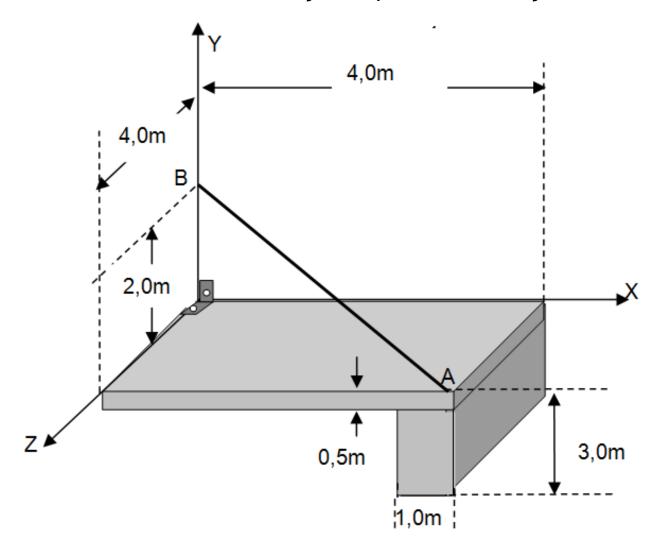
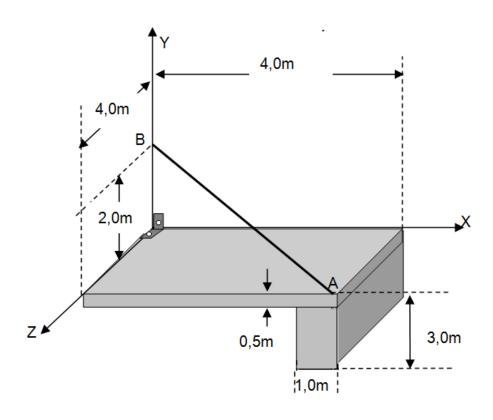
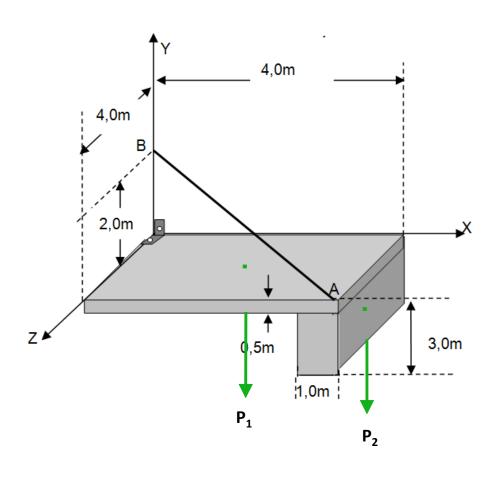
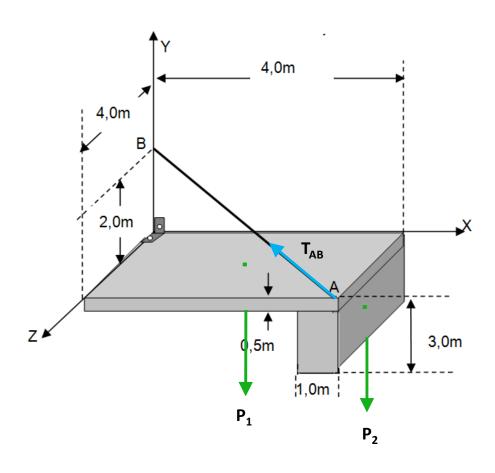
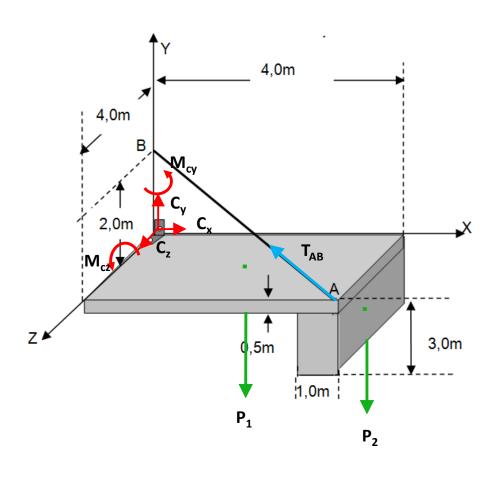
3) A peça mostrada na figura, formada por duas placas homogêneas, cujos pesos são $P_1 = 100 \text{ N}$ e $P_2 = 200 \text{ N}$, é sustentada pelo cabo AB e pela dobradiça C. Calcule a tensão no cabo e todas as reações que a dobradiça exerce sobre a peça.

