

Kap 6 (6.4, 6.9, 6.14, 6.21, 6.27, 6.32, 6.34, 6.35, 6.37, 150608 f1))

siname@kth.se, senast uppdaterat: VT19

ett nödvändigt villkor
för jämvikt $\bar{F} = \bar{0}$
 $\bar{M}_A = 0$ där A är godtycklig punkt

Finns 3 ball
med fördel lös
komponentvis

I) $F_x = F_y = 0$ $M_{Az} = 0$
II) $F_x = 0$ $M_{Az} = M_{Bz} = 0$ r_{AB} ej längs \bar{F}
III) $M_z = M_{Bz} = M_{Cz} = 0$ A & B & C ej längs en rät linje

Fritagging

? Vilket materiellt system och hur avgränsas det

? Jämvikts ekvationer, ersätt kontakt med kontaktkrafter

? Vilka krafter behövs för att lösa uppgiften och var bör vi lägga momentet

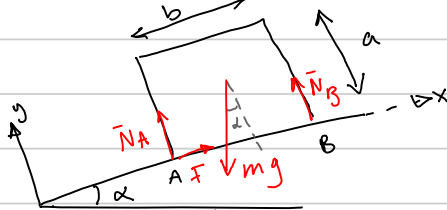
Frictions tal $F = \mu N$

Jämvikt &
guidning $0 \leq F \leq F_{\max} = \mu_s N$
 $F = \mu_k N$

Jämviktsvillkor
i 3D $\bar{F} = F_x, F_y, F_z = \bar{0}$
 $M_A = M_{Ax}, M_{Ay}, M_{Az} = \bar{0}$

6.4 - (rikt) se figuren, α , m OBS! Man kan välja två olika koordinatsystem, ett som följer skåpet eller ett som följer rummet

Söker N_A , N_B & α_{\max}



lösning

* Fri lägg kroppen och maxera krafterna

* Ställ upp jämviktsekvationerna

OBS vi vill undvika F i beräkningen

eftersom det helt enkelt bärgas inte efter det, detta är viktigt när vi ställer upp jmv. ekv.

$$\uparrow - \bar{e}_y : N_A + N_B - mg \cos \alpha = 0 \quad (1)$$

$$\overset{\curvearrowright}{M_A} : b \bar{e}_x \times N_B \bar{e}_y + \frac{b}{2} \bar{e}_x \times (-mg \cos \alpha \bar{e}_y) + \frac{a}{2} \bar{e}_y \times (-mg \sin \alpha \bar{e}_x) = \bar{0}$$

$$\bar{e}_z (b N_B - \frac{b}{2} mg \cos \alpha + \frac{a}{2} mg \sin \alpha) = \bar{0} \quad (2)$$

$$\rightarrow N_B = \frac{mg}{2} \left(\cos \alpha - \frac{a}{b} \sin \alpha \right) \quad (3)$$

Insättning av (3) i (1) $N_A = mg \cos \alpha - N_B = mg \cos \alpha + \frac{mg}{2} \left(\frac{a}{b} \sin \alpha - \cos \alpha \right)$
 $= \frac{mg}{2} \left(\cos \alpha + \frac{a}{b} \sin \alpha \right)$

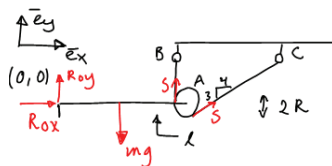
* α_{\max} , his när $N_B = 0$, dvs hela tyngden trycker på N_A

$$\cos \alpha_{\max} = \frac{a}{b} \sin \alpha_{\max} \Rightarrow \alpha_{\max} = \arctan \frac{b}{a}$$

Uppgift 6.9

Givet: Se figuren, m, l, R , lätt bom, glatt led i O

Söker: i) Spännkraften S ii) Reaktionskraften \vec{R}_0

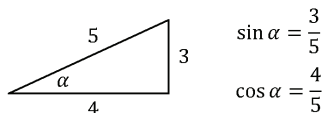


Lösning

- Frilägg kroppen och välj ett lämpligt koordinatsystem
- Kraftjämvikt ger:

$$F_y : \quad R_{0y} - mg + S \sin \alpha + S = 0 \quad \Leftrightarrow \quad R_{0y} = mg - \frac{8S}{5} \quad (1)$$

$$F_x : \quad R_{0x} + S \cos \alpha = 0 \quad \Leftrightarrow \quad R_{0x} = -\frac{4S}{5} \quad (2)$$



Det är rimligt att R_{0x} får ett negativt tecken, eftersom den tar ut x-komponenten av den sneda spännkraften. Det innebär också att pilen borde vara riktad åt andra hållet.

