

חישוב מומנט התמד של מערכת נקודות

מומנט ההתמד מוגדר:

$$I = \sum m_i r_i^2$$

שימו לב שהכוונה היא לציר שניצב לדף.

1. סביב מסה m_1 :

$$I = \sum m_i r_i^2 = m_2 r_2^2 + m_3 r_3^2 = m_2 L^2 + m_3 (\sqrt{2}L)^2 = \frac{m}{2} L^2 + m 2L^2 = \frac{5}{2} m L^2$$

2. סביב מסה m_3 :

$$I = \sum m_i r_i^2 = m_1 r_1^2 + m_2 r_2^2 = m_1 (\sqrt{2}L)^2 + m_2 L^2 = \frac{m}{2} 2L^2 + \frac{m}{2} L^2 = \frac{3}{2} m L^2$$

3. על מנת לעבור לציר מקביל העובר דרך מרכז המסה, ניתן להשתמש במשפט שטיינר (זיכרו: המשפט נכון אך ורק למעבר מ/אל מרכז המסה!) עלינו לברר את המרחק של מרכז המסה מאחד הצירים שכבר חישבנו. קודם כל נברר את מרכז המסה, במערכת הצירים שמופיעה בשאלה. בציר X נקבל:

$$X_{cm} = \frac{m_1 L + m_2 0 + m_3 0}{m_1 + m_2 + m_3} = \frac{\frac{m}{2} L}{2m} = \frac{L}{4}$$

ובציר Y:

$$Y_{cm} = \frac{m_1 0 + m_2 0 + m_3 L}{m_1 + m_2 + m_3} = \frac{\frac{m}{2} L}{2m} = \frac{L}{2}$$

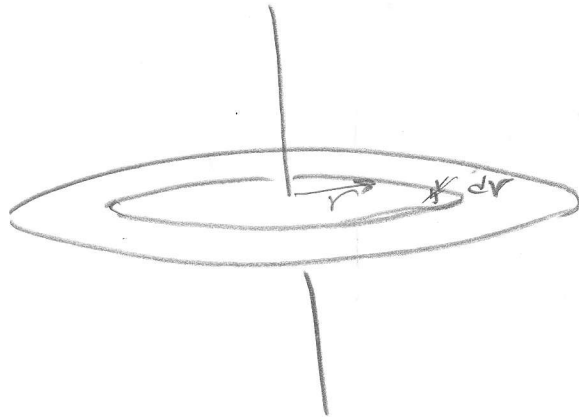
עכשיו נותר לחשב את המרחק (בריבוע) בין מרכז המסה לאחת הנקודות שכבר חישבנו. אבחר את m_1 :

$$R_{cm \rightarrow m_1}^2 = \left(L - \frac{L}{4}\right)^2 + \frac{L^2}{2} = \frac{13}{16} L^2$$

ומשפט שטיינר נותן לנו:

$$I_{cm} = I_{m_1} - (m_1 + m_2 + m_3) R_{cm \rightarrow m_1}^2 = \frac{5}{2} m L^2 - 2m \frac{13}{16} L^2 = \frac{7}{8} m L^2$$

אם נניח שהמסה היא M .



המסה של כל שכבה היא $dm = \sigma \cdot 2\pi r \cdot dr$.
 המסה של כל שכבה היא $dm = \sigma \cdot 2\pi r \cdot dr$.
 המסה של כל שכבה היא $dm = \sigma \cdot 2\pi r \cdot dr$.

המסה של כל שכבה היא $dm = \sigma \cdot 2\pi r \cdot dr$.
 המסה של כל שכבה היא $dm = \sigma \cdot 2\pi r \cdot dr$.

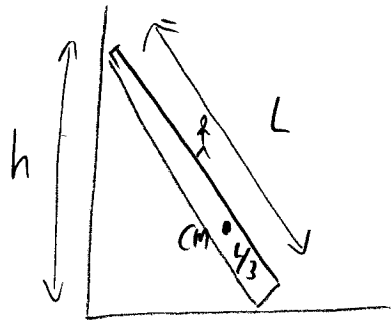
$$dm = \underbrace{\sigma}_{\text{מסה}} \cdot \underbrace{2\pi r}_{\text{קוטר}} \cdot \underbrace{dr}_{\text{עובי}}$$

$$\sigma = \frac{M}{\pi R^2}$$

המסה של כל שכבה היא $dm = \sigma \cdot 2\pi r \cdot dr$.

