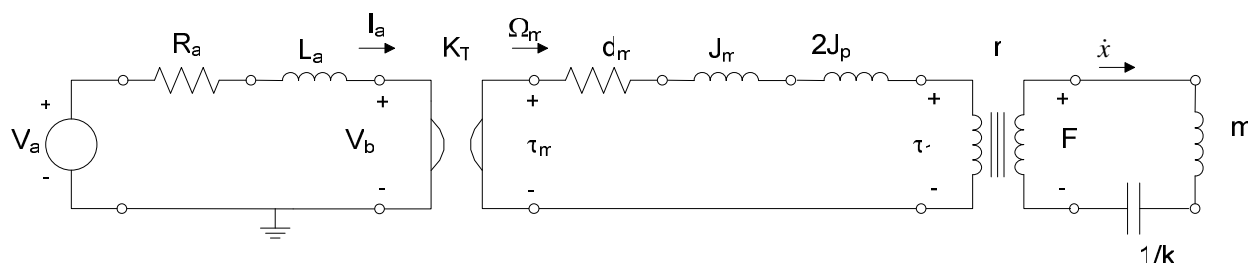
Nome: \_\_\_\_\_ RA: \_\_\_\_\_ Nota: \_\_\_\_\_

- 
- The diagram shows an electrical circuit on the left connected to a mechanical system on the right. The electrical circuit consists of a voltage source  $V_a$  in series with a resistor  $R_a$  and an inductor  $L_a$ . The current  $I_a$  flows from the positive terminal of  $V_a$  through the resistor and inductor into the motor's armature. The motor is represented by a circle with a plus sign on top and a minus sign on the bottom, with the label  $K_T$  next to it. The motor is connected to a mechanical system. The mechanical system starts with a capacitor  $C_m$  in series with a block representing the motor's inertia  $J_m$ . This is followed by a shaft (represented by a circle) connected to a pulley system. The pulley system consists of a fixed pulley at the top and a movable pulley below it. A rope is attached to the fixed pulley, goes down around the movable pulley, up around the fixed pulley, and then down to a mass  $m$ . The mass  $m$  is connected to a spring with stiffness  $k$  that is fixed to the ground. The radius of the movable pulley is labeled  $r$ .

**Solução:** A solução considerando apenas o motor e sua armadura é bem conhecida, e encontra-se abaixo, não merecendo maiores comentários porque foi bem analisada em sala de aula. Como as duas polias não possuem massa desprezível, devem assim ter sua inércia considerada. Ambas são iguais, e portanto com inércia dada por

$$J_p = \frac{1}{2} M r^2.$$

Cada polia pode ser vista como uma transformação de torque em torque, porém como são iguais o módulo seria unitário, assim, pode-se colocar ambas no mesmo circuito. A polia final transforma o torque respectivo em força aplicada à massa. Considerando-se a  $F$  a força aplicada pelo cabo à massa  $m$  e  $x$  o seu deslocamento, pode-se representar o sistema portanto pelo seguinte circuito:



As seguintes equações podem facilmente ser retiradas do circuito, e correspondem também à aplicação das leis da mecânica:

$$I_a = \frac{V_a - V_b}{R_a + L_a s}$$

$$V_b = K_T \Omega_m$$

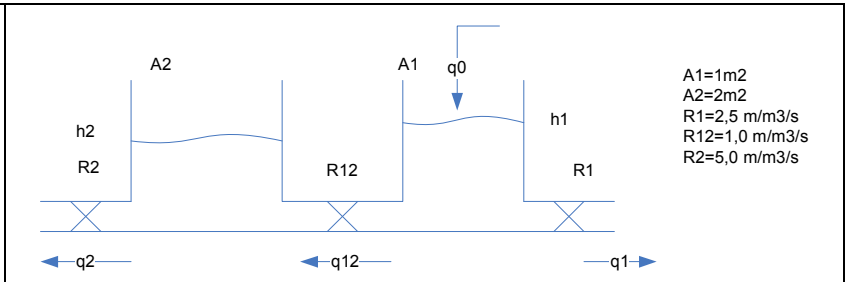
$$\tau_m = K_T I_a = [c_m + s(J_m + 2J_p)]\Omega_m + \tau_1$$

$$\tau_1 = rF = r[ms^2 + k]x$$

$$\Omega_m = \frac{1}{r} sx$$

Se as polias fossem diferentes, as inércias poderiam ser representadas separadamente, com um transformador entre elas cujo módulo seria a relação entre os raios.