- Momentjämvikt ger: Här kan man välja att beräkna momentet i origo eller i punkten A. Däremot är det problematiskt att bestämma momentet från bidragen från spännkrafterna.

Låt oss bestämma momentet från den sneda spännkraften, eftersom radien från cirkel A är vinkelrätt mot den kraften kan man m.h.a. högerhandsregel se att den kraften ger ett positivt bidrag till momentet. Däremot den andra vertikala spännkraften kommer att ge ett negativt bidrag och dessa tar ut varandra.

$$\vec{M}_A = -l\vec{e}_x \times R_{0y}\vec{e}_y - l/2\vec{e}_x \times -mg\vec{e}_y + SR\vec{e}_z - SR\vec{e}_z = \vec{0}$$

$$\vec{e}_z(-lR_{0y} + \frac{l}{2}mg) = \vec{0}$$

$$R_{0y} = \frac{mg}{2}$$

- Bestäm S m.h.a. av ekvation 1 och lös ut sedan R_{0x} från ekvation 2.

$$\frac{mg}{2} = mg - \frac{8S}{5} \quad \Leftrightarrow \quad S = \frac{5mg}{16}$$

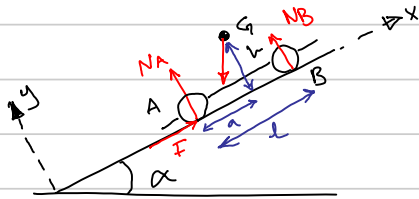
$$R_{0x} = -\frac{4}{5} \cdot \frac{5mg}{16} = -\frac{mg}{4}$$

Svar: $\vec{R} = mg \left(-\frac{1}{4}, \frac{1}{2} \right), S = \frac{5mg}{16}$

6.14 - Givet: se figuren, handbroms bara på bakhjulen
 G, h, l, a, μ

Söker: a) α_{max} (bilen börjar glida)

b) Insättning om $\mu = \frac{1}{3}$ $\frac{a}{l} = \frac{5}{9}$ $\frac{h}{l} = \frac{1}{3}$



Lösning

* Frilägg kroppen, fundera på vilka krafter det finns, markera dessa i figuren.

* Ställ upp jämviktsetv.

Fundera på vilka krafter som inte behövs för att kunna lösa uppgiften?
 N_B behövs inte, däremot N_A , F och mg behövs.

$$\uparrow \text{ex: } F - mg \sin \alpha = 0$$

$$\overline{M}_B: -l \bar{e}_x \times N_A \bar{e}_y - (l-a) \bar{e}_x \times -mg \cos \alpha \bar{e}_y + h \bar{e}_y \times -mg \sin \alpha \bar{e}_x = \vec{0}$$

$$\bar{e}_z (-l N_A + (l-a) mg \cos \alpha + h mg \sin \alpha) = \vec{0}$$

varför
 väjer man
 punkten B?

$$\rightarrow N_A = \frac{l-a}{l} mg \cos \alpha + \frac{h}{l} mg \sin \alpha$$

Vid glidning $\mu = \frac{F}{N_A} \alpha_{max}$

* Uttryck friktionskoeff

$$\mu = \frac{mg \sin \alpha}{\frac{l-a}{l} mg \cos \alpha + \frac{h}{l} mg \sin \alpha} = \frac{l \sin \alpha}{(l-a) \cos \alpha + h \sin \alpha}$$

$$(l-a) \cos \alpha \mu = \sin \alpha (l + h \mu) \iff \tan \alpha = \frac{(l-a) \mu}{l - h \mu} = \frac{(1 - \frac{a}{l}) \mu}{1 - \frac{h}{l} \mu}$$

$$\alpha_{max} = \arctan \left(\frac{(1 - \frac{a}{l}) \mu}{1 - \frac{h}{l} \mu} \right)$$

