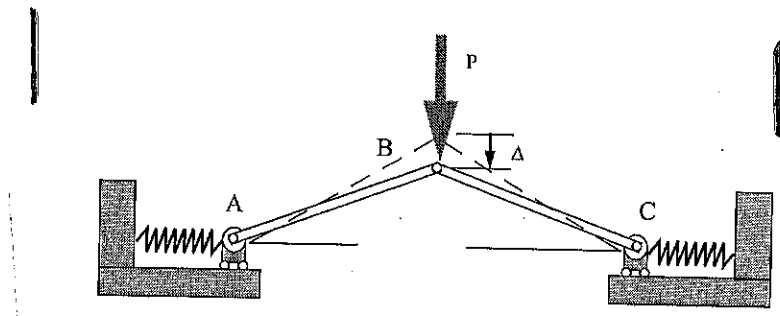


CAPÍTULO I - INTRODUÇÃO

EXEMPLO "ILUSTRATIVO"



CONSTRUIR UM DIAGRAMA (GRÁFICO) DA RELAÇÃO: $P \times \Delta$.

HIPÓTESES SOBRE O MOVIMENTO:

A RELAÇÃO ENTRE A FORÇA APLICADA E AS MASSAS ENVOLVIDAS É DE TAL ORDEM QUE A AÇÃO INÉRCIAL PODE SER DESPREZADA \rightarrow EQUILÍBRIO

\rightarrow PARA RELEMBRAR EQUILÍBRIO E CONCEITOS CORRELATOS

RESOLVER O EXERCÍCIO EM ANEXO (3D)

O DESLOCAMENTO Δ É SUFICIENTEMENTE PEQUENO PARA QUE AS RELAÇÕES GEOMÉTRICAS ENVOLVIDAS POSSAM SER LINEARIZADAS (SEM O θ E $\cos \theta$)

- DADOS DO PROBLEMA:

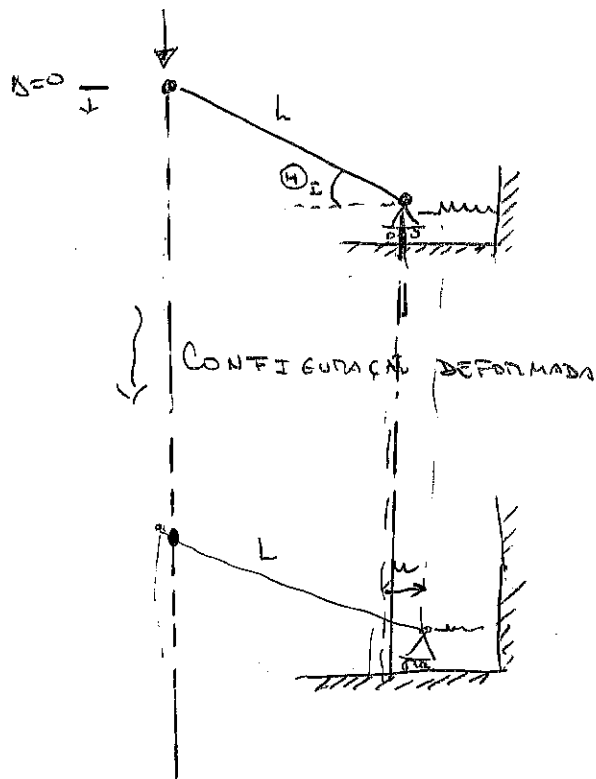
- BARRAS SÃO TRÊSGIDAS E DE COMPRIMENTO L
- CONSTANTES DE MOLA = K
- GRAUS DE LIBERDADE DEFINIDOS NA FIGURA.

SOLUÇÃO:

"GEOMETRIA DA DEFORMAÇÃO"

(SIMETRIA)

CONFIGURAÇÃO INICIAL



COMPRESSÃO NA MOLA $M = L \cos \theta_F - L \cos \theta_I$

COMO RELACIONAR θ_I COM Δ ?
 (OU M COM Δ)

PODE SER CONSIDERADO
 UM DADO DO PROBLEMA

Note que $\Delta = h \sin \theta_I - L \sin \theta_F$

$$\Delta = L (\sin \theta_I - \sin \theta_F)$$

Por outro lado $\theta_F = \theta_I - \gamma$
↓ TOTAÇÃO

SEGUNDO A HIPÓTESE DE "PEQUENAS MODIFICAÇÕES" $\gamma \ll \theta \approx 0$

$$\sin \theta_F = \sin(\theta_I - \gamma) = \sin \theta_I \cos \gamma - \cos \theta_I \sin \gamma$$

Logo: $\Delta = L \gamma \cos \theta_I$

E, ASSIM

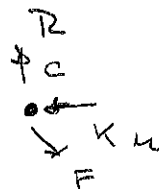
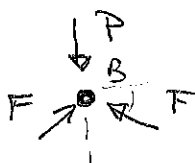
$$M = L (\cos \theta_F - \cos \theta_I) = L (\cos \theta_I + \gamma \sin \theta_I - \cos \theta_I)$$

$$M = L \gamma \sin \theta_I$$

PORTANTO

$$\boxed{\frac{M}{\Delta} = \tan \theta_I}$$

→ A GORA ANALISANDO O EQUILIBRIO



(COMO ASSIM?)

Logo:

$$P = 2F \sin \theta_F$$

$$F \cos \theta_F = kx$$

$$P = 2 \tan \theta_F kx$$



$$P = 2 \tan \theta_F k \tan \theta_I \Delta$$

ou, ainda

$$P = 2k \tan \theta_I \left[\frac{L \sin \theta_I - \Delta}{L \cos \theta_I + x} \right] \Delta$$

$\Delta \ll L$ e $x \ll L$ (admitir $\theta_I < 45^\circ$ por que?)

$$P = 2k (L \tan \theta_I)^2 \Delta$$

Como seria sem as aproximações?