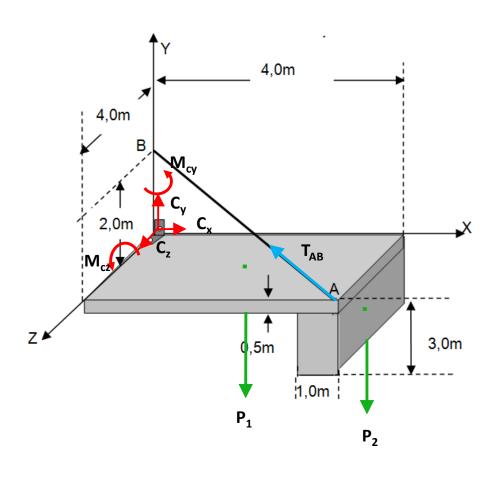






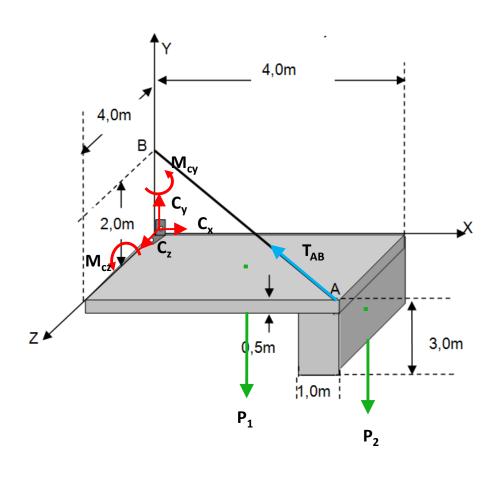






Representam-se todas as forças que atuam no sistema, que são as forças do peso da placas, a tensão no cabo e as reações da dobradiça, conforme a figura ao lado.

Para a determinação da tensão do cabo AB, utiliza-se a equação de equilíbrio de momentos em relação ao ponto C. Dessa forma, calculamse a tensão T_{AB} , e os momentos M_{cx} e M_{cz} da seguinte forma:

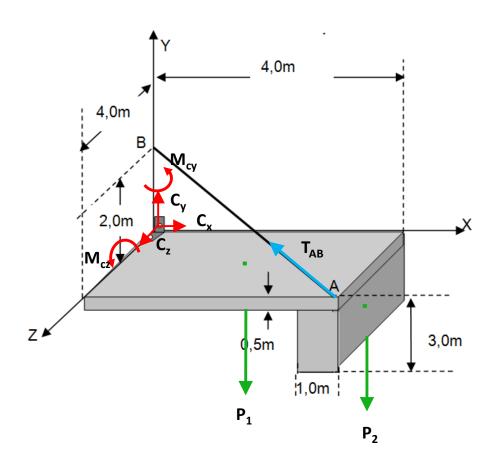


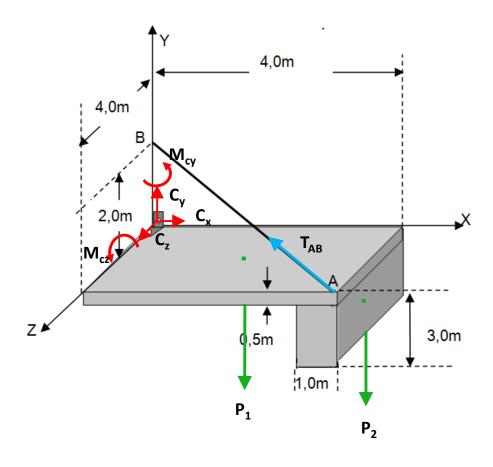
Representam-se todas as forçasqueatuam no sistema, quesão as forças do peso da placas, a tensão no cabo e as reações da dobradiça, conforme a figuraaolado.

Para a determinação da tensão do cabo AB, utiliza-se a equação de equilíbrio de momentosemrelaçãoaoponto C. Dessa forma, calculam-se a tensão T_{AB} , e osmomentos M_{cx} e M_{cz} da seguinte forma:

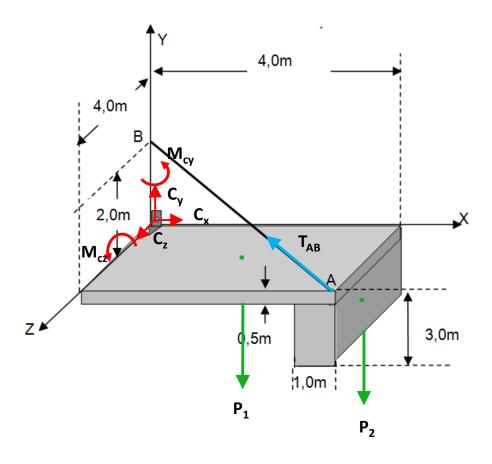
Vetor T_{AB}:

$$\vec{T}_{AB} = T_{AB} \left(\frac{-4\hat{\imath} + 2\hat{\jmath} - 4\hat{k}}{\sqrt{4^2 + 2^2 + 4^2}} \right) = T_{AB} \left(-0.667\hat{\imath} + 0.333\hat{\jmath} - 0.667\hat{k} \right)$$





