



## Mecanismos - 2ª Avaliação

20/02/2024

Nota:

Aluno: \_\_\_\_\_

1. Um sistema came seguidor deve deixar aberta uma válvula por  $2/3$  do ciclo, a curva de elevação deve ser polinomial do tipo A-B e a curva de retorno deve ser do tipo trigonométrica. Determine os valores de  $\beta_1$  e  $\beta_2$  e as curvas de elevação e retorno de modo a que não se tenha  *jerk*  em todo o percurso e também que não haja perturbação no início da elevação:
2. Assuma came de mesa no problema anterior com  $h = 12 \text{ mm}$ , aproxime  $\beta_1$  para  $141^\circ$  e  $\beta_2$  para  $99^\circ$  e obtenha o raio da circunferência de base e projete o mancal (determinação de  $a$  e  $b$ ) para  $\mu_c = \mu_m = 0,2$ .  
Obs.  
Na solução deste problema, o aluno deve arbitrar um valor para  $a$  ou para  $b$ .
3. Dadas duas curvas polinomiais do tipo A-B consecutivas, ou seja sendo a primeira  $a_1$ - $b_1$  e a segunda  $a_2$ - $b_2$  então  $a_2 = a_1 + 1$ , demonstre que a ausência de  *jerk* , ao final da elevação, vai implicar em:

$$\beta_2 = \sqrt{\frac{b_2}{a_1}} \cdot \beta_1$$

Pesos:

Peso 4 para a primeira e segunda questão e peso 2 para a terceira.



Curvas de Elevação

Harmônica

$$f(\theta) = \frac{h}{2} \left( 1 - \cos \frac{\pi}{\beta} \theta \right)$$

Dupla Harmônica

$$f(\theta) = \frac{h}{2} \left[ \left( 1 - \cos \frac{\pi}{\beta} \theta \right) - \frac{1}{4} \left( 1 - \cos \frac{2\pi}{\beta} \theta \right) \right]$$

Cicloide

$$f(\theta) = h \left( \frac{\theta}{\beta} - \frac{1}{2\pi} \sin \frac{2\pi}{\beta} \theta \right)$$

Dupla Cicloide

$$f(\theta) = \frac{4h}{3} \left[ \frac{\theta}{\beta} - \frac{1}{2\pi} \sin \frac{2\pi}{\beta} \theta - \frac{1}{4} \left( \frac{\theta}{\beta} - \frac{1}{4\pi} \sin \frac{4\pi}{\beta} \theta \right) \right]$$

Polinômios - Lei de Formação

A-B

$$f(\theta) = h \left[ b \left( \frac{\theta}{\beta} \right)^a - a \left( \frac{\theta}{\beta} \right)^b \right]$$

A-B-C

$$f(\theta) = h \left[ \frac{bc}{2} \left( \frac{\theta}{\beta} \right)^a - ac \left( \frac{\theta}{\beta} \right)^b + \frac{ab}{2} \left( \frac{\theta}{\beta} \right)^c \right]$$

A-B-C-D

$$f(\theta) = h \left[ \frac{bcd}{6} \left( \frac{\theta}{\beta} \right)^a - \frac{acd}{2} \left( \frac{\theta}{\beta} \right)^b + \frac{abd}{2} \left( \frac{\theta}{\beta} \right)^c - \frac{abc}{6} \left( \frac{\theta}{\beta} \right)^d \right]$$

