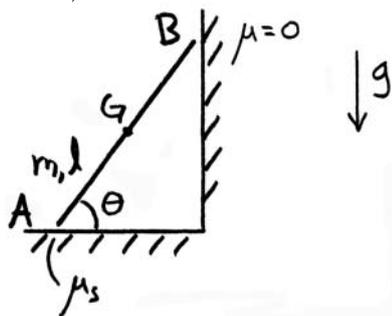


127)

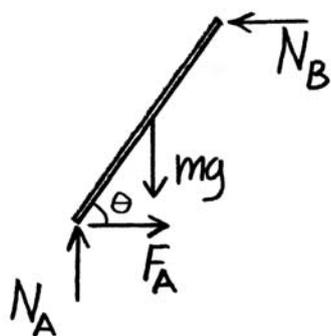
Givet:  $l = 3.0 \text{ m}$ 

$$m = 10 \text{ kg}$$

$$\mu_s = 0.6$$

Sökt: Reaktionskrafterna vid  $\mathcal{A}$  och  $\mathcal{B}$  samt  $\theta$  då på gränsen till glidning.

Frilägg stegen:



Från avsnitt 9.4 har vi utnyttjat hur följande krafter ser ut: tyngdkraften  $mg$  samt kontaktkraften med respektive utan friktion.

Jämvikt, (9.8),  $\overline{F} = \overline{0}$ ,  $\overline{M}_{\mathcal{A}} = \overline{0}$ :

$$\uparrow: N_A - mg = 0 \quad (1)$$

$$\rightarrow: F_A - N_B = 0 \quad (2)$$

$$\hat{\mathcal{A}}: mg \frac{l}{2} \cos \theta - N_B l \sin \theta = 0 \quad (3)$$

$$(1) \Rightarrow \underline{\underline{N_A}} = mg = \underline{\underline{98.1 \text{ N}}} \quad (4)$$

$$(2) \Rightarrow F_A = N_B > 0 \quad (5)$$

$N_B > 0$  eftersom stegen *trycker* mot väggen.

Vid jämvikt är  $|F_A| \leq \mu_s N_A$ .

Enligt (9.6).

$\therefore$  På gränsen till att det ska börja glida gäller  $|F_A| = \mu_s N_A$ .

(5)  $\Rightarrow$

$$|F_A| = \underline{\underline{N_B}} = \mu_s N_A \stackrel{(4)}{=} \mu_s mg = \underline{\underline{58.9 \text{ N}}}$$

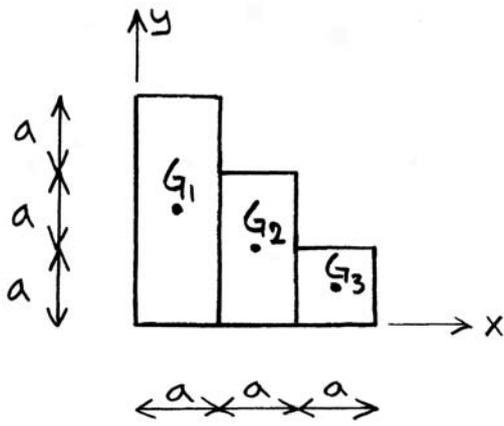
$$\underline{\underline{F_A}} \stackrel{(2)}{=} N_B = \underline{\underline{58.9 \text{ N}}}$$

(3)  $\Rightarrow$

$$mg \frac{l}{2} \cos \theta - \mu_s mgl \sin \theta = 0 \quad \Leftrightarrow$$

$$\tan \theta = \frac{1}{2\mu_s} \quad \Rightarrow \quad \underline{\underline{\theta = 39.8^\circ}}$$

129)

Sökt:  $x_G, y_G$ 

Del	1	2	3
$A_i$	$3a^2$	$2a^2$	$a^2$
$x_{G_i}$	$\frac{a}{2}$	$\frac{3a}{2}$	$\frac{5a}{2}$
$y_{G_i}$	$\frac{3a}{2}$	$a$	$\frac{a}{2}$

