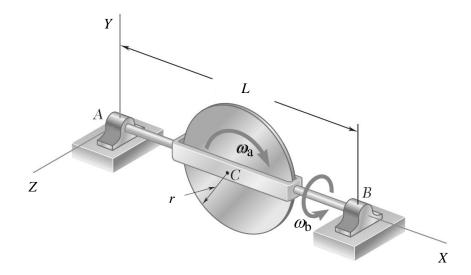
Exercício 1: Um disco fino e uniforme com massa m e raio r roda com velocidade angular de magnitude constante ω_a no sentido horário em relação à árvore AB, que, por sua vez, roda com velocidade angular de magnitude constante ω_b no sentido anti-horário, conforme se ilustra na figura 1. Neste contexto:

- (a) Indique que tipos de movimento (em termos cinemáticos) apresentam, por um lado, o disco e, por outro lado, a árvore AB;
- (b) Determine as acelerações angulares <u>absolutas</u>, α , do disco e da árvore *AB*;
- (c) Com base na metodologia utilizada nas aulas práticas, determine as acções dinâmicas nos apoios A e B no instante considerado admitindo que apenas o apoio B poderá, porventura, assegurar uma reacção segundo a direcção da árvore AB. Considere ainda que a árvore AB possui uma massa desprezável.



Exercício 2: Considere o sistema vibratório que se encontra, de acordo com a figura 2, na sua posição de equilíbrio estático. Considerando pequenas oscilações e atendendo não só a que a massa da barra delgada e uniforme é de 3 kg mas também a que a massa de 1,2 kg pode ser considerada pontual:

- (a) Classifique o sistema vibratório quanto ao amortecimento bem como quanto às acções externas;
- (b) Obtenha a equação de movimento (equilíbrio) do sistema;
- (c) Determine a posição x a que a massa de 1,2 kg deve ser colocada para que o sistema possua um período de vibração de 1 s;
- (d) Calcule a velocidade máxima da extremidade da barra sabendo que no instante inicial $t_0 = 0$ s, a barra é libertada de um ângulo de +0.2 rad em relação à posição de equilíbrio estático com uma velocidade angular nula.

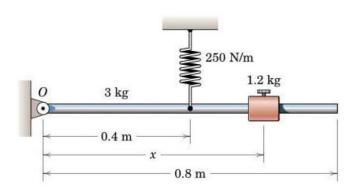


Figura 2: Sistema vibratório do exercício 2.

FORMULÁRIO

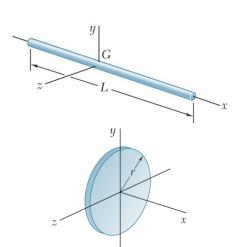
Momentos de inércia:

Barra delgada e uniforme

$$(I_{\rm G})_{\rm xx} = 0; \ (I_{\rm G})_{\rm yy} = (I_{\rm G})_{\rm zz} = m L^2 / 12$$

Disco fino e uniforme

$$(I_{\rm G})_{\rm x~x} = m~r^2/2;~(I_{\rm G})_{\rm yy} = (I_{\rm G})_{\rm zz} = m~r^2/4$$



Teorema de Steiner:

$$I = I_G + m d^2$$

Respostas de sistemas vibratórios:

$$\begin{split} \zeta &= 0 \colon \quad x = C \sin \left(\omega_n t + \psi \right) \\ \zeta &< 1 \colon \quad x = C e^{-\zeta \omega_n t} \sin \left(\omega_d t + \psi \right) \;\; , \; \operatorname{com} \;\; \omega_d = \omega_n \sqrt{1 - \zeta^2} \\ \zeta &= 1 \colon \quad x = (A_1 + A_2 t) e^{-\omega_n t} \\ \zeta &> 1 \quad \quad x = A_1 e^{\lambda_1 t} + A_2 e^{\lambda_2 t} \\ &= A_1 e^{(-\zeta + \sqrt{\zeta^2 - 1}) \omega_n t} + A_2 e^{(-\zeta - \sqrt{\zeta^2 - 1}) \omega_n t} \end{split}$$

Boa Sorte