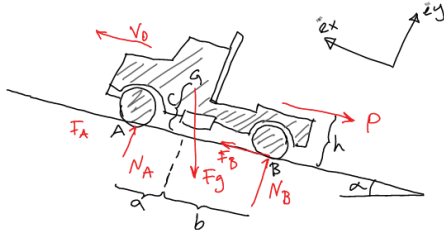
* Insättning

$$\alpha_{max} = \arctan \frac{(1 - \frac{5}{9}) \frac{1}{3}}{1 - \frac{1}{3} \frac{1}{3}} = \arctan \frac{4/9}{8/9} = \arctan \frac{1}{2} \approx \underline{\underline{9,5^\circ}}$$

vid $9,5^\circ$ börjar bilen att glida

Uppgift 6.21

Givet: Se figuren, bakhjulsdriven bil, m , friktionstal μ , α



Söker: i) Maximal dragkraft ii) numeriskt värde på P om $a = 1$ m, $b = 2$ m, $c = 1$ m, $h = 1.5$ m, $\mu = 0.8$, $\alpha = 15^\circ$

Lösning

- Eftersom bilen är bakhjulsdriven innebär det att vi endast har friktionskraft vid bakhjulen. Riktningen på friktionskraft är alltid motsatt dragningskraften.

- Ställ upp momentekvationen

Kom ihåg att alla krafter vars verkningslinje går igenom punkten A kommer inte att ge upphov till något moment.

$$\vec{M}_A: \quad -(a+b)\vec{e}_x \times N_B\vec{e}_y + (-a\vec{e}_x + c\vec{e}_y) \times mg(-\sin\alpha\vec{e}_x - \cos\alpha\vec{e}_y) + h\vec{e}_y \times -P\vec{e}_x = \vec{0}$$

$$\vec{e}_z (-N_B(a+b) + amg\cos\alpha + cmg\sin\alpha + hP) = \vec{0}$$

$$hP = N_B(a+b) - amg\cos\alpha - cmg\sin\alpha$$

Multiplisera både sidor med μ

$$hP\mu = N_B\mu(a+b) - amg\mu\cos\alpha - cmg\mu\sin\alpha$$

- Ställ upp kraftekvationen

$$F\vec{e}_x: \quad -P + F_B - mg\sin\alpha = 0$$

$$F_B = P + mg\sin\alpha$$

- Lös ut maximala dragningskraften P . Vi vet att $N_B\mu = F_B$

$$hP\mu = (P + mg\sin\alpha)(a+b) - amg\mu\cos\alpha - cmg\mu\sin\alpha$$

$$P(h\mu - a - b) = mg(\sin\alpha(a+b - c\mu) - a\mu\cos\alpha)$$

$$P = \frac{mg(\sin\alpha(a+b - c\mu) - a\mu\cos\alpha)}{(h\mu - a - b)} = \frac{mg(\sin\alpha(c\mu - a - b) + a\mu\cos\alpha)}{(a+b - h\mu)}$$

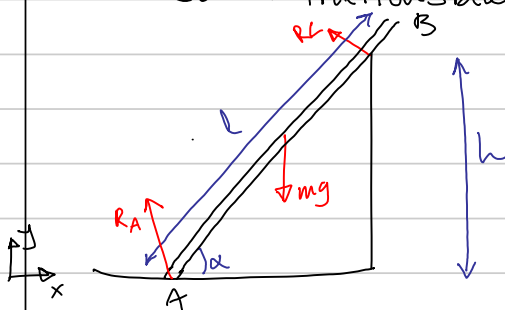
Svar: Maximala dragningskraften är $P = \frac{mg(\sin\alpha(c\mu - a - b) + a\mu\cos\alpha)}{(a+b - h\mu)}$

- Med insättning av parametrar

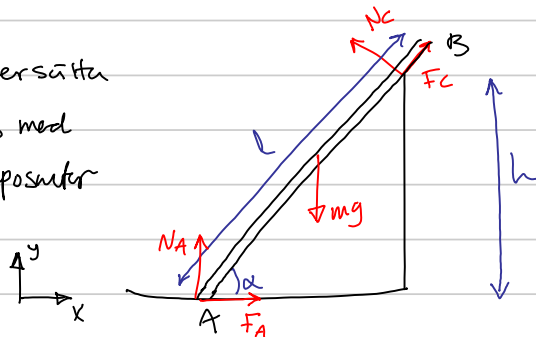
$$P \approx 0.11 mg$$

6.27 - (Givet) Se figuren, l, h , vid $\alpha = 60^\circ$ råder jämvikt, $l = \frac{4}{3} h$

Sök: Friktionskoeff. μ



vi kan ersätta
 R_A & R_B med
kraftkomponenter



Lösning

* Frlägg kroppen, markera krafterna, komponentuppdelning
svårigheten med denna uppgift är att vi kan inte ignorera en av krafterna!

