

LEDNINGAR TILL PROBLEM I KAPITEL 3

Obs! Till en fullständig lösning krävs en figur!

LP 3.1 Tröghetsmomentets definition för ett partikelsystem ger (partiklarnas bidrag från vänster räknat i figuren)

$$I_x = \sum m_k r_{kL}^2 = \sum m_k (y_k^2 + z_k^2) = mb^2 + mb^2 + mb^2 = 3mb^2$$

$$I_y = \sum m_k r_{kL}^2 = \sum m_k (x_k^2 + z_k^2) = mb^2 + mb^2 + mb^2 = 3mb^2$$

$$I_z = \sum m_k r_{kL}^2 = \sum m_k (x_k^2 + y_k^2) = m(b^2 + b^2) + 0 + m(b^2 + b^2) = 4mb^2$$

LP 3.2 Tröghetsmomentet för en homogen stång med massan m och längden l är med avseende på en axel genom ändpunkten respektive mittpunkten

$$\frac{ml^2}{3} \text{ och } \frac{ml^2}{12}$$

Denna beräkning finns i teorin och redovisas inte här.

Tröghetsmomentet är additivt så att det totala tröghetsmomentet är lika med summan av delkropparnas tröghetsmoment.

Stängerna har vardera massan $m/2$.

Om Steiners sats används för den horisontella stängen fås

$$I_A = \frac{(m/2)(2b)^2}{3} + \left[\frac{(m/2)(2b)^2}{12} + (m/2)(2b)^2 \right]$$

$$I_A = \frac{2}{3}mb^2 + \left[\frac{1}{6} + 2 \right]mb^2 = \frac{17}{6}mb^2$$

LP 3.3

För en homogen stång med massan m och längden b är tröghetsmomentet med avseende på en axel vinkelrät mot stängen och genom dess mittpunkt (masscentrum G):

$$I_G = \frac{mb^2}{12}$$

Denna beräkning redovisas i teorin. Steiners sats ger tröghetsmomentet med avseende på en ändpunkt A :

$$I_A = I_G + m\left(\frac{b}{2}\right)^2 = \frac{mb^2}{12} + \frac{mb^2}{4} = \frac{mb^2}{3}$$

Den givna kroppen består av tre stänger. Bidragen till tröghetsmomenten i följande uttryck räknas med ordning nerifrån och upp.

$$I_x = 0 + \frac{(m/3)b^2}{3} + \left[\frac{(m/3)b^2}{12} + \frac{m}{3}\left(\frac{b^2}{4} + b^2\right) \right] = \frac{5mb^2}{9}$$

$$I_y = \frac{(m/3)b^2}{3} + \frac{(m/3)b^2}{3} + (m/3)b^2 = \frac{5mb^2}{9}$$

$$I_z = \frac{(m/3)b^2}{3} + 0 + \frac{(m/3)b^2}{3} = \frac{2mb^2}{9}$$

Här har Steiners sats använts för beräkning av I_x . Detta är markerat med en klammer.

LP 3.8

Tröghetsmomentet med avseende på symmetriaxeln för en homogen cirkelskiva eller cylinder med radien R och massan m är

$$I_z = \frac{mR^2}{2}$$

Denna beräkning finns i bokens teoriavsnitt och redovisas inte här. Tröghetsmomentet är additivt så att det totala tröghetsmomentet är lika med summan av delkropparnas tröghetsmoment. Kalla hålet för kropp 1 och återstoden, dvs den betraktade kroppen, för kropp 2! Då gäller om densiteten är ρ och cylinderns höjd är h :

$$m_1 = \rho \cdot \pi r^2 \cdot h \quad m_2 = \rho \cdot \pi (R^2 - r^2) \cdot h \quad m_{\text{tot}} = \rho \cdot \pi R^2 \cdot h$$

$$I_{\text{tot}} = I_1 + I_2 \Rightarrow \frac{m_{\text{tot}} R^2}{2} = \frac{m_1 r^2}{2} + I_2 \Rightarrow I_2 = \frac{m_{\text{tot}} R^2}{2} - \frac{m_1 r^2}{2}$$

$$\Rightarrow I_2 = \frac{(\rho \cdot \pi R^2 \cdot h) R^2}{2} - \frac{(\rho \cdot \pi r^2 \cdot h) r^2}{2} \Rightarrow I_2 = \frac{\rho \pi h}{2} (R^4 - r^4)$$

