

Sammanfattning av SG1121 Mekanik

Yashar Honarmandi

27 februari 2018

Sammanfattning

Denna sammanfattningen innehåller essentiella ekvationer i kursen SG1121.

Innehåll

1	Fundamentala koncepter och begrepp	1
2	Kraftsystem	2
3	Masscentrum	4
4	Jämvikt	5
5	Kinematik	6
6	Nyttig matematik	8

1 Fundamentala koncepter och begrepp

Krafter En kraft \mathbf{F} beskrivs av en vektor med belopp och riktning, samt en angreppspunkt.

Kraftmoment En kraft kan ha en viss vridningsförmåga med avseende på en punkt. Detta är kraftens kraftmoment. Om en kraft vrider kring punkten O , ges kraftmomentet av

$$\mathbf{M}_O = \mathbf{r} \times \mathbf{F},$$

där \mathbf{r} är vektorn från O till \mathbf{F} :s angreppspunkt och \mathbf{F} är själva kraften.

Riktingen till kraftmomentet anger den positiva rotationsriktningen. Vad betyder detta? Jo, låt en linje gå genom O och parallellt med \mathbf{M} . Då skapar \mathbf{M} en vridning mot klockan kring denna linjen.

Kraftmomentet ändras inte av att kraften förskjutas längs med dens verkningslinje. Detta ser man vid att låta den angripa i två punkter A, B på verkningslinjen.

$$\begin{aligned}\mathbf{M}_O &= \mathbf{r}_{OA} \times \mathbf{F} \\ \mathbf{M}'_O &= \mathbf{r}_{OB} \times \mathbf{F} \\ &= (\mathbf{r}_{OA} + \mathbf{r}_{AB}) \times \mathbf{F} \\ &= \mathbf{r}_{OA} \times \mathbf{F} + \mathbf{r}_{AB} \times \mathbf{F} \\ &= \mathbf{M},\end{aligned}$$

då den andra vektoren är parallell med \mathbf{F} .

Från detta kan vi räkna ut ett kraftmoments komponent med avseende på en axel vid att välja en punkt P på axeln och beräkna kraftmomentet med avseende på denna punkten. Kraftmomentets komponent med avseende på axeln ges då av

$$M_\lambda = \mathbf{M}_P \cdot \mathbf{e}_\lambda$$

där \mathbf{e}_λ är en enhetsvektor parallell med axeln.

Denna komponenten är oberoende av valet av P . Detta ser man vid att välja en ny punkt Q och beräkna

$$\begin{aligned}\mathbf{M}_P &= \mathbf{r}_{PA} \times \mathbf{F} \\ \mathbf{M}_Q &= \mathbf{r}_{QA} \times \mathbf{F} \\ &= (\mathbf{r}_{QP} + \mathbf{r}_{PA}) \times \mathbf{F} \\ &= \mathbf{r}_{QP} \times \mathbf{F} + \mathbf{r}_{PA} \times \mathbf{F}\end{aligned}$$

Komponenten med avseende på axeln ges då av

$$\begin{aligned}\mathbf{M}_Q \cdot \mathbf{e}_\lambda &= (\mathbf{r}_{QP} \times \mathbf{F}) \cdot \mathbf{e}_\lambda + (\mathbf{r}_{PA} \times \mathbf{F}) \cdot \mathbf{e}_\lambda \\ &= (\mathbf{r}_{QP} \times \mathbf{F}) \cdot \mathbf{e}_\lambda \\ &= \mathbf{M}_Q \cdot \mathbf{e}_\lambda,\end{aligned}$$

eftersom \mathbf{r}_{QP} är parallell med \mathbf{e}_λ , och kryssprodukten vi beräknar då måste vara normal på båda dessa.

Stel kropp En stel kropp är en kropp som uppfyller att

$$\frac{d|\mathbf{r}_{AB}|}{dt} = 0 \quad \forall A, B.$$

Friläggning Att frilägga en kropp består i att betrakta hela eller delar av system och alla krafter och moment som verkar på varje del. Här kan även inre krafter uppstå för delsystemerna som ignoreras för det totala systemet.

Friktionskraft Friktionskraften är en speciell kraft, och förtjänar en lite mer noggrann beskrivning.

