

**INSTITUTO FEDERAL**  
Sul-rio-grandense

Câmpus  
Passo Fundo

EDUCAÇÃO  
**PÚBLICA**  
**100%**  
GRATUITA

# VIBRAÇÕES

Alexsander Furtado Carneiro

# VIBRAÇÃO LIVRE COM AMORTECIMENTO COULOMB

- Em muitos sistemas mecânicos são usados amortecedores coulomb ou de atrito seco em razão da sua simplicidade mecânica e conveniência.
- Sempre que os componentes de uma estrutura vibratória deslizam um em relação ao outro, o amortecimento por atrito aparece internamente.

# VIBRAÇÃO LIVRE COM AMORTECIMENTO COULOMB

A lei de Coulomb do atrito seco afirma que, quando dois corpos estão em contato, a força requerida para produzir deslizamento é proporcional à força normal que age no plano de contato. Assim, a força de atrito  $F$  é dada por:

$$F = \mu N = \mu W = \mu mg$$

onde  $N$  é a força normal, igual ao peso da massa ( $W = mg$ ) e  $\mu$  é o coeficiente de deslizamento ou atrito cinético.

# VIBRAÇÃO LIVRE COM AMORTECIMENTO COULOMB

O valor do coeficiente de atrito ( $\mu$ ) depende dos materiais em contato e da condição das superfícies de contato.

$\mu = 0,1$  para metal sobre metal com lubrificação;

$\mu = 0,3$  para metal sobre metal sem lubrificação;

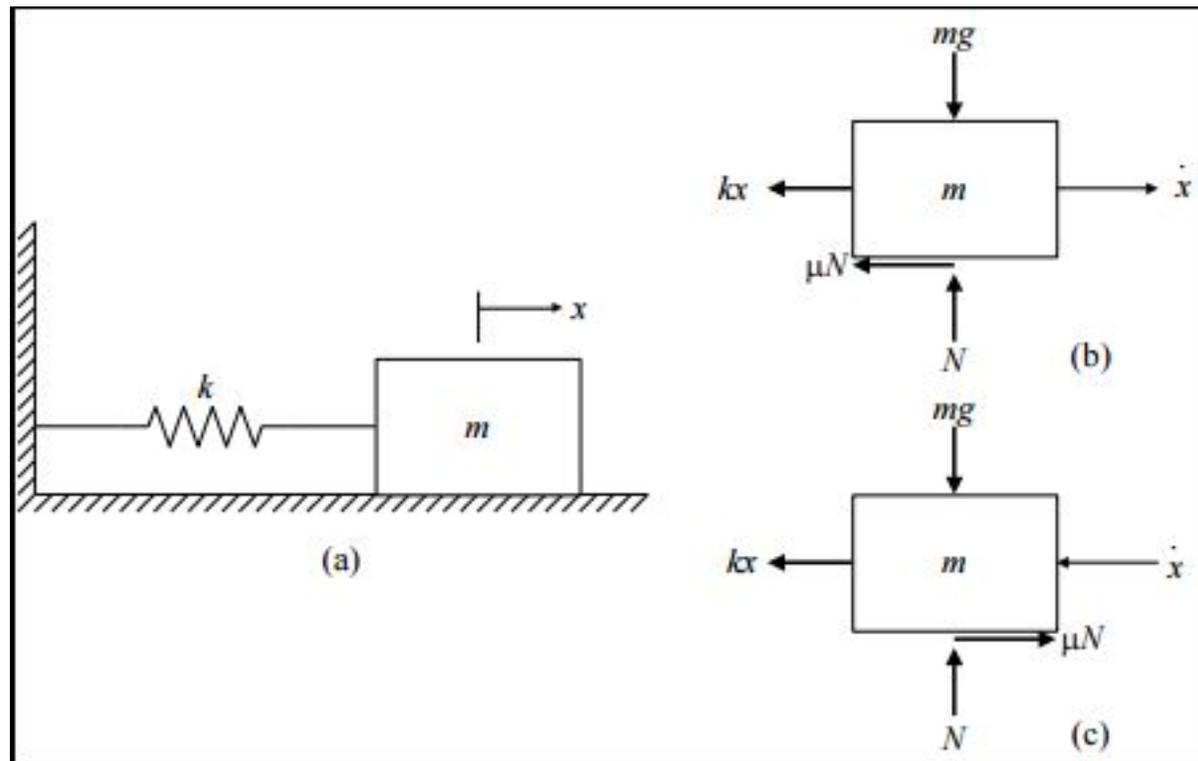
$\mu = 1,0$  borracha sobre metal.

