



UNIVERSIDADE FEDERAL DE UBERLÂNDIA
FACULDADE DE ENGENHARIA MECÂNICA
CURSO DE GRADUAÇÃO EM ENGENHARIA MECÂNICA

FICHA DE DISCIPLINA

DISCIPLINA: Cinemática

CÓDIGO:		UNIDADE ACADÊMICA: FEMEC		
PERÍODO/SÉRIE: 3º		CH TOTAL TEÓRICA:		
OBRIGATÓRIA: (X)	OPTATIVA: ()	45	0	45

PRÉ-REQUISITOS: Física Geral I

CÓ-REQUISITOS:

OBJETIVOS

Expressar posições, velocidades e acelerações de partículas e corpos rígidos utilizando diferentes sistemas de coordenadas; efetuar a análise cinemática de problemas da Engenharia Mecânica envolvendo partículas e/ou corpos rígidos.

EMENTA

Cinemática da partícula; cinemática dos corpos rígidos; movimento relativo.

DESCRÍÇÃO DO PROGRAMA

1. Cinemática da partícula

- 1.1. Propriedades e operações básicas com grandezas vetoriais
- 1.2. Movimento curvilíneo da partícula; grandezas cinemáticas fundamentais no movimento: posição, velocidade e aceleração.
- 1.3. Representação vetorial de posição, velocidade e aceleração. Derivadas de grandezas vetoriais.
- 1.4. Movimento curvilíneo plano da partícula em coordenadas cartesianas, componentes normal-tangencial, coordenadas polares

tangencial, coordenadas polares

1.5. Movimento curvilíneo espacial da partícula em coordenadas cartesianas, em coordenadas cilíndricas, em coordenadas esféricas.

1.6. Transformação de coordenadas

1.7. Movimento relativo

1.7.1. Movimento relativo plano: eixos de referência em translação, eixos de referência em rotação, eixos de referência em movimento plano geral.

1.7.2. Movimento relativo espacial: eixos de referência em translação, eixos de referência em rotação, eixos de referência em movimento geral

2. Cinemática dos corpos rígidos

2.1. Classificação dos movimentos dos corpos rígidos em duas e três dimensões

2.2. Velocidades e acelerações no movimento de translação.

2.3. Velocidades e acelerações no movimento de rotação em torno de um eixo fixo.

2.4. Velocidades e acelerações no movimento plano geral. Método gráfico. Centro instantâneo de rotação.

2.5. Velocidades e acelerações no movimento plano geral empregando sistemas de referência rotativos.

2.6. Velocidades e acelerações no movimento com um ponto fixo. Eixo instantâneo de rotação. Teorema de Euler.

2.7. Velocidades e acelerações no movimento geral em três dimensões.

BIBLIOGRAFIA

Bibliografia básica

- HALLIDAY, D., RESNICK, R., KRANE, K. S., *Física I*, vol.1, 4. Ed. LTC, Rio de Janeiro, 1996.
 HIBBELE, R.C., *Mecânica para Engenharia – Dinâmica*, 10^a Ed., Prentice-Hall, São Paulo, 2007.
 TIPLER, P. A., MOSCA, G., *Física para Cientistas e Engenheiros - v.1.*, 6^a Ed., Rio de Janeiro: LTC, 2009.

Bibliografia complementar

- ALONSO, M.; FINN, E. J., *Física: Um Curso Universitário – Mecânica*, Vol.1. São Paulo, Ed. Edgard Blucher, 1992.
 BEER, F. P.; JOHNSTON Jr, E. R., *Mecânica Vetorial para Engenheiros: Cinemática e Dinâmica*. Makron Books.
 MERIAM, J. L., *Dinâmica*, 2^a edição, Livros Técnicos e Científicos, 1990.
 RADE, D.A., *Cinemática*, Universidade Federal de Uberlândia, Faculdade de Engenharia Mecânica, Apostila, 2005.
 SEARS, F.; ZEMANSKY, M. W.; YOUNG, H. D. e FREEDMAN, R. A., *Física I – Mecânica*, 12^a Ed.. São Paulo, Addison Wesley, 2008.
 TENEMBAUM, R., *Dinâmica*. Ed. da Universidade Federal do Rio de Janeiro, 1997.

APROVAÇÃO

29/11/2010

Carimbo e assinatura do
Coordenador do curso
Coordenador do Curso de Graduação
Universidade Federal de Uberlândia

29/11/2010

Universidade Federal de Uberlândia
Faculdade de Engenharia Mecânica
Prof. Dr. Carimbo e assinatura do
Diretor da Pós-Made Acadêmica