Friktionskraften är en kontaktkraft som uppstår när två ytor är i kontakt. Kraften uppstår på grund av interaktioner mellan materian i de två ytorna. Friktion förekommer som statisk eller kinematisk friktion, beroende på om objektet som upplever friktion rör på sig eller inte. Friktionskraftens belopp beror av friktionskoefficienten μ . Denna beror igen på t.ex. om friktionen är statisk eller kinematisk och egenskaperna till ytorna som är i kontakt. Friktionskraften pekar alltid i motsatt riktning av ytornas relativa rörelse.

Vad är så beloppet av friktionskraften? I det statiska fallet är friktionskraften alltid så att kraftsumman på objektet är noll, och dens belopp är mindre än eller lika med μN , där N är normalkraften på den ena ytan från den andra. I det kinematiska fallet är friktionskraftens belopp lika med μN .

2 Kraftsystem

Ett kraftsystem är ett system av krafter som verkar på en kropp samt deras angreppspunkter.

Ekvimomenta kraftsystem Två kraftsystem är ekvimomenta om

- $\sum(\mathbf{F}_i)_1 = \sum(\mathbf{F}_i)_2$, där subskriptet utanför parentesen bestämmer vilket kraftsystem kraften är i.
- $(\mathbf{M}_A)_1 = (\mathbf{M}_A)_2$, där \mathbf{M}_A anger summan av alla kraftmoment med avseende på A .

Två ekvimomenta kraftsystem har samma moment i alla punkter eftersom

$$\begin{aligned}(\mathbf{M}_B)_1 &= (\mathbf{M}_A)_1 + \mathbf{r}_{AB} \times (\mathbf{F})_1, \\(\mathbf{M}_B)_2 &= (\mathbf{M}_A)_2 + \mathbf{r}_{AB} \times (\mathbf{F})_2 \\&= (\mathbf{M}_A)_1 + \mathbf{r}_{AB} \times (\mathbf{F})_1 \\&= (\mathbf{M}_B)_1.\end{aligned}$$

Kraftpar Ett kraftpar består av två lika stora och motsatt riktade krafter som ej ligger på samma linje. Kraftsumman är $\mathbf{0}$ och momentet till ett kraftpar med avseende på en godtycklig punkt O ges av

$$\begin{aligned}\mathbf{M}_O &= \mathbf{r}_{OA} \times \mathbf{F} + \mathbf{r}_{OB} \times (-\mathbf{F}) \\ &= (\mathbf{r}_{OA} - \mathbf{r}_{OB}) \times \mathbf{F} \\ &= \mathbf{r}_{BA} \times \mathbf{F},\end{aligned}$$

och beror ej av O . Kraftmomentets belopp är $M = dF$, där d är avståndet mellan krafternas verkningslinjer.

Förflyttning av krafter För ett kraftsystem av n krafter kan man flytta alla dessa till punkten A vid att för varje kraft \mathbf{F}_i lägga till \mathbf{F}_i , $-\mathbf{F}_i$ i punkten A . Kraften i P_i och en av krafterna i A bildar då ett kraftpar med moment $\mathbf{M}_i = \mathbf{r}_{AP_i} \times \mathbf{F}_i$ m.a.p. punkten A (eller någon annan punkt). Då finns även en \mathbf{F}_i kvar i A . Efter att alla krafterna är flyttade blir resultatet en enkelt kraft och ett enkelt moment, båda i A , som ges av

$$\begin{aligned}\mathbf{F} &= \sum \mathbf{F}_i, \\ \mathbf{M} &= \sum \mathbf{r}_{AP_i} \times \mathbf{F}_i.\end{aligned}$$

Detta kallas kraftsystemets reduktionsresultat.

Förflyttning till ny punkt Låt oss jämföra reduktionsresultatet för två olika punkter. Det är klart att kraftsumman är den samma, och

$$\begin{aligned}\mathbf{M}_A &= \sum \mathbf{r}_{AP_i} \times \mathbf{F}_i \\ &= \sum (\mathbf{r}_{AB} + \mathbf{r}_{BP_i}) \times \mathbf{F}_i \\ &= \sum \mathbf{r}_{AB} \times \mathbf{F}_i + \sum \mathbf{r}_{BP_i} \times \mathbf{F}_i \\ &= \mathbf{r}_{AB} \times \sum \mathbf{F}_i + \sum \mathbf{r}_{BP_i} \times \mathbf{F}_i \\ &= \mathbf{r}_{AB} \times \mathbf{F} + \mathbf{M}_B\end{aligned}$$

Kraftskruven Om man vill förenkla ett system mest möjligt, dekomponera \mathbf{M} i dens komponenter parallellt och vinkelrät på \mathbf{F} . Ersätt den vinkelräta komponenten med ett kraftpar ett avstånd $d = \frac{M_{\perp}}{F}$ från den förra punkten. Då blir resultatet en kraft och ett kraftmoment på samma linje, och detta kallas en kraftskruv.