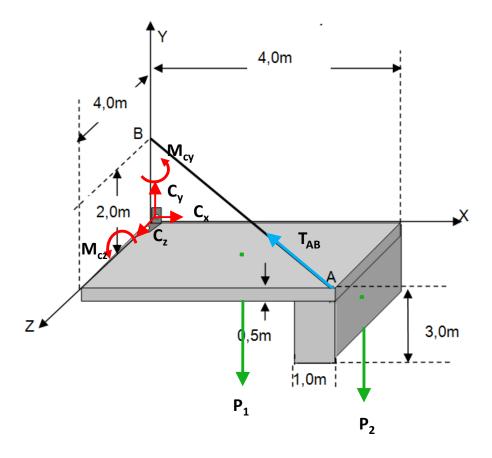
$$\sum \vec{M}_{C} = \vec{r}_{CB} \times \vec{T}_{AB} + \vec{r}_{C1} \times \vec{P}_{1} + \vec{r}_{C2} \times \vec{P}_{2} + \vec{M}_{C} = 0$$



$$\sum \vec{M}_C = \vec{r}_{CB} \times \vec{T}_{AB} + \vec{r}_{C1} \times \vec{P}_1 + \vec{r}_{C2} \times \vec{P}_2 + \vec{M}_c = 0$$

$$(2\hat{\jmath}) \times T_{AB} \left(-0.667\hat{\imath} + 0.333\hat{\jmath} - 0.667\hat{k} \right) + \left(2\hat{\imath} + 2\hat{k} \right) \times (-100\hat{\jmath})$$

$$+ \left(3.5\hat{\imath} + 2\hat{k} \right) \times (-200\hat{\jmath}) + M_{cy}\hat{\jmath} + M_{cz}\hat{k} = 0$$



Momentos em C:

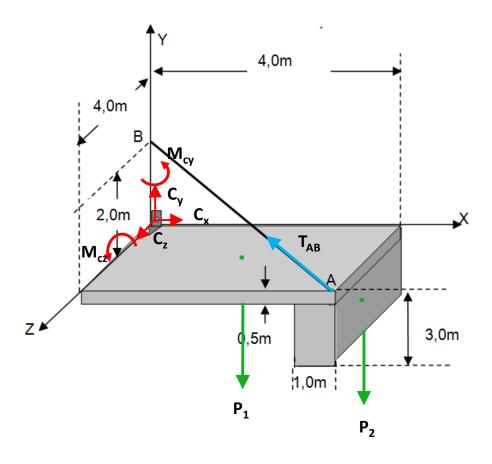
 $+M_{cy}\hat{\jmath}+M_{cz}\hat{k}=0$

$$\sum \vec{M}_C = \vec{r}_{CB} \times \vec{T}_{AB} + \vec{r}_{C1} \times \vec{P}_1 + \vec{r}_{C2} \times \vec{P}_2 + \vec{M}_C = 0$$

$$(2\hat{\jmath}) \times T_{AB} \left(-0.667\hat{\imath} + 0.333\hat{\jmath} - 0.667\hat{k} \right) + \left(2\hat{\imath} + 2\hat{k} \right) \times (-100\hat{\jmath})$$

$$+ \left(3.5\hat{\imath} + 2\hat{k} \right) \times (-200\hat{\jmath}) + M_{cy}\hat{\jmath} + M_{cz}\hat{k} = 0$$

$$T_{AB} \left(1.333\hat{k} - 1.333\hat{\imath} \right) + \left(-200\hat{k} + 200\hat{\imath} \right) + \left(-700\hat{k} + 400\hat{\imath} \right)$$



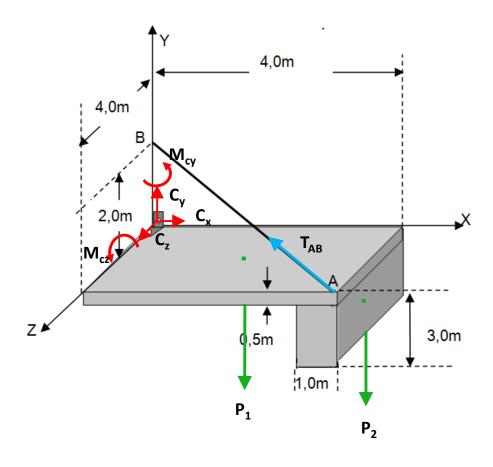
$$\sum \vec{M}_C = \vec{r}_{CB} \times \vec{T}_{AB} + \vec{r}_{C1} \times \vec{P}_1 + \vec{r}_{C2} \times \vec{P}_2 + \vec{M}_C = 0$$

$$(2\hat{j}) \times T_{AB} \left(-0.667\hat{i} + 0.333\hat{j} - 0.667\hat{k} \right) + \left(2\hat{i} + 2\hat{k} \right) \times (-100\hat{j})$$