* Ställ upp jämvikts ekvationer

$$\rightarrow \bar{e}_x: F_A + F_C \cos \alpha - N_C \sin \alpha = 0$$

$$\uparrow \bar{e}_y: N_A + N_C \cos \alpha - mg + F_C \sin \alpha = 0$$

låt oss diskutera i vilken punkt vi ska ta momentekvationer. Om vi blir för
färdigt vill vi i slutändan bestämma $\mu = \frac{F_A}{N_A} = \frac{F_C}{N_C}$. Så egentligen spelar
ingen roll, väljer man punkten A då hittar man N_A & N_C hittar man ett samband
mellan F_C & N_C , väljer man C blir det F_A & N_A .

$$\widehat{M}_A: \cos \alpha \cdot \frac{1}{2} \bar{e}_x \times X - mg \bar{e}_y + \bar{r}_{AC} \times \bar{N}_C = \left\{ \bar{r}_{AC} = \frac{h}{\sin \alpha} \right\}$$

$$\bar{e}_z \left(\frac{mg l \cos \alpha}{2} + h \cdot N_C / \sin \alpha \right) = \vec{0}$$

Om vi sätter $\alpha = 60^\circ$ och $l = \frac{4}{3} h$

$$\frac{-4}{3} \frac{hmg}{2} + \frac{2}{3} h N_C = 0 \Leftrightarrow N_C = \frac{\sqrt{3}}{6} mg \rightarrow F_C = \frac{\sqrt{3}}{6} \mu mg$$

$$F_A = \frac{\sqrt{3}}{2} N_C - \frac{F_C}{2} = \frac{\sqrt{3}}{2} \frac{\sqrt{3}}{6} mg - \frac{\sqrt{3}}{12} \mu mg = mg \left(\frac{3 - \sqrt{3} \mu}{12} \right)$$

$$N_A = mg - \frac{N_C}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2} F_C = mg - \frac{\sqrt{3}}{12} mg - \frac{\sqrt{3}}{2} \frac{\sqrt{3}}{6} \mu mg = mg \left(1 - \frac{\sqrt{3} + 3\mu}{12} \right)$$

* Bestäm friktionskoeff. μ

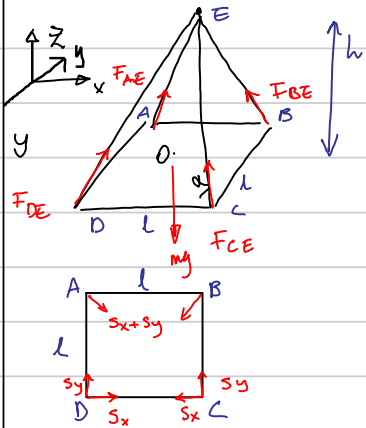
$$\mu = \frac{F_A}{N_A} = \frac{3 - \sqrt{3} \mu}{12 - \sqrt{3} - 3\mu} \Leftrightarrow -3\mu^2 + \mu(12 - \sqrt{3} + \sqrt{3}) - 3 = 0 \Leftrightarrow \mu^2 - 4\mu + 1 = 0$$

$$\mu = 2 \pm \sqrt{3} \quad (\text{det kan ej vara större!})$$

$$\underline{\mu = 2 - \sqrt{3}}$$

6.32 - Givet, se figuren, l, h, m

Söker: tryckkraften P på varje länk (vad menas med detta?)



