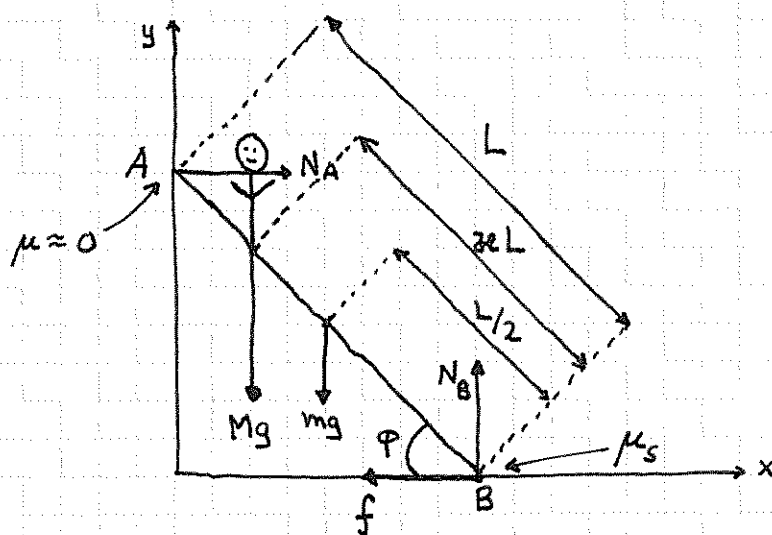


Når et legeme er i statisk likevekt, er

$$\sum_i \vec{F}_i = 0 \quad (\text{sum av ytre krefter} = 0)$$

$$\sum_i \vec{\tau}_i = 0 \quad (\text{sum av ytre dreiemoment} = 0, \text{ mhp ethvert referansepunkt } \vec{r}_0)$$

Eks 1: Person i stige



Aktuelle spørsmål:

- Minimal  $\varphi$  uten at stigen glir?
- Maksimal  $\lambda$  uten at stigen glir? ( $\lambda$  = "kappa")

$$\sum F_x = 0 \Rightarrow f = N_A \quad (1)$$

$$\sum F_y = 0 \Rightarrow N_B = (m+M)g \quad (2)$$

$$\sum \tau_B = 0 \Rightarrow mg \frac{L}{2} \cos \varphi + Mg \lambda L \cos \varphi - N_A L \sin \varphi = 0 \quad (3)$$

$$\text{Desuten: } f_{\max} = \mu_s N_B \quad (4)$$

$$\text{Fra (3): } N_A = (m/2 + \lambda M)g / \tan \varphi$$

$$\text{Kombinert med (1), (2) og (4): } \underline{m/2 + \lambda M \leq \mu_s (m+M) \tan \varphi}$$

$$\text{Dermed: } \varphi_{\min} = \arctan \left\{ \frac{m/2 + \lambda M}{(m+M)\mu_s} \right\}$$

$$\lambda_{\max} = \frac{m+M}{M} \mu_s \tan \varphi - \frac{m}{2M}$$

Eksempel, tallverdier:  $M = 70 \text{ kg}$ ,  $m = 5 \text{ kg}$ ,  $\mu_s = 0.3$

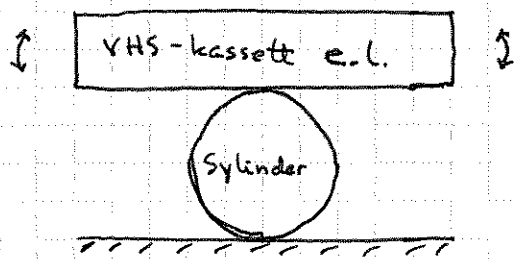
(95)

• Hvis  $\mu = 3/4$ :  $\varphi_{\min} = \arctan \left\{ \frac{5/2 + 70 \cdot 3/4}{75 \cdot 3/10} \right\} \approx 68^\circ$

• Hvis  $\varphi = 45^\circ$ :  $\mu_{\max} = \frac{75}{70} \cdot \frac{3}{10} \cdot 1 - \frac{5}{140} \approx 0.29$