$$+ \left(3.5\hat{i} + 2\hat{k} \right) \times (-200\hat{j}) + M_{cy}\hat{j} + M_{cz}\hat{k} = 0$$

$$T_{AB}(1,333\hat{k} - 1,333\hat{i}) + (-200\hat{k} + 200\hat{i}) + (-700\hat{k} + 400\hat{i})$$
$$+M_{cy}\hat{j} + M_{cz}\hat{k} = 0$$

$$T_{AB}(1,333\hat{k} - 1,333\hat{i}) + (-900\hat{k} + 600\hat{i}) + M_{cy}\hat{j} + M_{cz}\hat{k} = 0$$



Momentos em C:

$$\sum \vec{M}_C = \vec{r}_{CB} \times \vec{T}_{AB} + \vec{r}_{C1} \times \vec{P}_1 + \vec{r}_{C2} \times \vec{P}_2 + \vec{M}_c = 0$$

$$(2\hat{\jmath}) \times T_{AB} \left(-0.667\hat{\imath} + 0.333\hat{\jmath} - 0.667\hat{k} \right) + \left(2\hat{\imath} + 2\hat{k} \right) \times (-100\hat{\jmath})$$

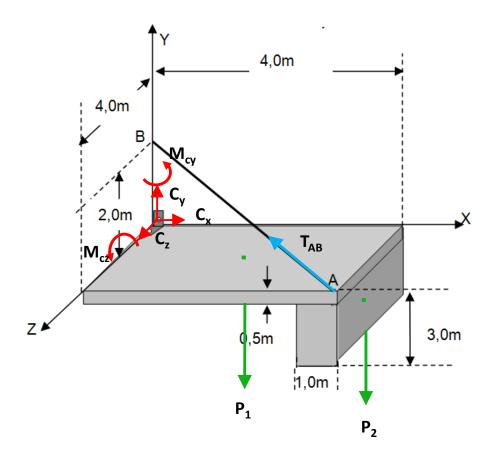
$$+ \left(3.5\hat{\imath} + 2\hat{k} \right) \times (-200\hat{\jmath}) + M_{cy}\hat{\jmath} + M_{cz}\hat{k} = 0$$

$$T_{AB}(1,333\hat{k} - 1,333\hat{i}) + (-200\hat{k} + 200\hat{i}) + (-700\hat{k} + 400\hat{i})$$
$$+M_{cy}\hat{j} + M_{cz}\hat{k} = 0$$

$$T_{AB}(1,333\hat{k}-1,333\hat{i}) + (-900\hat{k}+600\hat{i}) + M_{cy}\hat{j} + M_{cz}\hat{k} = 0$$

Na direção x:

$$-1,333 T_{AB} + 600 = 0$$



Momentos em C:

$$\sum \vec{M}_C = \vec{r}_{CB} \times \vec{T}_{AB} + \vec{r}_{C1} \times \vec{P}_1 + \vec{r}_{C2} \times \vec{P}_2 + \vec{M}_C = 0$$

$$(2\hat{\jmath}) \times T_{AB} \left(-0.667\hat{\imath} + 0.333\hat{\jmath} - 0.667\hat{k} \right) + \left(2\hat{\imath} + 2\hat{k} \right) \times (-100\hat{\jmath})$$

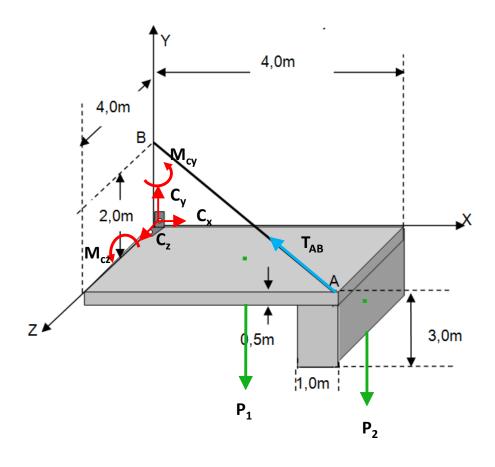
$$+ \left(3.5\hat{\imath} + 2\hat{k} \right) \times (-200\hat{\jmath}) + M_{cy}\hat{\jmath} + M_{cz}\hat{k} = 0$$

$$T_{AB}(1,333\hat{k} - 1,333\hat{i}) + (-200\hat{k} + 200\hat{i}) + (-700\hat{k} + 400\hat{i})$$
$$+M_{cy}\hat{j} + M_{cz}\hat{k} = 0$$

$$T_{AB}(1,333\hat{k}-1,333\hat{i}) + (-900\hat{k}+600\hat{i}) + M_{cy}\hat{j} + M_{cz}\hat{k} = 0$$

