Exame Final Vibrações Questão 01

1º Semestre de 2015

29/07/2015

Como o sistema tem inércia rotativa, o primeiro passo é calcular a massa equivalente do cilindro.

Pela igualdade das energias cinéticas:

$$rac{1}{2} \,\, m_{eq} v_{eq}^2 = rac{1}{2} \,\, J_0 \omega^2 + rac{1}{2} \,\, m v^2$$

Substituindo a velocidade e a velocidade angular

$$rac{1}{2} \,\, m_{eq} v_{eq}^2 = rac{1}{2} \,\, m v_{eq}^2 + rac{2 \, J_0 v_{eq}^2}{d^2}$$

Substituindo o momento de inércia

$$rac{1}{2} \,\, m_{eq} v_{eq}^2 = rac{3}{4} \,\, m v_{eq}^2$$

Resolvendo para a massa equivalente

$$\left\lceil m_{eq} = rac{3}{2} \,\, m
ight
ceil$$

O que mostra que basta adicionar a metade da massa do cilindro para obtermos a massa equivalente. Este resultado é útil para termos na cabeça.

No caso temos:

```
d=0.1
h=0.008
A=N(pi*d^2/4)
V=A*h
rho=7700
m = rho*V
show([m, V, A])
```

[0.483805268652828, 0.0000628318530717959, 0.00785398163397448]

```
m_eq=1.5*m
show(m_eq)
```

0.725707902979242

A frequência natural é então

```
k=2000
omega_n=sqrt(k/m_eq)
show(omega_n)
```

52.4969499162476

Do enunciado, a amplitude e o período da força aplicada são

```
A=100
T=0.30
omega_0=N(2*pi)/T
show(omega_0)
```

20.9439510239320

A expressão para a força aplicada é então

```
var('n, t')
A02=A/2
An(n)=(4*A)/N(pi)*sin((2*n-1)*omega_0*t)/(2*n-1)
show(A02)
show(An)
```

50

Os dez primeiros termos são então (na prova não é, obviamente, para fazer com dez, só estou fazendo assim aqui porque é fácil no computador).

```
s=[An(j+1) for j in range(10)]
show(s)
```

 $[127.323954473516 \sin(20.9439510239320t), 42.4413181578388 \sin(62.831)]$

Como não há amortecimento, os ângulos de fase são nulos e os coeficientes da resposta são dados por:

```
var('bj, r')
Bj(j)=(bj/k)/sqrt(1-(j*r)^2)
show(Bj)
Bj=Bj.subs({r:omega_0/omega_n})
show(Bj)
```

$$j\mapsto rac{bj}{2000\sqrt{-j^2r^2+1}}$$

$$j \mapsto rac{bj}{2000 \sqrt{-0.159165553625539 \, j^2 + 1}}$$

Calculando os dez primeiros termos (mesma coisa...)

```
bjs=[Bj(j+1) for j in range(10)]
show(bjs)
```

 $\Big[0.000545273958366573\ bj, 0.000829496813242033\ bj, \Big(4.65546251377357$

Vamos separar a série da força nas amplitudes (que serão os b_j) e nas frequências, que serão as frequências das respostas. Isto é meio sofisticado, não espero que ninguém entenda o programa :)

```
amp=SR.wild(0)
freq=SR.wild(1)
pattern=amp*sin(freq*t)
tf=[s[j].match(pattern) for j in range(10)]; show(tf)
```

Os primeiros termos em t da resposta são então (sem o termo constante que eu vou colocar só no fim)

```
terms=[ tf[j][amp]*sin(tf[j][freq]*t) for j in range(10)]
show(terms)
```

