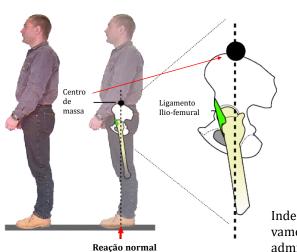
2. Estática do Corpo Humano

Essencialmente Cap. 2 de Herman





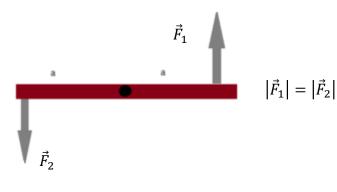
Independentemente da importância do CM, não vamos estudar a estática do corpo humano, admitindo que o homem é uma partícula material!!!

O que é necessário para haver equilíbrio mecânico?

$$\vec{a} = \vec{0} \quad \Rightarrow \quad \sum \vec{F} = \vec{0}$$

É suficiente?

Este sistema está em equilíbrio mecânico?

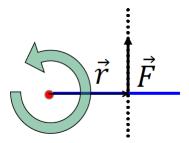


$$\sum \vec{\tau} = \sum_{i} \vec{r}_{i} \times \vec{F}_{i} = I\vec{\alpha}$$

Para que o sistema esteja em equilíbrio mecânico, além de: $\vec{a} = \vec{0} \implies \sum \vec{F} = \vec{0}$

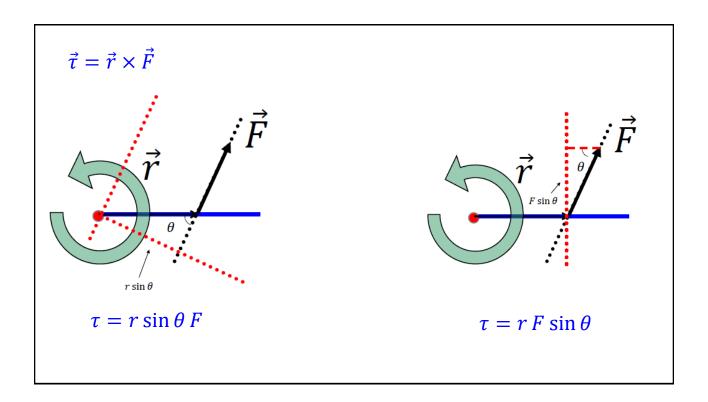
$$\vec{\alpha} = \vec{0} \quad \Rightarrow \quad \sum \vec{\tau} = \vec{0}$$

Estudemos um pouco o que se passa num sistema macroscópico simples: barra



Qual o sentido do momento da força?

Como se pode alterar o momento da força?

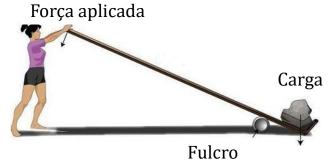


Alavancas: Máquinas simples que funcionam com base na aplicação de momentos (torque)

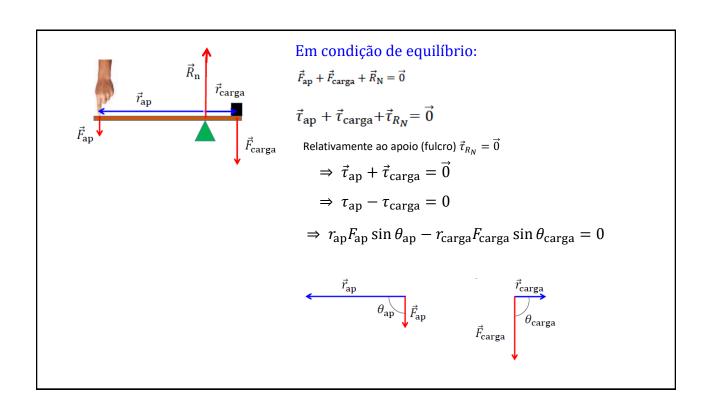
As **alavancas** envolvem um **fulcro** (centro de rotação), uma **força que corresponde a uma carga** (que normalmente se pretende sustentar ou mover) e uma **força aplicada** (que vai permitir sustentar ou mover a carga).