Enkraftsresultant Om systemet kan reduceras till en kraftskruv utan kraftmoment, är detta systemets enkraftsresultant.

Om systemet har en enkraftsresultant, är detta ekvivalent med att det ursprungliga totala kraftmomentet och kraftsumman är ortogonala. Tillräckligheten kommer direkt från härledningen. Nödvändigheten visas om vi antar att det finns en enkraftsresultant i B , men $\mathbf{F} \cdot \mathbf{M}_A \neq 0$ i något A . Detta ger

$$\begin{aligned}\mathbf{M}_A &= \mathbf{M}_B + \mathbf{r}_{AB} \times \mathbf{F} = \mathbf{r}_{AB} \times \mathbf{F} \\ \mathbf{F} \cdot \mathbf{M}_A &= \mathbf{F} \cdot (\mathbf{r}_{AB} \times \mathbf{F}) = 0.\end{aligned}$$

Detta ger en motsägelse, och ekvivalensen är bevisat.

3 Masscentrum

Masscentrum till ett system av partikler definieras av

$$\mathbf{r}_G = \frac{\sum m_i \mathbf{r}_i}{\sum m_i}.$$

För en kontinuerlik kropp går detta mot

$$\mathbf{r}_G = \frac{\int dm \mathbf{r}}{\int dm}.$$

Detta kan skrivas som

$$\begin{aligned}\mathbf{r}_G &= \frac{1}{M} \sum_{V_i} \int dm \mathbf{r} \\ &= \frac{1}{M} \sum \frac{M_i}{M_i} \int_{V_i} dm \mathbf{r} \\ &= \frac{1}{M} \sum M_i \mathbf{r}_{G,i}.\end{aligned}$$

Kroppen kan då partitioneras på lämpliga sätt, och man kan använda enkla resultat för att beräkna mer komplicerade masscentra.

Masscentrumets läge är så att om en kraft verkar i ett partikelsystems masscentrum, kommer dets verkan kunna reduceras till en enkraftsresultant.

Motivering: Tyngdkraft Betrakta ett system av partikler i ett homogent tyngdfält som verkar i $-z$ -riktning. Kraftsumman ges av

$$\mathbf{F} = \sum \mathbf{F}_i = - \sum m_i g \mathbf{e}_z = -mg \mathbf{e}_z$$

där m är den totala massan till partiklerna. Det totala kraftmomentet kring någon punkt O är

$$\mathbf{M}_O = \sum \mathbf{r}_i \times \mathbf{F}_i = - \sum \mathbf{r}_i \times m_i g \mathbf{e}_z = - \sum m_i g \mathbf{r}_i \times \mathbf{e}_z.$$

Detta är ett system av parallella krafter, vilket alltid har ett enkraftsresultat. Låt enkraftsresultatens angreppspunkt ges av ortsvektorn \mathbf{r} relativt O . Eftersom enkraftsresultanten är ekvimoment med det ursprungliga kraftsystemet, får man

$$\begin{aligned}\mathbf{r} \times \mathbf{F} &= \mathbf{M}_O \\ \mathbf{r} \times (-mg\mathbf{e}_z) &= -\sum m_i g \mathbf{r}_i \times \mathbf{e}_z \\ \left(m\mathbf{r} - \sum m_i \mathbf{r}_i\right) \times \mathbf{e}_z &= 0\end{aligned}$$

Detta innebär att uttrycket i parenteserna är parallellt med \mathbf{e}_z , vilket ger

$$m\mathbf{r} - \sum m_i \mathbf{r}_i = \mu \mathbf{e}_z$$

och slutligen

$$\begin{aligned}\mathbf{r} &= \frac{1}{m} \sum m_i \mathbf{r}_i + \frac{\mu}{m} \mathbf{e}_z \\ &= \mathbf{r}_G + \frac{\mu}{m} \mathbf{e}_z\end{aligned}$$

där vi har introducerat masscentrum. Enkraftsresultanten verkar då i en linje som går genom masscentrum.

Tyngdpunkt Tyngdpunktet spelar samma roll som masscentrum, fast i det allmänna tyngdfelet.

4 Jämvikt

Jämviktsläget är ett läge som är konstant i tiden relativt någon referensram. Två nödvändiga jämviktsvillkor är att

$$\sum \mathbf{F} = 0, \sum \mathbf{M}_A = 0 \quad \forall A.$$

Villkoret är även tillräckligt om det gäller för alla delsystem av det totala systemet.

