

## Hoofdstuk 12

# Essential University Physics

Richard Wolfson  
2<sup>nd</sup> Edition

## Statisch Evenwicht

Static Equilibrium

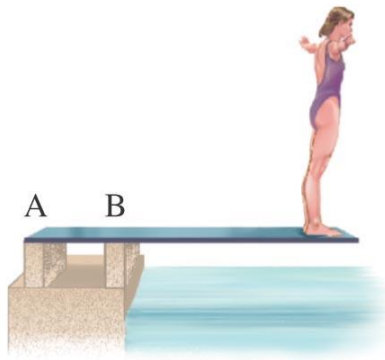


© Johan D'heer

1

## Hoofdstuk 12

## Statisch Evenwicht



Copyright © 2006 Pearson Education, Inc.

De duikplank is in A en B vastgemaakt aan de steunbalken. Welke uitspraak omtrent de krachten die **op** de duikplank worden uitgeoefend is juist :

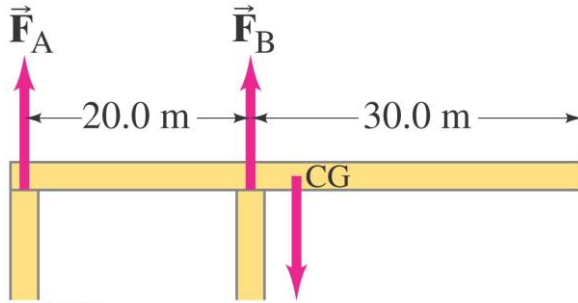
- a)  $F_a$  omlaag,  $F_b$  omhoog en  $F_b > F_a$
- b)  $F_a$  omlaag,  $F_b$  omhoog en  $F_b < F_a$
- c)  $F_a$  omhoog,  $F_b$  omhoog en  $F_b > F_a$
- d)  $F_a$  omhoog,  $F_b$  omhoog en  $F_b = F_a$

© Giancoli

2

## Hoofdstuk 12

### Statisch Evenwicht



Gegeven : massa balk  $m = 1200 \text{ kg}$  ( $mg = 12000 \text{ N}$ )

Gevraagd :  $F_A$  en  $F_B$  ?

Vergelijk met vorige : De aanname voor de zin van  $F_A$  is verkeerd, maar dat is niet noodzakelijk een ramp :

Bij uitwerking (zie verder) zal  $F_A$  negatief uitkomen.

© Giancoli

3

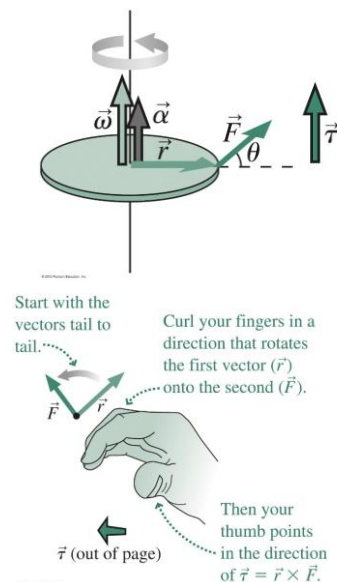
### 11.2 Richting van het Krachtmoment (Torque)

- Het krachtmoment staat loodrecht op:
  - de kracht en
  - de verplaatsing vanaf de rotatieas naar het punt waar de kracht werkt op het voorwerp.
- De grootte van het krachtmoment is  $\tau = rF \sin \theta$
- De zin wordt gegeven door de rechterhandregel.



