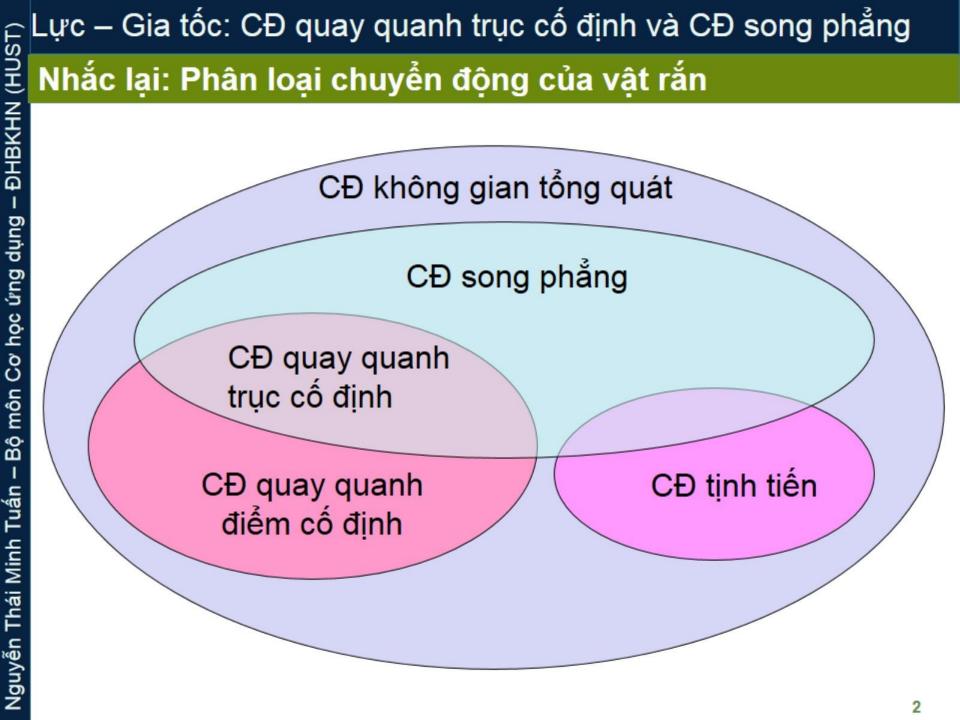


# CƠ HỌC KỸ THUẬT

# Lực – Gia tốc: Chuyển động quay quanh trục cố định và chuyển động song phẳng

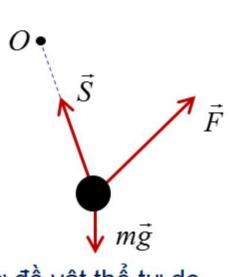
Nguyễn Thái Minh Tuấn Bộ môn Cơ học ứng dụng C3-307, 307B, 308 Đại học Bách khoa Hà nội

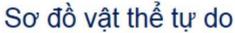


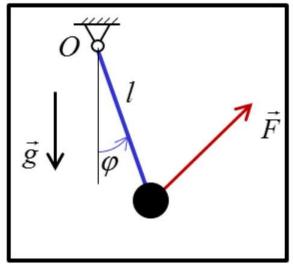
# Lực – Gia tốc: CĐ quay quanh trục cố định và CĐ song phẳng

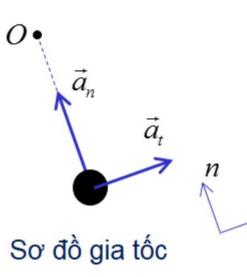
# Ví dụ mở đầu: Phương trình quay quanh trục cố định