Ekvivalenta jämviktsekvationer i 2D I 2D ger jämviktsekvationerna

$$F_x = 0, F_y = 0, M_A = 0.$$

Vid att translatera x -komponenten av \mathbf{F} till punkten B får vi

$$\mathbf{M}_B = \mathbf{M}_A + \mathbf{r}_{AB} \times \mathbf{F} = 0,$$

så dessa jämviktsekvationer implicerar det alternativa jämviktsvillkoret

$$F_x = 0, M_A = 0, M_B = 0$$

eller

$$M_A = 0, M_B = 0, M_C = 0.$$

Alternativt, givet

$$F_x = 0, M_A = 0, M_B = 0$$

har man

$$\mathbf{M}_A = \mathbf{M}_B + \mathbf{r}_{BA} \times \mathbf{F}.$$

Om \mathbf{r}_{AB} ej är parallell på y -axeln, ger detta $\mathbf{F} = \mathbf{0}$. Den sista implikationen visas på motsvarande sätt, och detta bevisar ekvivalensen.

Statisk obestämthet Jämviktsvillkoren ger ett visst antal oberoende ekvationer som är uppfyllda vid jämvikt. Om kraftsystemet involverar flera okända än antalet ekvationer, kan inte krafterna bestämmas med stelkroppsmekanik, och systemet är statiskt obestämt.

5 Kinematik

I kinematiken beskrivs rörelser utan att diskutera deras uppkomst. Här kommer vi diskutera kinematik för partiklar.

Essensiella storheter Ortsvektorn \mathbf{r} beskriver positionen till partikeln. Dens derivata

$$\mathbf{v} = \frac{d\mathbf{r}}{dt}$$

kallas hastighet och dens andraderivata

$$\mathbf{a} = \frac{d\mathbf{v}}{dt} = \frac{d^2\mathbf{r}}{dt^2}$$

kallas acceleration.

Naturliga komponenter En lämplig beskrivning av en partikels bana är att skriva den som beroende av sträckan s partikeln har förflyttat sig. Med $\mathbf{r}(t) = \mathbf{r}(s(t))$ får vi

$$\mathbf{v} = \frac{d\mathbf{r}}{dt} = \frac{d\mathbf{r}}{ds} \frac{ds}{dt}.$$

Enligt definitionen är $\mathbf{e}_t = \frac{d\mathbf{r}}{ds}$ en enhetsvektor parallell med partikels bana. Vi får även

$$\mathbf{a} = \frac{d\mathbf{v}}{dt} = \frac{d\mathbf{r}}{ds} \frac{d^2s}{dt^2} + \frac{d\mathbf{e}_t}{dt} \frac{ds}{dt} = \frac{d\mathbf{v}}{dt} = \frac{d\mathbf{r}}{ds} \frac{d^2s}{dt^2} + \frac{d\mathbf{e}_t}{ds} \left(\frac{ds}{dt} \right)^2.$$

Den nya vektorn $\frac{d\mathbf{e}_t}{ds}$ är av intresse. Vi har att

$$\mathbf{e}_t \cdot \mathbf{e}_t = 0 \implies 2\mathbf{e}_t \cdot \frac{d\mathbf{e}_t}{ds} = 0,$$

så denna vektorn är normal på banan. Dens belopp ges av $|\frac{d\mathbf{e}_t}{ds}| = \frac{1}{\rho}$, där ρ är kurvans krökningsradie i någon given punkt. Vi använder definitionen av farten och skriver accelerationen som

$$\mathbf{a} = \frac{dv}{dt}\mathbf{e}_t + \frac{v^2}{\rho}\mathbf{e}_n.$$

Vid att betrakta $\mathbf{v} \times \mathbf{a}$ och använda kedjeregeln kan banans krökningsradie skrivas som

$$\rho = \frac{\left|\frac{ds}{du}\right|^3}{\left|\frac{d\mathbf{r}}{du} \times \frac{d^2\mathbf{r}}{du^2}\right|}$$

där u är någon godtycklig parameter.

Cirkelrörelse För cirkelrörelse med konstant radius är hastigheten vinkelrät på Ortsvektorn, och har storlek $v = R\frac{d\theta}{dt}$. Den tangentiala accelerationen har storlek $a_{\parallel} = \frac{dv}{dt}$ och den centripetala accelerationen, som är riktad in mot centrum av rörelsen, har storlek $a_{\perp} = \frac{v^2}{R}$.