2) Para o sistema de tanques ao lado, apresente o circuito equivalente e as equações respectivas, considerando que o sistema está inicialmente em regime.



Solução: A equação básica para cada tanque é que a variação de volume é igual à vazão líquida, ou

$$\frac{dV}{dt} = A \frac{dh}{dt} = q,$$

onde foi considerado que a área é constante. Desse modo, o capacitor equivalente pode ser considerado a própria área  $A$ , e a altura pode ser considerada a tensão, uma vez que a diferença de pressão é dada por

$$\Delta p = \rho g h,$$

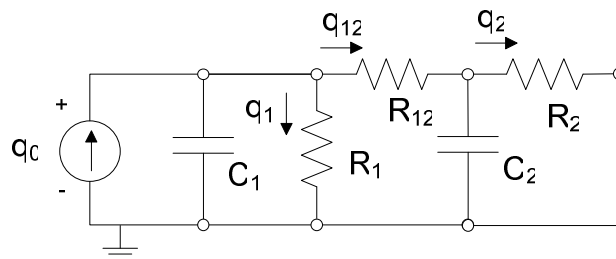
ou seja, a diferença de pressão é a altura da coluna d'água multiplicada por uma constante. Assim, o resistor é a restrição ao fluxo

$$R = \frac{\Delta h}{\Delta q}$$

com unidade  $m/(m^3/s)$ . Alternativamente, pode-se considerar de fato a pressão como o esforço, com a formulação da variação do volume dada por

$$\frac{dV}{dt} = \frac{A}{\rho g} \frac{dp}{dt} = C \frac{d(\Delta p)}{dt} = q,$$

porém o resultado final é o mesmo. Para esse caso, é mais simples considerar o capacitor como a própria área. O circuito equivalente está abaixo.



Do circuito acima as equações para os fluxos podem facilmente ser escritas conforme abaixo:

$$A_1 \frac{dh_1}{dt} = q_0 - q_1 - q_{12} = q_0 - \frac{h_1}{R_1} - \frac{h_1 - h_2}{R_{12}}$$

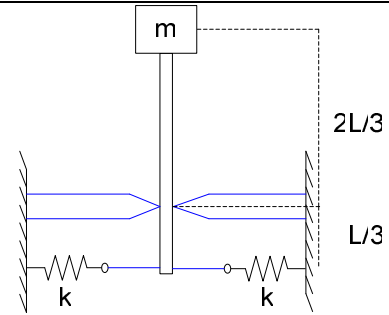
$$A_2 \frac{dh_2}{dt} = q_{12} - q_2 = \frac{h_1 - h_2}{R_{12}} - \frac{h_2}{R_2}$$

Substituindo os valores apresentados, as equações são:

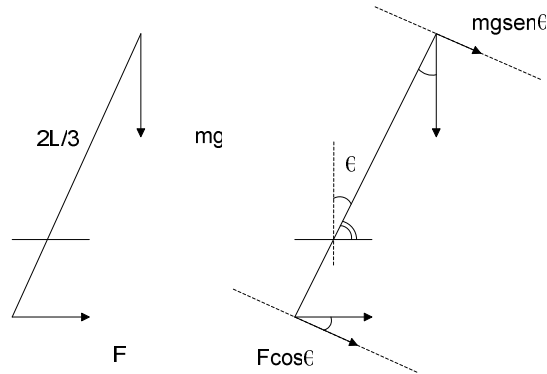
$$\frac{dh_1}{dt} = q_0 - \frac{h_1}{2,5} - h_1 + h_2 = q_0 - 1,4h_1 + h_2$$

$$\frac{dh_2}{dt} = \frac{h_1 - h_2}{2} - \frac{h_2}{10} = 0,5h_1 - 0,6h_2$$

3) Para o pêndulo invertido da figura ao lado, considere as oscilações pequenas e a haste sem massa. Determine o seu circuito equivalente e sua frequência natural em hertz. Considere como saída o ângulo com a vertical.



