

# Tentamen i FFM515 Mekanik 1

*Tid och plats:* Torsdagen den 17 mars 2005 på eftermiddagen i V.

*Hjälpmittel:* Typgodkänd räknedosa.

*Examinator:* Måns Henningson, 0737-296826.

*Poängberäkning:* Varje uppgift bedöms med 0, 1, 2 eller 3 poäng enligt följande principer:  
För 3 poäng krävs en helt korrekt lösning.

Mindre fel ger 1 poängs avdrag.

Allvarliga fel (t ex dimensionsfel eller andra orimliga resultat) ger 2 poängs avdrag.

Allvarliga principiella fel eller en ofullständig lösning ger 0 poäng på uppgiften.

*Betygsgränser:* För att bli godkänd krävs minst 6 poäng totalt på uppgifterna 1-4.

För de som är godkända bestäms betyget av den totala poängen på uppgifterna 1-6 så att  
6-11 poäng ger betyg 3, 12-14 poäng ger betyg 4 och 15-18 poäng ger betyg 5.

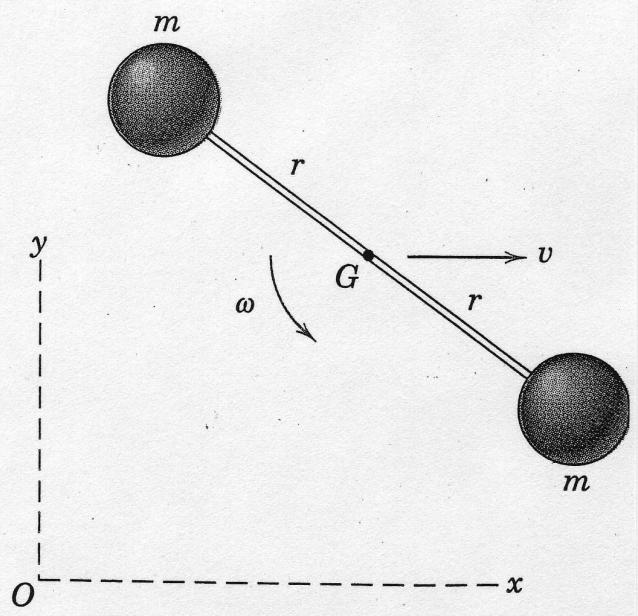
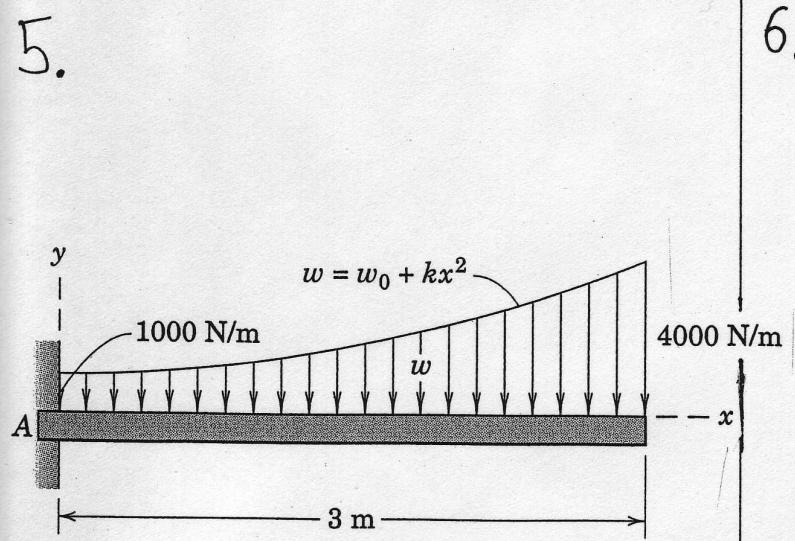
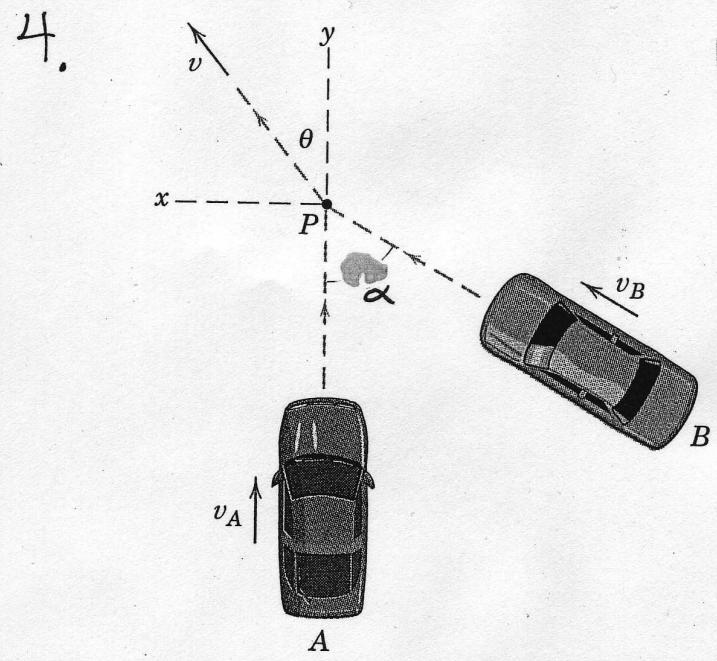
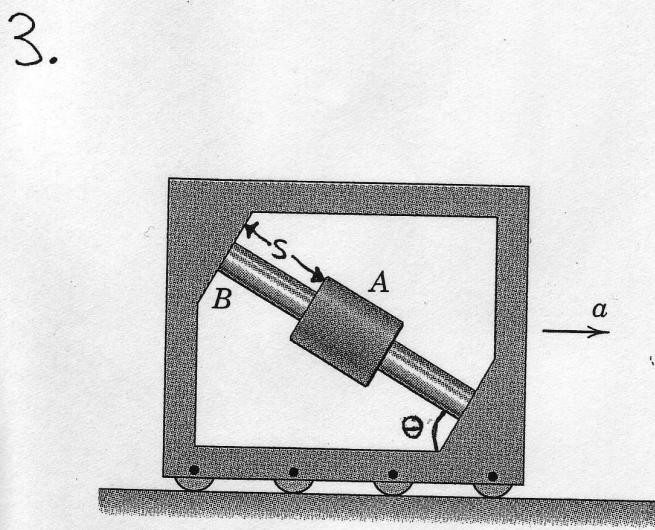
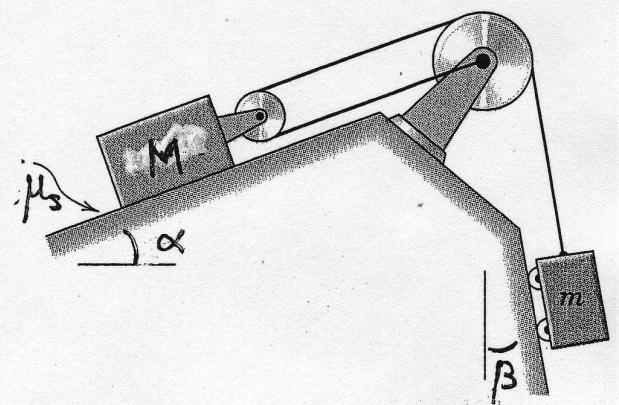