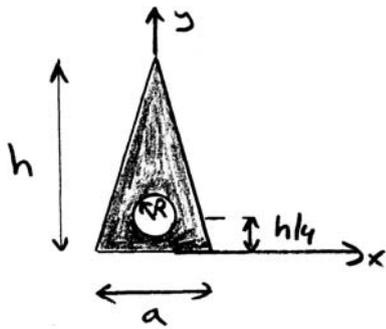
$$\underline{\underline{x_G}} \stackrel{(10.4)}{=} \frac{\sum_{i=1}^3 A_i x_{G_i}}{\sum_{i=1}^3 A_i} = \frac{\frac{3a^3}{2} + 3a^3 + \frac{5a^3}{2}}{3a^2 + 2a^2 + a^2} = \underline{\underline{\frac{7}{6}a}}$$

$$\underline{\underline{y_G}} = \frac{\sum_{i=1}^3 A_i y_{G_i}}{\sum_{i=1}^3 A_i} = \frac{\frac{9a^3}{2} + 2a^3 + \frac{a^3}{2}}{6a^2} = \underline{\underline{\frac{7}{6}a}}$$

Dimensionen ok!

Att  $x_G = y_G$  inses även av symmetriskäl.

131)



Sökt:  $x_G, y_G$

Symmetri  $\Rightarrow$   $x_G = 0$

Dela in kroppen enligt:



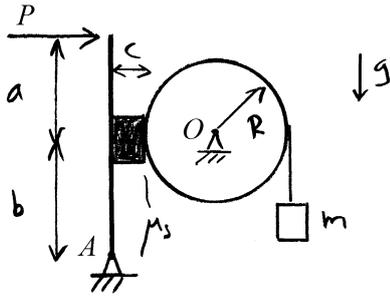
Del	1	2
$A_i$	$\frac{ah}{2}$	$-\pi R^2$
$y_{G_i}$	$\frac{h}{3}$	$\frac{h}{4}$

Att en triangels masscentrum ligger på 1/3 av höjden får utnyttjas utan bevis, jämför även exempel 10.2

$$\underline{\underline{y_G}} \stackrel{(10.4)}{=} \frac{\sum_{i=1}^2 A_i y_{G_i}}{\sum_{i=1}^2 A_i} = \frac{\frac{ah^2}{6} + \frac{h}{4}(-\pi R^2)}{\frac{ah}{2} + (-\pi R^2)} = \underline{\underline{\frac{h(2ah - 3\pi R^2)}{6ah - 12\pi R^2}}}$$

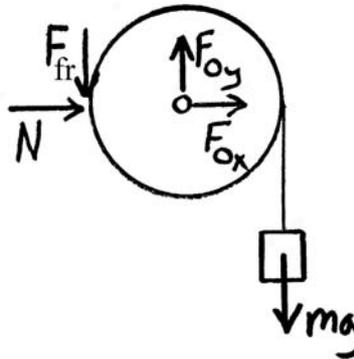
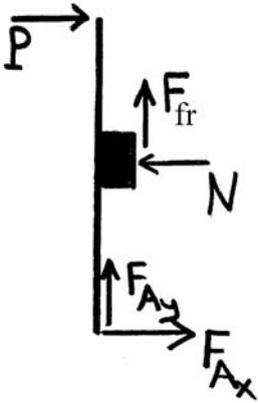
Dimensionen ok!

120)



Sökt:  $P$  så jämvikt

Frilägg armen respektive trumman:



$P$  måste vara så pass stor att friktionskraften  $F_{\text{fr}}$  mellan armen och trumman orkar hålla kvar trumman. Enligt (9.6) är trumman stilla (d.v.s. i jämvikt) om  $|F_{\text{fr}}| \leq \mu_s N$ , där  $N$  är normalkraften mellan armen och trumman. För att kunna bestämma  $P$  måste vi alltså först ta fram  $F_{\text{fr}}$  och  $N$ .

Vi skulle naturligtvis kunna börja med att frilägga båda kropparna som ett enda system, men i denna uppgift medför detta ingen tidsvinst: hur vi än väljer momentpunkten ger de obekanta (och ej eftersökta!) krafterna vid  $A$  och/eller  $O$  bidrag till momentet. Genom att i stället frilägga båda kropparna var för sig och teckna momentjämvikt kring  $A$  respektive  $O$  får vi fram  $F_{\text{fr}}$  och  $N$  direkt.