O amortecimento Coulomb às vezes é denominado amortecimento constante, uma vez que a força de amortecimento é independente do deslocamento e da velocidade; ela depende somente da força normal  $N$  entre as superfícies deslizantes.

# VIBRAÇÃO LIVRE COM AMORTECIMENTO COULOMB

## Equação do movimento

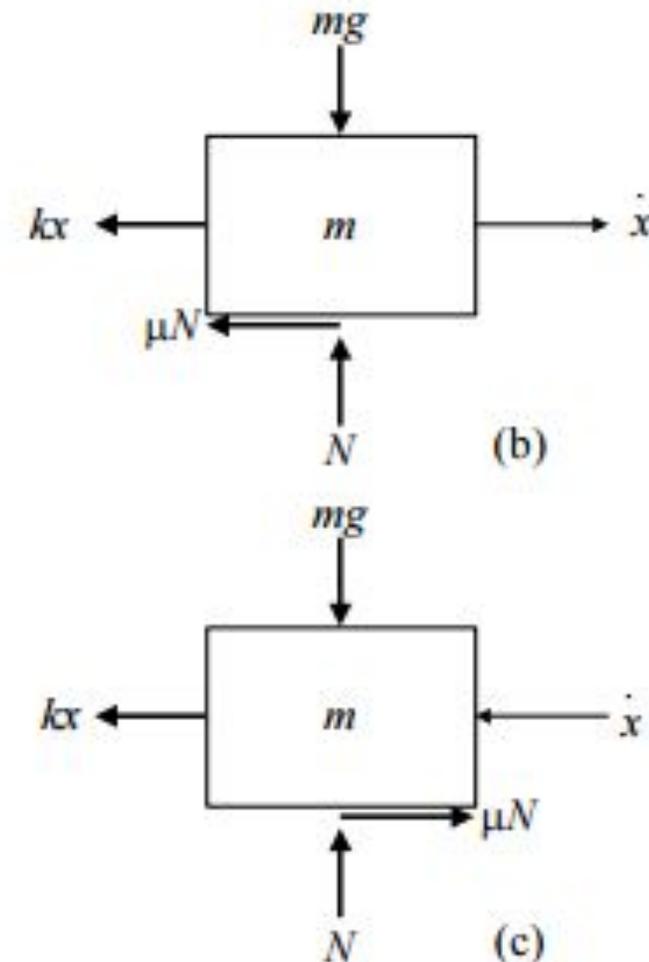
Considere um sistema com um grau de liberdade com atrito seco como mostrado na figura:



# VIBRAÇÃO LIVRE COM AMORTECIMENTO COULOMB

## Equação do movimento

Já que a força de atrito varia com a direção da velocidade, precisamos considerar dois casos, como indicado nas figuras (b) e (c).



# VIBRAÇÃO LIVRE COM AMORTECIMENTO COULOMB

## Equação do movimento

Caso 1: Para o meio ciclo durante o qual a massa se movimenta da esquerda para a direita, a equação de movimento pode ser obtida pela segunda lei de Newton:

$$m \ddot{x} + kx = -\mu N$$

A solução desta equação será:

$$x(t) = A_1 \cos \omega_n t + A_2 \operatorname{sen} \omega_n t - \mu \frac{N}{k}$$

$A_1$  e  $A_2$  são constantes que dependem das condições iniciais.

# VIBRAÇÃO LIVRE COM AMORTECIMENTO COULOMB

## Equação do movimento

Caso 2: Para o meio ciclo durante o qual a massa se movimenta da direita para a esquerda, a equação de movimento pode ser obtida pela segunda lei de Newton:

$$m \ddot{x} + kx = \mu N$$

A solução desta equação será:

$$x(t) = A_3 \cos \omega_n t + A_4 \operatorname{sen} \omega_n t + \mu \frac{N}{k}$$