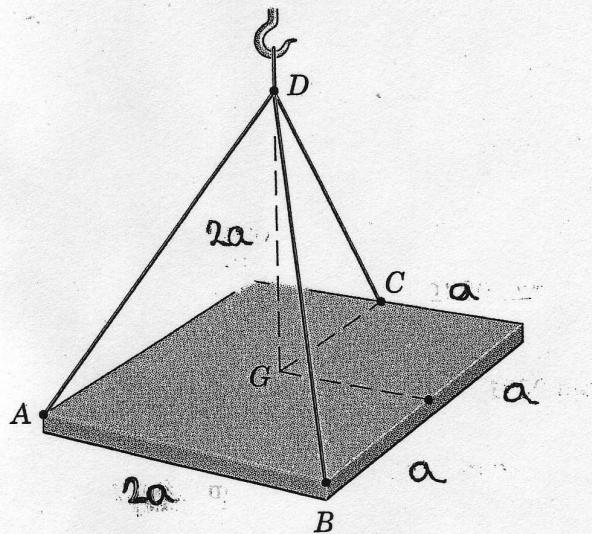
## *Grundläggande uppgifter*

1. Den homogena horisontella plattan har massan  $m$ . Bestäm spänkkraften i linorna AD, BD och CD.
2. Klossens massa  $M$ , vinklarna  $\alpha$  och  $\beta$  samt den statiska friktionskoefficienten  $\mu_s$  mellan klossen och det lutande planet är givna. (Övrig friktion försummas.) Bestäm det intervall för vagnens massa  $m$  i vilket jämvikt kan råda.
3. Ramen rör sig med den konstanta accelerationen  $a$  åt höger. Hylsan A glider friktionsfritt på stången, som bildar vinkel  $\theta$  med horisontalplanet. Hylsans position kan beskrivas med hjälp av avståndet  $s$ . Bestäm  $\ddot{s}$ , det vill säga hylsans acceleration relativt stången.
4. De båda bilarna har massorna  $m_A$  och  $m_B$  och rör sig med farterna  $v_A$  och  $v_B$  i vinkeln  $\alpha$  mot varandra när de kolliderar i punkten P och fastnar i varandra. Bestäm deras gemensamma fart  $v$  och vinkeln  $\theta$  omedelbart efter kollisionen.

