

## 2. sklop dodatnih vaj iz Mehanike 1

---

- (1) Palica se vrti v navpični ravnini s konstantno kotno hitrostjo  $\omega$ . Po palici se brez trenja giblje točka z maso  $m$  pod vplivom sile teže v navpični smeri.

- (a) Zapiši Newtonove enačbe v relativnem koordinatnem sistemu.  
 (b) Naj bo materialna točka ob začetnem trenutku na razdalji  $r_0 = \frac{g}{2\omega^2}$  od izhodišča v vodoravni smeri in naj nima hitrosti v radialni smeri. Izračunaj, kako se giblje točka med vrtenjem palice.

Rešitev:

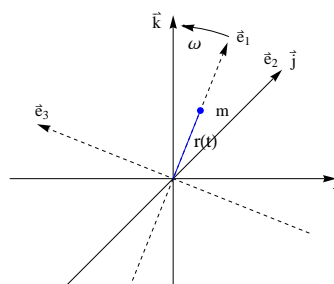
- (a) Po komponentah se Newtonove enačbe glasijo:

$$\vec{e}_1 : m\ddot{r} = m\omega^2 r - mg \sin \omega t,$$

$$\vec{e}_2 : F_2 = 0,$$

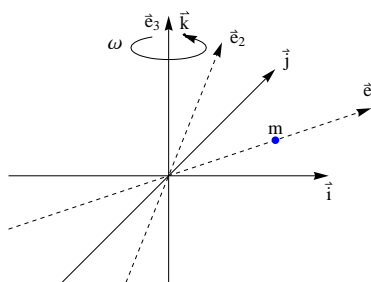
$$\vec{e}_3 : F_3 = mg \cos \omega t + 2m\omega\dot{r}.$$

- (b)  $r(t) = r_0(e^{-\omega t} + \sin \omega t)$ .



- (2) Dolga palica se enakomerno s kotno hitrostjo  $\omega$  vrti v vodoravni ravnini okoli izhodišča. Po njej se brez trenja giblje točka z maso  $m$  pod vplivom sile, ki je dana s potencialom  $V(r) = -\frac{mk}{r}$ , kjer je  $k$  pozitivna konstanta in  $r$  razdalja točke od izhodišča. Na palico postavimo točko v položaj  $r = r_0$ , tako da nima hitrosti v radialni smeri. Za katere vrednosti  $r_0$  bo točka šla proti neskončnosti?

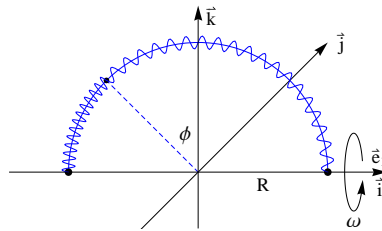
Rešitev:  $r_0 > \sqrt[3]{\frac{k}{\omega^2}}$ .



- (3) Polobroč s polmerom  $R$  se enakomerno s kotno hitrostjo  $\omega$  vrti okoli osi, ki gre skozi njegovi krajišči. Po njem se brez trenja giblje točka z maso  $m$ , ki je preko dveh vzmeti vzdolž polobroča pripeta na obe njegovi krajišči. Vzmeti imata koeficient  $k$  in neraztegnjeno dolžino  $l$ .
- (a) Reduciraj gibanje na premočrtno gibanje polarnega kota.
- (b) V odvisnosti od kotne hitrosti  $\omega$  poišči ravnovesne lege in ugotovi, ali so stabilne.

Rešitev:

- (a)  $\frac{1}{2}mR^2\dot{\phi}^2 + kR^2\phi^2 - \frac{1}{2}m\omega^2R^2\cos^2\phi = E,$
- (b) Ravnovesna lega je pri  $\phi = 0$  in je za vsak  $\omega$  stabilna.

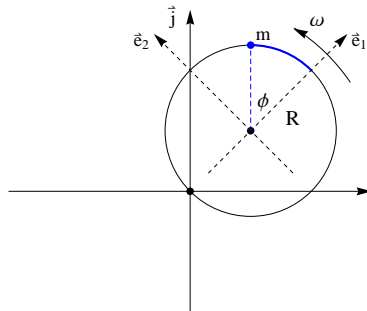


- (4) Obroč s polmerom  $R$ , ki leži v vodoravni ravnini, se enakomerno vrti s kotno hitrostjo  $\omega$  okrog navpične osi, ki gre skozi točko na obodu obroča. Po obroču se brez trenja in pod vplivom sile teže v navpični smeri giblje točka z maso  $m$ .
- (a) Zapiši Newtonove enačbe v relativnem koordinatnem sistemu.
- (b) Denimo, da je v začetnem trenutku masna točka diametralno nasproti točke okrog katere se obroč vrti in da miruje glede na obroč. Pokaži, da točka med vrtenjem obroča miruje glede na obroč.