Lösning

* Välj ett lämpligt koordinatssystem.

vi väljer s.a. origo hammar i mitten av plattan.

$$A = \left(-\frac{l}{2}, \frac{l}{2}, 0\right) \quad C = \left(\frac{l}{2}, -\frac{l}{2}, 0\right) \quad E = (0, 0, h)$$

$$B = \left(\frac{l}{2}, \frac{l}{2}, 0\right) \quad D = \left(-\frac{l}{2}, -\frac{l}{2}, 0\right)$$

* Ställ upp jämviktsekvationerna

$$\sum \vec{F} = \vec{0} \quad \vec{F}_{DE} + \vec{F}_{CE} + \vec{F}_{BE} + \vec{F}_{AE} - mg \vec{e}_z = \vec{0}$$

$$F \left(\frac{\vec{r}_{DE}}{r_{DE}} + \frac{\vec{r}_{CE}}{r_{CE}} + \frac{\vec{r}_{BE}}{r_{BE}} + \frac{\vec{r}_{AE}}{r_{AE}} \right) = mg \vec{e}_z$$

$$F_{AEz} + F_{BEz} + F_{CEz} + F_{DEz} = mg$$

Mellan räkning

$$\vec{r}_{DE} = \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ l \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} -l/2 \\ -l/2 \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} l/2 \\ l/2 \\ l \end{vmatrix} \rightarrow r_{DE} = \sqrt{\frac{l^2}{2} + h^2} = \sqrt{\frac{l^2 + 2h^2}{2}}$$

$$\vec{r}_{CE} = \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ l \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} l/2 \\ -l/2 \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} l/2 \\ l/2 \\ l \end{vmatrix} \rightarrow r_{CE} = \sqrt{\frac{l^2 + 2h^2}{2}}$$

$$\vec{r}_{BE} = \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ l \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} l/2 \\ l/2 \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} -l/2 \\ -l/2 \\ l \end{vmatrix} \rightarrow r_{BE} = \sqrt{\frac{l^2 + 2h^2}{2}}$$

$$\vec{r}_{AE} = \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ l \end{vmatrix} - \begin{vmatrix} -l/2 \\ l/2 \\ 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} l/2 \\ -l/2 \\ l \end{vmatrix} \rightarrow r_{AE} = \sqrt{\frac{l^2 + 2h^2}{2}}$$

$$\vec{e}_z: \frac{4Fh}{\sqrt{\frac{l^2 + 2h^2}{2}}} - mg = 0 \Leftrightarrow F = \frac{mg \sqrt{l^2 + 2h^2}}{4\sqrt{2}}$$

* Bestäm tryckkraften P , på varje länk

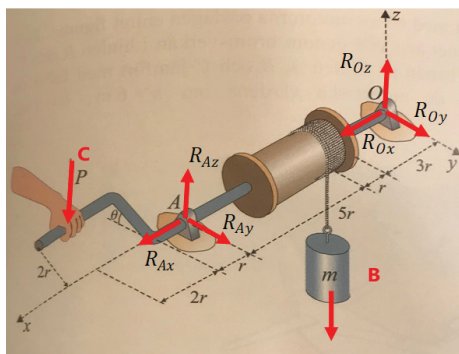
Detta innebär att vi vill veta x -komponent eller y -komponent av F , dvs kraften som finns i varje länk. $F_x = F_y$

$$P = \vec{F}_{CE} \cdot \vec{e}_x = \vec{F}_{CE} \cdot \vec{e}_y = \vec{F}_{BE} \cdot \vec{e}_x = \vec{F}_{BE} \cdot \vec{e}_y = \dots =$$

$$= -\frac{mg}{h} \frac{\sqrt{l^2 + 2h^2}}{2\sqrt{2}} \cdot \frac{-l/2}{\sqrt{l^2 + 2h^2}/\sqrt{2}} = \frac{mgl}{h} \frac{\sqrt{l^2 + 2h^2}}{2\sqrt{2}} \frac{\sqrt{2}}{2} \frac{1}{\sqrt{l^2 + 2h^2}}$$

$$= \frac{mgl}{8h}$$

Uppgift 6.34



Givet: Se figuren, θ , $P \parallel \bar{e}_z$

Söker: i) Tryckkraften P ii) Reaktionskrafterna \bar{R}_O och \bar{R}_A

Lösning

- Bestäm koordinaterna till punkterna A, B, C

$$\bar{r}_{OA} = r(9, 0, 0)$$

$$\bar{r}_{OB} = r(4, 1, 0)$$

$$\bar{r}_{OC} = r(12, -2 \cos \theta, 2 \sin \theta)$$

- Kraftjämvikten ger

$$F_x: \quad R_{Ax} + R_{0x} = 0 \quad * \rightarrow \quad R_{Ax} = R_{0x} = 0$$

$$F_y: \quad R_{Ay} + R_{0y} = 0 \quad * \rightarrow \quad R_{Ay} = R_{0y} = 0$$

$$F_z: \quad R_{Az} + R_{0z} - mg - P = 0$$

* Eftersom vi antar ingen friktion i punkten A och origo, blir reaktionskrafterna i x och y led lika med noll