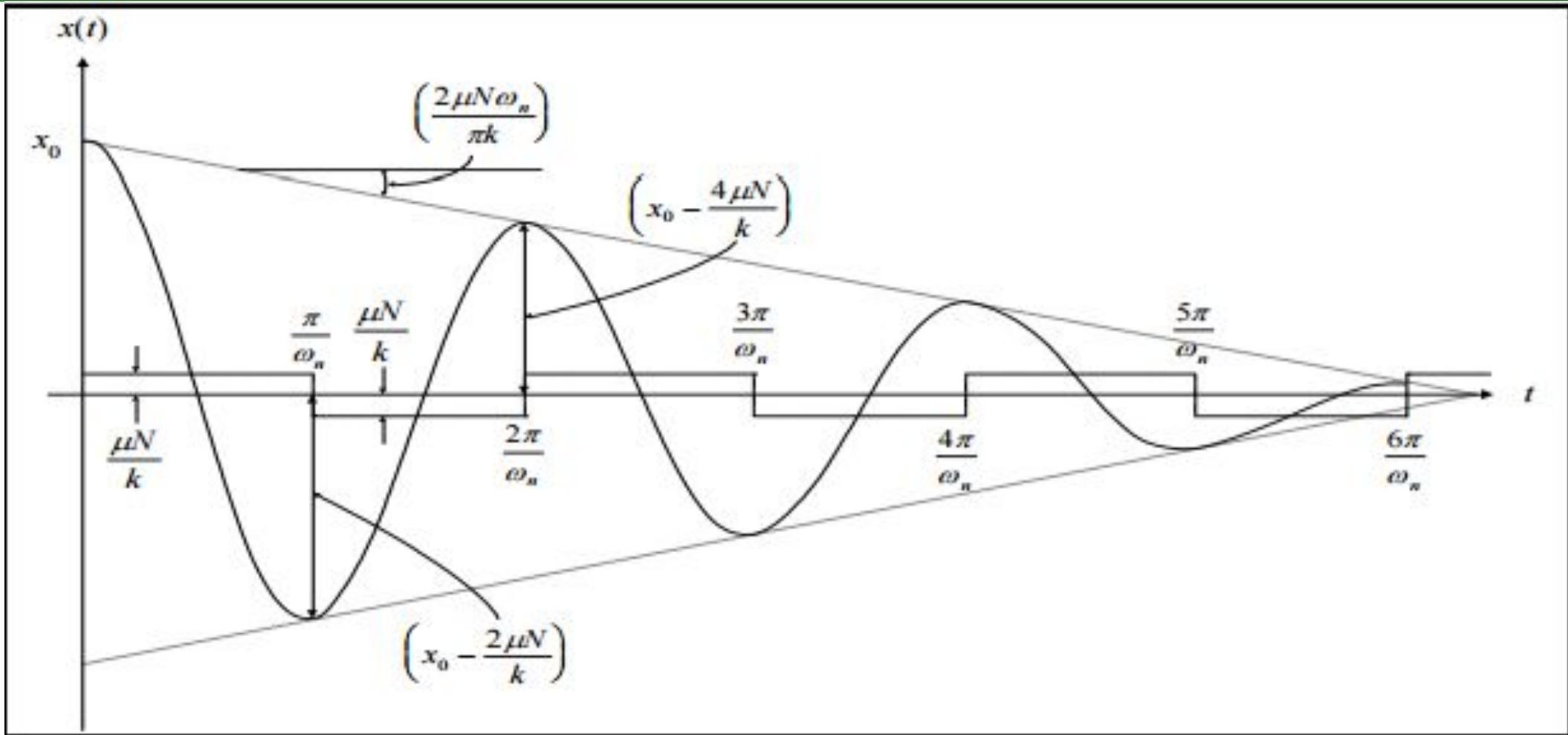
$A_3$  e  $A_4$  são constantes que dependem das condições iniciais.

# VIBRAÇÃO LIVRE COM AMORTECIMENTO COULOMB

O termo  $\mu N/k$  que aparece nas equações de cada meio ciclo é uma constante que representa o deslocamento virtual da mola sob a força  $\mu N$ , se ela fosse aplicada como uma força estática.

As equações anteriores indicam que em cada meio-ciclo o movimento é harmônico.

# VIBRAÇÃO LIVRE COM AMORTECIMENTO COULOMB



# VIBRAÇÃO LIVRE COM AMORTECIMENTO COULOMB

## Solução

As equações para cada semi-ciclo podem ser expressas como uma única equação (usando  $N = mg$ ):

$$m \ddot{x} + \mu mg \operatorname{sgn}(\dot{x}) + kx = 0$$

Esta equação é uma equação diferencial não linear para o qual não existe uma solução analítica simples. Podem ser utilizados métodos numéricos para resolver a equação.