Na direção x:

$$-1,333 T_{AB} + 600 = 0 \rightarrow T_{AB} = \frac{600}{1,333} = 450 \text{ N}$$



Momentos em C:

$$\sum \vec{M}_C = \vec{r}_{CB} \times \vec{T}_{AB} + \vec{r}_{C1} \times \vec{P}_1 + \vec{r}_{C2} \times \vec{P}_2 + \vec{M}_c = 0$$

$$(2\hat{\jmath}) \times T_{AB} \left(-0.667\hat{\imath} + 0.333\hat{\jmath} - 0.667\hat{k} \right) + \left(2\hat{\imath} + 2\hat{k} \right) \times (-100\hat{\jmath})$$

$$+ \left(3.5\hat{\imath} + 2\hat{k} \right) \times (-200\hat{\jmath}) + M_{cy}\hat{\jmath} + M_{cz}\hat{k} = 0$$

$$T_{AB}(1,333\hat{k} - 1,333\hat{i}) + (-200\hat{k} + 200\hat{i}) + (-700\hat{k} + 400\hat{i})$$
$$+M_{cy}\hat{j} + M_{cz}\hat{k} = 0$$

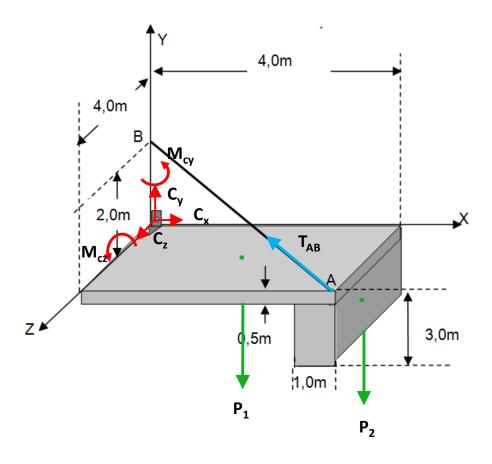
$$T_{AB}(1,333\hat{k}-1,333\hat{i}) + (-900\hat{k}+600\hat{i}) + M_{cy}\hat{j} + M_{cz}\hat{k} = 0$$

Na direção x:

$$-1,333 T_{AB} + 600 = 0 \rightarrow T_{AB} = \frac{600}{1,333} = 450 \text{ N}$$

Na direção y:

$$M_{cv}=0$$



Momentos em C:

$$\sum \vec{M}_C = \vec{r}_{CB} \times \vec{T}_{AB} + \vec{r}_{C1} \times \vec{P}_1 + \vec{r}_{C2} \times \vec{P}_2 + \vec{M}_c = 0$$

$$(2\hat{\jmath}) \times T_{AB} \left(-0.667\hat{\imath} + 0.333\hat{\jmath} - 0.667\hat{k} \right) + \left(2\hat{\imath} + 2\hat{k} \right) \times (-100\hat{\jmath})$$

$$+ \left(3.5\hat{\imath} + 2\hat{k} \right) \times (-200\hat{\jmath}) + M_{cy}\hat{\jmath} + M_{cz}\hat{k} = 0$$

$$T_{AB}(1,333\hat{k} - 1,333\hat{i}) + (-200\hat{k} + 200\hat{i}) + (-700\hat{k} + 400\hat{i})$$
$$+M_{CV}\hat{j} + M_{CZ}\hat{k} = 0$$

$$T_{AB}(1,333\hat{k}-1,333\hat{i}) + (-900\hat{k}+600\hat{i}) + M_{cy}\hat{j} + M_{cz}\hat{k} = 0$$

Na direção x:

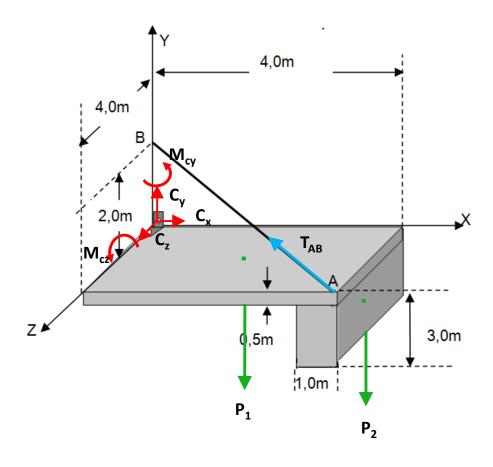
$$-1,333 T_{AB} + 600 = 0 \rightarrow T_{AB} = \frac{600}{1.333} = 450 \text{ N}$$

Na direção y:

$$M_{cv}=0$$

Na direção z.

