

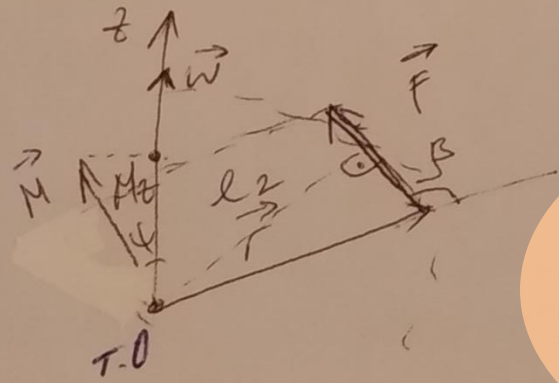
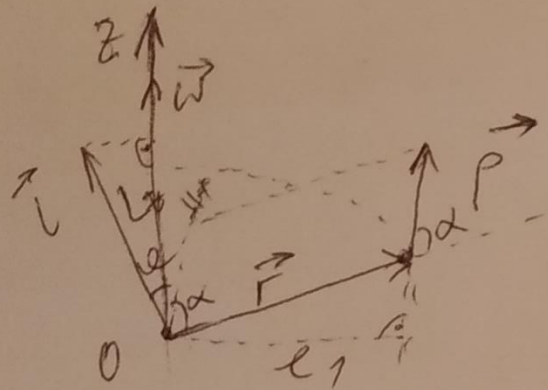
Динамика на идеално твърдо тяло

$$\vec{M} = \vec{r} \times \vec{F} \quad |\vec{M}| = |\vec{r}| |\vec{F}| \sin \beta = l_2 |\vec{F}| \quad (8)$$

$$\vec{L} = \vec{r} \times \vec{p}, \quad \vec{p} = m \vec{v} \quad |\vec{L}| = |\vec{r}| |\vec{p}| \sin \alpha = l_1 |\vec{p}|$$

свързано неперпендикулярна точка (т.о)

свързано ос z
 $M_z = M \cos \psi$



$$L_z = L \cos \psi$$



М-миле на моментите: \equiv осн. умиле за въртеливото рв-ние

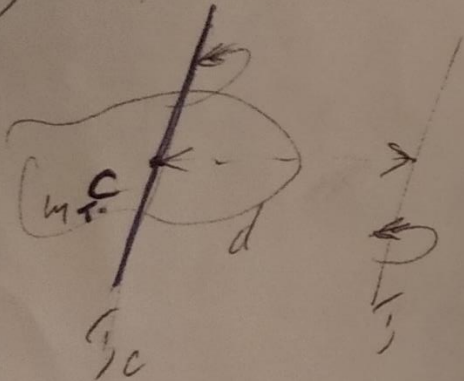
$$\frac{d\vec{L}}{dt} = \vec{M} \quad \frac{L_z}{dt} = M_z \quad L_z = I_z \omega_z, \quad I_z = \sum_{i=1}^n m_i r_i^2$$

ако $\vec{M} = 0 \Rightarrow \vec{L} = \text{const}$

ако $M_z = 0 \Rightarrow L_z = \text{const}$, но \vec{L} може да се промени, заради по-свободата

Теорема на Хюйгенс-Шайнер:

$$I = I_c + m d^2$$



Теорема за
 инерцион момент на плоско тяло спрямо ос \perp на р-тата му =
 сума от инерционите моменти спрямо две взаимно \perp оси, лежащи
 в р-тата на тялото, т.е. $I_z = I_x + I_y$
 - полярна декартова координатна система

$$L = \vec{r} \times \vec{p} \quad - \text{за хомогенно тяло}$$

и ос, спрямо която
 то е симетрично

$$M = \vec{r} \times \vec{F}$$

Задача 2

Тръска с маса M и дължина l е подвешена на две хориз. опори. Дължината на тръската е $l = 6\text{ м}$. Едната опора е в единия край, а другата на 1 м от другия край на тръката. Определете силите на реакции на опорите.

Diagram showing a rod of length l and mass M suspended from two horizontal supports. The left support is at the left end, and the right support is 1 м from the right end. The rod is represented by a horizontal line with a downward arrow labeled mg at its center. Above the rod, there are two points representing supports. At the left support, there is an upward arrow labeled N_1 . At the right support, there is an upward arrow labeled N_2 . The distance between the supports is labeled l_1 and l_2 . The total length of the rod is labeled l . The mass M is written above the rod, and mg is written below the center of the rod.

Задача 3

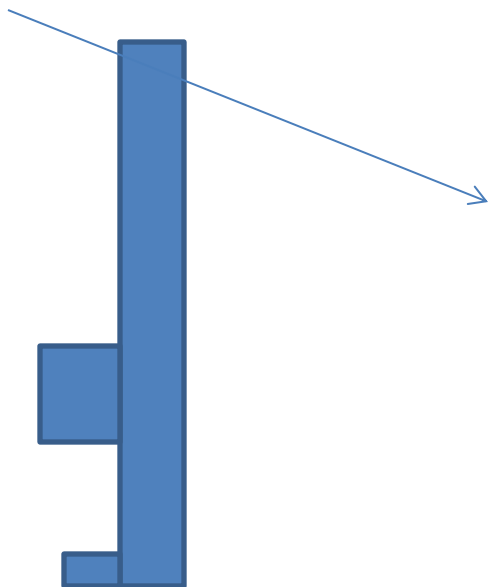
От горния край на на-ведена равнина едновременно започват да се движат без хлъзгане хомогенен цилиндър и кълбо с еднакви “ m ” и “ r ”. Да се определи отношението на скоростите на двете тела на едно и също хоризонтално ниво.