- Krachtmoment kan je voorstellen door een vektorieel produkt van  $\vec{r}$  en  $\vec{F}$ :

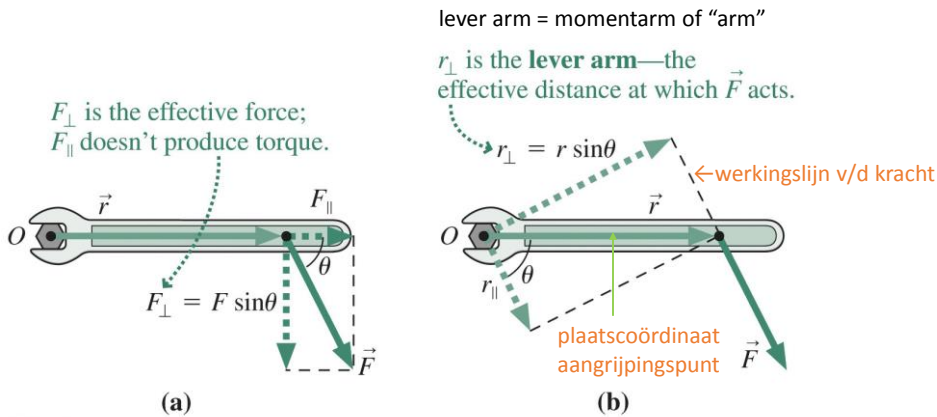
$$\vec{\tau} = \vec{r} \times \vec{F}$$



© Johan D'heer

4

## Krachtmoment (Torque)



$$\tau = rF \sin \theta$$

$$\tau = r (F \sin \theta)$$

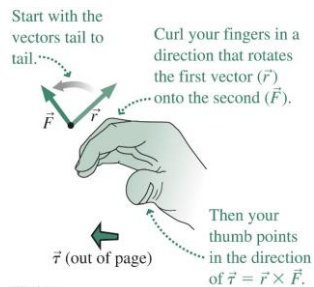
$$\tau = (r \sin \theta) F$$

© Johan D'heer

5

## Het Vektoriële Produkt

- Het vektoriële produkt van twee vectoren  $\vec{A}$  en  $\vec{B}$  is een vektor  $\vec{C}$  met grootte  $C = AB \sin \theta$  en een richting en zin gegeven door de rechterhand regel:



- Enkele eigenschappen van het vektoriële produkt:

$$\vec{A} \times \vec{B} = -\vec{B} \times \vec{A}$$

$$\vec{A} \times (\vec{B} + \vec{C}) = \vec{A} \times \vec{B} + \vec{A} \times \vec{C}$$

© Johan D'heer

6

## Het Vektorieel Produkt

Start with the  
vectors tail to  
tail.

Curl your fingers in a  
direction that rotates  
the first vector ( $\vec{r}$ )  
onto the second ( $\vec{F}$ ).



$\vec{\tau}$  (out of page)

Then your  
thumb points  
in the direction  
of  $\vec{\tau} = \vec{r} \times \vec{F}$ .

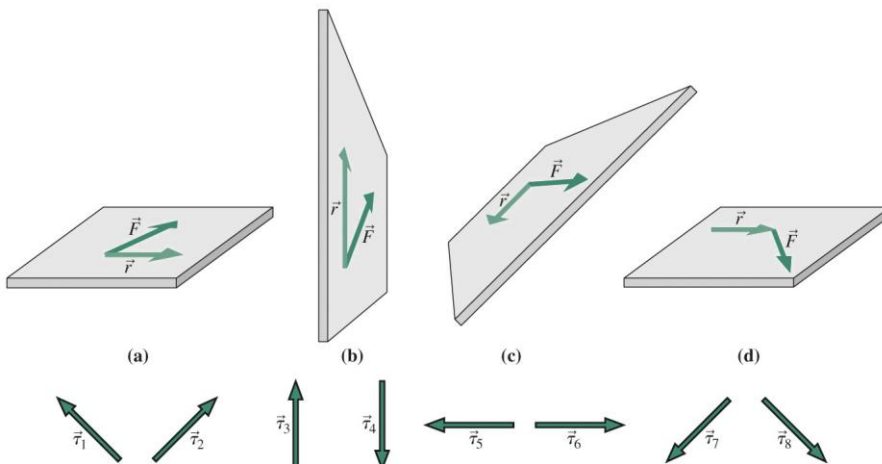
© Johan D'heer

© 2012 Pearson Education, Inc.