Ví dụ: Xét chuyển động của một con lắc đơn, trục quay Oz cố định









## Phương trình định luật 2 Newton

## Quan hệ động học

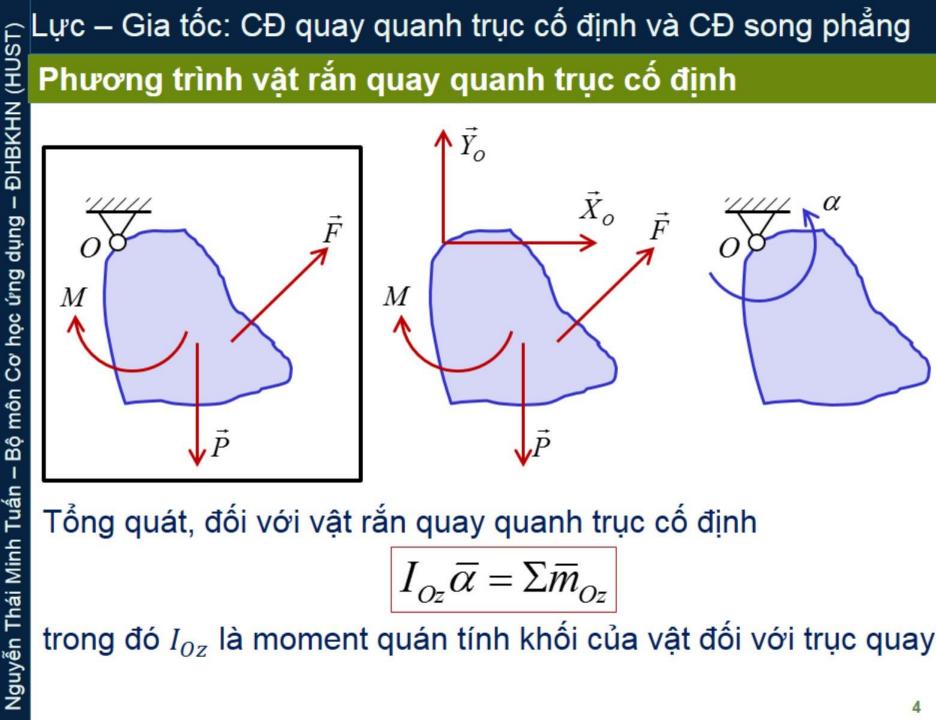


$$\sum m\overline{a}_t = \Sigma \overline{F}_t$$

$$\overline{a}_t = l \ddot{\varphi}$$

$$ml\ddot{\varphi} = \Sigma \overline{F}_t$$
 Suy ra  $ml^2 \ddot{\varphi} = (\Sigma \overline{F}_t)l$   $I_{Oz} \ddot{\varphi} = \Sigma \overline{m}_{Oz} (\vec{F})$ 

Trong đó  $I_{Oz} = ml^2$  là moment quán tính khối của con lắc đối với trục quay.



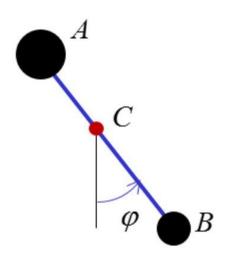
$$I_{Oz}\overline{\alpha} = \Sigma \overline{m}_{Oz}$$

trong đó  $I_{Oz}$  là moment quán tính khối của vật đối với trục quay.

# Lực – Gia tốc: CĐ quay quanh trục cố định và CĐ song phẳng

# Ví dụ mở đầu: Phương trình quay của chuyển động song phẳng (1)

Ví dụ: Xét hai chất điểm nối với nhau bởi một thanh cứng khối lượng không đáng kể.



Khối tâm của hệ ở C:

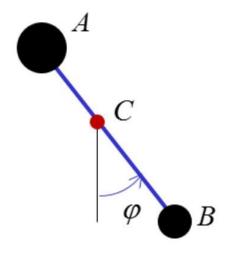
$$(m_A + m_B)\vec{r}_C = m_A\vec{r}_A + m_B\vec{r}_B$$

Chọn C làm gốc, suy ra:

$$m_A \overrightarrow{CA} + m_B \overrightarrow{CB} = \overrightarrow{0}$$

hay

$$m_A l_A = m_B l_B$$

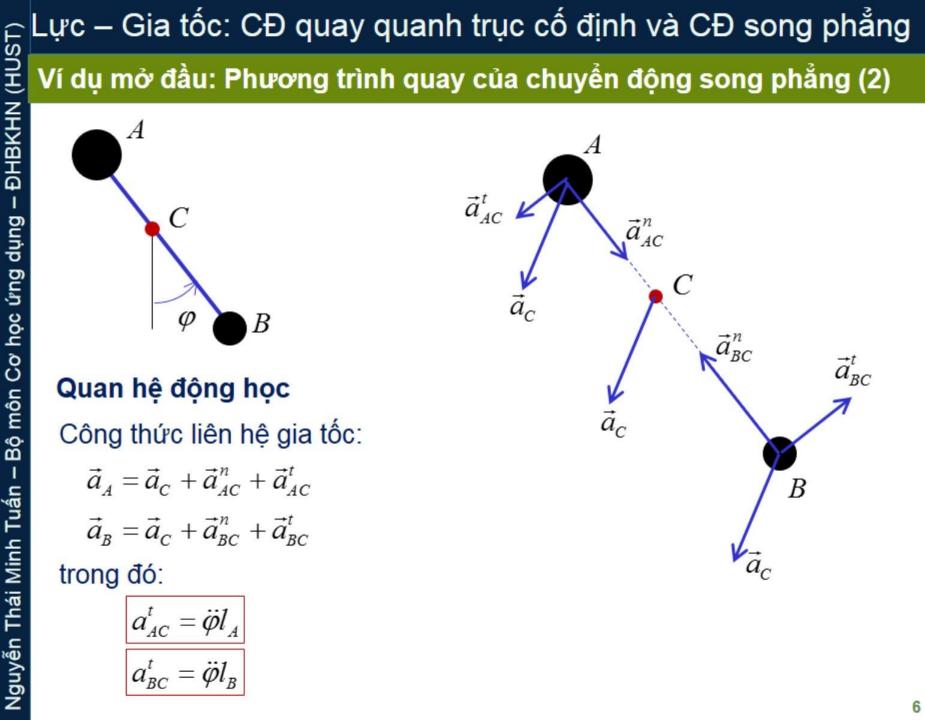


$$\vec{a}_A = \vec{a}_C + \vec{a}_{AC}^n + \vec{a}_{AC}^t$$

$$\vec{a}_{B} = \vec{a}_{C} + \vec{a}_{BC}^{n} + \vec{a}_{BC}^{t}$$

$$a_{AC}^{t} = \ddot{\varphi}l_{A}$$

$$a_{BC}^{t} = \ddot{\varphi}l_{B}$$



# Lực – Gia tốc: CĐ quay quanh trục cố định và CĐ song phẳng

# Ví dụ mở đầu: Phương trình quay của chuyển động song phẳng (3)

$$\begin{aligned}
m_{A}l_{A} &= m_{B}l_{B} (1) \\
a_{AC}^{t} &= \ddot{\varphi}l_{A} (2) \\
a_{BC}^{t} &= \ddot{\varphi}l_{B} (3)
\end{aligned}$$

Từ định luật 2 Newton, chiếu lên phương t:

$$m_{A}(a_{AC}^{t}+\overline{a}_{Ct})=\overline{F}_{At} (4)$$

$$m_B \left( -a_{BC}^t + \overline{a}_{Ct} \right) = \overline{F}_{Bt} (5)$$

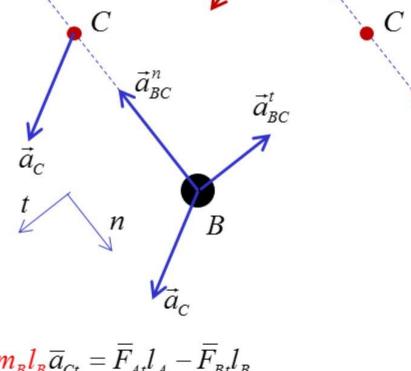
Nhân (4) với  $l_A$ , nhân (5) với  $l_B$ ,

rồi trừ cho nhau:

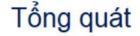
$$m_A l_A a_{AC}^t + m_B l_B a_{BC}^t + m_A l_A \overline{a}_{Ct} - m_B l_B \overline{a}_{Ct} = \overline{F}_{At} l_A - \overline{F}_{Bt} l_B$$

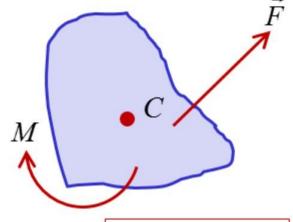
Chú ý đến (1), (2), (3), suy ra

$$(m_{_A}l_{_A}^2+m_{_B}l_{_B}^2)\ddot{\varphi}=\Sigma \overline{m}_{_{Cz}}(\vec{F}^e)$$
 hay  $I_{_{Cz}}\ddot{\varphi}=\Sigma \overline{m}_{_{Cz}}(\vec{F}^e)$ 



# Lực – Gia tốc: CĐ quay quanh trục cố định và CĐ song phẳng Phương trình vi phân chuyển động của vật rắn phẳ Tổng quát





$$m\vec{a}_{C} = \Sigma \vec{F}$$

$$I_{Cz}\ddot{\varphi} = \Sigma \overline{m}_{Cz}$$

$$m\ddot{x}_{C} = \Sigma \overline{F}_{x}$$

$$m\ddot{y}_{C} = \Sigma \overline{F}_{y}$$

$$I_{Cz}\ddot{\varphi} = \Sigma \overline{m}_{Cz}$$

$$m\overline{a}_{n} = \Sigma \overline{F}_{n}$$

$$m\overline{a}_{t} = \Sigma \overline{F}_{t}$$

$$I_{Cz}\ddot{\varphi} = \Sigma \overline{m}_{Cz}$$

Vật rắn phẳng chuyển động tịnh tiến

$$m\vec{a}_{C} = \Sigma \vec{F}$$
$$0 = \Sigma \overline{m}_{Cz}$$

Vật rắn quay quanh trục Oz cố định

$$m\vec{a}_{C} = \Sigma \vec{F}$$

$$I_{Cz}\ddot{\varphi} = \Sigma \overline{m}_{Cz}$$

hoặc

$$m\vec{a}_{C} = \Sigma \vec{F}$$

$$I_{Oz} \ddot{\varphi} = \Sigma \overline{m}_{Oz}$$

# Lực – Gia tốc: CĐ quay quanh trục cố định và CĐ song phẳng Các nội dung đã trình bày Slide 2: Nhắc lại: Phân loại chuyển động của vật rắn Slide 3: Ví dụ mở đầu: Phương trình quay quanh trục cố định Slide 4: Phương trình vật rắn quay quanh trục cố định Slide 5-7: Ví dụ mở đầu: Phương trình quay của chuyển động song phẳng Slide 8: Phương trình vi phân chuyển động của vật rắn phẳng