Solução: Considere o balanço de torques de acordo com os desenhos abaixo.



Pode-se escrever, aplicando-se a segunda lei de Newton,

$$I \frac{d^2 \theta}{dt^2} = \frac{2L}{3} mg \sin \theta - \frac{L}{3} F \cos \theta.$$

Considerando pequenos deslocamentos, a equação acima fica:

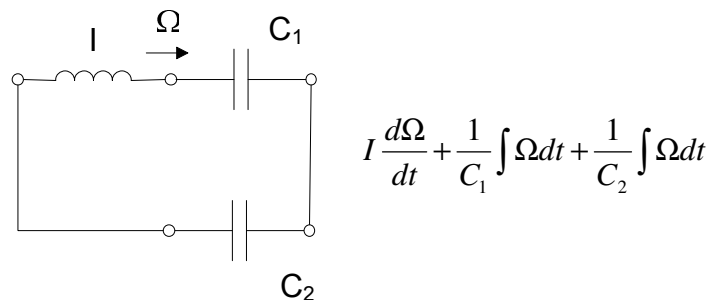
$$I \frac{d^2 \theta}{dt^2} = \frac{2L}{3} mg \theta - \frac{L}{3} (2k \frac{L}{3} \theta),$$

ou ainda, considerando o momento de inércia  $I = m \left( \frac{2L}{3} \right)^2$ ,

$$\frac{4L^2}{9} \frac{d^2 \theta}{dt^2} - \frac{2L}{3} mg \theta + \frac{2L^2}{9} k \theta = 0$$

$$\frac{4L^2}{9} \frac{d\Omega}{dt} - \frac{2L}{3} mg \int \Omega dt + \frac{2L^2}{9} k \int \Omega dt = 0$$

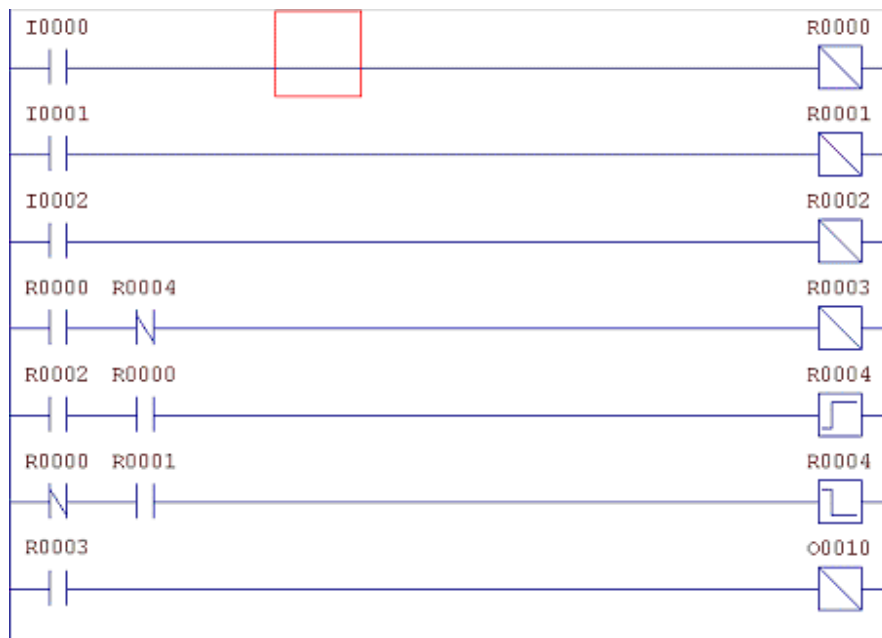
com frequência natural  $\omega_n = \sqrt{\frac{kL - 3mg}{2L}}$ , e levando ao seguinte circuito equivalente:



