## Questão 1

$$\overrightarrow{A_1} M_1 = \overrightarrow{F_{g1}} + \overrightarrow{F_{t1}} \wedge \\ \wedge m_1 = \theta \wedge \\ \wedge \overrightarrow{F_{g1}} = M_1 \overrightarrow{G_1} \wedge \\ \wedge F_{t1} = F_{t2} \wedge \\ \wedge \overrightarrow{F_{t2}} + \overrightarrow{F_{g2}} + \overrightarrow{F_{n2}} + \overrightarrow{F_{a2}} = M_2 \overrightarrow{A_2} \wedge \\ \wedge \overrightarrow{F_{t2}} + \overrightarrow{F_{g2}} + \overrightarrow{F_{n2}} + \overrightarrow{F_{a2}} = M_2 \overrightarrow{A_2} \wedge \\ \wedge a_2 = a_1 \Longrightarrow \\ \Longrightarrow \overrightarrow{A_1} = \theta^{-1} \left( \theta \overrightarrow{G_1} + M_2 \overrightarrow{A_2} - (\overrightarrow{F_{g2}} + \overrightarrow{F_{n2}} + \overrightarrow{F_{a2}}) \right) = \\ = a_1 \hat{\jmath} = \theta^{-1} \left( -\theta G + M_2 a_1 - M_2 G \sin(\theta) - M_2 G \cos(\theta) \right) \hat{\jmath} \Longrightarrow \\ \Longrightarrow \overrightarrow{A_1} = \frac{-g m_2}{\theta - m_2} \left( \theta / m_2 + \sin(\theta) + \cos(\theta) \right) \text{ m/s}^2 (\hat{\jmath}) = \\ = \frac{-g}{\theta / m_2 - 1} \left( \frac{\theta}{m_2} + \sin(\theta) + \cos(\theta) \right) \text{ m/s}^2 (\hat{\jmath})$$

## Questão 2

Depende do valor de  $\theta$ , para angulos/massa muito pequenos o termo  $\theta/M_2 \vee M_1/M_2$  será insignificativo, tornando a aceleração independente do angulo/massa para o domínio de valores pequenos