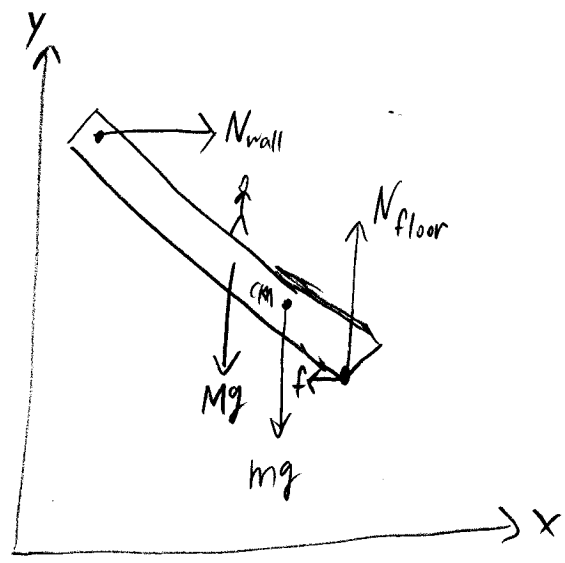
$$I = \int dI = \int_0^R dm r^2$$

$$= \int_0^R \frac{M}{\pi R^2} \cdot 2\pi r \cdot r^2 \cdot dr = \frac{MR^2}{2}$$



נניח שיש לנו גוף (המחומר) המכוסה על ידי כוחות.

הכוחות הנכנסים והיוצאים
 (כוחות חיצוניים, כוחות פנימיים)
 נכנסים ויוצאים, כוחות חיצוניים
 (כוחות פנימיים, כוחות חיצוניים)



עקרונות - גופים גזירים x ו-y הם

$$\sum F_x = N_{wall} - f$$

$$\sum F_y = N_{floor} - Mg - mg$$

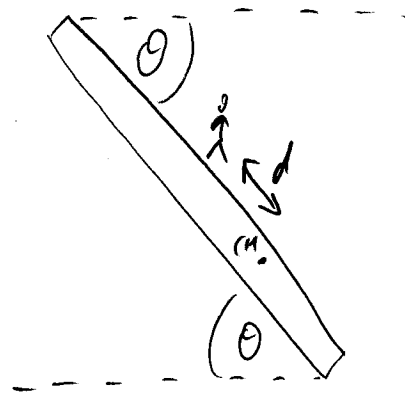
היות ויש לנו גוף גזירי x ו-y הם

$$N_{floor} = (M+m)g$$

נניח שיש לנו גוף גזירי x ו-y הם
 $N_{wall} = f$
 נניח שיש לנו גוף גזירי x ו-y הם

התנאי P (מניחה)

(התנאי של $d \rightarrow$ מושג)
(התנאי של d מושג)



$$\sin \theta = \frac{h}{L}$$

$$\cos \theta = \frac{\sqrt{L^2 - h^2}}{L}$$

$$\tau_{\text{wall}} = N_{\text{wall}} \cdot \frac{2L}{3} \cdot \sin \theta = N_{\text{wall}} \cdot \frac{2h}{3}$$

$$\tau_{\text{g}} = Mg \cdot d \cdot \cos \theta = Mg \cdot \frac{\sqrt{L^2 - h^2}}{L} d \quad \left(d = \frac{L}{6} \text{ היה זהו} \right)$$

$$\tau_{\text{floor}} = N_{\text{floor}} \cdot \frac{L}{3} \cdot \cos \theta = N_{\text{floor}} \cdot \frac{\sqrt{L^2 - h^2}}{3} \quad \left(\begin{array}{l} \text{התנאי של } mg \\ \text{התנאי של } N_{\text{floor}} \\ \text{התנאי של } N_{\text{wall}} \end{array} \right)$$

$$\tau_{\text{friction}} = f \cdot \frac{L}{3} \cdot \sin \theta = f \cdot \frac{h}{3}$$

