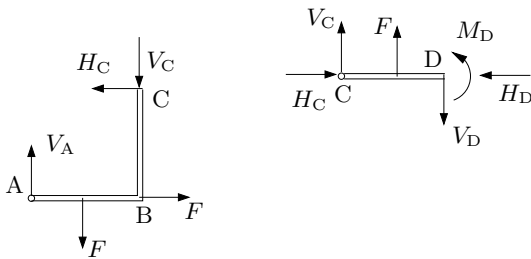
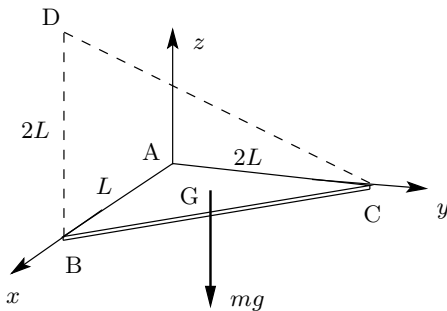


TME010 Mekanik 120830, lösningsförslag

1.



2.



a) Tyngdkraften angriper i punkten $(\frac{L}{3}; \frac{2L}{3}; 0)$.

$$\begin{aligned} \mathbf{M}_D &= \overrightarrow{DG} \times (-mg\mathbf{e}_z) = \begin{vmatrix} \mathbf{e}_x & \mathbf{e}_y & \mathbf{e}_z \\ \frac{-2L}{3} & \frac{2L}{3} & -2L \\ 0 & 0 & -mg \end{vmatrix} = \\ &= \frac{mgL}{3}(-2, -2, 0). \end{aligned}$$

b)

$$M_{CD} = \mathbf{M}_D \cdot \mathbf{e}_{CD}, \tag{1}$$

där

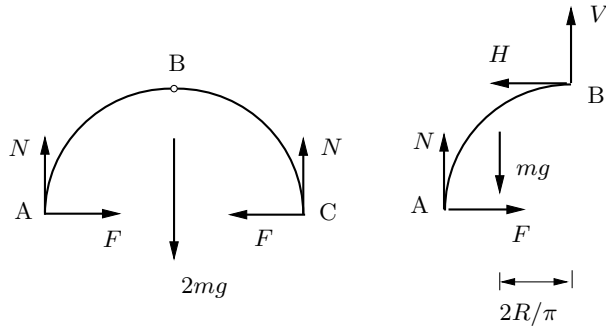
$$\mathbf{e}_{CD} = \frac{\overrightarrow{CD}}{|\overrightarrow{CD}|} = \frac{(L, -2L, 2L)}{\sqrt{L^2 + (-2L)^2 + (2L)^2}} = \frac{1}{3}(1, -2, 2).$$

Insättning i (1) ger

$$M_{CD} = \frac{2}{9}mgL.$$

3.

a)



I friläggningen har utnyttjats att friktions- och normalkrafterna vid A och C är parvis lika på grund av symmetrin. Detta är ej nödvändigt. Av symmetriskäl kan man också inse att $V = 0$.

b)

Hela strukturen:

$$\uparrow \quad 2N - 2mg = 0,$$

Stången AB:

$$\widehat{B} \quad NR - mg \frac{2R}{\pi} - FR = 0.$$

Minsta möjliga friktionskoefficienten är

$$\mu_{\min} = \frac{F}{N}.$$

4.

a) Bilens accelerationskomponenter är

$$\begin{aligned} a_s &= \dot{v} = -a_0, \\ a_n &= \frac{v^2}{R}. \end{aligned}$$

Accelerationsvektorns belopp är

$$|\mathbf{a}| = \sqrt{a_s^2 + a_n^2} = \sqrt{a_0^2 + \frac{v^4}{R^2}}.$$

b) Friktionskraften är

$$F = m |\mathbf{a}| = m \sqrt{a_0^2 + \frac{v^4}{R^2}}.$$

5.