 $[127.323954473516 \sin(20.9439510239320t), 42.4413181578388 \sin(62.831)]$

A resposta total é então

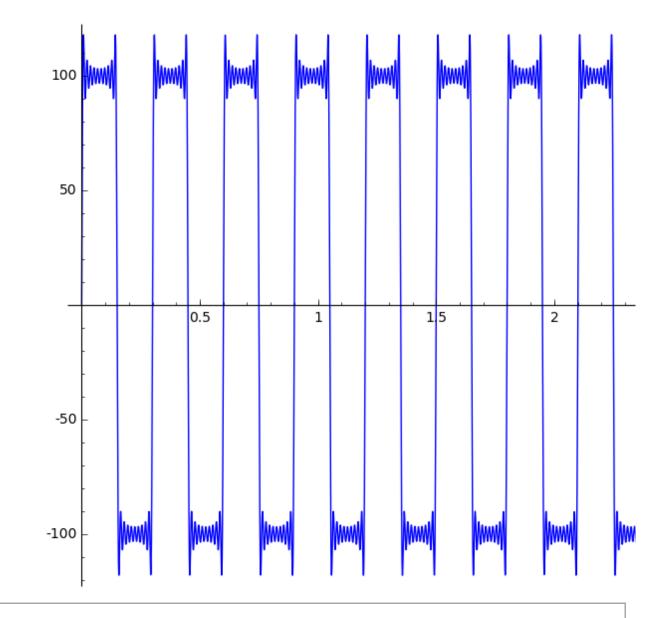
```
allTerms = [ N(A02/k) ] + terms
show(allTerms)
x(t) = sum(allTerms)
show(x)
```

```
t\mapsto 6.70126076176401\,\sin(397.935069454707\,t) + 7.48964438079507\,\sin(397.935069454707\,t)
```

(a constante 50 ficou lá no final da lista, mas está lá.)

Só por curiosidade.

```
plot(x,t,0, 3)
```



Exame Final Vibrações Questão 02

1° Semestre 2015

29/07/2015

Devido ao enunciado podemos considerar as câmaras de gás como molas elásticas, que chamaremos de k_1 , k_2 e k_3 , da esquerda para a direita.

Assim, este problema torna-se exatamente o problema padráo com dois graus de liberdade, e podemos usar diretamente as fórmulas dadas. Como não há amortecimento o problema é realmente trivial.

As matrizes de massa e rigidez são

```
M=matrix([[1, 0],[0, 1]])
show(M)
var('k1, k2, k3, k')
K=matrix([[k1+k2, -k2],[-k2, k2+k3]])
show(K)
K=K.subs({k1:k, k2:k, k3:k})
show(K)
```

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$\left(egin{array}{ccc} k_1+k_2 & -k_2 \ -k_2 & k_2+k_3 \end{array}
ight)$$

$$\left(egin{array}{cc} 2\,k & -k \ -k & 2\,k \end{array}
ight)$$

A matriz de impedância mecânica é

$$\left(egin{array}{ccc} -\omega^2+2\,k & -k \ -k & -\omega^2+2\,k \end{array}
ight)$$

No caso, temos *duas* frequências de excitação **diferentes**, então temos que ter duas matrizes de impendância mecânica diferentes, uma para cada frequência.

```
Z15=Ziw.subs(omega=15.0)
Z25=Ziw.subs(omega=25.0)
show([Z15, Z25])
```

$$\left[\left(\begin{array}{ccc}2\,k-225.000000000000&-k\\-k&2\,k-225.00000000000\end{array}\right),\left(\begin{array}{ccc}2\,k-625.0000000000000\end{array}\right)\right]$$

Introduzindo a rigidez

```
Z15=Z15.subs(k=480.0)
Z25=Z25.subs(k=480.0)
show([Z15, Z25])
```

```
\begin{bmatrix} \begin{pmatrix} 735.000000000000 & -480.00000000000 \\ -480.00000000000 & 735.000000000000 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 335.000000000000 \\ -480.0000000000000000 \end{pmatrix}
```

Os vetores de forças externas são

```
F15 = vector([ 2.0, 0])
F25 = vector([ 0, 4.0])
```

As inversas das matrizes de impedância mecânica são

```
Z15i=Z15.inverse()
Z25i=Z25.inverse()
show([Z15i, Z25i])
```

```
\begin{bmatrix} \begin{pmatrix} 0.00237230694747035 & 0.00154926167998063 \\ 0.00154926167998063 & 0.00237230694747035 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} -0.00283477892 \\ -0.00406177279 \end{pmatrix}
```

As respostas devidas às duas forças são então

```
X15=Z15i*F15
X25=Z25i*F25
show([X15, X25])
```