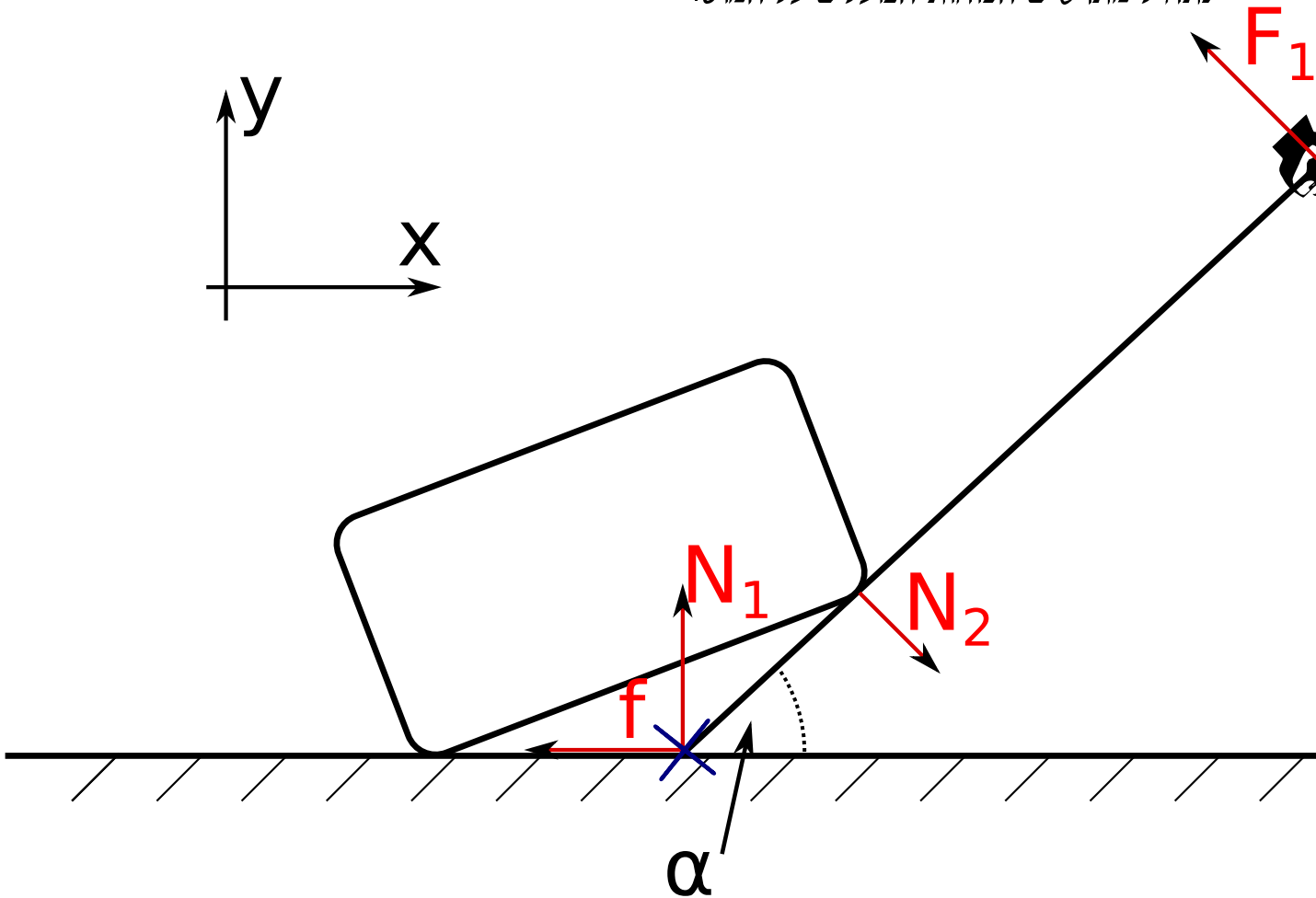
$d = \frac{L}{6}$ התנאי של N_{wall} והתנאי של P (מניחה) היה זהו
התנאי של $d = \frac{L}{6}$ היה זהו התנאי של d מושג

$$\tau_{\text{floor}} + \tau_{\text{g}} = \tau_{\text{wall}} + \tau_{\text{friction}}$$

$$N_{\text{floor}} \frac{\sqrt{L^2 - h^2}}{3} + Mg \frac{\sqrt{L^2 - h^2}}{L} d = N_{\text{wall}} \cdot \frac{2h}{3} + f \cdot \frac{h}{3}$$

הרמת קופסאות

נתחיל מתרשים הכוחות הפועלים על המוט:



המערכת במנוחה, ולכן ידוע שסכום המומנטים מתאפס. נבחר כנקודת ציר את נקודת המגע עם הרצפה, ונחשב את המומנטים. נתון לנו שנקודת המגע של הפינה הימנית של הקופסא היא ברבע מאורך המוט. נסמן את אורך המוט ב- L ונקבל את סכום המומנטים:

$$\begin{aligned} \sum \tau &= F_1 L - N_2 \frac{L}{4} = 0 \\ F_1 L &= N_2 \frac{L}{4} \\ N_2 &= 4F_1 \end{aligned}$$

וקיבלנו שהכוח הפועל על הפינה הימנית של הקופסא הוא פי 4 מהכוח אותו אנחנו מפעילים. זו דוגמא ל"מכונה פשוטה" (חפשו בויקיפדיה), שעוזרת מאוד בביצוע מטלות. שימו לב שהעבודה שנעשית (אינטגרל על כוח כפול דרך) זהה כמובן. לא ניתן להרוויח אנרגיה מכלום, אבל ניתן להפעיל פחות כוח על דרך ארוכה יותר.

בשביל הכוח שהמוט מפעיל על הרצפה נוסיף את משוואות הכוחות בשני הצירים:

$$\begin{aligned} F_1 \cos \alpha - N_2 \cos \alpha + N &= 0 \\ -F_1 \sin \alpha + N_2 \sin \alpha - f &= 0 \end{aligned}$$

נקבל מיידית:

$$N = N_2 \cos \alpha - F_1 \cos \alpha = 4F_1 \cos \alpha - F_1 \cos 2\alpha = 3F_1 \cos \alpha$$

בשביל לקבל את החיכוך, נעזר בתנאי על חיכוך סטטי, יחד עם משוואת הכוחות בציר x :

$$f \leq \mu_s N$$

$$f = -F_1 \sin \alpha + N_2 \sin \alpha = -F_1 \sin \alpha + 4F_1 \sin \alpha = 3F_1 \sin \alpha$$

$$= N \tan \alpha$$

$$N \tan \alpha \leq \mu_s N$$

$$\mu_s \geq \tan \alpha$$

כאשר בדרך הצבנו $3F_1 \cos \alpha = N$.
קיבלנו תנאי על מקדם החיכוך שתלוי רק בזווית המוט.