Rešitev:

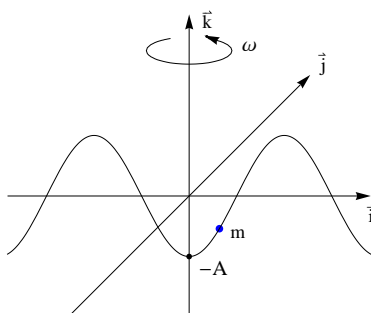
- (a) Vektorska oblika Newtonovih enačb v RKS se glasi

$$m\vec{a}_{\text{rel}} = \vec{F}_g + \vec{F}_{\text{obroča}} + mR\omega \cos\phi(2\dot{\phi} + \omega)\vec{e}_1 + mR\omega \sin\phi(2\dot{\phi} + \omega)\vec{e}_2 + m\omega^2R\vec{e}_1.$$



- (5) Krivulja, ki je v začetnem trenutku podana s sistemom enačb  $z = -A \cos \alpha x$  in  $y = 0$ , kjer sta  $A, \alpha > 0$ , se enakomerno s kotno hitrostjo  $\omega$  vrti okoli osi  $z$ , po njej pa se brez trenja in pod vplivom sile teže v navpični smeri giblje točka z maso  $m$ . Za katere vrednosti  $\omega$  je točka na krivulji, ki ustreza parametru  $x = 0$ , stabilna ravnovesna lega?

Rešitev:  $\omega < \sqrt{gA\alpha^2}$ .



- (6) Izračunaj os in kot rotacije  $Q \circ Q \circ Q$ , kjer je  $Q$  podana z matriko

$$Q = \begin{bmatrix} \frac{1}{3} + \frac{1}{\sqrt{3}} & -\frac{1}{3} & -\frac{1}{3} + \frac{1}{\sqrt{3}} \\ -\frac{1}{3} + \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{3} + \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{3} \\ -\frac{1}{3} & \frac{1}{3} - \frac{1}{\sqrt{3}} & \frac{1}{3} + \frac{1}{\sqrt{3}} \end{bmatrix}.$$

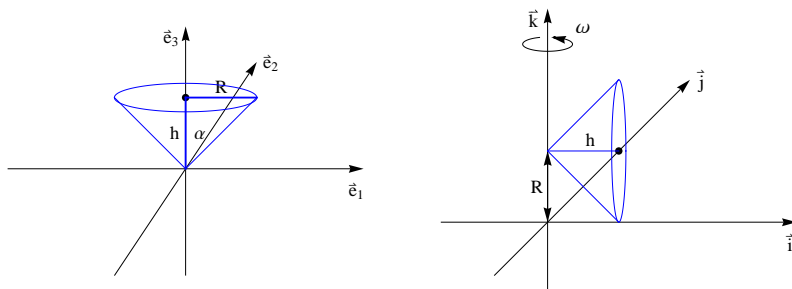
Rešitev:  $Q^3 = R\left(\frac{1}{\sqrt{3}}(-1, 1, 1), \frac{\pi}{2}\right)$ .

- (7) Homogen stožec z maso  $m$ , polmerom  $R$  in višino  $h = R$  se enakomerno kotali po podlagi, tako da je vrh stožca vpet v točki, ki je na višini  $R$  nad podlago. Kotna hitrost precesije stožca je  $\omega$ .

- (a) Izračunaj vektor kotne hitrosti in rotacijski vektor.  
 (b) Izračunaj kinetično energijo stožca.

Rešitev:

- (a)  $\vec{\omega}'(t) = -\omega \cos \omega t \vec{i} - \omega \sin \omega t \vec{j} + \omega \vec{k}$ ,  $\vec{\omega}(t) = -\omega \cos \omega t \vec{e}_1 - \omega \sin \omega t \vec{e}_2 - \omega \vec{e}_3$ .  
 (b)  $T = \frac{21}{40} m \omega^2 R^2$ .

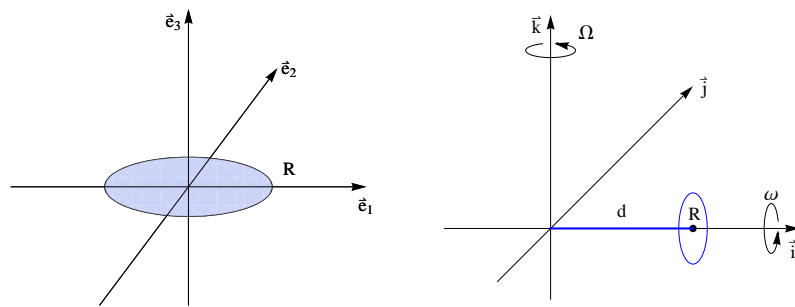


- (8) Homogen disk z maso  $m$  in s polmerom  $R$  precesira okoli navpične osi s kotno hitrostjo  $\Omega$ , okoli lastne osi pa se vrti s kotno hitrostjo  $\omega$ . Težišče diska je na razdalji  $d$  od osi precesije.