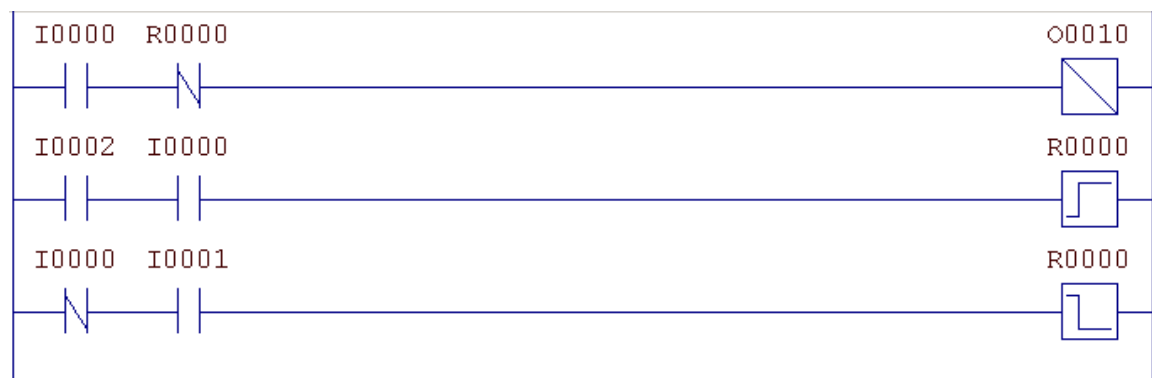
Note que se trata de um sistema sem excitação externa, onde só haverá movimento se houver alguma perturbação inicial, correspondendo à sua resposta natural. Ainda, é importante perceber que há um capacitor negativo, que surge matematicamente devido à força gravitacional, e não corresponde a um capacitor elétrico normal. Se não existissem as molas, tal capacitor deixaria o sistema instável, como no caso do pêndulo invertido tradicional na posição vertical.

