# Sammanfattning av SG1121 Mekanik

### Yashar Honarmandi

24 januari 2018

#### Sammanfattning

Denna sammanfattningen innehåller essensiella ekvationer i kursen  ${\bf SG}1121$ 

## Innehåll

1	Fundamentala koncepter	1
2	Kraftsystem	2

### 1 Fundamentala koncepter

**Krafter** En kraft **F** beskrivs av en vektor med belopp och rikting, samt en angrepspunkt.

**Kraftmoment** En kraft kan ha en viss vridningsförmåga med avseende på en punkt. Detta är kraftens kraftmoment. Dens storhet ges av

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

där O är punkten vi tänker oss att kraften vrider kring,  $\mathbf{r}$  är vektorn från O till  $\mathbf{F}$ :s angrepspunkt 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  $\mathbf{F}$ .

Detta kan utvidgas till kraftmomentet kring en axel vid att välja en punkt P på axeln och beräkna kraftmomentet med avseende på denna punkten. Projektionen på axeln av detta kraftmomentet är oberoende av valet av P. Detta ser man vid att välja en ny punkt Q och beräkna

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

Man projicerar sen på axeln.

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

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

### 2 Kraftsystem

Ett kraftsystem är ett system av krafter som verkar på en kropp och deras angrepspunkter.

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

$$(\mathbf{M}_B)_1 = (\mathbf{M}_A)_1 + \mathbf{r}_{AB} \times (\mathbf{F})_1,$$
  

$$(\mathbf{M}_B)_2 = (\mathbf{M}_A)_2 + \mathbf{r}_{AB} \times (\mathbf{F})_2$$
  

$$= (\mathbf{M}_A)_1 + \mathbf{r}_{AB} \times (\mathbf{F})_1$$
  

$$= (\mathbf{M}_B)_1.$$

**Kraftpar** Ett kraftpar består av två lika stora och motsatt riktade krafter som ej ligger på samma linje. Kraftsumman är  $\bf 0$  och beloppet av det totala momentet är

$$M_O = dF$$
,

där F är kraftens belopp och d är avståndet mellan linjerna de två krafterna ligger på. Man kan visa att momentvektorn ej beror på val av O, och därmed kan placeras var som hälst i kroppen.

**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 A och kraften i  $P_i$  bildar då ett kraftpar med moment  $\mathbf{M}_i = \mathbf{r}_{AP_i} \times \mathbf{F}_i$  i punkten A. Momentet kan placeras i A eftersom beloppet av momentet för ett kraftpar ej beror av valet av punkt. Då finns även en  $\mathbf{F}_i$  kvar. Resultatet blir att kraftsystemet är ekvivalent med en enkelt kraft och ett enkelt moment som ges av

$$\mathbf{F} = \sum \mathbf{F}_i, \ \mathbf{M} = \sum \mathbf{r}_{AP_i} imes \mathbf{F}_i.$$

**Förflyttning till ny punkt** Låt oss försöka flytta krafterna till en ny punkt. Det är klart att kraftsumman är den samma, och

$$\begin{aligned} \mathbf{M}_{A} &= \sum \mathbf{r}_{AP_{i}} \times \mathbf{F}_{i} \\ &= \sum (\mathbf{r}_{AB} + \mathbf{r}_{BP_{i}}) \times \mathbf{F}_{i} \\ &= \sum \mathbf{r}_{AB} \times \mathbf{F}_{i} + \mathbf{r}_{BP_{i}} \times \mathbf{F}_{i} \\ &= \mathbf{r}_{AB} \times \sum \mathbf{F}_{i} + \sum \mathbf{r}_{BP_{i}} \times \mathbf{F}_{i} \\ &= \mathbf{r}_{AB} \mathbf{F} + \mathbf{M}_{B} \end{aligned}$$