Transformações Geometria/Tempo

$$\dot{y} = f'(\theta) \dot{\theta}$$

$$\ddot{y} = f''(\theta) \dot{\theta}^2$$

$$\ddot{y} = f'''(\theta) \dot{\theta}^3$$

Ângulos de Pressão

Expressão Geral

$$\operatorname{tg} \varphi = \frac{f'(\theta)}{f(\theta) + R_p}$$

Ângulo Máximo

$$\operatorname{tg} \hat{\varphi} = \frac{f'(\theta_o)}{f(\theta_o) + R_p}$$

Engripamento do Seguidor

Ângulo limite

$$\operatorname{tg} \varphi_e = \frac{a}{\mu(a + 2b)}$$

Para não haver engripamento

$$\operatorname{tg} \hat{\varphi} < \frac{a}{\mu(a + 2b)}$$

$$b < \frac{a}{2} \left( \frac{1}{\operatorname{tg} \hat{\varphi}} - 1 \right)$$

Raio Primitivo

$$R_i = R_p + f(\theta_o)$$

Seguidores de Mesa

Contato Mesa/Came

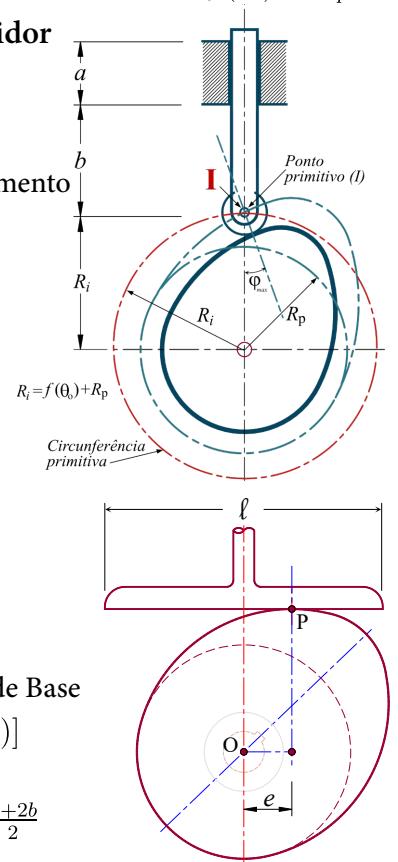
Raio da Circunferência de Base

$$R_o > -[f(\theta) + f''(\theta)]$$

Engripamento

$$f'_{max}(\theta) < \frac{a}{2\mu_m} + \mu_c \frac{a+2b}{2}$$

$$b > \frac{1}{\mu_c} \left[ f'_{max}(\theta) - \frac{a}{2} \left( \mu_c + \frac{1}{\mu_m} \right) \right]$$



Gabarito

Questão 1

O enunciado afirma que a válvula deve ficar aberta por 2/3 do ciclo, então fica explícito que:

$$\beta_1 + \beta_2 = \frac{4\pi}{3}$$

Curva polinomial, do tipo A-B, que não apresente perturbação no seu início deve ter a sua potência mínima em 4, logo vamos utilizar, para elevação a curva polinomial 4-5.

$$f(\theta) = h \cdot \left( 5 \left( \frac{\theta}{\beta_1} \right)^4 - 4 \left( \frac{\theta}{\beta_1} \right)^5 \right) \Rightarrow f''(\theta) = \frac{20h}{\beta_1^2} \left( 3 \left( \frac{\theta}{\beta_1} \right)^2 - 4 \left( \frac{\theta}{\beta_1} \right)^3 \right)$$

E, a única curva trigonométrica, que pode compor com o polinômio 4-5 sem que haja jerk em seu início e final é a Dupla Harmônica.

$$g(\theta) = \frac{h}{2} \left( 1 - \cos\left(\frac{\pi}{\beta_2} \theta\right) - \frac{1}{4} \left( 1 - \cos\left(\frac{2\pi}{\beta_2} \theta\right) \right) \right) \Rightarrow g''(\theta) = \frac{h\pi^2}{2\beta_2^2} \left( \cos\left(\frac{\pi}{\beta_2} \theta\right) - \cos\left(\frac{2\pi}{\beta_2} \theta\right) \right)$$

Para que não haja descontinuidade no encontro das duas curvas, devemos ter  $f''(\beta_1) = g''(\beta_2)$ , então:

$$\frac{20h}{\beta_1^2} \left( 3 \left( \frac{\beta_1}{\beta_1} \right)^2 - 4 \left( \frac{\beta_1}{\beta_1} \right)^3 \right) = \frac{h\pi^2}{2\beta_2^2} \left( \cos\left(\frac{\pi}{\beta_2} \beta_2\right) - \cos\left(\frac{2\pi}{\beta_2} \beta_2\right) \right) \Rightarrow \frac{20}{\beta_1^2} = \frac{\pi^2}{\beta_2^2}$$

Encontramos

$$\beta_1 := \frac{4 \cdot \pi \cdot \sqrt{20}}{3 \cdot (\sqrt{20} + \pi)} \quad \text{e} \quad \beta_2 := \frac{4 \cdot \pi^2}{3 \cdot (\sqrt{20} + \pi)} \Rightarrow \beta_1 = 2.46 \text{ rad} \quad \beta_2 = 1.728 \text{ rad}$$

$$\beta_1 = 140.971 \text{ deg} \quad \beta_2 = 99.029 \text{ deg}$$

Verificação, considerando  $h = 1$ , sendo

$$f''(\theta) := \frac{20}{\beta_1^2} \cdot \left( 3 \cdot \left( \frac{\theta}{\beta_1} \right)^2 - 4 \cdot \left( \frac{\theta}{\beta_1} \right)^3 \right) \quad \text{e} \quad g''(\theta) := \frac{\pi^2}{2 \cdot \beta_2^2} \cdot \left( \cos\left(\frac{\pi}{\beta_2} \cdot \theta\right) - \cos\left(\frac{2 \cdot \pi}{\beta_2} \cdot \theta\right) \right)$$

**Inicialmente ao Jerk**

Início da Elevação

$$f''(0) = 0$$

Como antes de começar a elevação seria repouso, com consequente aceleração nula, está **ok**.