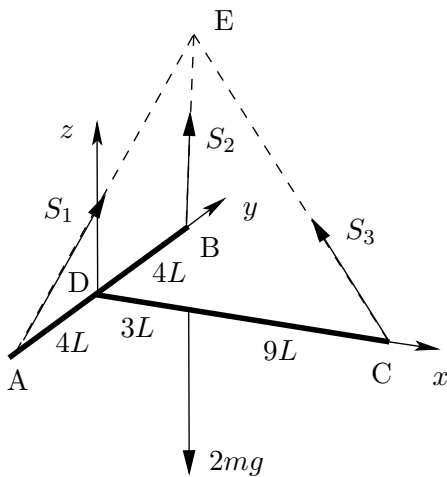
a) Formelsamling och Steiners sats ger:

$$I_A = \frac{1}{3}m(2L)^2 + \frac{1}{12}m(2L)^2 + m(2L)^2 = \dots = \frac{17}{3}mL^2.$$

b) Energikonservering ger:

$$0 = \frac{1}{2}I_A\omega^2 - mgL - mg \cdot 2L.$$

6.



a) Kroppen påverkas av tre linkrafterna samt tyngdkraften. Verkningslinjerna för linkrafterna går alla genom upphängningspunkten E. För att momentsumman med avseende på E skall vara noll, måste även tyngdkraftens verkningslinje gå genom E, det vill säga E måste ligga rakt ovanför tyngdpunkten. Eftersom båda stängerna har samma massa, så ligger den gemensamma tyngdpunkten mitt emellan tyngdpunkterna för AB och CD, det vill säga på avståndet $3L$ från D (se figuren).

Punkten E:s koordinater är alltså $(3L; 0; 12L)$.

b)

Linkrafterna kan skrivas på vektorform som

$$\mathbf{S}_1 = S_1 \frac{\vec{AE}}{|\vec{AE}|} = S_1 \frac{(3L, 4L, 12L)}{\sqrt{(3L)^2 + (4L)^2 + (12L)^2}} = \frac{S_1}{13}(3, 4, 12),$$

$$\mathbf{S}_2 = S_2 \frac{\vec{BE}}{|\vec{BE}|} = S_2 \frac{(3L, -4L, 12L)}{\sqrt{(3L)^2 + (-4L)^2 + (12L)^2}} = \frac{S_2}{13}(3, -4, 12),$$

$$\mathbf{S}_3 = S_3 \frac{\vec{CE}}{|\vec{CE}|} = S_3 \frac{(-9L, 0, 12L)}{\sqrt{(-9L)^2 + (12L)^2}} = \frac{S_3}{15}(-9, 0, 12).$$

$$\Sigma F_x = 0 \quad \Rightarrow \quad \frac{3}{13}S_1 + \frac{3}{13}S_2 - \frac{9}{15}S_3 = 0,$$

$$\Sigma F_y = 0 \quad \Rightarrow \quad \frac{4}{13}S_1 - \frac{4}{13}S_2 = 0,$$

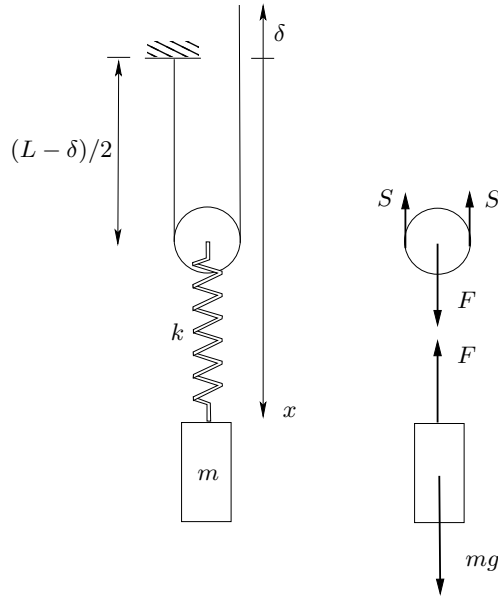
$$\Sigma F_z = 0 \quad \Rightarrow \quad \frac{12}{13}S_1 + \frac{12}{13}S_2 + \frac{12}{15}S_3 - 2mg = 0.$$

Lösning av ekvationssystemet ger

$$S_1 = S_2 = \frac{13}{12}mg, \quad S_3 = \frac{5}{6}mg.$$

7.