- (a) Izračunaj vektor kotne hitrosti in rotacijski vektor vrtenja.  
 (b) Izračunaj kinetično energijo diska.

Rešitev:

- (a)  $\vec{\omega}'(t) = \omega \cos \Omega t \vec{i} + \omega \sin \Omega t \vec{j} + \Omega \vec{k}$ ,  $\vec{\omega}(t) = -\Omega \cos \omega t \vec{e}_1 + \Omega \sin \omega t \vec{e}_2 + \omega \vec{e}_3$ .  
 (b)  $T = \frac{1}{2}m(d^2\Omega^2 + \frac{1}{4}R^2\Omega^2 + \frac{1}{2}R^2\omega^2)$ .



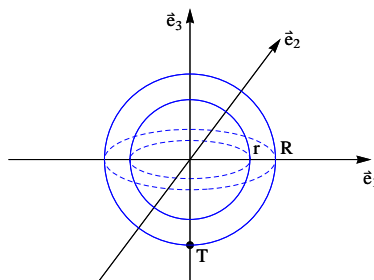
- (9) Dana je homogena krogelna lupina  $r^2 \leq x^2 + y^2 + z^2 \leq R^2$  z maso  $m$ .

- (a) Izračunaj vztrajnostni tenzor lupine glede na točko na njenem zunanjem obodu.  
 (b) Lupino vpnemo v točki na njenem zunanjem obodu. Okoli katerih osi je možno enakomerno vrtenje lupine brez zunanjih navorov?

Rešitev:

$$(a) J_T = \begin{bmatrix} \frac{2}{5}m \frac{R^5 - r^5}{R^3 - r^3} + mR^2 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{2}{5}m \frac{R^5 - r^5}{R^3 - r^3} + mR^2 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{2}{5}m \frac{R^5 - r^5}{R^3 - r^3} \end{bmatrix}.$$

- (b) Enakomerna rotacija je možna okoli normale na tangentno ravnino in okoli katerekoli osi, ki leži v tangentni ravnini.



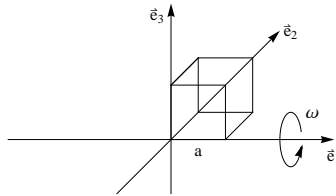
(10) Homogena kocka z maso  $m$  in s stranico dolžine  $a$  se enakomerno vrtil s kotno hitrostjo  $\omega$  okoli ene od svojih stranic.

- (a) Izračunaj vztrajnostni tenzor kocke glede na oglišče.  
 (b) Izračunaj kot med vektorjema kotne hitrosti in vrtilne količine.

Rešitev:

$$(a) J_0 = \begin{bmatrix} \frac{2}{3}ma^2 & -\frac{1}{4}ma^2 & -\frac{1}{4}ma^2 \\ -\frac{1}{4}ma^2 & \frac{2}{3}ma^2 & -\frac{1}{4}ma^2 \\ -\frac{1}{4}ma^2 & -\frac{1}{4}ma^2 & \frac{2}{3}ma^2 \end{bmatrix},$$

$$(b) \phi = \arccos \frac{8}{\sqrt{82}}.$$



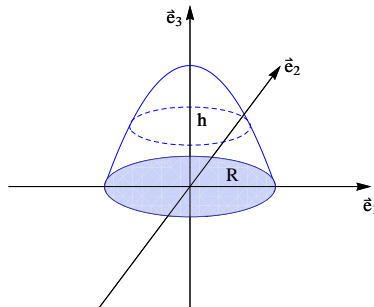
(11) Homogen paraboloid z maso  $m$  in gostoto  $\rho$ , ki je omejen s ploskvama  $z = 0$  in  $z = h \left(1 - \frac{x^2+y^2}{R^2}\right)$ , kjer je  $h = R$ , se vrtil okrog svoje osi simetrije. Od spodaj je podprt s horizontalno ravnino  $z = 0$ .

- (a) Izračunaj vztrajnostni tenzor telesa glede na središče osnovne ploskve.  
 (b) V kolikšnem času začetna kotna hitrost pade na polovično vrednost, če je koeficient trenja med podlago in ravno ploskvijo paraboloida enak  $k$ ? Tu upoštevaj, da je gostota ploskovne sile konstantna in enaka teži paraboloida deljeno s ploščino osnovne ploskve.