Final da elevação

$$f''(\beta_1) = -3.304 \quad \text{e} \quad g''(\beta_2) = -3.304$$

Os dois se equivalem, então está **ok**.

Final do Retorno

$$g''(0) = 0$$

Como ao término do retorno temos repouso, com consequente aceleração nula, está **ok**.

**Finalmente à Perturbação**

$$f'''(\theta) := \frac{20}{\beta_1^3} \cdot \left( 6 \cdot \frac{\theta}{\beta_1} - 12 \cdot \left( \frac{\theta}{\beta_1} \right)^2 \right)$$

Início da Elevação

$$f'''(0) = 0$$

Como antes de começar a elevação seria repouso, com consequente aceleração segunda nula, está **ok**.



Questão 2

Dados iniciais

$$h := 12 \text{ mm} \quad \beta_1 := 141^\circ \quad \beta_2 := 99^\circ \quad \mu_m := 0.2 \quad \mu_c := 0.2$$

Do problema anterior, já temos

$$f(\theta) := h \cdot \left( 5 \left( \frac{\theta}{\beta_1} \right)^4 - 4 \left( \frac{\theta}{\beta_1} \right)^5 \right)$$

$$g(\theta) := \frac{h}{2} \left( 1 - \cos \left( \frac{\pi}{\beta_2} \theta \right) - \frac{1}{4} \left( 1 - \cos \left( \frac{2\pi}{\beta_2} \theta \right) \right) \right)$$

$$f'(\theta) := \frac{20 h}{\beta_1} \left( \left( \frac{\theta}{\beta_1} \right)^3 - \left( \frac{\theta}{\beta_1} \right)^4 \right)$$

$$g'(\theta) := \frac{h \cdot \pi}{2 \beta_2} \left( \sin \left( \frac{\pi}{\beta_2} \theta \right) - \frac{1}{2} \sin \left( \frac{2\pi}{\beta_2} \theta \right) \right)$$

$$f''(\theta) := \frac{20 h}{\beta_1^2} \left( 3 \left( \frac{\theta}{\beta_1} \right)^2 - 4 \left( \frac{\theta}{\beta_1} \right)^3 \right)$$

$$g''(\theta) := \frac{h \cdot \pi^2}{2 \beta_2^2} \left( \cos \left( \frac{\pi}{\beta_2} \theta \right) - \cos \left( \frac{2\pi}{\beta_2} \theta \right) \right)$$

Cálculo de  $R_o$

$$R_o > -[f(\theta_o) + f''(\theta_o)]$$

Aqui, em consequência das funções utilizadas, tanto na elevação, quanto no retorno,  $\theta_o = \beta$

Na Elevação

$$f(\beta_1) = 12 \text{ mm} \quad f''(\beta_1) = -39.629 \text{ mm}$$

$$R_{oE} := -[f(\beta_1) + f''(\beta_1)] = [27.629] \text{ mm} \quad \text{Vamos considerar } R_{oE} = 28 \text{ mm}$$

No Retorno

$$g(\beta_2) = 12 \text{ mm} \quad g''(\beta_2) = -39.669 \text{ mm}$$

A igualdade,  $f''(\beta_1) = g''(\beta_2)$ , é consequência da ausência de jerk.

$$R_{oR} := -[g(\beta_2) + g''(\beta_2)] = [27.669] \text{ mm} \quad \text{Vamos considerar } R_{oR} = 28 \text{ mm}$$

Então

$$R_o = 28 \cdot \text{mm}$$

Verificação ao Engripamento

Vamos arbitrar:

$$a := 3.5 \text{ mm}$$

Na Elevação

$$f''(\theta) = 0 \quad \frac{20 h}{\beta_1^2} \left( 3 \left( \frac{\theta}{\beta_1} \right)^2 - 4 \left( \frac{\theta}{\beta_1} \right)^3 \right) = 0 \quad 3 \left( \frac{\theta}{\beta_1} \right)^2 - 4 \left( \frac{\theta}{\beta_1} \right)^3 = 0 \quad 3 - 4 \frac{\theta}{\beta_1} = 0 \quad \theta = \frac{3}{4} \beta_1$$

$$f' \left( \frac{3}{4} \beta_1 \right) = \frac{20 h}{\beta_1} \left( \left( \frac{1}{\beta_1} \frac{3}{4} \beta_1 \right)^3 - \left( \frac{1}{\beta_1} \frac{3}{4} \beta_1 \right)^4 \right) = \frac{20 h}{\beta_1} \left( \left( \frac{3}{4} \right)^3 - \left( \frac{3}{4} \right)^4 \right) = \frac{135}{64} \frac{h}{\beta_1} = \frac{135}{64} \frac{12}{2.461}$$

$$f'_{max} := 10.29 \cdot \text{mm}$$

$$b_E := \frac{1}{\mu_c} \left( f'_{max} - \frac{a}{2} \left( \mu_c + \frac{1}{\mu_m} \right) \right) = 5.95 \text{ mm}$$

