k_s m_1 k_w Road surface rInertial reference

Figura 1: Suspensão Simplificada de um Automóvel

Fonte: VON ZUBEN

- 1. Valores de x e y diferente de zero retratam deslocamentos das massas m_1 e m_2 , respectivamente, da condição de equilíbrio.
- **2.** A mola com coeficiente k_w compressividade do pneu, a qual vai ser proporcional à diferença entre a posição da roda e o nível da superfície.
- 3. O deslocamento e a velocidade de deslocamento percebidas, respectivamente, pela mola com coeficiente k_s e amortecedor com coeficiente b são medidas relativas ao deslocamento entre as duas massas (há acoplamento físico), dadas por:

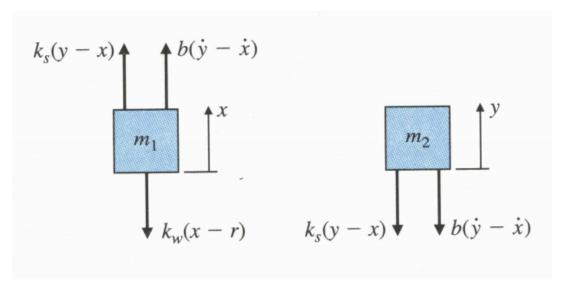
$$\begin{cases} \text{deslocamento} = y - x \\ \text{velocidade de deslocamento} = \dot{y} - \dot{x} \end{cases}$$

4. Como os diagramas de corpo livre abaixo retratam forças agindo nas massas m1 e m2 a partir de uma condição de equilíbrio, não são incluídas as forças de gravidade m_1g e m_2g , pois estas são supostas já anuladas por um deslocamento constante nas molas com coeficientes k_s e k_w . Estes deslocamentos são dados por:

$$\begin{cases} deslocamento_s = & \frac{m_2 g}{k_s} \\ deslocamento_w = & \frac{(m_1 + m_2)g}{k_w} \end{cases}$$

5. Os diagramas de corpo livre a seguir não incluem a força de reação à aceleração de massa, dada pela segunda lei de Newton.

Figura 2: Diagramas de Corpo Livre



Fonte: VON ZUBEN

Equações do movimento:
$$\begin{cases} m_1\ddot{x} - b(\dot{y} - \dot{x}) - k_s(y - x) + k_w(x - r) = 0 \\ m_2\ddot{x} + b(\dot{y} - \dot{x}) - k_s(y - x) = 0 \end{cases}$$

Após manipulação algébrica:
$$\begin{cases} \ddot{x} + \frac{b}{m_1}(\dot{x} - \dot{y}) + \frac{k_s}{m_1}(x - y) + \frac{k_w}{m_1}x = \frac{k_w}{m_1}r \\ \ddot{y} + \frac{b}{m_2}(\dot{y} - \dot{x}) + \frac{k_s}{m_2}(y - x) = 0 \end{cases}$$

Referências:

VON ZUBEN, Fernando J. Modelagem de Sistemas Dinâmicos Contínuos no Tempo. Disponível em: ftp://ftp.dca.fee.unicamp.br/pub/docs/vonzuben/ea616_1s10/notas_de_aula/topico3_EA616_1s2010.pdf.Acesso em: 09/11/2020.