- Momentjämvikten i origo ger: Reaktionskrafterna i x- och y-led kommer inte att ge upphov till något moment eftersom de är lika med noll.

$$\begin{aligned} \bar{M}_O: \quad & \bar{r}_{OB} \times mg(-\bar{e}_z) + \bar{r}_{OA} \times R_{Az}\bar{e}_z + \bar{r}_{OC} \times P(-\bar{e}_z) = \bar{0} \\ & mgr([4\bar{e}_x + \bar{e}_y] \times (-\bar{e}_z)) - 9rR_{Az}\bar{e}_y + rP([12\bar{e}_x - 2\cos\theta\bar{e}_y] \times (-\bar{e}_z)) = \bar{0} \\ & mgr(4\bar{e}_y - \bar{e}_x) - 9rR_{Az}\bar{e}_y + rP(12\bar{e}_y + 2\cos\theta\bar{e}_x) = \bar{0} \end{aligned}$$

$$\bar{e}_x: \quad -mgr + 2rP \cos \theta = 0 \quad \Leftrightarrow \quad P = \frac{mgr}{2r \cos \theta} = \frac{mg}{2 \cos \theta}$$

$$\bar{e}_y: \quad 4mgr - 9rR_{Az} + 12rP = 0$$

$$4mgr - 9rR_{Az} + 12r \frac{mg}{2 \cos \theta} = 0$$

$$mg \left(4 + \frac{6}{\cos \theta} \right) = 9R_{Az} \quad \Leftrightarrow \quad R_{Az} = \frac{mg(4 \cos \theta + 6)}{9 \cos \theta}$$

- Bestäm reaktionskrafterna från z-komponenten av kraftjämvikten kan vi bestämma R_{0z}

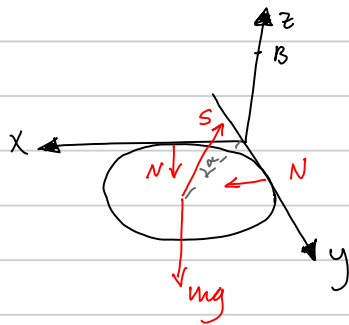
$$\begin{aligned} R_{Az} + R_{0z} - mg - P &= 0 \\ \frac{mg(4 \cos \theta + 6)}{9 \cos \theta} + R_{0z} - mg - \frac{mg}{2 \cos \theta} &= 0 \\ R_{0z} &= mg \frac{10 \cos \theta - 3}{18 \cos \theta} \end{aligned}$$

Svar:

$$\bar{R}_O = \left(0, 0, mg \frac{10 \cos \theta - 3}{18 \cos \theta} \right) \quad \bar{R}_A = \left(0, 0, mg \frac{4 \cos \theta + 6}{9 \cos \theta} \right) \quad P = \frac{mg}{2 \cos \theta}$$

6.35 - Givet: se figuren, homogent klot, R

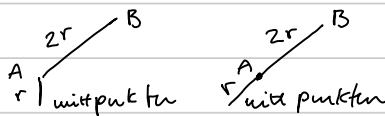
Söker: Normalkräfterna från varje vägg



Lösning

* Frilägg kroppen och definiera ett koordinatsystem

* Vilken av dessa verkar mest?!