# VIBRAÇÃO LIVRE COM AMORTECIMENTO COULOMB

## Solução

Porém a equação pode ser resolvida analiticamente se dividirmos o eixo do tempo em segmentos separados quando a velocidade é igual a zero. Para determinar a solução usando esse procedimento, vamos admitir que as condições iniciais sejam:

$$x(t=0) = x_0$$

$$\dot{x}(t=0) = 0$$

# VIBRAÇÃO LIVRE COM AMORTECIMENTO COULOMB

## Solução

O movimento começa da direita para a esquerda (amplitude positiva), sendo  $x_0$  a maior amplitude que o movimento vai atingir. A amplitude  $x_n$  pode ser calculada com base na equação abaixo:

$$x_n = x_0 - n \frac{2\mu N}{k}$$

# VIBRAÇÃO LIVRE COM AMORTECIMENTO COULOMB

## Solução

O movimento para quando:  $x_n \leq \frac{\mu N}{k}$

Porque a força restauradora exercida pela mola será menor que a força de atrito. Assim, o número de meios ciclos ( $n$ ) que transcorrem antes do movimento cessar é dado por:

$$n \geq \frac{\left(x_0 - \frac{\mu N}{k}\right)}{\left(\frac{2\mu N}{k}\right)}$$

# VIBRAÇÃO LIVRE COM AMORTECIMENTO COULOMB

## Características de um sistema com amortecimento Coulomb

- A equação de movimento é não linear com amortecimento Coulomb, ao passo que é linear com amortecimento viscoso.
- A frequência natural do sistema permanece inalterada com a adição de amortecimento Coulomb, ao passo que é reduzida com a adição de amortecimento viscoso.
- O movimento é periódico com amortecimento Coulomb, ao passo que pode ser não-periódico em um sistema viscosamente amortecido (superamortecido).

# VIBRAÇÃO LIVRE COM AMORTECIMENTO COULOMB

## Características de um sistema com amortecimento Coulomb (continuação)

- O sistema entra em repouso após algum tempo com amortecimento Coulomb, ao passo que, teoricamente, o movimento continua para sempre (talvez com uma amplitude infinitesimalmente pequena) com amortecimento viscoso e histerese.
- A amplitude é reduzida linearmente com amortecimento Coulomb, ao passo que a redução é exponencial com amortecimento viscoso.

# VIBRAÇÃO LIVRE COM AMORTECIMENTO COULOMB

**Características de um sistema com amortecimento Coulomb (continuação)**

Em cada ciclo sucessivo a amplitude do movimento é reduzida pela quantidade:

$$\frac{4\mu N}{k}$$

Desta maneira as amplitudes no final de quaisquer dois ciclos consecutivos estão relacionadas:

$$X_m = X_{m-1} - \frac{4\mu N}{k}$$

# VIBRAÇÃO LIVRE COM AMORTECIMENTO COULOMB

## Características de um sistema com amortecimento Coulomb (continuação)

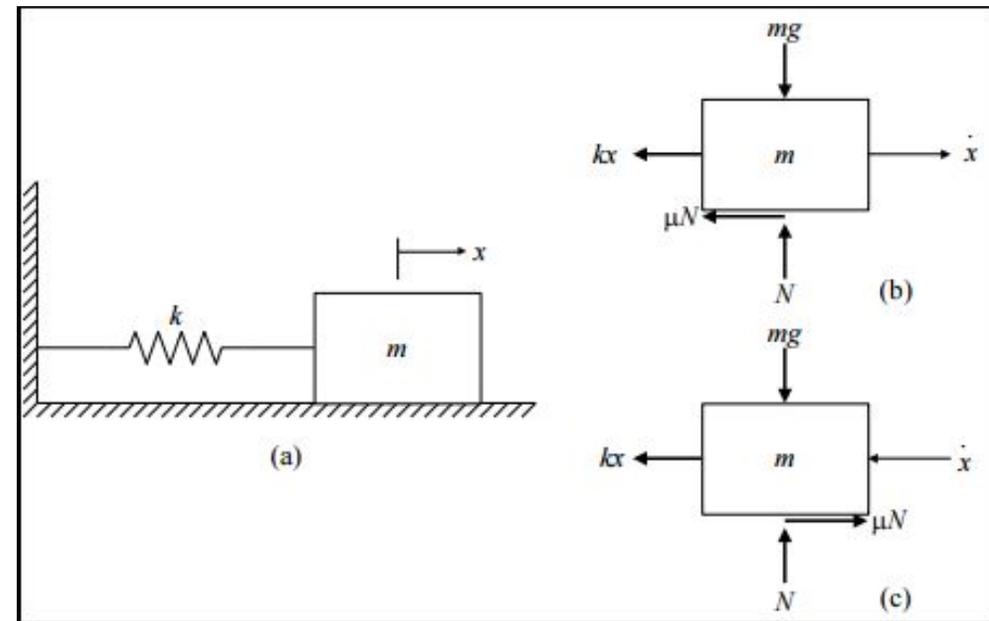
A posição final da massa normalmente é afastada em relação à posição de equilíbrio e representa um deslocamento permanente no qual a força de atrito é travada. Leves batidinhas normalmente farão a massa chegar à sua posição de equilíbrio.