No Retorno

$$g''(\theta) = 0 \quad \cos \left( \frac{\pi}{\beta_2} \theta \right) - \cos \left( \frac{2\pi}{\beta_2} \theta \right) = 0 \quad \cos \left( \frac{\pi}{\beta_2} \theta \right) - \left( 2 \cos \left( \frac{\pi}{\beta_2} \theta \right)^2 - 1 \right) = 0$$

$$2 \cos \left( \frac{\pi}{\beta_2} \theta \right)^2 - \cos \left( \frac{\pi}{\beta_2} \theta \right) - 1 = 0 \quad \cos \left( \frac{\pi}{\beta_2} \theta \right) = \frac{1 + \sqrt{1+8}}{4} = 1 \quad \cos \left( \frac{\pi}{\beta_2} \theta \right) = \frac{1 - \sqrt{1+8}}{4} = -\frac{1}{2}$$



$$\frac{\pi}{\beta_2} \theta = \frac{2 \cdot \pi}{3} \quad \boxed{\theta = \frac{2}{3} \beta_2}$$

$$g' \left( \frac{2}{3} \beta_2 \right) = \frac{h\pi}{2 \beta_2} \left( \sin \left( \frac{\pi}{\beta_2} \frac{2}{3} \beta_2 \right) - \frac{1}{2} \sin \left( \frac{2 \pi}{\beta_2} \frac{2}{3} \beta_2 \right) \right) = \frac{h\pi}{2 \beta_2} \left( \sin \left( \frac{2 \pi}{3} \right) - \frac{1}{2} \sin \left( \frac{4 \pi}{3} \right) \right)$$

$$g' \left( \frac{2}{3} \beta_2 \right) = \frac{12 \pi}{2 \cdot 1.728} \left( \frac{\sqrt{3}}{2} - \frac{1}{2} \left( -\frac{\sqrt{3}}{2} \right) \right) = 14.1703$$

$$\boxed{g'_{max} := 14.17 \cdot mm}$$

$$b_R := \frac{1}{\mu_c} \left( g'_{max} - \frac{a}{2} \left( \mu_c + \frac{1}{\mu_m} \right) \right) = 25.35 \text{ mm}$$

Ficamos então com:

$$\boxed{b := 26 \text{ mm}}$$

### Questão 3

Uma curva polinomial do tipo A-B, tendo o valor "a" para a primeira potência e "b" para a segunda potência, tem a forma:

$$f(\theta) = h \cdot \left( b \cdot \left( \frac{\theta}{\beta} \right)^a - a \cdot \left( \frac{\theta}{\beta} \right)^b \right)$$

Suas derivadas serão:

$$f'(\theta) = \frac{a \cdot b \cdot h}{\beta} \cdot \left( \left( \frac{\theta}{\beta} \right)^{a-1} - \left( \frac{\theta}{\beta} \right)^{b-1} \right) \quad \text{e} \quad f''(\theta) = \frac{a \cdot b \cdot h}{\beta^2} \cdot \left( (a-1) \cdot \left( \frac{\theta}{\beta} \right)^{a-2} - (b-1) \cdot \left( \frac{\theta}{\beta} \right)^{b-2} \right)$$

O valor da aceleração em  $\beta$  será:

$$f''(\beta) = \frac{a \cdot b \cdot h}{\beta^2} \cdot ((a-1) - (b-1)) = \frac{a \cdot b \cdot h}{\beta^2} \cdot (a-b) = -\frac{a \cdot b \cdot h}{\beta^2}$$

Para dois polinômios consecutivos " $a_1 - b_1$ " e " $a_2 - b_2$ " com  $a_2 = a_1 + 1$ , se considerarmos  $\beta_1$  na elevação e  $\beta_2$  no retorno, a ausência de jerk exige que:

$$-\frac{a_1 \cdot b_1 \cdot h}{\beta_1^2} = -\frac{a_2 \cdot b_2 \cdot h}{\beta_2^2} \Rightarrow \frac{a_1 \cdot b_1}{\beta_1^2} = \frac{a_2 \cdot b_2}{\beta_2^2} \Rightarrow \beta_2 = \sqrt{\frac{a_2 \cdot b_2}{a_1 \cdot b_1}} \cdot \beta_1$$

Como  $a_2 = a_1 + 1$  e  $b_1 = a_1 + 1$ , consequentemente  $a_2 = b_1$ , obtemos finalmente:

$$\boxed{\beta_2 = \sqrt{\frac{b_2}{a_1}} \cdot \beta_1}$$