Задача 4

Вентилатор се върти със скорост, която съответства на честота $\nu = 1000$ об/мин. След изключването му, въртейки се равномерно, той извършва $N = 100$ оборота до спирането си. Работата на силите на триене е $A = 50$ J. Да се определи моментът на силата на триене, ако се счита за постоянен, и инерчният момент на вентилатора.

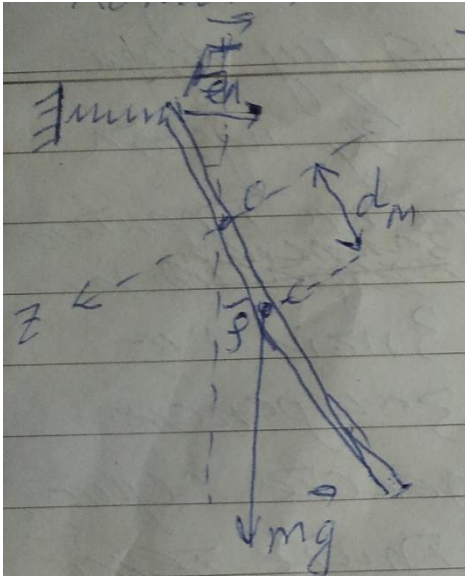
Задача 5

Хомогенен прът с дължина l може да трепти около неподвижна хоризонтална ос, минаваща през единия му край. Две малки тела са закрепени върху пръта на разстояния $(2/3)l$ и l от оста на трептене. Масата на пръта и на тялото, закрепено на разстояние $(2/3)l$ са 8 пъти и 3 пъти по-големи от масата на тялото, закрепено в другия край на пръта. Определете периода на трептене на системата от трите тела.



Зад. 6

Хомогенен прът с маса m и дължина l извършва малки трептения около хоризонтална ос Oz , минаваща през т.О (виж чертежа). Към горния край на пръта е прикрепена безмасова пружина с коефициент на еластичност k . Напишете уравнението на движение на пръта ако $I = ml^2/12$.



Хомогенен прът с маса m и дължина l извършва малки трептения около хоризонтална ос Oz , минаваща през т.О (виж чертежа). Към горния край на пръта е прикрепена безмасова пружина с коефициент на еластичност k . Напишете уравнението на движение на пръта ако $l = ml^2/12$.

$$\omega = ? \quad \text{или} \quad \dot{\varphi} = ? \quad \text{или} \quad \ddot{\varphi} = \beta = ? \quad dm \rightarrow h_m$$

$$\sum \tau = \sum M_i = -M_G - M_{F_{\text{ex}}}, \quad F_{\text{ex}} = -kx, \quad \text{since } \varphi \approx \alpha \approx \frac{x}{\frac{l}{2} - h_m}, \quad x = \varphi \left(\frac{l}{2} - h_m \right)$$

$$J_{\text{ц.т.}} = \frac{ml^2}{12}$$

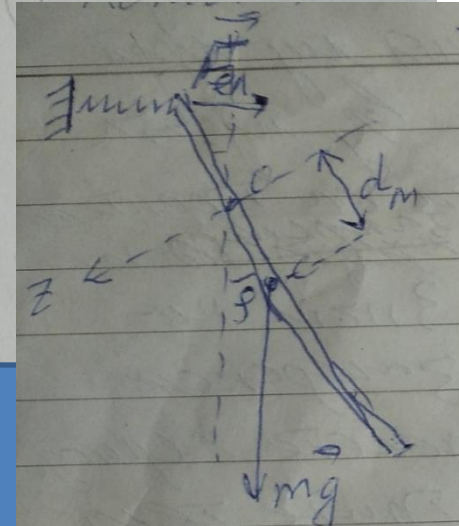
$$J_{\text{т.о}} = \frac{ml^2}{12} + mh_m^2$$

$$M_{F_{\text{ex}}} = -\left(\frac{l}{2} - h_m \right) F_{\text{ex}} \sin(90^\circ + \varphi) = -\left(\frac{l}{2} - h_m \right) F_{\text{ex}} \cos \varphi = +\left(\frac{l}{2} - h_m \right) \left(\frac{l}{2} - h_m \right) k \varphi = 1$$