O tempo final de oscilação ( $t_f$ ) é dado por:

$$t_f = \left( \frac{\pi}{\omega_n} \right) n$$

# VIBRAÇÃO LIVRE COM AMORTECIMENTO COULOMB

**Exemplo: (2.113)** Uma massa de 10 kg está ligada a uma mola de rigidez 3000 N/m e é solta após sofrer um deslocamento inicial de 100mm. Admitindo que a massa movimenta-se sobre uma superfície horizontal, como mostra a figura, determine a posição na qual a massa atinge o repouso. Suponha que o coeficiente de atrito entre a massa e a superfície seja 0,12.



# VIBRAÇÃO LIVRE COM AMORTECIMENTO COULOMB

*Solução*

$$n \geq \frac{\left(x_0 - \frac{\mu N}{k}\right)}{\left(\frac{2\mu N}{k}\right)} = \frac{\left(0,1 - \frac{0,12 * 10 * 9,81}{3000}\right)}{\left(\frac{2 * 0,12 * 10 * 9,81}{3000}\right)} \geq 12,242$$

$$x_n = x_0 - n \frac{2\mu N}{k} = 0,1 - 12 \frac{2 * 0,12 * 10 * 9,81}{3000} = 0,0058240$$

$$x_n = 5,8240 \text{ mm}$$

# SISTEMAS TORCIONAIS COM AMORTECIMENTO COULOMB

**Exemplo:** Polia sujeita a amortecimento Coulomb

Um eixo de aço com 1 m de comprimento e 50 mm de diâmetro está fixado em uma extremidade e suporta uma polia de momento de inércia de massa de  $25 \text{ kg/m}^2$  na outra extremidade. Um freio de lona exerce um torque de atrito constante de  $400 \text{ N/m}$  ao redor da circunferência da polia. Se a polia for deslocada de  $6^\circ$  e então solta, determine o número de ciclos antes de a polia atingir o repouso e a posição final de acomodação da polia.

# SISTEMAS TORCIONAIS COM AMORTECIMENTO COULOMB

**Exemplo:** Polia sujeita a amortecimento Coulomb

Solução: O número de meios-ciclos que transcorrem antes de o movimento angular da polia cessar é dado pela equação (14).

$$r \geq \left\{ \frac{\theta_0 - \frac{T}{k_t}}{\frac{2T}{k_t}} \right\}$$

Onde  $\theta_0 = 6^\circ = 0,10472 \text{ rad}$  e  $k_t = \text{constante elástica torcional do eixo dada por}$

# SISTEMAS TORCIONAIS COM AMORTECIMENTO COULOMB

**Exemplo:** Polia sujeita a amortecimento Coulomb (continuação)

$$k_t = \frac{GJ}{l} = \frac{8 \times 10^{10} \left( \frac{\pi}{32} (0,05)^4 \right)}{1} = 49087,5 \frac{Nm}{rad}$$

$T$  = torque de atrito constante aplicada à polia =  $400 \frac{N}{m}$ .

$$r \geq \frac{0,10472 - \left( \frac{400}{49087,5} \right)}{\left( \frac{800}{49087,5} \right)} = 5,926$$

# SISTEMAS TORCIONAIS COM AMORTECIMENTO COULOMB

**Exemplo:** Polia sujeita a amortecimento Coulomb (continuação)

Assim o movimento cessa após seis meios-ciclos.

$$\theta = 0,10472 - 6 \times 2 \left( \frac{400}{49087,5} \right) = 0,006935 \text{ rad} = 0,39734^\circ$$

Assim, a polia para a  $0,39734^\circ$  em relação à posição de equilíbrio do mesmo lado do deslocamento inicial.

# REFERENCIAS

RAO, Singiresu. Vibrações mecânicas. 4.ed. São Paulo, SP: Pearson, c2009. 424 p.  
ISBN 9788576052005.

**MUITO**  
**OBRIGADO**

Alexsander Furtado Carneiro  
Professor de Eletrotécnica

[www.ifsul.edu.br](http://www.ifsul.edu.br)  
E-mail de contato  
**TELEFONE DE CONTATO**