As alavancas permitem, dentro de certos limites:

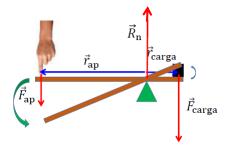
- 1. Controlar a magnitude da força aplicada;
- 2. Controlar a distância e a velocidade com que se movem as cargas.



Tipos de alavancas 1 - Alavancas de tipo 1 (ou interfixa): Fulcro entre carga e força aplicada FORCE Força aplicada Carga Fulcro Fulcro Força aplicada Força aplicada



Vantagens e desvantagens das alavancas de tipo 1 ou interfixas



Vantagem mecânica (na situação de equilíbrio):

$$VM = \frac{F_{\text{carga}}}{F_{\text{ap}}} = \frac{r_{\text{ap}}}{r_{\text{carga}}}$$
 $F_{\text{ap}} = \frac{r_{\text{carga}}}{r_{\text{ap}}} F_{\text{carga}}$

E a conservação de energia? Funciona?

se:
$$\tau_{ap} = \tau_{carga}$$

Sendo a velocidade angular a mesma: $au_{ap}\omega= au_{carga}\omega$

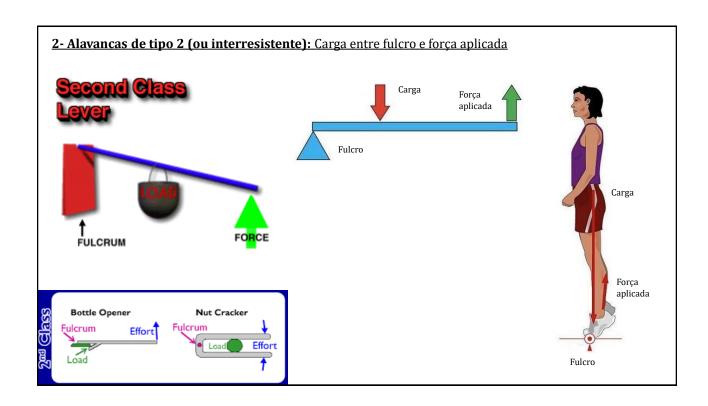
$$\Leftrightarrow F_{\rm ap} \ r_{\rm ap} \sin \theta \ \omega = F_{\rm carga} r_{\rm carga} \sin \theta \ \omega \qquad \Leftrightarrow F_{\rm ap} \ r_{\rm ap} \omega = F_{\rm carga} r_{\rm carga} \omega$$

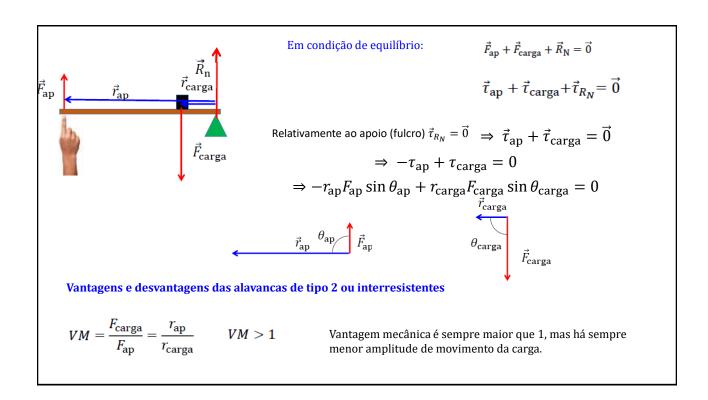
$$\Leftrightarrow F_{\rm ap} r_{\rm ap} \omega = F_{\rm carga} r_{\rm carga} \omega$$

