

1) Quantos graus de liberdade tem cada um dos sistemas mostrados na figura? Considere apenas movimentos planos, que todos os corpos são rígidos e que os cilindros giram ser deslizar sobre as superfícies planas.

(Valor 2.0 pontos)

2) Suponha que o bloco mostrado seja cilíndrico, com diâmetro igual a 40 mm e altura igual a 20 mm, feito de plástico, cuja massa específica, é 650 kg/m³, esteja flutuando em água. Foi determinado experimentalmente que o coeficiente de amortecimento do sistema é 4,50×10⁻² Ns/m. Suponha que o cilindro seja empurrado para baixo 1 mm e liberado. Faça um

gráfico do deslocamento ao longo do tempo para o cilindro, indicando no gráfico os valores importantes que caracterizam o movimento. Considere que o movimento só é possível na direção vertical. Lembre-se do princípio de Arquimedes que diz que o empuxo é igual ao peso do volume de líquido deslocado. (Valor 4.0 pontos.)

3) A figura abaixo mostra uma barra flexível, com massa total igual a 2 kg e comprimento igual a 1,6 m, em um instante do seu movimento oscilatório. Foi medido experimentalmente que

para uma carga concentrada no centro da viga igual a 30 N, o centro da viga desloca-se de 3 mm. Os amortecedores estão dispostos a cada 1/4 do comprimento da barra, e tem coeficiente de amortecimento igual a 85 Ns/m. Suponha que o deslocamento lateral da barra é senoidal. Determine a frequência com a qual o sistema mostrado vibra, após uma excitação inicial. Use o deslocamento lateral do centro da barra como coordenada generalizada para descrever o sistema.

(Valor 4.0 pontos)

$\omega = 2\pi f$	$f = \frac{1}{T}$	$T = \frac{1}{2} m \dot{x}^2$	$T = \frac{1}{2} J_0 \dot{\theta}^2$	$U = \frac{1}{2} k x^2$	$U = \frac{1}{2} F x$	$\delta_{st} = \frac{F_0}{k}$	$x(t) = A \cos(\omega_n t - \phi)$
$A = \sqrt{x_0^2 + \left(\frac{\dot{x}_0}{\omega_n}\right)^2}$	$\phi = \arctan\left(\frac{\dot{x}_0}{x_0 \omega_n}\right)$	$\omega_n = \sqrt{\frac{k}{m}}$	$\omega_n = \sqrt{\frac{g}{\delta_{st}}}$	$\int \sin^2(ax) dx = \frac{x}{2} - \frac{\sin(2ax)}{4a} + C$			
$x(t) = X e^{-\zeta \omega_n t} \cos(\omega_d t - \phi), X = \frac{\sqrt{x_0^2 \omega_n^2 + \dot{x}_0^2 + 2 x_0 \dot{x}_0 \zeta \omega_n}}{\omega_d}, \omega_d = \sqrt{1 - \zeta^2} \omega_n, \phi = \arctan\left(\frac{\dot{x}_0 + \zeta \omega_n x_0}{x_0 \omega_d}\right)$							