Jämvikt:

Arm:

$$\hat{\mathcal{A}}: P(a+b) - Nb - F_{\text{fr}}c = 0 \quad (1)$$

Trumma:

$$\hat{\mathcal{O}}: mgR - F_{\text{fr}}R = 0 \quad (2)$$

$$(2) \Rightarrow F_{\text{fr}} = mg \quad (3)$$

$$(1) \Rightarrow N = \frac{P(a+b) - mgc}{b} \quad (4)$$

Trumman börjar inte rotera om  $|F_{\text{fr}}| \leq \mu_s N$ .

Enligt (9.6).

(3), (4)  $\Rightarrow$

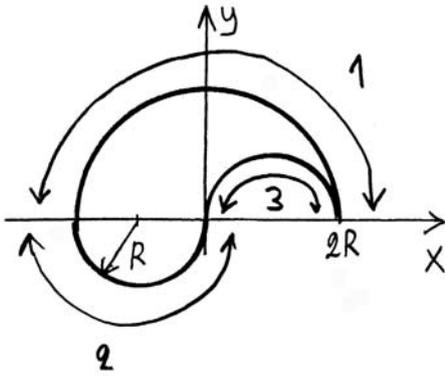
$$mgb \leq \mu_s (P(a+b) - mgc) \Leftrightarrow$$

$$\underline{\underline{P}} \geq \frac{mg \left( \frac{b}{\mu_s} + c \right)}{a+b} = \underline{\underline{\frac{mg(b + \mu_s c)}{\mu_s(a+b)}}}$$

Dimensionen ok!

$m \uparrow \Rightarrow P \uparrow$  ok!  
 $\mu_s \uparrow \Rightarrow P \downarrow$  ok!

135)



Sökt:  $x_G, y_G$

Symmetri  $\Rightarrow$   $x_G = 0$

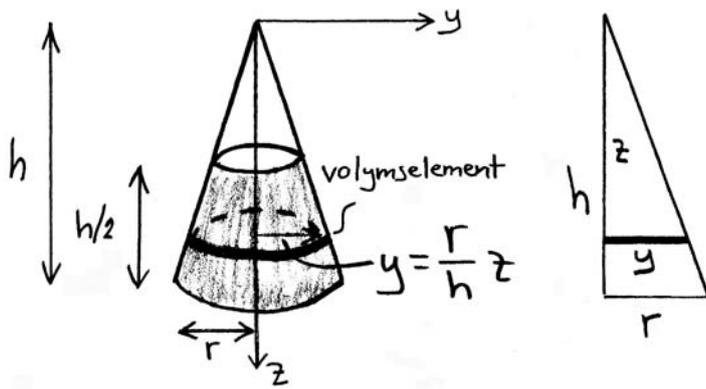
Del	1	2	3
$l_i$	$2\pi R$	$\pi R$	$\pi R$
$y_{G_i}$	$\frac{4R}{\pi}$	$-\frac{2R}{\pi}$	$\frac{2R}{\pi}$

$y_{G_i}$  beräknas enligt exempel 10.1.

$$\underline{\underline{y_G}} \stackrel{(10.4)}{=} \frac{\sum_{i=1}^3 l_i y_{G_i}}{\sum_{i=1}^3 l_i} = \frac{\frac{4R}{\pi} 2\pi R - \frac{2R}{\pi} \pi R + \frac{2R}{\pi} \pi R}{4\pi R} = \underline{\underline{\frac{2R}{\pi}}}$$

Dimensionen ok!

134)

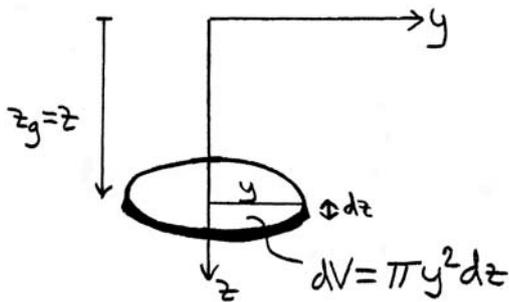


Sökt:  $x_G, y_G, z_G$

Vi för in bottenradien  $r$  (dess storlek påverkar inte läget av  $G$ ).