$$M_G = -mgh_m \sin \varphi \approx -mgh_m \varphi$$

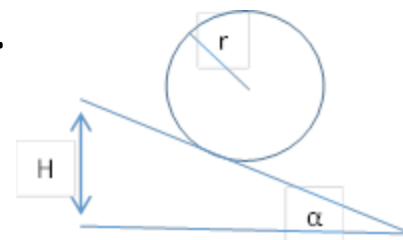
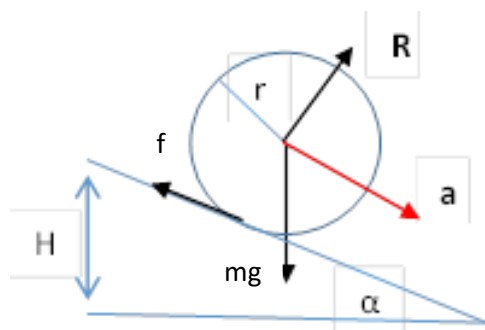
$$\left(\frac{ml^2}{12} + mh_m^2 \right) \ddot{\varphi} = - \left(mgh_m + k \left(\frac{l}{2} - h_m \right)^2 \right) \varphi \Rightarrow A \ddot{\varphi} = -B \varphi$$

$$\text{max } \omega_0 = \sqrt{\frac{B}{A}} = \sqrt{\frac{mgh_m + k \left(\frac{l}{2} - h_m \right)^2}{\frac{ml^2}{12} + mh_m^2}}$$



Зад. 7

Обръч с радиус r се търкаля без хлъзгане по наклонена плоскост с ъгъл спрямо хоризонта α , като тръгва от точка с височина H спрямо хоризонта. Намерете: а) ускорението на обръча; б) скоростта му в края на наклона; в) времето, през което се е движил по наклона; г) пътът изминат по наклона.



Решение:

$$a) \quad m\mathbf{a} = \mathbf{G} + \mathbf{R} + \mathbf{f}$$

$$ma = mg \sin\alpha - f$$

$$M_z = I \beta_z$$

$$f r = I \beta$$

$$\beta = a/r; \quad I = mr^2$$

$$f r = mr^2 a/r \rightarrow f = ma$$

$$ma = mg \sin\alpha - ma$$

$$\underline{a = 0.5 g \sin\alpha}$$

б) f не върши работа, защото допирната точка е в покой във всеки момент

$$\rightarrow mgH = mV^2/2 + I\omega^2/2$$

$$\omega = V/r$$

$$mgH = mV^2/2 + mr^2 V^2/2r^2 = mV^2$$

$$\rightarrow V = (gH)^{0.5}$$

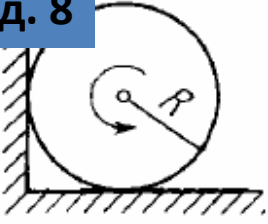
в) $V = 0 + at$ (равноускорително д-ие);

$$t = V/a = 2 (gH)^{0.5} / g \sin\alpha$$

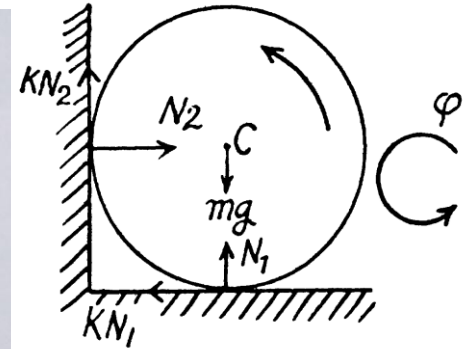
г) $S = H / \sin\alpha$

Хомогенен цилиндър с радиус R се завърта около своята ос до ъглова скорост ω_0 и се озовава в ъгъл (виж фигурата). Коефициентът на триене между стените и цилиндъра е k . Колко оборота ще направи цилиндъра преди да спре?

Зад. 8



Дадено:
 $R, \omega_0, \omega_{кр} = 0, k$
 Търсим $n = ?$
 $n = \Delta\varphi / 2\pi$



Кинематика:

$$\omega_{кр}^2 - \omega_0^2 = -2\beta\Delta\varphi \Rightarrow \beta = ? \quad \rightarrow \quad -\omega_0^2 = -2\beta\Delta\varphi, \Delta\varphi = \frac{\omega_0^2 R(1+k^2)}{2 \cdot 2 \cdot kg(1+k)} \Rightarrow n = \frac{\omega_0^2 R(1+k^2)}{8\pi kg(1+k)}$$

$$M_z = \int \beta z, \quad I = mR^2/2$$

$$-kN_1 R - kN_2 R = \frac{mR^2}{2} \beta \Rightarrow N_1 = ?, N_2 = ? \quad \rightarrow \quad \frac{kkgR}{1+k^2} + \frac{k^2 kgR}{1+k^2} = \frac{mR^2}{2} \beta, \beta = \frac{+2kg(1+k)}{R(1+k^2)}$$

При стационарно състояние по отношение на вертикалата и хоризонталата:

$$\vec{N}_1 + \vec{N}_2 + \vec{G} = 0 \quad \vec{N}_2 + k\vec{N}_1 = 0$$

$$N_1 + kN_2 = mg \quad N_2 - kN_1 = 0$$

$$\rightarrow N_1 + k^2 N_1 = mg$$

$$N_1 = \frac{mg}{1+k^2} \Rightarrow N_2 = \frac{kmg}{1+k^2}$$