7

## Het Vektorieel Produkt

- Zoek het passend krachtmoment bij (a), (b), (c) en (d)



© 2012 Pearson Education, Inc.

© Johan D'heer

8

## 12.1 Voorwaarden voor Statisch Evenwicht

- Een systeem in statisch evenwicht heeft noch een hoekversnelling, noch een lineaire versnelling.
  - Als het in rust is, blijft het in rust.
- De voorwaarden voor statisch evenwicht zijn:
  - Geen nettokracht op het systeem:

$$\sum \vec{F}_i = \vec{0}$$

- Geen netto krachtmoment op het systeem:

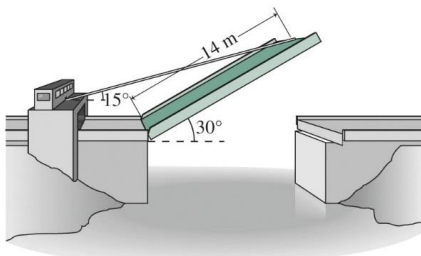
$$\sum \vec{\tau}_i = \sum \vec{r}_i \times \vec{F}_i = \vec{0}$$

- Krachtmomenten mogen worden berekend t.o.v. een willekeurig punt. (kies dus een punt dat de verdere oplossing zo eenvoudig mogelijk maakt!)

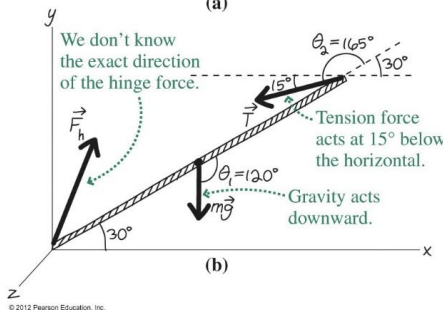
© Johan D'heer

9

## 12.1 Voorwaarden voor Statisch Evenwicht



(a)



(b)

© 2012 Pearson Education, Inc.

© Johan D'heer

Vb.: Voorwaarden voor evenwicht van een brug:

Torque due to tension  $\vec{\tau}$ :

$$\tau_T = LT \sin \theta_2 \quad (\sin 165^\circ = \sin 15^\circ)$$

Torque due to weight  $m\vec{g}$ :

$$\tau_g = -\frac{L}{2} mg \sin \theta_1 \quad (\sin 120^\circ = \cos 30^\circ)$$

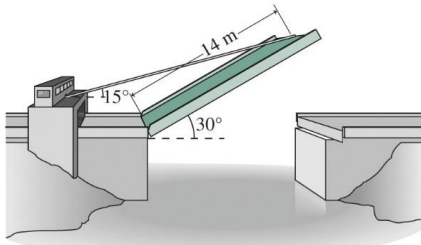
$$\sum \vec{\tau}_i = \vec{\tau}_T + \vec{\tau}_g = \vec{0}$$

$$\Rightarrow T = \frac{mg \sin \theta_1}{2 \sin \theta_2} = 180 \text{ kN} \approx 1.7 mg$$

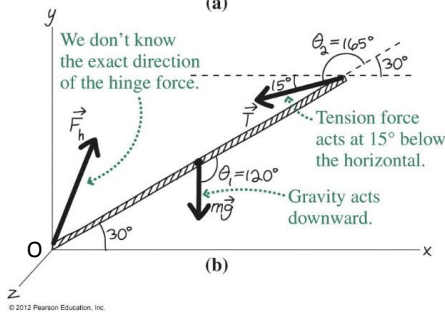
$$m = 11000 \text{ kg} \Rightarrow mg = 108 \text{ kN}$$

10

## 12.1 Voorwaarden voor Statisch Evenwicht



(a)