## *Överkursuppgifter*

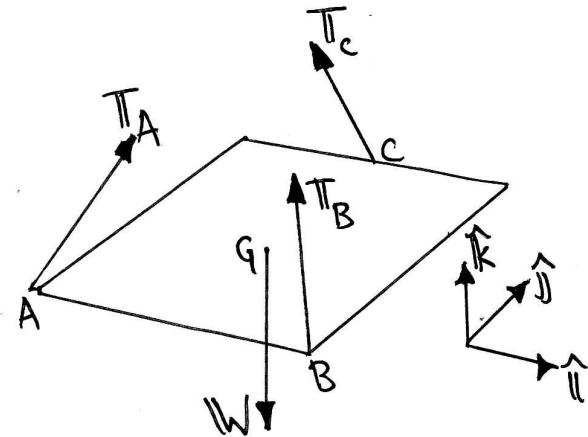
5. Bestäm skjukvarkten  $V$  och böjmomentet  $M$  i balken som funktioner av avståndet  $x$  från infästningspunkten A. (Tyngdkraften på balken är inkluderad i lasten  $w$ .)
6. Stången med de två kloten roterar med vinkelhastigheten  $\omega$  samtidigt som dess mittpunkt G rör sig med farten  $v$  i positiva  $x$ -axelns riktning. Bestäm systemets rörelsemängdsmoment  $\mathbf{H}_0$  med avseende på O då G har koordinaterna  $x$  och  $y$ . (Stångens massa och klotens radie försummas.)

*Lycka till!*



1. Plattan angrips av krafterna

$$\left\{ \begin{array}{l} \mathbf{T}_A = T_A \frac{1}{\sqrt{6}} (\hat{i} + \hat{j} + 2\hat{k}) \\ \mathbf{T}_B = T_B \frac{1}{\sqrt{6}} (-\hat{i} + \hat{j} + 2\hat{k}) \\ \mathbf{T}_C = T_C \frac{1}{\sqrt{5}} (-\hat{j} + 2\hat{k}) \\ \mathbf{W} = -mg \hat{k} \end{array} \right.$$



i punkterna A, B, C och G vars ortsvektorer m a p G är

$$\left\{ \begin{array}{l} \mathbf{r}_A = a(-\hat{i} - \hat{j}) \\ \mathbf{r}_B = a(\hat{i} - \hat{j}) \\ \mathbf{r}_C = a\hat{j} \\ \mathbf{r}_G = 0 \end{array} \right.$$

Kraftjämvaikt ger att

$$\begin{aligned} 0 &= \mathbf{T}_A + \mathbf{T}_B + \mathbf{T}_C + \mathbf{W} \\ &= \hat{i} \left( \frac{1}{\sqrt{6}} T_A - \frac{1}{\sqrt{6}} T_B \right) + \hat{j} \left( \frac{1}{\sqrt{6}} T_A + \frac{1}{\sqrt{6}} T_B - T_C \right) + \hat{k} \left( \frac{\sqrt{2}}{3} T_A + \frac{\sqrt{2}}{3} T_B + \frac{2}{\sqrt{5}} T_C - mg \right) \end{aligned}$$

och momentjämvaikt kring G ger att

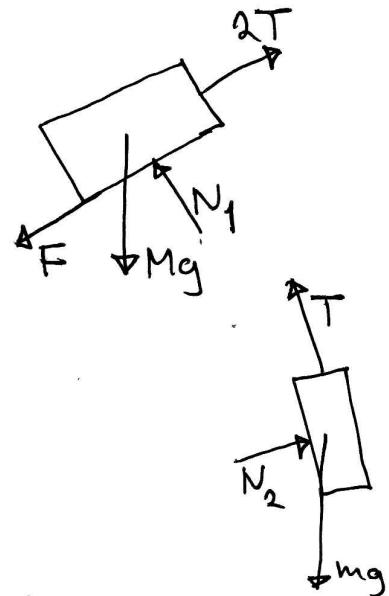
$$\begin{aligned} 0 &= \mathbf{r}_A \times \mathbf{T}_A + \mathbf{r}_B \times \mathbf{T}_B + \mathbf{r}_C \times \mathbf{T}_C + \mathbf{r}_G \times \mathbf{W} \\ &= \hat{i} a \left( -\frac{\sqrt{2}}{3} T_A - \frac{\sqrt{2}}{3} T_B + \frac{2}{\sqrt{5}} T_C \right) + \hat{j} a \left( \frac{\sqrt{2}}{3} T_A - \frac{\sqrt{2}}{3} T_B \right) \end{aligned}$$