Symmetri  $\Rightarrow$   $x_G = y_G = 0$

Volymselement:

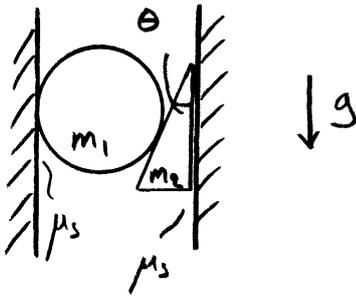


$$z_G \stackrel{(10.2)}{=} \frac{\int z_G dV}{V} = \frac{\int_{h/2}^h z \pi y^2 dz}{\int_{h/2}^h \pi y^2 dz} =$$

$$= \frac{\int_{h/2}^h z \pi \left(\frac{rz}{h}\right)^2 dz}{\int_{h/2}^h \pi \left(\frac{rz}{h}\right)^2 dz} = \frac{\frac{1}{4} [z^4]_{h/2}^h}{\frac{1}{3} [z^3]_{h/2}^h} = \underline{\underline{\frac{45}{56} h}}$$

Dimensionen ok!

121)

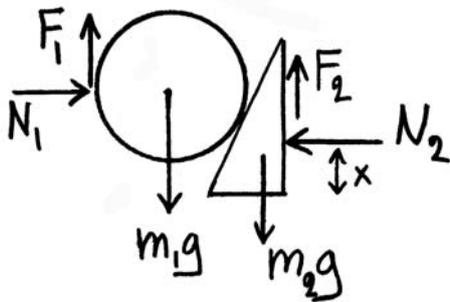


Sökt:  $\mu_s$  så jämvikt

För att kropparna ska vara i jämvikt måste det enligt (9.6) gälla att  $|F_{fr}| \leq \mu_s N$  vid båda kontaktställena med friktion (d.v.s. mellan cylindern och väggen samt mellan kilen och väggen). Vi börjar därför med att försöka bestämma friktions- och normalkrafterna.

Frilägg båda kropparna som *ett* system:

Det blir i denna uppgift ingen större skillnad i arbetsinsats om vi i stället frilägger båda kropparna var för sig.



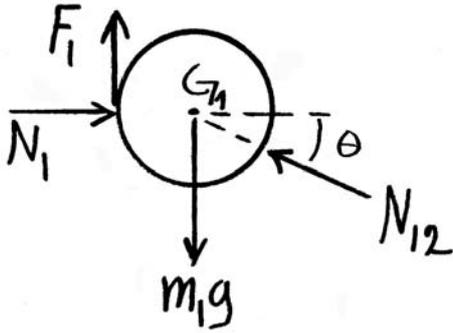
Från avsnitt 9.4 har vi utnyttjat hur följande krafter ser ut: tyngdkraften  $mg$  samt kontaktkraften med respektive utan friktion. Observera att  $N_2$ 's angreppspunkt  $x$  inte är känd, jämför sid. 192. Denna kan bestämmas genom att teckna momentjämvikt, men vi väljer att inte göra det eftersom vi inte behöver  $x$ .

Jämvikt:

$$\uparrow: F_1 + F_2 - m_1g - m_2g = 0 \quad (1)$$

$$\rightarrow: N_1 - N_2 = 0 \quad (2)$$

Frilägg cylindern:



Jämvikt:

$$\uparrow: F_1 + N_{12} \sin \theta - m_1 g = 0 \quad (3)$$

$$\rightarrow: N_1 - N_{12} \cos \theta = 0 \quad (4)$$

$$\widehat{\mathcal{G}}_1: F_1 R = 0 \quad (5)$$

Vi har nu fem ekvationer och fem obekanta ( $F_1$ ,  $N_1$ ,  $F_2$ ,  $N_2$ ,  $N_{12}$ ).

$$(5) \Rightarrow F_1 = 0$$

$$(3) \Rightarrow N_{12} = \frac{m_1 g}{\sin \theta}$$

$$(4) \Rightarrow N_1 = \frac{m_1 g}{\tan \theta}$$

$$(2) \Rightarrow N_2 = \frac{m_1 g}{\tan \theta} \quad (6)$$

$N_{12} > 0$ ,  $N_1 > 0$ ,  $N_2 > 0$  ok, ty kropparna *trycker* mot varandra.

$$(1) \Rightarrow F_2 = (m_1 + m_2)g \quad (7)$$

Jämvikt om  $|F_1| \leq \mu_s N_1$  och  $|F_2| \leq \mu_s N_2$ .

