

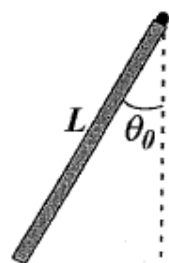
NOME:

Debra Bacani

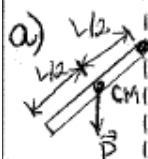
Turma:

1/3

1) Considere uma barra delgada homogênea de comprimento L com massa M ($I_{CM} = ML^2/12$) presa a um pivô no seu topo, podendo girar sem atrito, como mostrado na figura.

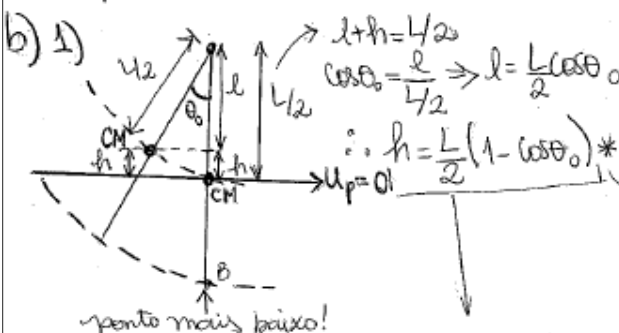


- (a) (2,0) Calcule o momento de inércia da barra em relação ao pivô.
 (b) (2,0) A barra é deslocada inicialmente de um ângulo θ_0 em relação à vertical e é solta a partir do repouso. Utilizando o fato que a energia mecânica se conserva, determine qual é a velocidade angular da barra no ponto mais baixo do seu movimento?
 (c) (2,0) Qual é a velocidade (linear) do centro de massa da barra quando essa passa pela parte mais baixa do seu movimento?
 (d) (2,0) Utilizando o conceito de torque, determine a aceleração angular da barra para um ângulo θ qualquer ($\theta < \theta_0$).
 (e) (2,0) Determine as componentes (tangencial e radial) do vetor aceleração linear do centro de massa da barra para um ângulo θ qualquer ($\theta < \theta_0$).



Pelo teorema dos eixos paralelos:

$$I_P = I_{CM} + MR^2 \text{ onde } R = L/2 \Rightarrow I_P = \frac{ML^2}{12} + \frac{ML^2}{4} \Rightarrow I_P = \frac{ML^2}{3} \quad [kg \cdot m^2]$$



2) É a energia mecânica se conserva

$$\therefore E_{mi} = E_{mf} \quad (1)$$

Como a barra parte do Repouso:

$$\therefore E_{mi} = Mgh \quad (2)$$

É depois de solta, tem apenas

$$\text{Rotação: } \therefore E_{mf} = \frac{I\omega^2}{2} \quad (3)$$

$$\therefore \text{De (1), (2) e (3): } Mgh = \frac{1}{2} \left(\frac{ML^2}{3} \right) \omega_B^2$$

$$\Rightarrow \omega_B^2 = \frac{3g}{L} (1 - \cos\theta_0) \rightarrow \text{Velocidade angular no ponto mais baixo:}$$

$$\omega_B = \sqrt{\frac{3g}{L} (1 - \cos\theta_0)} \quad [rad/s]$$

c) Velocidade linear do CM: $v_{cm} = \omega R_{cm}$

$$\text{com } R_{cm} = L/2 \quad \therefore v = \omega \frac{L}{2} \Rightarrow v = \frac{L}{2} \sqrt{\frac{3g}{L} (1 - \cos\theta_0)} \quad [m/s]$$

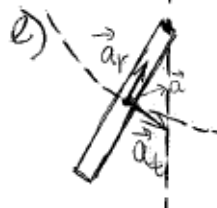
d) Torque $\rightarrow$ aceleração angular ($\theta < \theta_0$)



$$\vec{\tau} = I\vec{\alpha} \rightarrow \vec{\tau} = \vec{r} \times \vec{F}$$

$$\tau = Mg \frac{L}{2} \sin \theta \Rightarrow Mg \frac{L}{2} \sin \theta = \frac{I_p}{3} \alpha$$

$$\therefore \alpha = \frac{3g \sin \theta}{2L} \quad [\text{rad/s}^2]$$

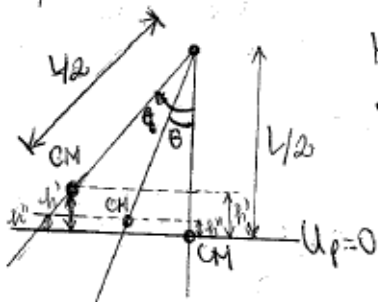


$$a_t = \text{aceleração tangencial} \rightarrow a_t = \alpha R; R = L/2$$

$$a_r = \text{aceleração radial} \rightarrow a_r = \frac{v^2}{R}; R = L/2$$

$$\text{Como } \alpha = \frac{3g \sin \theta}{2L} \Rightarrow a_t = \frac{3g \sin \theta}{2L} \frac{L}{2} \rightarrow a_t = \frac{3g \sin \theta}{4} \quad [\text{m/s}^2]$$

Como $a_r = \frac{v^2}{L/2}$ e $v = \omega \frac{L}{2}$ onde ω é para um θ qualquer, temos por conservação de energia: $-\Delta U = \Delta T$ ($\theta < \theta_0$)



$$Mgh' = Mgh'' + \frac{1}{2} I \omega^2$$

$$Mg \frac{L}{2} (1 - \cos \theta_0) = Mg \frac{L}{2} (1 - \cos \theta) + \frac{1}{2} \frac{ML^2}{3} \omega^2$$

$$\therefore \omega^2 = \frac{3g}{L} (\cos \theta - \cos \theta_0)$$

$$\therefore \omega = \sqrt{\frac{3g}{L} (\cos \theta - \cos \theta_0)}$$

$$\text{Como } a_r = \frac{v^2}{L/2} = \frac{\omega^2 (L/2)^2}{L/2} = \omega^2 \frac{L}{2} \Rightarrow a_r = \frac{3g}{2} (\cos \theta - \cos \theta_0) \quad [\text{m/s}^2]$$