$$1,333T_{AB} - 900 + M_{cz} = 0$$



Momentos em C:

$$\sum \vec{M}_C = \vec{r}_{CB} \times \vec{T}_{AB} + \vec{r}_{C1} \times \vec{P}_1 + \vec{r}_{C2} \times \vec{P}_2 + \vec{M}_{cy} + \vec{M}_{cz} = 0$$

$$(2\hat{\jmath}) \times T_{AB} \left(-0.667\hat{\imath} + 0.333\hat{\jmath} - 0.667\hat{k} \right) + \left(2\hat{\imath} + 2\hat{k} \right) \times (-100\hat{\jmath})$$

$$+ \left(3.5\hat{\imath} + 2\hat{k} \right) \times (-200\hat{\jmath}) + M_{cy}\hat{\jmath} + M_{cz}\hat{k} = 0$$

$$T_{AB}(1,333\hat{k} - 1,333\hat{i}) + (-200\hat{k} + 200\hat{i}) + (-700\hat{k} + 400\hat{i})$$
$$+M_{cy}\hat{j} + M_{cz}\hat{k} = 0$$

$$T_{AB}(1,333\hat{k} - 1,333\hat{i}) + (-900\hat{k} + 600\hat{i}) + M_{cy}\hat{j} + M_{cz}\hat{k} = 0$$

Na direção x:

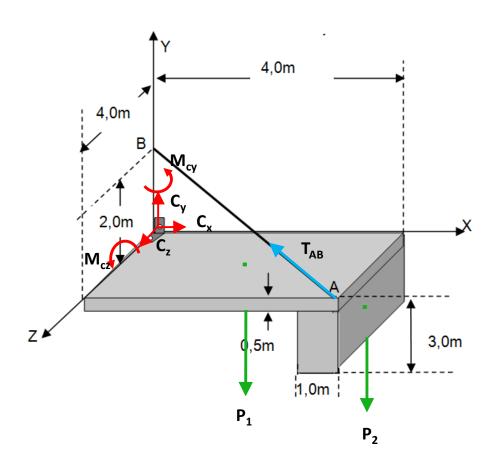
$$-1,333 T_{AB} + 600 = 0 \rightarrow T_{AB} = \frac{600}{1.333} = 450 \text{ N}$$

Na direção y:

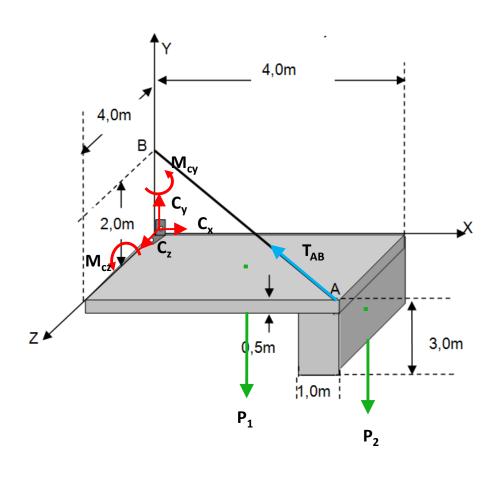
$$M_{cv}=0$$

Na direção z.

$$1,333T_{AB} - 900 + M_{cz} = 0 \rightarrow M_{cz} = 300 \text{ N.m}$$

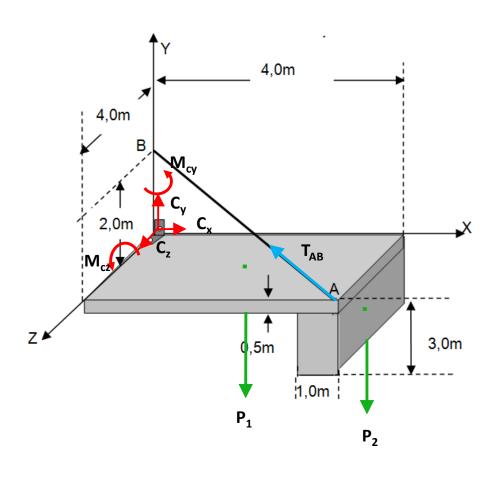


Para a determinação de C_x , C_y e C_z , utiliza-se a equação de equilíbrio de forças.



Para a determinação de C_x , C_y e C_z , utiliza-se a equação de equilíbrio de forças.

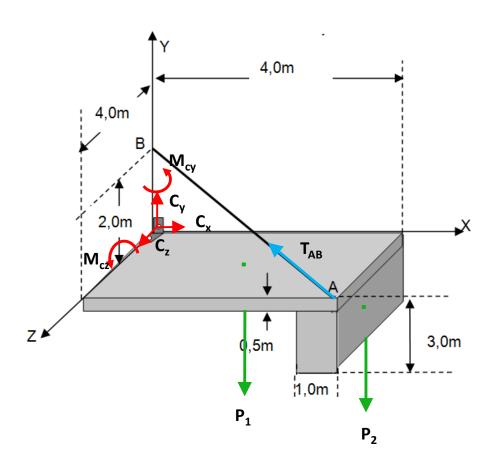
Equilíbrio de forças:



Para a determinação de C_x , C_y e C_z , utiliza-se a equação de equilíbrio de forças.