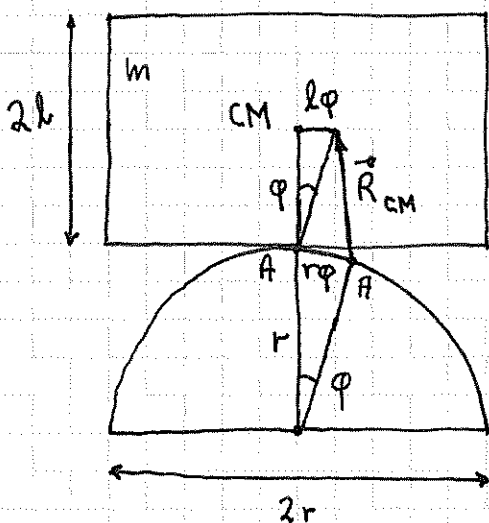
Kommentar: Hvis  $\mu_s > 0$  mellom vegg og stige, (og det er den jo!) blir problemet ubestemt. Ekstra ligning  $\sum \tau_A = 0$  gir intet nytt (prøv selv!), så vi har da 4 ukjente ( $f_A, f_B, N_A, N_B$ ) men bare 3 ligninger. Må betrakte stigen som "ikke-perfekt" sturt legeme (dvs elastisk) for å komme i mål.

Eks 2: Balansering på sylinder



Stabil eller ustabil likevekt?

Kort argument:



Når kassetten vippes en (liten) vinkel  $\varphi$ , flyttes CM (ca) horisontalt  $l\varphi$ , mens kontaktpunktet A flyttes (ca) horisontalt  $r\varphi$ .

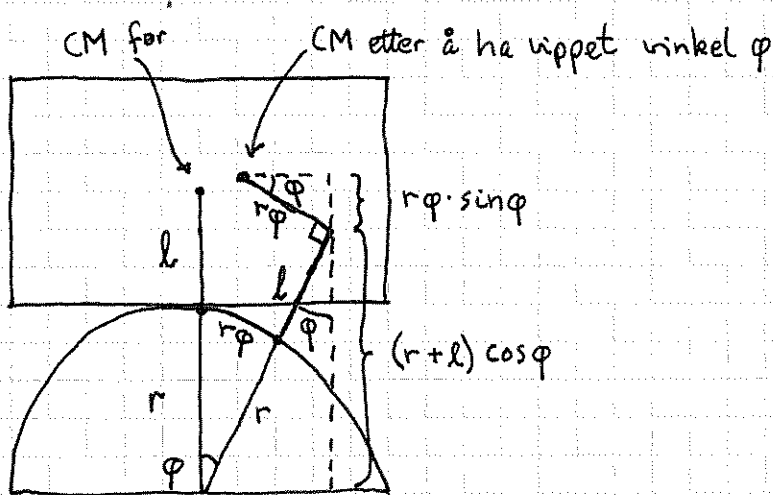
Stabil likevekt hvis  $l\varphi < r\varphi$ , dvs  $l < r$ , fordi dreiemomentet

$$\vec{\tau}_A = \vec{R}_{CM} \times m\vec{g}$$

da gir rotasjon tilbake mot likevekt.

Alternativ løsning med energibetraktninger:

96



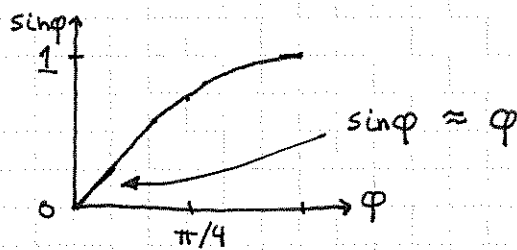
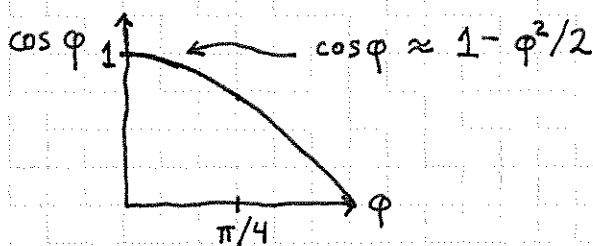
CM før:  $h_i = r + l$

CM etter:  $h_f = (r+l)\cos\varphi + r\varphi\sin\varphi = h(\varphi)$

⇒ Kassetten's potensielle energi: (Velger  $U=0$  ved  $\varphi=0$ .)