Vb.: Voorwaarden voor evenwicht van een brug:  
 Wat is de reactiekracht  $F_h$  door het steunpunt O op de brug?  
 $M(\text{brug}) = 11\,000 \text{ kg}$

$$F_{hx} = T \cos(15^\circ) = 174 \text{ kN}$$

$$F_{hy} = mg + T \sin(15^\circ) = 154 \text{ kN}$$

$$F_h = \sqrt{F_{hx}^2 + F_{hy}^2} =$$

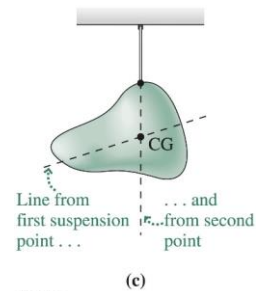
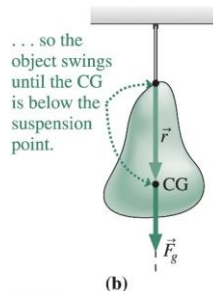
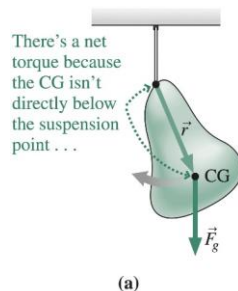
$$\sqrt{174^2 + 154^2} \text{ kN} = 232 \text{ kN} \approx 2.1mg$$

$$\tan \theta = \frac{F_{hy}}{F_{hx}} = \frac{154}{174} = 0.885 \Rightarrow \theta = 41.5^\circ$$

11

## 12.2 Zwaartepunt

- De zwaartekracht werkt op elk deel van een voorwerp.
- Deze krachten stellen zich samen tot één kracht, het gewicht van het voorwerp.
- Het aangrijpingspunt van het gewicht is het **zwaartepunt (center of gravity)**.
- Praktisch: zwaartepunt = massamiddelpunt.
- Praktische bepaling zwaartepunt:



© Johan D'heer

12

## 12.3 Hoe Problemen i.v.m. Statisch Evenwicht oplossen?

- Bepaal het voorwerp dat zich in statisch evenwicht bevindt.
- Identificeer alle krachten werkend op dit voorwerp (enkel deze krachten!)
- Kies een punt O dat als oorsprong zal dienen voor de bepaling van de krachtmomenten.
- Bereken de componenten van  $\sum \vec{F}_i = 0$  in een gepast assenkruis.
- Stel momenten die zorgen voor draaiing in wijzerzin rond O gelijk aan momenten die zorgen voor draaiing in tegenwijzerzin rond O.

© Johan D'heer

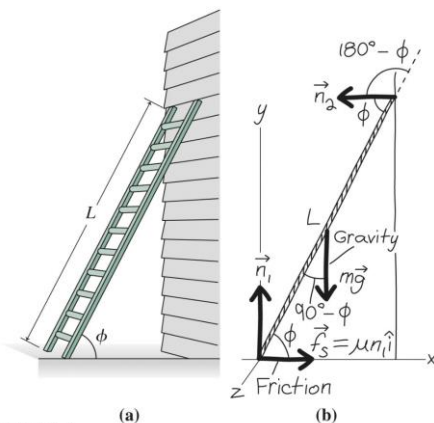
13

## Voorbeeld: Een Ladder tegen een Muur

- Voor welke hoek  $\phi$  zal de ladder beginnen glijden?

Onderstel géén wrijving langs de muur; wrijvingscoëff. met de grond =  $\mu = \mu_s (= 0,5)$

Krachten werkend op de ladder



Forces in both directions sum to zero:

$$\text{Force, } x: \mu n_1 - n_2 = 0$$

$$\text{Force, } y: n_1 - mg = 0$$

The torques are all perpendicular to the plane of the page, so there's only one torque equation:

$$\text{Torque: } L n_2 \sin \phi - \frac{L}{2} mg \cos \phi = 0$$

Solve the three equations to get

$$\tan \phi = \frac{\sin \phi}{\cos \phi} = \frac{1}{2\mu}$$

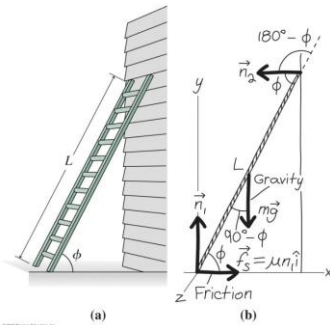
14

## Voorbeeld: Een Ladder tegen een Muur

- Voor welke hoek  $\phi$  zal de ladder beginnen glijden?