Så när bollen är i jämvikt då står mitt punkten, A

och B i en rätlinje. Om man gör fel här, då blir man fel kräftekv

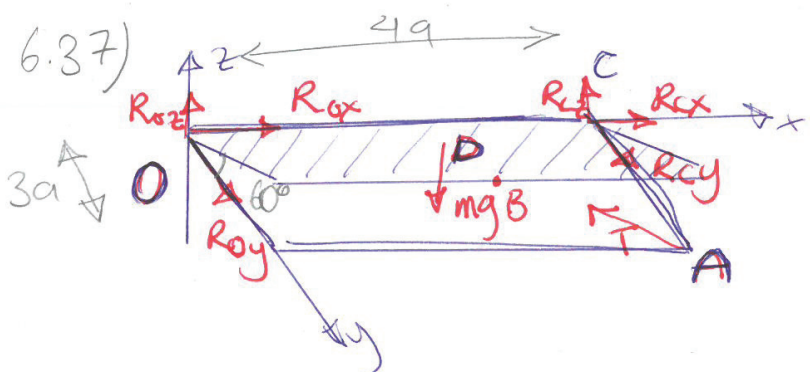
* Ställ upp jämviktsekvationen

$$\uparrow) \quad S \sin \alpha - mg = 0 \leftrightarrow S = \frac{mg}{\sin \alpha} = \left\{ \frac{(2r) \cdot r}{r} \right\} = \sqrt{2} r \quad \sin \alpha = \frac{\sqrt{2} r}{3} \left. \vphantom{\frac{mg}{\sin \alpha}} \right\} = \frac{3mg}{\sqrt{2}}$$

$$\text{xy planet: } S \cos \alpha \left(-\frac{1}{\sqrt{2}} \bar{e}_x - \frac{1}{\sqrt{2}} \bar{e}_y \right) + N \bar{e}_x + N \bar{e}_y = \vec{0}$$

$$\frac{S \cos \alpha}{\sqrt{2}} = N \leftrightarrow N = \frac{3mg}{\sqrt{2}} \frac{\sqrt{2}}{3} \frac{1}{\sqrt{2}} = \frac{mg}{\underline{\underline{7}}}$$

Eftersom figuren är symmetrisk i xy planet då måste normalkräfterna ha samma belopp.

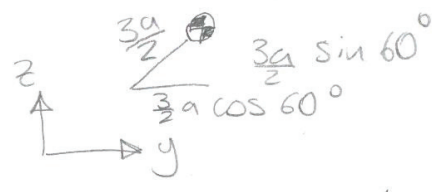
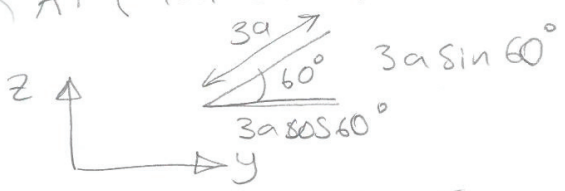


(observera lösningen i lösingslägret på nätet är fel. Kan kontrolleras genom att se att M_O är inte lika med noll för alla koordinater)

Giordt se figuren, lätt skal
Sökert Tryckkraften T

Lösning

* Frilägg kroppen & markera krafterna & det koordinatsystemet
 $A: (4a, 3a, 0)$ $B: (2a, \frac{3a}{2}, \frac{3\sqrt{3}a}{2})$ $D: (2a, \frac{3a}{2}, \frac{3\sqrt{3}a}{2})$



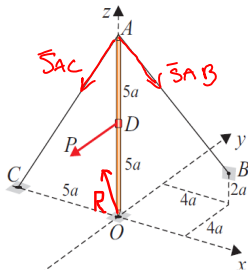
* Bestäm \vec{r}_{OB} & \vec{r}_{OD}
 $\vec{r}_{OD} = (2a, \frac{3a}{2}, \frac{3\sqrt{3}a}{2})$
 $\vec{r}_{AB} = \begin{pmatrix} 2a \\ \frac{3a}{2} \\ \frac{3\sqrt{3}a}{2} \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 4a \\ 3a \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -2a \\ -\frac{3a}{2} \\ \frac{3\sqrt{3}a}{2} \end{pmatrix} \rightarrow \vec{e}_{AB} = \frac{(-2, -\frac{3}{2}, \frac{3\sqrt{3}}{2})}{\sqrt{13}}$

