Afleveringsopgave 4 – Uge 49

Opgave 1

Se figur 1. En lang tynd ubøjelig nål er banket igennem en hulla-hop ring med inerti M_h og radius R_h . Nålen går igennem ringens massemidtpunkt (punktet 'C' i midten af ringen i figur 1). Hulla-hop-ringen kan rotere frit om nålen. Ved ringens ækvator (dvs i afstanden R_h fra nålen) er fastsat en solid cylinder med inerti m_c og radius r_c . Vinkelret på cylinderen er fastsat en pind med længde L og inerti m_p . I den anden ende af pinden er fastklistret en solid kugle med inerti m_k og radius R_k . Opskriv et udtryk for inertimomentet af systemet bestående af hulla-hop ring, cylinder, pind og kugle.

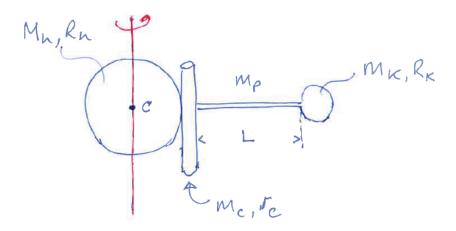


Figure 1: Opstilling til Opgave 1

Opgave 2 er på næste side.

Opgave 2

En stiv planke med længde L og inerti M_v fungerer som vippe. Vippen kan vippe omkring et punkt P i afstanden L/3 fra den venstre ende. I en afstand L/12 fra venstre ende er en stødpude med inerti m_s fastgjort under vippen. Du kan til enhver tid opfatte alle legemer på vippen som punktmasser.

Vippen står så dens venstre ende hviler på jorden. En leguan med inerti m_L vandrer nu op på vippen fra den venstre ende og bevæger sig langsomt op ad vippen.

Leguanen går lidt frem og tilbage og stopper når den når afstanden d fra vippepunktet P. I det punkt står vippen vandret. Vi skal nu bestemme d.

- (a) Tegn en klar skitse af opstillingen.
- (b) Tegn et (klart) udvidet kraftdiagram for opstillingen og angiv retningen for hvert kraftmoment der indgår.
- (c) Opskriv den tilhørende kraftmomentligning.
- (d) Udtryk d ved kendte størrelser.
- (e) Angiv d i enheder af L, idet følgende gælder: $M_v = 2$ kg, $m_s = 2$ kg, $m_L = 0.5$ kg.

Mens leguanen nyder udsigten i afstanden d fra P, så lander en kolibri med inerti $m_f = 4$ gram i den yderste (højre) ende af vippen.

- (f) Forklar kort (1 sætning) hvad der vil ske. Tegn et udvidet kraftdiagram for denne situation.
- (g) Opskriv den tilhørende kraftmomentligning.

Vi skal i det følgende estimére hvor hurtigt vippen accellererer, $d\omega/dt$. Antag at leguanen bliver siddende i afstanden d.

- (h) Vis med udregninger hvordan man kan beregne inertimomentet af vippen I_v på to måder, såfremt vippen har jævn massefordeling:
 - (i) ved brug af parallel-akse-teoremet, og
 - (ii) ved at opskrive og udregne et enkelt integrale (eller to).

Bestem dernæst det samlede inertimoment af systemet bestående af vippen og de to dyr.

- (i) Udtryk først $d\omega/dt$ ved kendte størrelser. Angiv dernæst den numeriske værdi af $d\omega/dt$ i enheder af grader per sekund² når L=4 meter og $g=10~m/s^2$. Du må gerne bruge lommeregner her.
- (j) Den statiske friktionskoefficient mellem leguanen og vippen er $\mu_s = 0.35$. Den kinetiske friktionskoefficient er $\mu_s = 0.25$. Opskriv et udtryk for vinklen θ (fra vandret) hvor leguanen begynder at glide og bestem den vinkel. Du må gerne bruge lommeregner her.
- (k) Opskriv et estimeret udtryk for tidspunktet t hvor leguanen begynder at glide, regnet fra tidspunktet hvor vippen begynder at dreje. Estimér t.
- (m) Hvis inertimomentet af vippen faktisk var $I_v = 0.25 \text{ kg } L^2$ men inertien er uændret, ville vippen dreje hurtigere eller langsommere i det tilfælde? Forklar kort hvorfor.