Rešitev:

$$(a) J_0 = \begin{bmatrix} \frac{1}{3}mR^2 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{3}mR^2 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{3}mR^2 \end{bmatrix},$$

$$(b) T = \frac{R\omega_0}{4gk}.$$



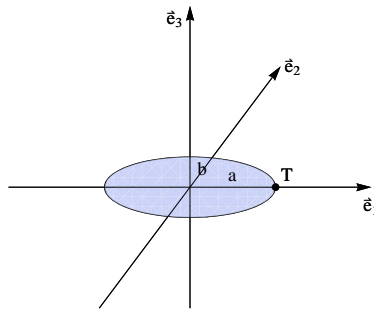
(12) Homogena plošča v obliki elipse s polosema  $a$  in  $b$  ter z maso  $m$  se vrti okrog večje polosi. Ploščo zavrtimo, tako da ima na začetku kotno hitrost  $\omega_0$ .

- (a) Izračunaj vztrajnostni tenzor plošče glede na težišče in glede na teme elipse pri večji polosi.
- (b) Zapiši Eulerjeve dinamične enačbe in izračunaj, koliko časa je potrebno, da se kotna hitrost zmanjša na polovico prvotne, če vrtenje zaviramo z navorom, ki je sorazmeren kotni hitrosti (to je  $N(\omega) = -k\omega$  za nek  $k > 0$ ).

Rešitev:

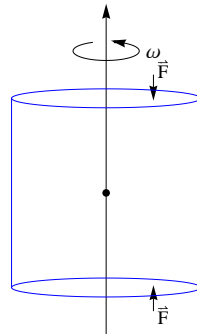
$$(a) J_* = \begin{bmatrix} \frac{1}{4}mb^2 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{4}ma^2 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{4}m(a^2 + b^2) \end{bmatrix}, J_T = \begin{bmatrix} \frac{1}{4}mb^2 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{5}{4}ma^2 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{4}m(5a^2 + b^2) \end{bmatrix},$$

$$(b) T = \frac{\ln 2 mb^2}{4k}.$$



(13) Homogen valj z maso  $m$ , polmerom  $R$  in višino  $h$  zavrtimo okoli simetrijske osi s kotno hitrostjo  $\omega_0$ . Valj stisnemo z vodoravnima hrapavima ploščama z nasprotno enakima silama velikosti  $F$ , ki sta enakomerno porazdeljeni po stičnih ploskvah. Zapiši Eulerjeve enačbe in izračunaj, čez koliko časa se valj ustavi, če je koeficient trenja med ploščama in valjem enak  $\mu$ .

$$\text{Rešitev: } T = \frac{3mR\omega_0}{8\mu F}.$$



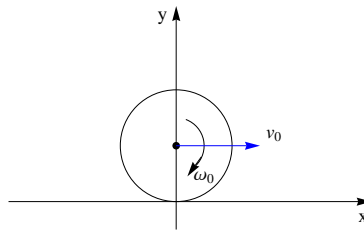
- (14) Homogen disk z maso  $m$  in s polmerom  $R$  se giblje po premici. Na začetku ima njegovo težišče hitrost  $v_0$ , disk pa se vrti s kotno hitrostjo  $\omega_0$  okoli simetrijske osi. Disk nekaj časa drsi, nato pa se začne kotaliti. Koeficient trenja med diskom in podlago je enak  $k$ .

- (a) Obravnavaj primer, ko je kotna hitrost večja od kotne hitrosti kotaljenja. Kdaj preide drsenje v kotaljenje?  
 (b) Obravnavaj primer, ko je kotna hitrost manjša od kotne hitrosti kotaljenja. Kolikšna mora biti začetna kotna hitrost diska, da se bo odkotalil v nasprotni smeri, kot pa je njegova začetna hitrost?

Rešitev:

$$(a) T = \frac{\omega_0 R - v_0}{3kg},$$

$$(b) \omega_0 < -\frac{2v_0}{R}.$$



- (15) Vodoravna plošča se giblje enakomerno pospešeno s pospeškom  $a$  v vodoravni smeri, po njej pa se kotali krogla z maso  $m$  in s polmerom  $R$ . V začetnem trenutku ima težišče krogle hitrost  $v_0$  relativno na ploščo v smeri pravokotno na gibanje plošče.

- (a) Izračunaj silo kotaljenja.  
 (b) Izračunaj trajektorijo težišča krogle v koordinatnem sistemu, ki miruje glede na ploščo.

Rešitev:

$$(a) \vec{F}_{\text{kot}} = -\frac{2}{7}ma \vec{e}_1,$$

$$(b) \vec{r}_*(t) = \left( \frac{5}{14}at^2, v_0t, R \right).$$