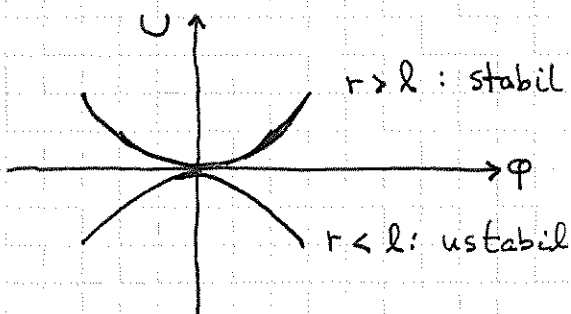
$$U(\varphi) = mgh_f - mgh_i = mg\{(r+l)(\cos\varphi - 1) + r\varphi\sin\varphi\}$$

For små vinkler  $\varphi$  (dvs  $\varphi \ll 1$ ):



[Jf Taylorrekker; se også Rottmann.]

$$\begin{aligned} \Rightarrow U(\varphi) &\approx mg\{(r+l)(-\varphi^2/2) + r\varphi\cdot\varphi\} = mg\varphi^2\{-\frac{r}{2} - \frac{l}{2} + r\} \\ &= \frac{1}{2} mg(r-l)\varphi^2 \end{aligned}$$



Hvis  $r > l$ , vil kassetten vippe fram og tilbake omkring likevekt  $\varphi=0$ . Vi har en harmoniske oscillator!

# Swingninger [YF 14, LL 9]

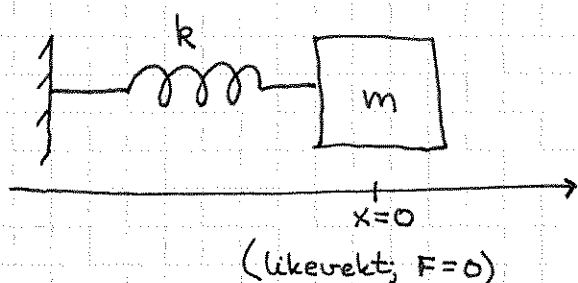
(97)

Swingninger = Oscillasjoner = periodisk oppførsel omkring en likevektsposisjon

[Kommentar: Bølger er swingninger som forplanter seg i rommet. <sup>FY1002</sup>TFY4160]

Eksempler: Pendel (klokke, huske,...); Gitarstreng; Tidevann;  
Avstanden mellom jorda og sola; Vibrerende atomer i molekyler og faste stoffer; .....

## Enkel harmonisk swingning [YF 14.2, LL 9.1-9.3] [Kjent fra R2, VGS]



$$\vec{F} = -kx \hat{x} \quad (\text{Hookes lov})$$

$x$  = utsving fra likevekt

$k$  = fjærkonstant

(se s. 38)

N2 horisontalt (anta friksjonsfritt underlag, evt  $mg \ll kx$ )

$$-kx = m\ddot{x} \Rightarrow \ddot{x} + \frac{k}{m}x = 0$$

Innfører  $\omega^2 = k/m \Rightarrow \boxed{\ddot{x} + \omega^2 x = 0}$  1D harmonisk oscillator

Ser at både  $\sin \omega t$  og  $\cos \omega t$  er løsning:

$$\frac{d^2}{dt^2}(\sin \omega t) = -\omega^2 \sin \omega t; \quad \frac{d^2}{dt^2}(\cos \omega t) = -\omega^2 \cos \omega t$$

$\Rightarrow$  Generell løsning er:  $x(t) = B \cos \omega t + C \sin \omega t$

evt.  $x(t) = A \cos(\omega t + \varphi)$

[Identiske hvis  $B = A \cos \varphi$  og  $C = -A \sin \varphi$ , sjekk selv!]