Enligt (9.6).

$F_1 = 0 \Rightarrow |F_1| \leq \mu_s N_1$  alltid uppfyllt.

(6), (7)  $\Rightarrow$

$$(m_1 + m_2)g \leq \mu_s \frac{m_1 g}{\tan \theta} \Leftrightarrow$$

$$\underline{\underline{\mu_s \geq \frac{(m_1 + m_2) \tan \theta}{m_1}}}}$$

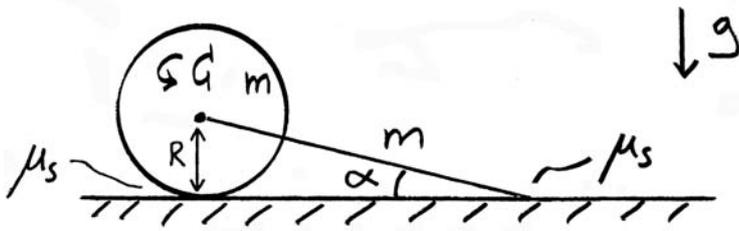
Dimensionen ok!

$m_2 \uparrow \Rightarrow \mu_s \uparrow$  ok!

$m_1 \uparrow \Rightarrow \mu_s \downarrow$  ok, ty kilen pressas hårdare mot väggen ju större  $m_1$  är så att det räcker med ett litet  $\mu_s$ .

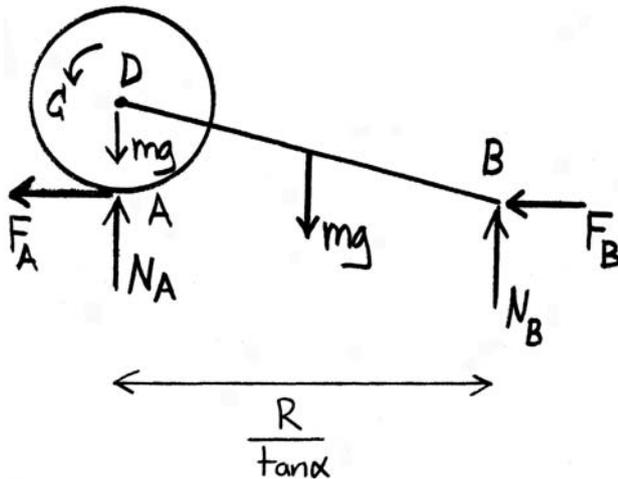
Observera speciellt att man vid uppgifter där man, som här, har friktion vid flera kontaktställen inte vid friläggningen kan sätta  $F_{fr} = \mu_s N$  vid alla kontaktställen. I denna uppgift t.ex. ska det precis börja glida så att jämvikten förloras då  $F_2 = \mu_s N_2$ , men det gäller ju att  $F_1 \neq \mu_s N_1$ .

128)



Sökt:  $C_{\max}$  för jämvikt

Frilägg båda kropparna som *ett* system:



För att kropparna ska vara i jämvikt måste det enligt (9.6) gälla att  $|F_{\text{fr}}| \leq \mu_s N$  vid båda kontaktställena med friktion (d.v.s. mellan skivan och underlaget samt mellan stängen och underlaget). Vi börjar därför med att försöka bestämma friktions- och normalkrafterna.

Jämvikt:

$$\leftarrow: F_A + F_B = 0 \quad (1)$$

$$\uparrow: N_A + N_B - 2mg = 0 \quad (2)$$

$$\curvearrow \hat{A}: N_B \frac{R}{\tan \alpha} - mg \frac{R}{2 \tan \alpha} + C = 0 \quad (3)$$