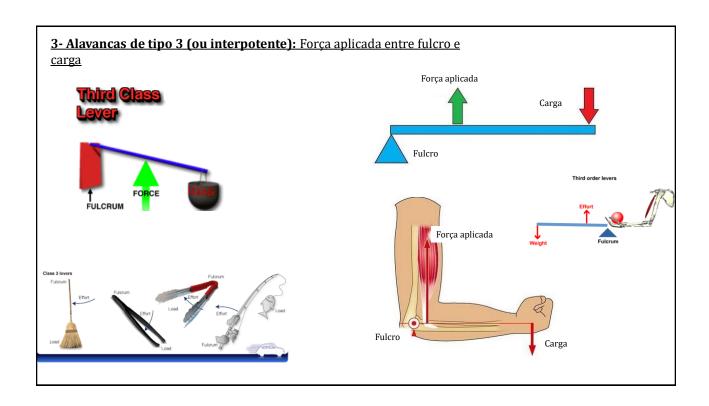
$$\Leftrightarrow F_{ap} \ v_{ap} = F_{carga} v_{carga} \qquad \Leftrightarrow P_{ap} = P_{carga}$$

$$\Leftrightarrow P_{ap} = P_{carga}$$

No caso de uma alavanca com VM > 1 ($r_{\rm ap} > r_{\rm carga}$), a força aplicada tem uma magnitude inferior à magnitude do peso da carga. Em contrapartida, o percurso efetuado é maior, mas com a mesma velocidade angular ⇒ maior velocidade "linear".

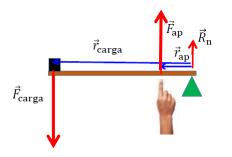






Em condição de equilíbrio:

$$\vec{F}_{\rm ap} + \vec{F}_{\rm carga} + \vec{R}_{\rm N} = \vec{0}$$



$$\vec{\tau}_{\rm ap} + \vec{\tau}_{\rm carga} + \vec{\tau}_{R_N} = \vec{0}$$

Relativamente ao apoio (fulcro) $\vec{\tau}_{R_N} = \vec{0} \implies \vec{\tau}_{ap} + \vec{\tau}_{carga} = \vec{0}$

$$\Rightarrow -\tau_{ap} + \tau_{carga} = 0$$

$$\Rightarrow -r_{\rm ap}F_{\rm ap}\sin\theta_{\rm ap} + r_{\rm carga}F_{\rm carga}\sin\theta_{\rm carga} = 0$$

Vantagens e desvantagens deste tipo de alavancas?

$$VM = \frac{F_{\text{carga}}}{F_{\text{ap}}} = \frac{r_{\text{ap}}}{r_{\text{carga}}}$$
 $VM < 1$

 $extstyle \textstyle \vec{r}_{ap} \\ \vec{r}_{ap} \\ \vec{r}_{ap} \\ \vec{r}_{ap} \\ \vec{r}_{ap} \\ \vec{r}_{ap} \\ \vec{r}_{carga} \\ \vec{r}_$

Maior amplitude de movimento da carga.

A alavanca de tipo 3 é o tipo de alavanca mais comum no corpo humano.

Alavancas anatómicas

Alavanca: São ossos

Fulcro - Articulações que de facto não são pontos: e.g. omoplata ∼18.9 mm² e cotovelo ∼12 mm².

Força aplicada - Os músculos aplicam as forças nos ossos (alavancas).

Carga (ou resistência) – podem ser partes do corpo e objetos.

A combinação músculos/esqueleto permite o movimento, tarefa que os músculos e os ossos não conseguiriam por si só. A contração é a principal função dos músculos associados aos esqueleto (skeletal muscles). **Os músculos só "puxam", não "empurram".** Esta particularidade exige que cada articulação possua dois conjuntos de músculos que atuam antagonicamente (movimentos concêntricos e excêntricos).

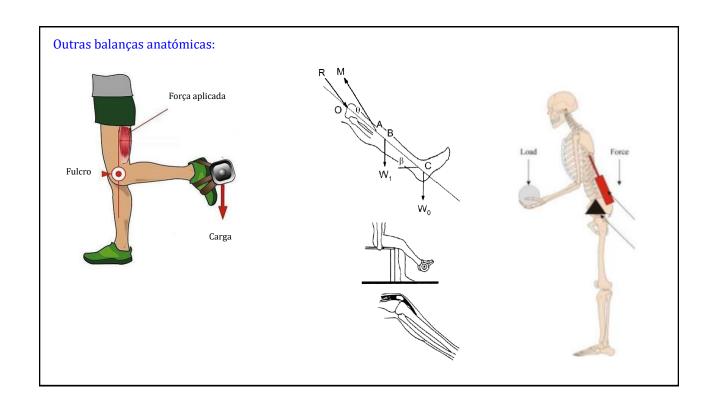
Tension in biceps (agonist)