* Skriv upp jämviktsekvationerna
 $\uparrow \vec{e}_z: R_{Oz} + R_{Cz} - mg + T \vec{e}_{AB} \cdot \vec{e}_z = 0$
 $\rightarrow \vec{e}_x: R_{Ox} + R_{Cx} + T \vec{e}_{AB} \cdot \vec{e}_x = 0$
 $\rightarrow \vec{e}_y: R_{Oy} + R_{Cy} + T \vec{e}_{AB} \cdot \vec{e}_y = 0$
 $\vec{M}_O = 4a \vec{e}_x \times (R_{Cy} \vec{e}_y + R_{Cz} \vec{e}_z) + (2a \vec{e}_x + \frac{3a}{2} \vec{e}_y + \frac{3\sqrt{3}a}{2} \vec{e}_z) \times (-mg \vec{e}_z) + (4a \vec{e}_x + 3a \vec{e}_y) \times T (\frac{-2}{\sqrt{13}} \vec{e}_x - \frac{3}{2\sqrt{13}} \vec{e}_y + \frac{3\sqrt{3}}{2\sqrt{13}} \vec{e}_z)$
 $= \left\{ \begin{array}{l} \text{vi vill inte} \\ \text{räkna fram} \\ \text{vad } R_{Cy} \& R_{Cz} \end{array} \right. \rightarrow \left. \begin{array}{l} \text{viktlar bara} \\ \text{på } M_{Ox} \end{array} \right\} = \vec{0}$
 $M_x = -\frac{3a}{4} mg + \frac{9\sqrt{3}a}{2\sqrt{13}} T = 0 \rightarrow T = \sqrt{\frac{13}{3}} \frac{mg}{6}$

För att systemet ska vara i jämvikt, ska momentet i alla punkter & koordinater vara lika med noll. Det inses lätt att lösingslägret på nätet inte uppfyller detta.

Problem

1)



En vertikal mast OA påverkas av en horisontell kraft med beloppet P i punkten D som ligger i mitten på masten. Denna kraft är parallell men motriktad y -axeln. Masten hålls i jämvikt med hjälp av två kablar AB och AC fästa i änden A samt i B och C enligt figuren. Masten är fäst i O med hjälp av en kulle. Bestäm beloppen av spännkrafterna S_1 och S_2 i AB resp AC .

Grund: se figuren ovan, P

Söker $\vec{S}_1 = \vec{S}_{AB}$ och $\vec{S}_2 = \vec{S}_{AC}$

Lösning

* Förlägg kroppen, markera änderna och punkteras koordinatsystem.

$$A = a(0, 0, 10) ; B = a(4, 4, 2) ; C = a(-5, 0, 0) ; D = a(5, 0, 0)$$

* skriv krafterna i vektorform

$$\vec{S}_{AB} = S_{AB} \frac{\vec{r}_{AB}}{r_{AB}} = \left\{ \vec{r}_{AB} = a \begin{vmatrix} 4 \\ 4 \\ 2 \end{vmatrix} - a \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ 10 \end{vmatrix} = a \begin{vmatrix} 4 \\ 4 \\ -8 \end{vmatrix} \right\} = \frac{S_{AB}}{\sqrt{6}} (1, 1, -2)$$

$$\vec{S}_{AC} = S_{AC} \frac{\vec{r}_{AC}}{r_{AC}} = \left\{ \vec{r}_{AC} = a \begin{vmatrix} -5 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix} - a \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ 10 \end{vmatrix} = a \begin{vmatrix} -5 \\ 0 \\ -10 \end{vmatrix} \right\} = \frac{S_{AC}}{\sqrt{5}} (-1, 0, -2)$$

* Ställ upp jämviktsekvationen

$$\vec{M}_0 = \vec{r}_{OA} \times (\vec{S}_{AB} + \vec{S}_{AC}) + \vec{r}_{OD} \times -P\vec{e}_y = \vec{0}$$

$$= a \begin{vmatrix} \vec{e}_x & \vec{e}_y & \vec{e}_z \\ 0 & 0 & 10 \\ \frac{S_{AB}}{\sqrt{6}} - \frac{S_{AC}}{\sqrt{5}} & \frac{S_{AB}}{\sqrt{6}} & -\frac{2S_{AB}}{\sqrt{6}} - \frac{2S_{AC}}{\sqrt{5}} \end{vmatrix} + a \begin{vmatrix} \vec{e}_x & \vec{e}_y & \vec{e}_z \\ 0 & 0 & 5 \\ 0 & -P & 0 \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix}$$

$$\vec{e}_x: \frac{-10S_{AB}}{\sqrt{6}} + 5P = 0 \iff S_{AB} = \frac{\sqrt{6}}{10} \cdot 5P = \frac{\sqrt{6}}{2} P$$

$$\vec{e}_y: \frac{-10S_{AB}}{\sqrt{6}} + \frac{10S_{AC}}{\sqrt{5}} = 0 \iff S_{AC} = \frac{\sqrt{5}}{\sqrt{6}} S_{AB} = \frac{\sqrt{5}}{2} P$$