[(0.00474461389494069, 0.00309852335996127), (-0.0162470911783372,

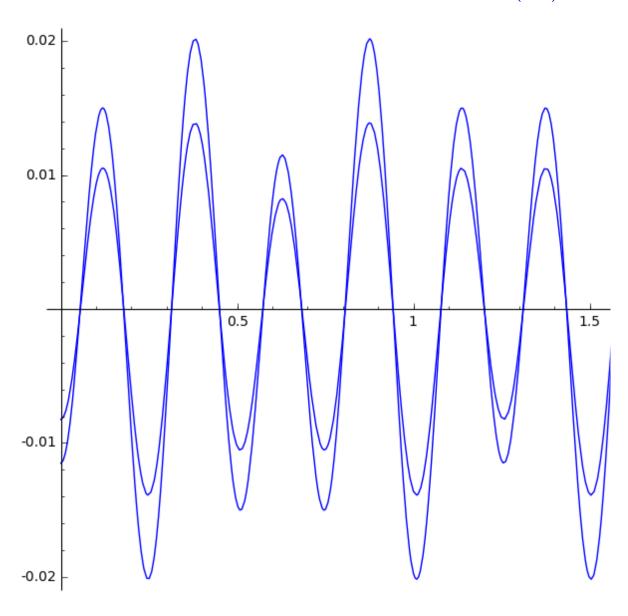
A resposta total é então

```
var('t')
```

```
X=X15*cos(15*t)+X25*cos(25*t)
show(X)
x0=X[0]
x1=X[1]
show(x0)
show(x1)
plot([x0, x1], t, 0, 2)
```

 $-0.0162470911783372\,\cos(25\,t) + 0.00$

 $-0.0113391157182145 \cos(25t) + 0.00$



Claramente, estes foram 5 pontos dados de graça....

Exame Final Vibrações Questão 03

Primeiro Semestre 2015

29/07/2015

Este é claramente um problema de transmissibilidade de deslocamento, de solução trivial e imediata.

A frequência natural da motocicleta é

```
m=300.0
k=45000.0
omega_n=sqrt(k/m)
show(omega_n)
```

12.2474487139159

O comprimento de onda da ondulação é

```
l=35
```

O período da excitação causada pela estrada é

```
v=60.0*1000/3600
T=l/v
show(T)
```

2.100000000000000

A frequência e a frequência circular de excitação são

```
f=1/T
omega=N(2*pi*f)
show([omega, f])
```

```
[2.99199300341885, 0.476190476190476]
```

A transmissibilidade de deslocamente é

```
var('zeta, r')
Td=sqrt((1+(2*zeta*r)^2)/((1-r^2)^2+(2*zeta*r)^2))
show(Td)
```

```
\sqrt{rac{4\,{r}^{2}{{\zeta }^{2}}+1}{4\,{r}^{2}{{\zeta }^{2}}+{{\left( {{r}^{2}}-1 
ight)}^{2}}}}
```

No caso,

```
r=omega/omega_n
zeta=0.15
T1=Td(zeta=zeta, r=r)
show(T1)
```

1.06309607531977

O deslocamento é então:

```
A=T1*0.2
show(A)
```

0.212619215063955

A pior velocidade para o deslocamento ocorre quando a amplitude de deslocamento é máxima, o que não ocorre na ressonância. Na ressonância não é nada bom também, neste caso, o deslocamento seria

```
Tr=Td(zeta=zeta, r=1)
A=Tr*0.2
show(Tr)
```

3.48010216963685

A ressonância ocorre para

```
fn=omega_n/N(2*pi)
vn=l*fn
show([vn, fn])
show(vn*3600/1000)
```

[68.2234701079467, 1.94924200308419]

245.604492388608

O que me parece pouco preocupante com uma motocicleta de rua normal, mas perfeitamente viável com uma motocicleta esportiva, que normalmente passam de

A máxima amplitude occore realmente ocorre em

```
var('r')
d=Td.diff(r)
s=solve(d==0.0, r)
show(s)
rmax=s[1].rhs()
show(rmax)
```

$$\left[r = - \, rac{\sqrt{\sqrt{8\,\zeta^2 + 1} - 1}}{2\,\zeta} \,\,, r = rac{\sqrt{\sqrt{8\,\zeta^2 + 1} - 1}}{2\,\zeta} \,\,, r = - \, rac{\sqrt{-\sqrt{8\,\zeta^2 + 1} - 1}}{2\,\zeta}
ight.$$

$$\frac{\sqrt{\sqrt{8\,\zeta^2+1}-1}}{2\,\zeta}$$

No caso

```
rm=rmax(zeta=0.15)
show(rm)
```

0.979104177410382

Percebam que a diferença entre este valor e o r da ressonância (r=1) é desprezível na prática, então quem tomou o valor da ressonância como o pior valor está correto também!

A frequência de excitação é

```
omega_m = rm*omega_n
fm = omega_m/N(2*pi)
vm = l*fm
show([vm, omega_m, fm])
show(vm*3600/1000)
```

[66.7978845801229, 11.9915281984145, 1.90851098800351]

240.472384488442

Que, novamente, é muito rápido, mas é concebível para motos esportivas.