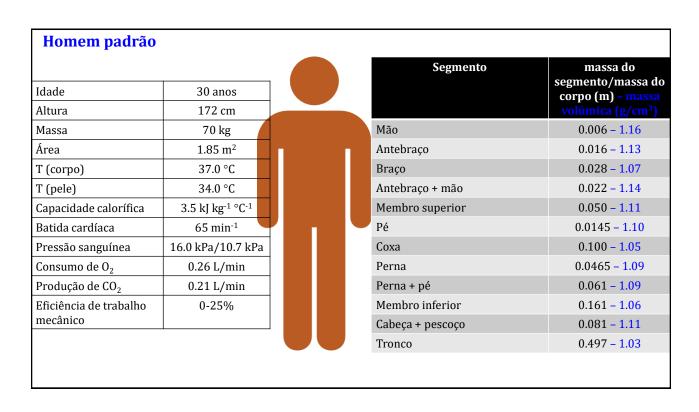
Triceps relaxed (antagonist)

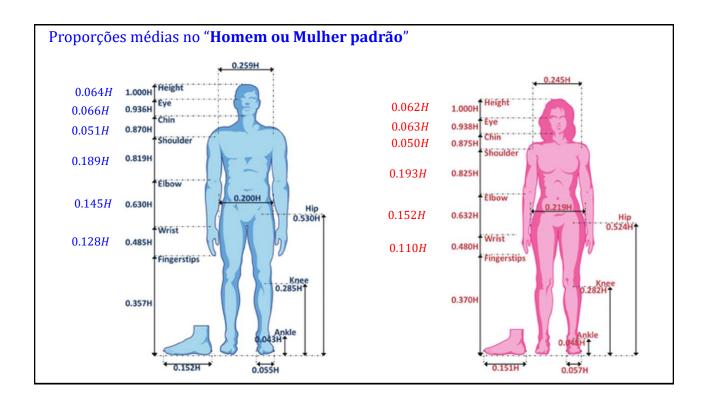
Triceps (agonist)

Tension in triceps (agonist)

Os músculos movem os ossos como alavancas.







Checkpoint 1

Considere um indivíduo de sexo masculino com 1.80 m de altura e massa 80 kg. A ligação do bícepe ao osso está a cerca de 2.75 cm da articulação do cotovelo. A mão suporta um objeto esférico com $m=10~{\rm kg}$:

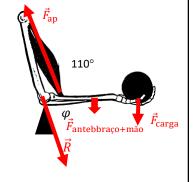
- a) Representar as forças aplicadas na alavanca antebraço.
- a) Fazer uma estimativa da força que o bícepe exerce no osso para sustentar a carga de 10 kg?
- b) Calcule a força \vec{R} na articulação do cotovelo.

Dados:
$$r_{ap} = 2.75 \text{ cm}$$

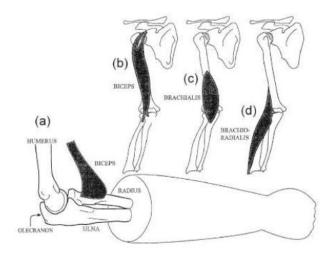
$$F_{\text{carga}} = 10 \times 9.8 = 98 \text{ N}$$

$$r_{\text{carga}} = 0.209 \times H = 0.209 \times 1.80 = 0.3762 \text{ m}$$

Correspondente ao comprimento do antebraço mais metade do comprimento da mão (0.145H + 0.128H/2 = 0.209H)

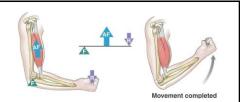


De facto há outros 2 músculos a exercer essa ação. Por isso o valor obtido é aproximadamente a resultante da força aplicada pelos 3 músculos.



Checkpoint 2

A alavanca de tipo 3 é o tipo de alavanca mais comum no corpo humano. Indicar algumas vantagens deste tipo de alavanca anatómica.



Esta configuração permite, por exemplo, que os músculos das pernas possam propulsionar o corpo a velocidades maiores ou a saltar alturas maiores do que o encurtamento do músculo na contração.



