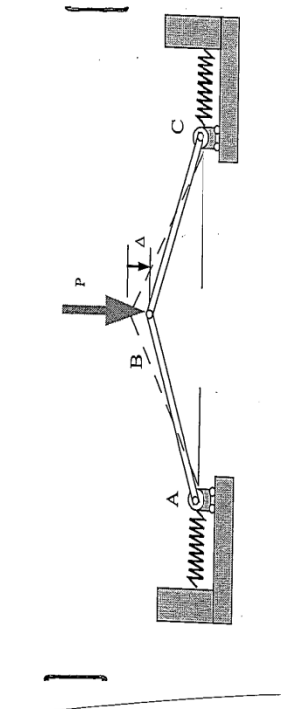


EXEMPLO "ILUSTRATIVO"



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 INERCIAL PODE SER

DESPREZADA → EQUILÍBRIO

PARA TOLERAR EQUILÍBRIO E CONCEITOS CONCRETOS

RESOLVER O EXERCÍCIO EM ANEXO (2D)

O DESLOCAMENTO Δ É SUFICIENTEMENTE PEQUENO PARA QUE AS RELAÇÕES GEOMÉTRICAS ENVOLVIDAS POSSAM SER LINEARIZADAS (SEN $\theta \approx \theta$ E COS $\theta \approx 1$)

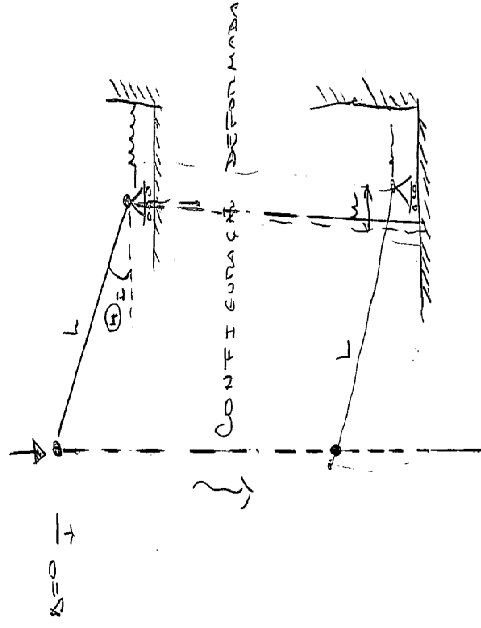
- DADOS DO PROBLEMA:

- BARRAS SÃO TRÍGIDAS E DE COMPRIMENTO L
- CONSTANTES DE MOLAS k
- GRAUS DE LIBERDADE DEFINIDOS NA FIGURA

SOLUÇÃO:

"GEOMETRIA DA DEFORMAÇÃO"
(SIMETRIA)

CONFIGURAÇÃO INICIAL



COMPRESSÃO NA MOLAS $k = k_1 + k_2 = L \cdot \sigma_1 + L \cdot \sigma_2$

COMO TREENCIAR σ_1 COM Δ ?
 (OU k COM Δ)
 } DADOS EM CONDIÇÕES
 DE DADOS DO PROBLEMA

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

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

Por outro lado $\theta_F = \theta_F - \gamma$ TRATADO

SEGUNDA A HIPÓTESE DE "PEQUENAS MODIFICAÇÕES" $\theta \ll \theta_F \sim 0$

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

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

E, ainda

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

$M = L \gamma \sin \theta_F$

Pontando $\left| \frac{M}{\Delta} = \tan \theta_F \right|$

→ A GOMA ANALISANDO O EQUILÍBRIO



(como assim?)

Logo:

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

$$F \cos \theta_F = k w$$

$$P = 2k w \tan \theta_F$$

\Rightarrow

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

ou, ainda

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

Δ n0 e m n0 (Admin $\theta_F < 45^\circ$ por que?)

$$P = 2k (k w \theta_F)^2 \Delta$$

Como seria sem as aproximações?