## Solução Questão 1

### Sugestão 1

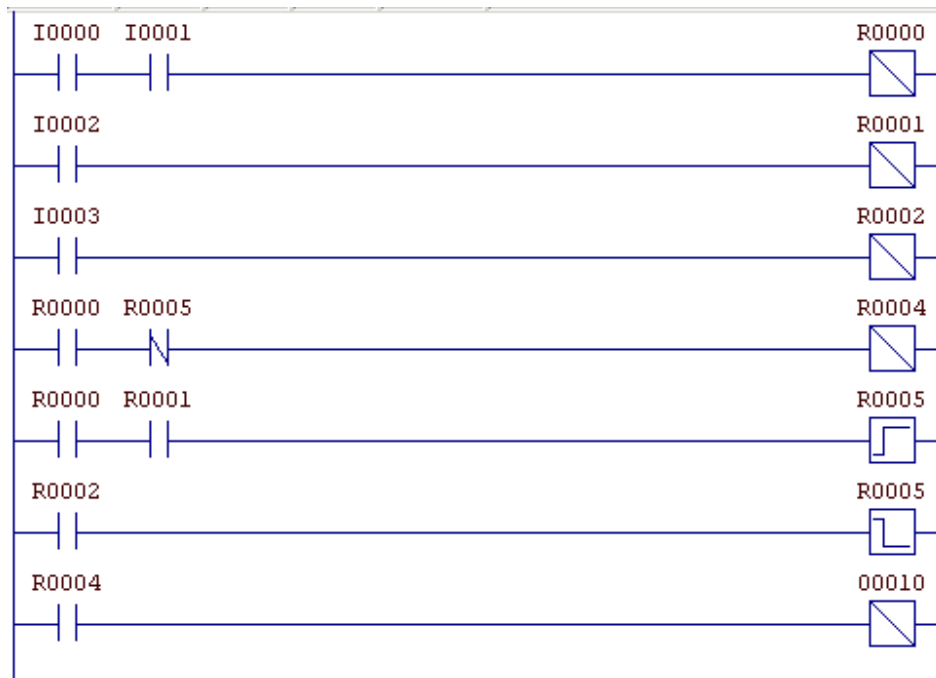


### Sugestão2

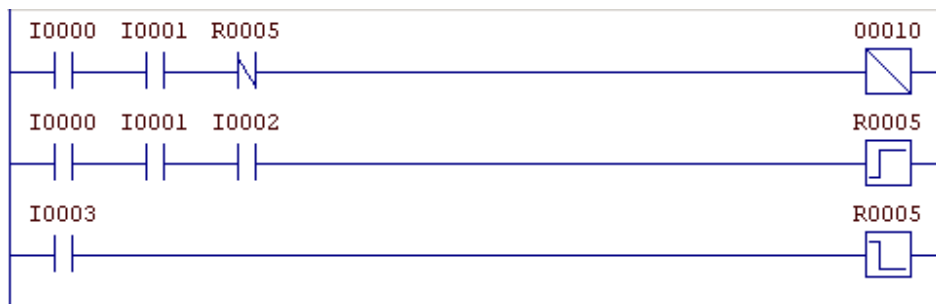


## Solução Questão 2

### Sugestão 1

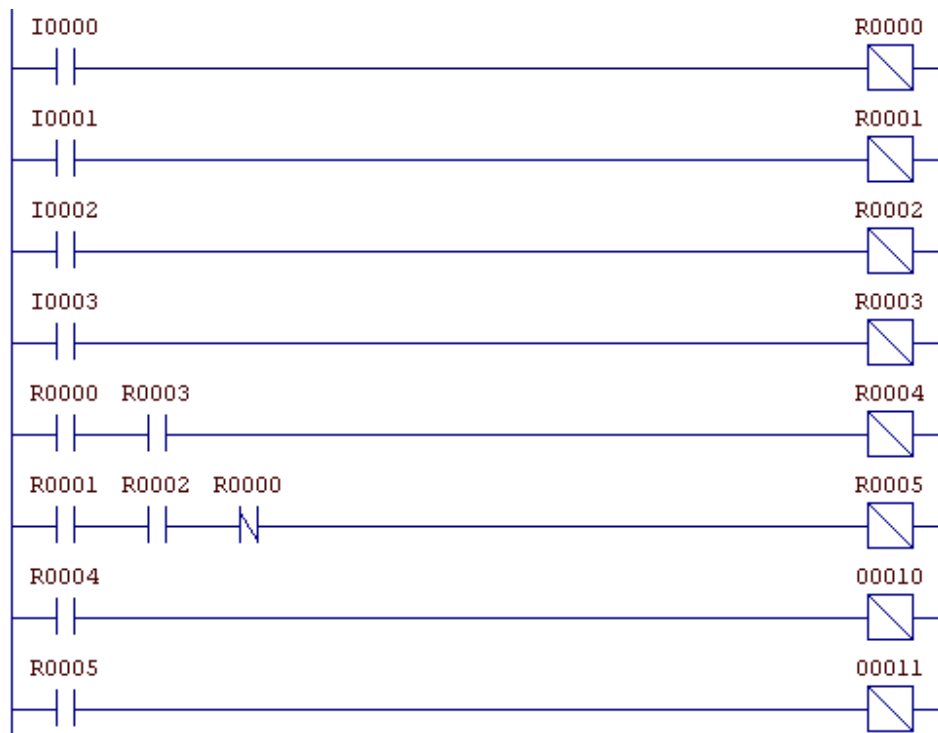


### Sugestão 2



### Solução Questão 3

#### Sugestão 1



#### Sugestão 2

