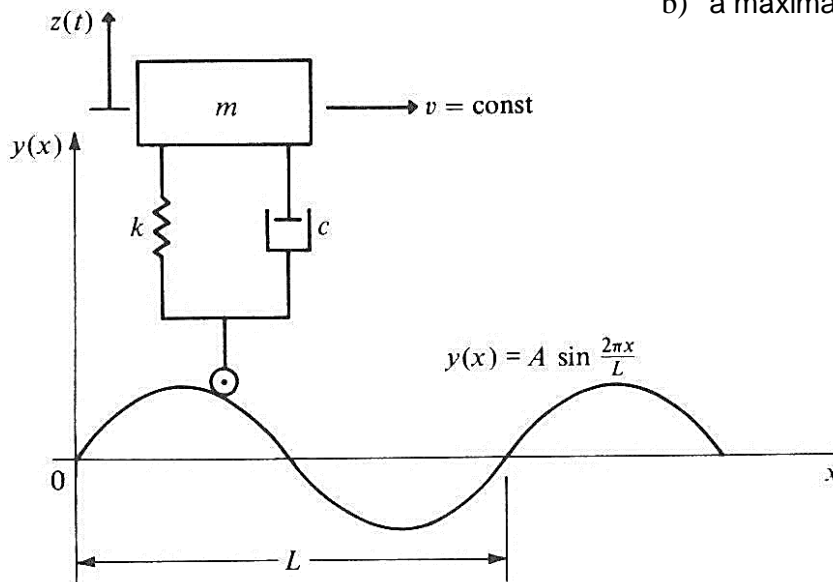


EXERCÍCIO RESOLVIDO #2 – VIBRAÇÕES FORÇADAS

O sistema ilustrado a seguir simula um veículo viajando com velocidade constante em um pavimento com imperfeições. Pedem-se:

- a resposta do veículo $z(t)$;
- a máxima força aplicada no pavimento.



Dados Veículo:

- $v = 60 \text{ km/h}$
- $m = 800 \text{ kg}$
- $k = 60 \text{ kN/m}$
- $c = 9,0 \text{ kNs/m}$

Dados Estrada:

- $A = 100 \text{ mm}$
- $L = 8 \text{ m}$

SOLUÇÃO:

Equação do equilíbrio dinâmico:

$$m\ddot{x}_{inercial} + c\dot{x}_{relativo} + kx_{relativo} = 0$$

onde:

$$x_{inercial} = x_{relativo} + y$$

$$\Rightarrow m\ddot{x}_{relativo} + m\ddot{y} + c\dot{x}_{relativo} + kx_{relativo} = 0$$

$$\Rightarrow m\ddot{x}_{relativo} + c\dot{x}_{relativo} + kx_{relativo} = -m\ddot{y}$$

mas

$$y = A \sin\left(\frac{2\pi x}{L}\right) = A \sin\left(\frac{2\pi vt}{L}\right) = A \sin(\bar{\omega}t) = 0,1 \sin(13,09t)$$

$$\bar{\omega} = \frac{2\pi v}{L} = \frac{2\pi \cdot 60.000/3600}{8} = 13,09 \text{ rad/s}$$

$$\Rightarrow \dot{y} = A\bar{\omega} \cos(\bar{\omega}t)$$

$$\Rightarrow \ddot{y} = -A\bar{\omega}^2 \sin(\bar{\omega}t)$$



EXERCÍCIO RESOLVIDO #2 – VIBRAÇÕES FORÇADAS (Continuação)

logo,

$$\Rightarrow m\ddot{x}_{relativo} + c\dot{x}_{relativo} + kx_{relativo} = -mA \frac{4\pi^2 v^2}{L^2} \sin\left(\frac{2\pi vt}{L}\right)$$

$$\Rightarrow p(t) = -mA\bar{\omega}^2 \sin(\bar{\omega}t)$$

$$\Rightarrow p_0 = -mA\bar{\omega}^2 = 800 \cdot 0,1 \cdot 13,09^2 = -13.708N$$

a) Vibração forçada no regime permanente:

$$x_p(t) = \frac{p_0}{k} D \operatorname{sen}(\bar{\omega}t - \theta)$$

$$\omega = \sqrt{\frac{k}{m}} = \sqrt{\frac{60.000}{800}} = 8,66 \text{ rad/s}$$

$$\beta = \frac{\bar{\omega}}{\omega} = \frac{13,09}{8,66} = 1,51$$

$$\xi = \frac{c}{2m\omega} = \frac{9.000}{2 \cdot 800 \cdot 8,66} = 0,650$$

$$D = \left[\frac{1}{\sqrt{(1 - \beta^2)^2 + (2\xi\beta)^2}} \right] = 0,426$$

$$\theta = \arctan\left(\frac{2\xi\beta}{1 - \beta^2}\right) = -0,991 \text{ rad}$$

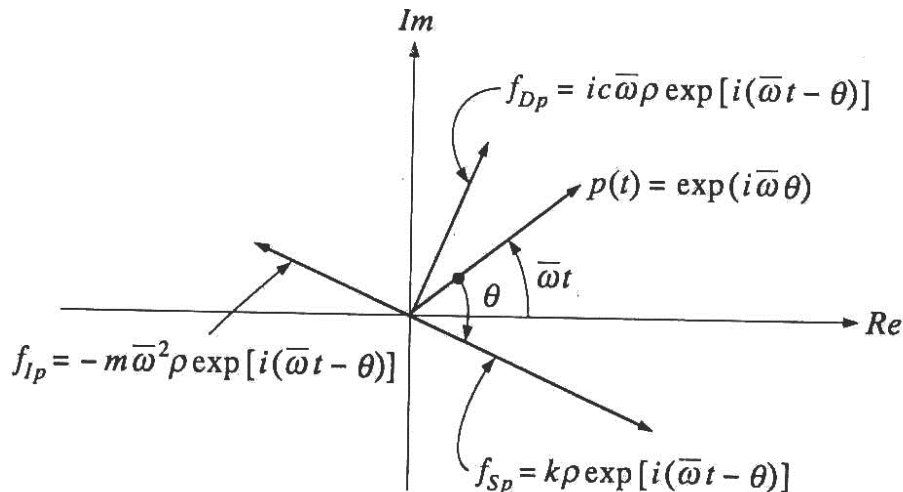
$$x_p(t) = \frac{p_0}{k} D \operatorname{sen}(\bar{\omega}t - \theta) = -0,0974 \operatorname{sen}(13,09t + 0,991)$$

$$z(t) = x_{inercial} = x_{relativo} + y = -0,0974 \operatorname{sen}(13,09t + 0,991) + 0,1 \operatorname{sen}(13,09t)$$

EXERCÍCIO RESOLVIDO #2 – VIBRAÇÕES FORÇADAS (Continuação)

b) A máxima reação vertical entre o veículo e o pavimento:

A reação vertical dinâmica se dá através da força elástica (da mola) e a força de amortecimento. Como são defasadas entre si de 90° no Plano de Argand, o valor máximo da combinação das duas se dará pela sua soma vetorial:



A reação máxima deve incluir ainda a força peso estática:

$$F_{max} = P + \sqrt{f_S^2 + f_D^2}$$

$$f_S = k x_{relativo} = p_0 D \text{ sen}(\bar{\omega}t - \theta)$$

$$f_D = c \dot{x}_{relativo} = \bar{\omega} (2 m \omega \xi) \left(\frac{p_0}{k} D \right) \text{ cos}(\bar{\omega}t - \theta) = 2 \xi \beta p_0 D \text{ cos}(\bar{\omega}t - \theta)$$

$$\sqrt{f_S^2 + f_D^2} = \sqrt{(p_0 D)^2 + (2 \xi \beta p_0 D)^2} = p_0 D \sqrt{1 + (2 \xi \beta)^2}$$

$$= 13.708 \cdot 0,426 \sqrt{1 + (2 \cdot 0,650 \cdot 1,51)^2} = 12.865 \text{ N}$$

$$F_{max} = mg + \sqrt{f_S^2 + f_D^2} = 800 \cdot 9,8 + 12.865 = 20.705 \text{ N} = 20,7 \text{ kN}$$