Cylinderkoordinater I cylinderkoordinater beskriver vi en partikels position med polära koordinater i xy -planet och en extra z -komponent. Vektorerna

$$\mathbf{e}_r = \begin{bmatrix} \cos \phi \\ \sin \phi \\ 0 \end{bmatrix}, \mathbf{e}_{\phi} = \begin{bmatrix} -\sin \phi \\ \cos \phi \\ 0 \end{bmatrix}, \mathbf{e}_z = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

kommer användas för att beskriva partikelns rörelse. Deras derivator ges av

$$\begin{aligned} \frac{d\mathbf{e}_r}{dt} &= \begin{bmatrix} -\frac{d\theta}{dt} \sin \phi \\ \frac{d\theta}{dt} \cos \phi \\ 0 \end{bmatrix} = \frac{d\theta}{dt} \mathbf{e}_{\phi}, \\ \frac{d\mathbf{e}_{\phi}}{dt} &= \begin{bmatrix} -\frac{d\theta}{dt} \cos \phi \\ -\frac{d\theta}{dt} \sin \phi \\ 0 \end{bmatrix} = -\frac{d\theta}{dt} \mathbf{e}_r, \\ \frac{d\mathbf{e}_z}{dt} &= \mathbf{0}. \end{aligned}$$

\mathbf{e}_r pekar från origo mot partikelns position, \mathbf{e}_θ pekar tangentiellt på den cirkeln i xy -planet partikeln ligger på, pekande moturs, och \mathbf{e}_z pekar rakt uppåt. Med detta kan vi skriva partikelns position som

$$\mathbf{r} = r\mathbf{e}_r + z\mathbf{e}_z.$$

Då ges hastigheten av

$$\mathbf{v} = \frac{d\mathbf{r}}{dt} = \frac{dr}{dt}\mathbf{e}_r + r\frac{d\phi}{dt}\mathbf{e}_\phi + \frac{dz}{dt}\mathbf{e}_z$$

och accelerationen ges av

$$\mathbf{a} = \frac{d^2\mathbf{r}}{dt^2} = \left(\frac{d^2r}{dt^2} - r\left(\frac{d\phi}{dt}\right)^2\right)\mathbf{e}_r + \left(r\frac{d^2\phi}{dt^2} + 2\frac{dr}{dt}\frac{d\phi}{dt}\right)\mathbf{e}_\theta + \frac{d^2z}{dt^2}\mathbf{e}_z.$$

Rörelsemängd Rörelsemängden för en partikel definieras som

$$\mathbf{p} = m\mathbf{v}.$$

6 Newtons lagar

Första lagen Att kraftsumman på en partikel är lika med noll är ekvivalent med att partikeln har konstant fart.

Andra lagen

$$\mathbf{F} = \frac{d\mathbf{p}}{dt}$$

Tredje lagen Om en kropp utövar en kraft på en annan, kommer denna utöva en lika stor och motsatt riktad kraft på den första kroppen.

7 Nyttig matematik

Pappus 1:a sats Låt C vara en plan kurva som ej skär x -axeln, och rotera denna kring x -axeln. Arean som då alstras ges av produktet av kurvans längd och sträckan som kurvans centroid har förflyttat sig under rotationen.

Bevis Om kurvan roteras en vinkel $\theta \in [0, 2\pi]$ ges arean av

$$A = \int_C \theta y \, ds.$$

y -koordinaten till kurvans centroid ges av

$$y_G = \frac{1}{L} \int_C y \, ds$$

där L är kurvans längd. Centroiden kommer förflytta sig en sträcka θy_G under rotationen, och vi ser då att

$$\theta y_G L = \theta \int_C y \, ds,$$

vilket skulle visas.

Pappus 1:a sats Låt S vara en yta i planet som ej skär x -axeln, och rotera denna kring x -axeln. Volymen som då alstras ges av produktet av ytans area och sträckan som ytans centroid har förflyttat sig under rotationen.

Bevis Om ytan roteras en vinkel $\theta \in [0, 2\pi]$ ges arean av

$$V = \int_S \theta y \, dA.$$

y -koordinaten till kurvans centroid ges av

$$y_G = \frac{1}{A} \int_S y \, dA$$

där A är ytans area. Centroiden kommer förflytta sig en sträcka θy_G under rotationen, och vi ser då att

$$\theta y_G A = \theta \int_S y \, dA,$$

vilket skulle visas.