Equilíbrio de forças:

$$\sum \vec{F} = \vec{T}_{AB} + \vec{P}_1 + \vec{P}_2 + \vec{C} = 0$$

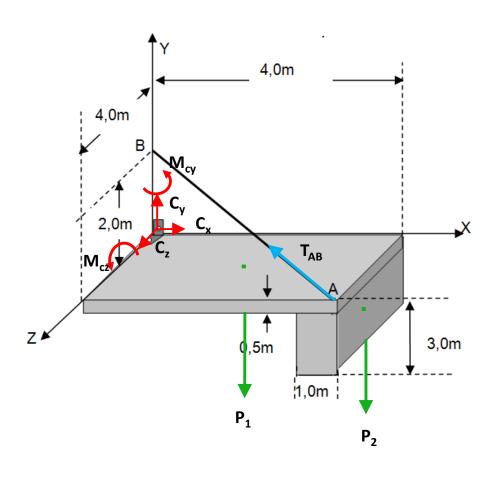


Para a determinação de C_x , C_y e C_z , utiliza-se a equação de equilíbrio de forças.

Equilíbrio de forças:

$$\sum \vec{F} = \vec{T}_{AB} + \vec{P}_1 + \vec{P}_2 + \vec{C} = 0$$

$$(-300\hat{\imath} + 150\hat{\jmath} - 300\hat{k}) - 100\hat{\jmath} - 200\hat{\jmath} + C_x\hat{\imath} + C_y\hat{\jmath} + C_z\hat{k} = 0$$



Para a determinação de C_x , C_y e C_z , utiliza-se a equação de equilíbrio de forças.

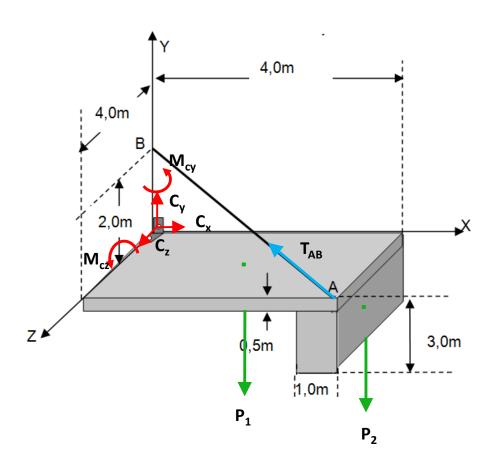
Equilíbrio de forças:

$$\sum \vec{F} = \vec{T}_{AB} + \vec{P}_1 + \vec{P}_2 + \vec{C} = 0$$

$$(-300\hat{\imath} + 150\hat{\jmath} - 300\hat{k}) - 100\hat{\jmath} - 200\hat{\jmath} + C_x\hat{\imath} + C_y\hat{\jmath} + C_z\hat{k} = 0$$

Na direção x:

$$-300 + C_x = 0$$



Para a determinação de C_x , C_y e C_z , utiliza-se a equação de equilíbrio de forças.

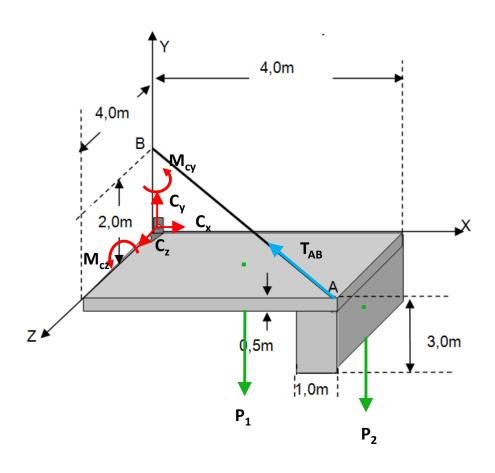
Equilíbrio de forças:

$$\sum \vec{F} = \vec{T}_{AB} + \vec{P}_1 + \vec{P}_2 + \vec{C} = 0$$

$$(-300\hat{\imath} + 150\hat{\jmath} - 300\hat{k}) - 100\hat{\jmath} - 200\hat{\jmath} + C_x\hat{\imath} + C_y\hat{\jmath} + C_z\hat{k} = 0$$

Na direção x:

$$-300 + C_x = 0 \rightarrow C_x = 300 \text{ N}$$



Para a determinação de C_x , C_y e C_z , utiliza-se a equação de equilíbrio de forças.