Onderstel géén wrijving langs de muur; wrijvingscoëff. met de grond =  $\mu = \mu_s (= 0,5)$

Krachten werkend op de ladder



Opmerkingen :

- Als de ladder steiler staat dan de grenswaarde is  $f_s < \mu_s n$
- Grenswaarden (onbelaste ladder)
  - $\mu_s = 0.2 \rightarrow \phi \geq 68^\circ$
  - $\mu_s = 0.5 \rightarrow \phi \geq 45^\circ$
  - $\mu_s = 0.8 \rightarrow \phi \geq 32^\circ$
- Reactiekracht (hoek  $\theta$  met de horizontale)

$$\text{Force, } x: \mu n_1 - n_2 = 0$$

$$\text{Force, } y: n_1 - mg = 0$$

$$\tan(\theta) = f_y / f_x = n_1 / \mu n_1 = 1 / \mu = 2 \tan(\phi)$$

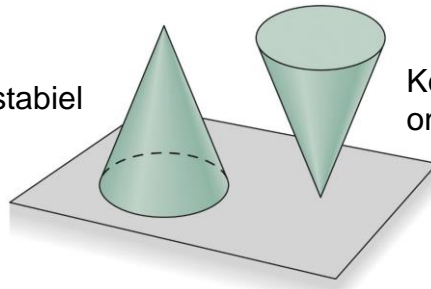
$$\tan \phi = \frac{\sin \phi}{\cos \phi} = \frac{1}{2\mu}$$

15

## Stabiliteit

- Stabiel evenwicht:** een kleine verstoring uit evenwicht resulteert in krachten en/of krachtmomenten die het evenwicht trachten te herstellen, potentiële energie stijgt.
- Onstabiel evenwicht:** een kleine verstoring brengt het systeem verder uit evenwicht, potentiële energie daalt.

Kegel op zijn grondvlak is stabiel



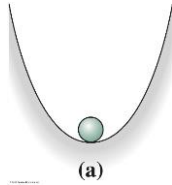
Kegel op zijn top is onstabiel

© Johan D'heer

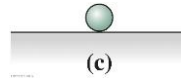
16



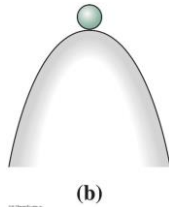
## Soorten Stabiliteit



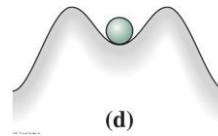
(a)  
**Stabiel evenwicht**



(c)  
**Neutraal stabiel evenwicht**



(b)  
**Onstabiel evenwicht**

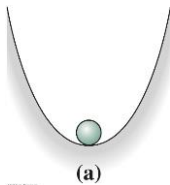


(d)  
**Metastabiel of conditioneel stabiel evenwicht**

© Johan D'heer

17

## Soorten Stabiliteit

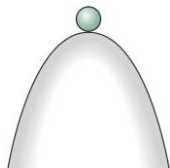


(a)

### Stabiel evenwicht

Evenwicht:  $\frac{dU}{dx} = 0$  , stabiel:  $\frac{d^2U}{dx^2} > 0$

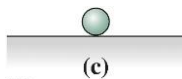
$$\text{Veer: } U = \frac{1}{2} kx^2 \Rightarrow \frac{dU}{dx} = kx \text{ (rechte door O)} \Rightarrow \frac{d^2U}{dx^2} = k > 0$$



(b)

### Onstabiel evenwicht

Evenwicht:  $\frac{dU}{dx} = 0$  , onstabiel:  $\frac{d^2U}{dx^2} < 0$



(c)

### Neutraal stabiel evenwicht

Evenwicht:  $\frac{dU}{dx} = 0$  , neutraal stabiel:  $\frac{d^2U}{dx^2} = 0$

© Johan D'heer

18