# Størrelser og begreper:

(98)

$A$  = amplituden = max utsving

$\omega$  = vinkel frekvens = vinkelhastighet  $[\omega] = s^{-1}$

$T = 2\pi/\omega$  = perioden = tid pr svingning  $[T] = s$

$f = 1/T$  = frekvensen = antall svingninger pr tidsenhet  $[f] = Hz$

$\omega t + \varphi$  = svingningens fase

$\varphi$  = fasekonstanten  $[\varphi] = 1$

Hitt 14.11.11

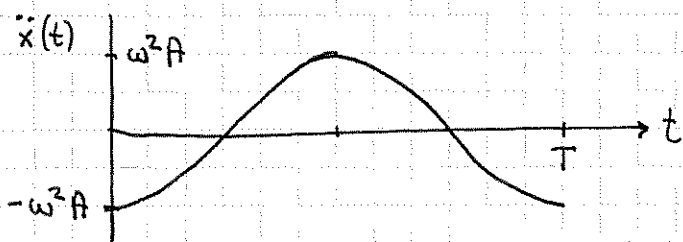
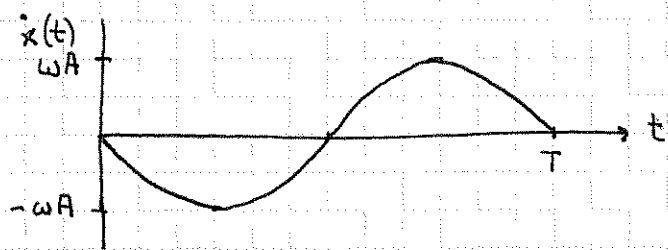
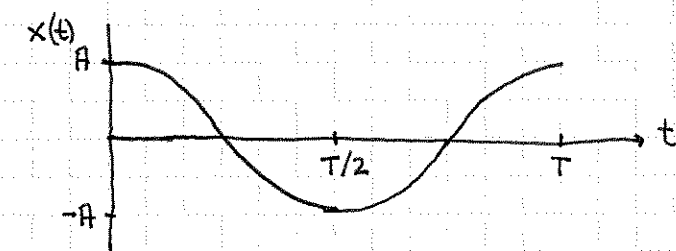
16.11.11

Fra  $x(t) = A \cos(\omega t + \varphi)$  finner vi lett  $\dot{x}(t)$  og  $\ddot{x}(t)$ :

$$\dot{x}(t) = -\omega A \sin(\omega t + \varphi)$$

$$\ddot{x}(t) = -\omega^2 A \cos(\omega t + \varphi) = -\omega^2 x(t)$$

Grafisk, med valget  $\varphi = 0$ :



$$\dot{x}(t) = \omega A \cos(\omega t + \varphi + \pi/2)$$

$\Rightarrow \dot{x}(t)$  faseforskyvet  $\pi/2$   
i forhold til  $x(t)$

$$\ddot{x}(t) = \omega^2 A \cos(\omega t + \varphi + \pi)$$

$\Rightarrow \ddot{x}$  faseforskyvet  $\pi/2$  i  
forhold til  $\dot{x}$  og  $\pi$  i  
forhold til  $x$

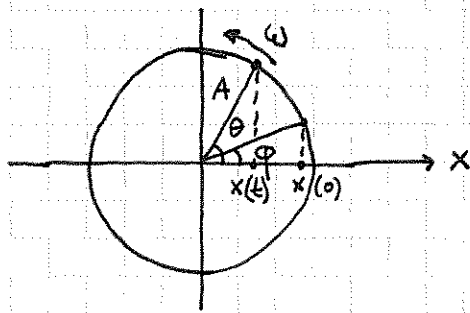
Kjennskap til to initialbetingelser, f.eks.  $x(0)$  og  $\dot{x}(0)$ , fastlegger  $A$  og  $\varphi$ :

$$x(0) = A \cos \varphi, \quad \dot{x}(0) = -\omega A \sin \varphi \Rightarrow \dot{x}(0)/\omega = -A \sin \varphi$$

$$\Rightarrow x(0)^2 + \dot{x}(0)^2/\omega^2 = A^2 \Rightarrow A = \sqrt{x(0)^2 + \dot{x}(0)^2/\omega^2}$$

$$\text{og } \tan \varphi = - \frac{\dot{x}(0)/\omega}{x(0)} \Rightarrow \varphi = - \arctan \left\{ \frac{\dot{x}(0)}{\omega x(0)} \right\}$$