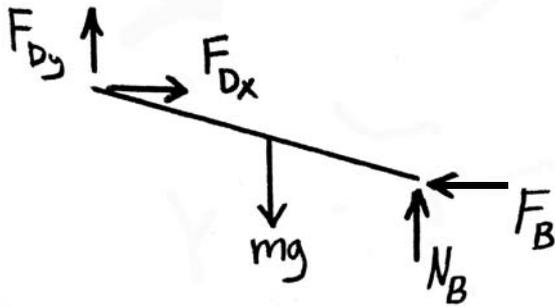
$$(3) \Rightarrow N_B = \frac{mg}{2} - \frac{\tan \alpha}{R} C \quad (4)$$

$$(1) \Rightarrow N_A = \frac{3mg}{2} + \frac{\tan \alpha}{R} C \quad (5)$$

Från avsnitt 9.4 har vi utnyttjat hur följande krafter ser ut: tyngdkraften  $mg$  samt kontaktkraften med friktion. Vi väljer, helt godtyckligt, att definiera friktionskrafterna positiva åt vänster (en av krafterna måste i själva verket vara riktad åt höger – d.v.s. en av  $F_A$  och  $F_B$  kommer visa sig vara negativ – annars skulle anordningen accelerera åt vänster).

Frilägg stängen:

Vi behöver en extra ekvation för att kunna bestämma friktionskrafterna.



Jämvikt:

$$\hat{D}: N_B \frac{R}{\tan \alpha} - F_B R - mg \frac{R}{2 \tan \alpha} = 0 \quad \Leftrightarrow$$

$$F_B = N_B \frac{1}{\tan \alpha} - \frac{mg}{2 \tan \alpha} \stackrel{(4)}{=} \\ = \frac{mg}{2 \tan \alpha} - \frac{C}{R} - \frac{mg}{2 \tan \alpha} = -\frac{C}{R} \quad (6)$$

$$(1) \Rightarrow F_A = \frac{C}{R} \quad (7)$$

Vid jämvikt gäller  $|F_A| \leq \mu_s N_A$  och  $|F_B| \leq \mu_s N_B$ .

Enligt (9.6).

$$\underline{|F_A| \leq \mu_s N_A:}$$

$$(7), (5) \Rightarrow$$

$$\frac{C}{R} \leq \mu_s \left( \frac{3mg}{2} + \frac{\tan \alpha}{R} C \right) \quad \Leftrightarrow$$

$$\frac{C}{R}(1 - \mu_s \tan \alpha) \leq \frac{3mg}{2} \mu_s \quad \Leftrightarrow$$

$$C \leq \frac{3mgR}{2} \frac{\mu_s}{1 - \mu_s \tan \alpha} \quad (8)$$

$$\underline{|F_B| \leq \mu_s N_B:}$$

(6), (4)  $\Rightarrow$

$$\frac{C}{R} \leq \mu_s \left( \frac{mg}{2} - \frac{\tan \alpha}{R} C \right) \quad \Leftrightarrow$$

$$\frac{C}{R}(1 + \mu_s \tan \alpha) \leq \frac{mg}{2} \mu_s \quad \Leftrightarrow$$

$$C \leq \frac{mgR}{2} \frac{\mu_s}{1 + \mu_s \tan \alpha} \quad (9)$$

Vi ser att högerledet i (8) är större än högerledet i (9).

För att *både* (8) och (9) ska vara uppfyllda krävs alltså

$$C \leq \frac{mgR}{2} \frac{\mu_s}{1 + \mu_s \tan \alpha}$$

så att

$$\underline{\underline{C_{\max} = \frac{mgR}{2} \frac{\mu_s}{1 + \mu_s \tan \alpha}}}$$

Dimensionen ok!

Enligt (4) minskar  $N_B$  med ökande  $C$ . För att stängen verkligen ska vara i kontakt med underlaget krävs att  $N_B > 0$ . Detta är verkligen uppfyllt för  $C = C_{\max}$  eftersom

$$N_B = \frac{mg}{2} - \frac{mgR}{2} \frac{\mu_s}{1 + \mu_s \tan \alpha} \frac{\tan \alpha}{R} = \frac{mg}{2} \left( 1 - \frac{\mu_s \tan \alpha}{1 + \mu_s \tan \alpha} \right) = \frac{mg}{2(1 + \mu_s \tan \alpha)} > 0.$$

Observera speciellt att man vid uppgifter där man, som här, har friktion vid flera kontaktställen inte vid friläggningen kan sätta  $F_{fr} = \mu_s N$  vid alla kontaktställen. I denna uppgift t.ex. är  $|F_B| = \mu_s N_B$  medan  $|F_A| < \mu_s N_A$  när jämvikten är på gränsen att förloras.