Vars förs att

$$T_A = T_B = mg \sqrt{\frac{3}{32}} \quad \text{och} \quad T_C = mg \sqrt{\frac{5}{16}}$$

## 2. Jämviktsekvationerna lyder

$$\begin{cases} 2T - F - Mg \sin \alpha = 0 \\ N_1 - Mg \cos \alpha = 0 \\ T - mg \cos \beta = 0 \\ N_2 - mg \sin \beta = 0 \end{cases}$$



Varur fås att  $\begin{cases} F = 2mg \cos \beta - Mg \sin \alpha \\ N_1 = Mg \cos \alpha \end{cases}$

I gränsfallet med glidning uppåt (neråt) är

$$F = \mu_s N_1 \quad (F = -\mu_s N_1) \text{ så att}$$

$$\mu_s = \frac{2mg \cos \beta - Mg \sin \alpha}{Mg \cos \alpha} \quad (\mu_s = -\frac{2mg \cos \beta - Mg \sin \alpha}{Mg \cos \alpha})$$

Varur fås att

$$m = M \frac{\mu_s \cos \alpha + \sin \alpha}{2 \cos \beta} \quad (m = M \frac{-\mu_s \cos \alpha + \sin \alpha}{2 \cos \beta})$$

Förutsatt att  $\mu_s \leq \tan \alpha$  råder alltså jämvikt då

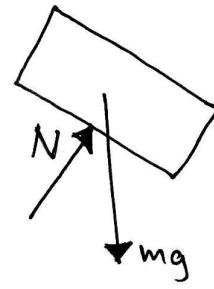
$$M \frac{-\mu_s \cos \alpha + \sin \alpha}{2 \cos \beta} \leq m \leq M \frac{\mu_s \cos \alpha + \sin \alpha}{2 \cos \beta}$$

Om  $\mu_s > \tan \alpha$  får vi istället intervallet

$$0 \leq m \leq M \frac{\mu_s \cos \alpha + \sin \alpha}{2 \cos \beta}$$

### 3. Newtons andra lag för hyskan ger

$$\rightarrow mg \sin \theta = m(a \cos \theta + \ddot{s})$$



Varur fås att

$$\ddot{s} = g \sin \theta - a \cos \theta$$

### 4. Rörelsemängdens bevarande ger

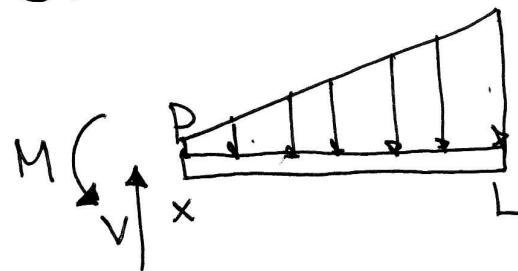
$$\begin{cases} \uparrow m_A v_A + m_B v_B \cos \alpha = (m_A + m_B) v \cos \theta \\ \leftarrow m_B v_B \sin \alpha = (m_A + m_B) v \sin \theta \end{cases}$$

Varur fås att

$$\theta = \arctan \frac{m_B v_B \sin \alpha}{m_A v_A + m_B v_B \cos \alpha}$$

$$v = \frac{1}{m_A + m_B} \sqrt{(m_A v_A + m_B v_B \cos \alpha)^2 + (m_B v_B \sin \alpha)^2}$$

5. Gör ett snitt i punkten P på avståndet x från den vänstra ändpunkten och frilägg den högra delen av balken:



Kraftjämliket ger nu skjutkraften

$$V = \int_x^L (w_0 + ks^2) ds = w_0(L-x) + \frac{k}{3}(L^3 - x^3)$$

och momentjämliket kring P ger böjsmomentet

$$M = \int_x^L (w_0 + ks^2)(s-x) ds$$

$$= \frac{w_0}{2}(L^2 - x^2) - w_0x(L-x) + \frac{k}{4}(L^4 - x^4) - \frac{kx}{3}(L^3 - x^3)$$

$$6. \quad \text{IIH}_0 = \text{I}\dot{r}_1 \times m\dot{r}_1 + \text{I}\dot{r}_2 \times m\dot{r}_2$$

$$= (\text{I}\dot{r}_G + \text{I}\dot{p}) \times m(\dot{r}_G + \dot{p}) + (\text{I}\dot{r}_G - \dot{p}) \times m(\dot{r}_G - \dot{p})$$

$$= 2m(\text{I}\dot{r}_G \times \dot{r}_G + \dot{p} \times \dot{p})$$

$$= 2m\hat{k}(-yv + wr^2)$$