Om linans längd betecknas L , så ligger fjäderns övre ända på avståndet $(L - \delta)/2$ från linans fästpunkt. Fjäderns längd är då $x - (L - \delta)/2$ (se figuren).



Fjäderkraften är

$$F = k \left(x - \frac{L}{2} + \frac{\delta}{2} - b \right),$$

där b betecknar fjäderns naturliga längd.

$$\downarrow \quad mg - k \left(x - \frac{L}{2} + \frac{\delta}{2} - b \right) = m\ddot{x},$$

som ger

$$\ddot{x} + \frac{k}{m}x = -\frac{k}{2m}\delta_0 \sin 2\sqrt{\frac{k}{m}}t + g + \frac{kL}{2m} + \frac{kb}{m}.$$

Insättning av ansatsen $x = A \sin 2\sqrt{\frac{k}{m}}t + C$ ger

$$A = \frac{\delta_0}{6} \quad \text{och} \quad C = \frac{mg}{k} + \frac{L}{2} + b.$$

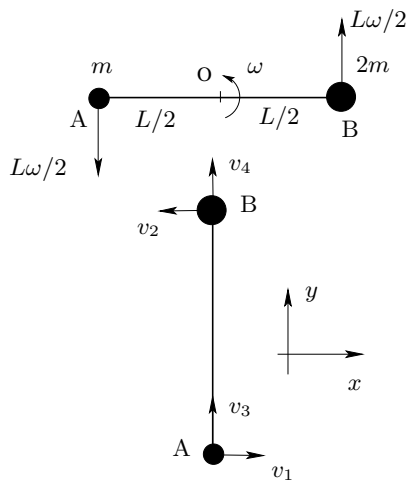
b) Eftersom trissan är lätt gäller att $F - 2S = 0$, det vill säga

$$\begin{aligned} S &= \frac{1}{2}F = \frac{k}{2} \left(x - \frac{L}{2} + \frac{\delta}{2} - b \right) = \frac{k}{2} \left(\frac{\delta_0}{6} \sin 2\sqrt{\frac{k}{m}}t + \frac{mg}{k} + \frac{L}{2} + b - \frac{L}{2} + \frac{\delta_0}{2} \sin 2\sqrt{\frac{k}{m}}t - b \right) = \\ &= \frac{k\delta_0}{3} \sin 2\sqrt{\frac{k}{m}}t + \frac{mg}{2}. \end{aligned}$$

Linkraftens maximala belopp är alltså

$$S_{\max} = \frac{k\delta_0}{3} + \frac{mg}{2}.$$

8.



Eftersom bordet är glatt, verkar inga yttre horisontella krafter på systemet, vilket innebär att rörelsemängden bevaras. Med figurens beteckningar gäller då:

$$\begin{aligned} 0 &= mv_1 - 2mv_2, \\ 2m\frac{L\omega}{2} - m\frac{L\omega}{2} &= mv_3 + 2mv_4. \end{aligned}$$

Eftersom A och B är förenade med en stång, måste också gälla att

$$v_3 = v_4.$$

Eftersom inga krafter uträttar arbete på systemet, bevaras energin:

$$\frac{1}{2}m\left(\frac{L\omega}{2}\right)^2 + \frac{1}{2}2m\left(\frac{L\omega}{2}\right)^2 = \frac{1}{2}m(v_1^2 + v_3^2) + \frac{1}{2}2m(v_2^2 + v_4^2).$$

Lösning av ekvationssystemet ger

$$v_1 = \pm\frac{2L\omega}{3}, \quad v_2 = \pm\frac{L\omega}{3}, \quad v_3 = v_4 = \frac{L\omega}{6}.$$

Här svarar minustecknen i v_1 och v_2 mot det läge där kroppen roterat tre kvarts varv. De sökta hastighetsvektorerna är då

$$\mathbf{v}_A = \frac{L\omega}{6}(4, 1), \quad \mathbf{v}_B = \frac{L\omega}{6}(-2, 1).$$