Equilíbrio de forças:

$$\sum \vec{F} = \vec{T}_{AB} + \vec{P}_1 + \vec{P}_2 + \vec{C} = 0$$

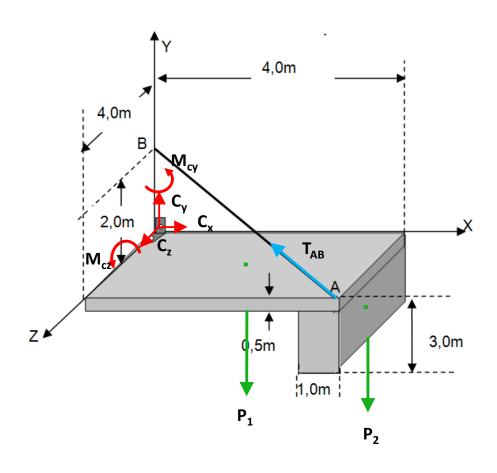
$$(-300\hat{\imath} + 150\hat{\jmath} - 300\hat{k}) - 100\hat{\jmath} - 200\hat{\jmath} + C_x\hat{\imath} + C_y\hat{\jmath} + C_z\hat{k} = 0$$

Na direção x:

$$-300 + C_x = 0 \rightarrow C_x = 300 \text{ N}$$

Na direção y:

$$150 - 100 - 200 + C_y = 0$$



Para a determinação de C_x , C_y e C_z , utiliza-se a equação de equilíbrio de forças.

Equilíbrio de forças:

$$\sum \vec{F} = \vec{T}_{AB} + \vec{P}_1 + \vec{P}_2 + \vec{C} = 0$$

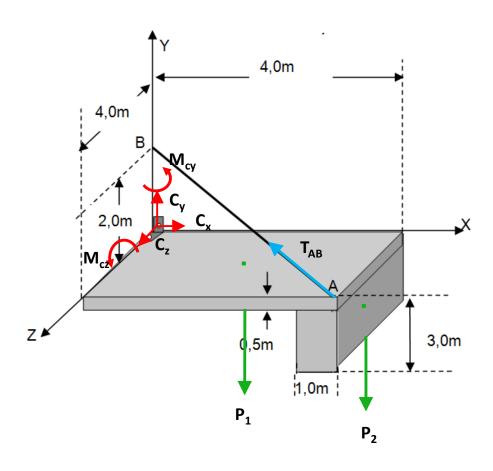
$$(-300\hat{\imath} + 150\hat{\jmath} - 300\hat{k}) - 100\hat{\jmath} - 200\hat{\jmath} + C_x\hat{\imath} + C_y\hat{\jmath} + C_z\hat{k} = 0$$

Na direção x:

$$-300 + C_x = 0 \rightarrow C_x = 300 \text{ N}$$

Na direção y:

$$150 - 100 - 200 + C_y = 0 \rightarrow C_y = 150 \text{ N}$$



Para a determinação de C_x , C_y e C_z , utiliza-se a equação de equilíbrio de forças.

Equilíbrio de forças:

$$\sum \vec{F} = \vec{T}_{AB} + \vec{P}_1 + \vec{P}_2 + \vec{C} = 0$$

$$(-300\hat{\imath} + 150\hat{\jmath} - 300\hat{k}) - 100\hat{\jmath} - 200\hat{\jmath} + C_x\hat{\imath} + C_y\hat{\jmath} + C_z\hat{k} = 0$$

Na direção x:

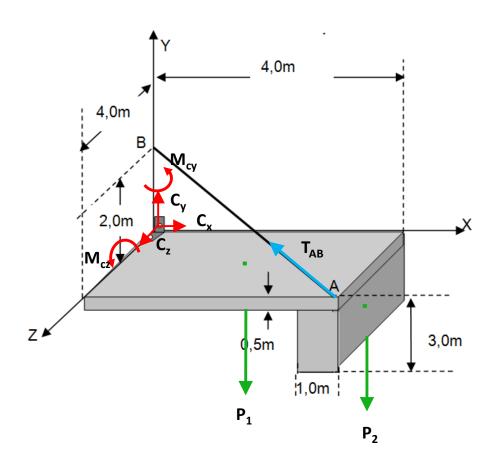
$$-300 + C_x = 0 \rightarrow C_x = 300 \text{ N}$$

Na direção y:

$$150 - 100 - 200 + C_y = 0 \rightarrow C_y = 150 \text{ N}$$

Na direção z.

$$-300 + C_z = 0$$



Para a determinação de C_x , C_y e C_z , utiliza-se a equação de equilíbrio de forças.

Equilíbrio de forças:

$$\sum \vec{F} = \vec{T}_{AB} + \vec{P}_1 + \vec{P}_2 + \vec{C} = 0$$

$$(-300\hat{\imath} + 150\hat{\jmath} - 300\hat{k}) - 100\hat{\jmath} - 200\hat{\jmath} + C_x\hat{\imath} + C_y\hat{\jmath} + C_z\hat{k} = 0$$

Na direção x:

$$-300 + C_r = 0 \rightarrow C_r = 300 \text{ N}$$

Na direção y:

$$150 - 100 - 200 + C_y = 0 \rightarrow C_y = 150 \text{ N}$$

Na direção z.

$$-300 + C_z = 0 \rightarrow C_z = 300 \text{ N}$$