Densiteten kan bestämmas eftersom massan och volymen för den givna kroppen är kända:

$$\rho = \frac{m_2}{\pi (R^2 - r^2) h}$$

Eftersom massan $m_2 \equiv m$ är given i texten ger insättning

$$I_2 = \frac{m}{\pi (R^2 - r^2) h} \cdot \frac{\pi h}{2} (R^4 - r^4) \Rightarrow I_2 = \frac{m (R^4 - r^4)}{2 (R^2 - r^2)} \Rightarrow$$

$$I_2 = \frac{m (R^2 + r^2) (R^2 - r^2)}{2 (R^2 - r^2)} \Rightarrow I_2 = \frac{m (R^2 + r^2)}{2}$$

LP 3.10 Skiva upp cylindern i tunna cirkelskivor! Betrakta den cirkelskiva som ligger på avståndet z från xy -planet. Den har massan dm och tjockleken dz . Tröghetsmomentet för bara denna cirkelskiva är enligt Steiners sats:

$$dI_x = \frac{dm \cdot R^2}{4} + dm \cdot z^2$$

Här har vi utgått ifrån att tröghetsmomentet för en cirkelskiva med avseende på en diameter är känt (beräkningen är gjord i bokens teoriavsnitt).

För hela cylindern fås då:
$$I_x = \int dI_x = \int \left(\frac{R^2}{4} + z^2 \right) dm$$

För masselementet gäller:
$$dm = \rho \cdot \pi R^2 dz = \frac{m}{\pi R^2 h} \cdot \pi R^2 dz = \frac{m}{h} dz$$

Insättning ger

$$I_x = \int \left(\frac{R^2}{4} + z^2 \right) dm = \int \left(\frac{R^2}{4} + z^2 \right) \frac{m}{h} dz = \frac{m}{h} \left[\frac{R^2}{4} z + \frac{z^3}{3} \right]_0^h \Rightarrow$$

$$I_x = \frac{m}{h} \int_0^h \left(\frac{R^2}{4} + z^2 \right) dz = \frac{m}{h} \left[\frac{R^2}{4} z + \frac{z^3}{3} \right]_0^h = \frac{m}{h} \left(\frac{R^2}{4} h + \frac{h^3}{3} \right) = m \left(\frac{R^2}{4} + \frac{h^2}{3} \right)$$

Om $R \rightarrow 0$ så $I_x \rightarrow \frac{mh^2}{3}$ (smal stång).

Om $h \rightarrow 0$ så $I_x \rightarrow \frac{mR^2}{4}$ (tunn cirkelskiva).

LP 3.11 Inlämningsuppgift på T just nu

LP 3.12 Om det hade varit en *hel* cirkelring med massan m och radien r vet vi att tröghetsmomentet med avseende på symmetriaxeln enligt definitionen är $I_z = mr^2$. Massfördelningen är tunn och plan och då gäller satsen om tunna skivor:

$$I_x + I_y = I_z$$

Då $I_x = I_y$ på grund av symmetri för en sådan hel cirkelring fås

$$2I_x = I_z \quad \Rightarrow \quad I_x = \frac{mr^2}{2}$$

Det är bara massans avstånd från axeln som är av betydelse för tröghetsmomentet. Det spelar alltså ingen roll om vi viker den hela cirkelbågen längs x -axeln så att vi får en halv cirkelbåge. Tröghetsmomentet blir oförändrat dvs

$$I_x = \frac{mr^2}{2}$$

b) I fortsättningen gäller det tröghetsmoment med avseende på axlar parallella med z -axeln. Vi vet för halvcirkelbågen att $I_O = mr^2$. Halvcirkelbågens masscentrum har koordinaten $y_G = \frac{2r}{\pi}$. Steiners sats ger

$$I_G = I_O - my_G^2$$

$$I_A = I_G + m(r - y_G)^2 \Rightarrow$$

$$I_A = I_O - my_G^2 + m(r - y_G)^2 \Rightarrow$$

$$I_A = mr^2 - my_G^2 + m(r^2 - 2ry_G + y_G^2) \Rightarrow I_A = 2mr^2 - 2mry_G \Rightarrow$$

$$I_A = 2mr^2 - 2m\frac{2r^2}{\pi} \quad \Rightarrow \quad I_A = 2m\left(1 - \frac{2}{\pi}\right)r^2$$