Vi kan assosiere 1D harm. osc. med sirkelbevegelse:



$$\theta(t) = \omega t + \varphi = \text{fasen}$$

$A =$  amplituden

$$x(t) = A \cos \theta(t) = A \cos (\omega t + \varphi)$$

Energi betraktninger [ YF 14.3, LL 9.4 ] (se også s. 38)

$$K(t) = \frac{1}{2} m \dot{x}(t)^2 = \frac{1}{2} \underbrace{m \omega^2}_{=k} A^2 \sin^2(\omega t + \varphi) = \frac{1}{2} k A^2 \sin^2(\omega t + \varphi)$$

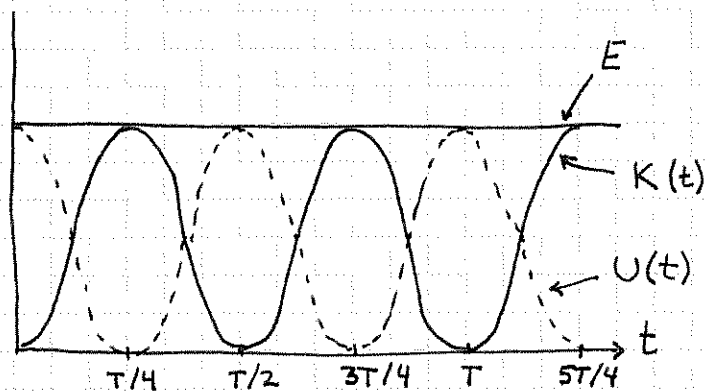
$$U(t) = \frac{1}{2} k x(t)^2 = \frac{1}{2} k A^2 \cos^2(\omega t + \varphi)$$

$$[\text{Husk: } U = - \int_0^x \vec{F} \cdot d\vec{l} = - \int_0^x (-kx) \cdot dx = \frac{1}{2} kx^2; \text{ se s. 38}]$$

$$\text{Total energi: } E = K + U = \frac{1}{2} k A^2 = \frac{1}{2} m \omega^2 A^2 = \text{konst.}$$

Vi har et konservativt system, og energien  $E$  er bevart.

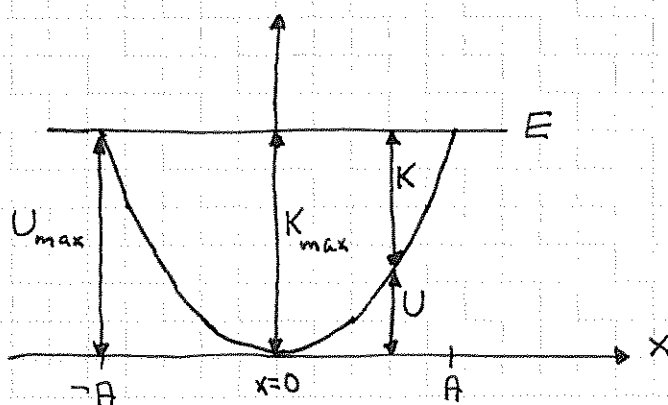
(se s 31-39)



Energien "pendler" mellom kinetisk og potensiell.

$$K_{\max} = U_{\max} = E$$

$$K_{\min} = U_{\min} = 0$$



$$\vec{F} = -\nabla U = -\hat{x} \frac{dU}{dx}$$

$$= -\hat{x} \frac{d}{dx} \left( \frac{1}{2} kx^2 \right) = -kx\hat{x}; \text{ OK!}$$

Kjennetegn for harm. osc:

- $F$  prop. med utsving fra likevekt ( $F = -kx = -m\omega^2 x$ )
- $U$  prop. med kvadratet av utsvinget ( $U = \frac{1}{2} m\omega^2 x^2$ )
- Beregningsligning:  $\ddot{x} + \omega^2 x = 0$
- "Utsving" kan være lengde, vinkel, temperatur, trykk osv.

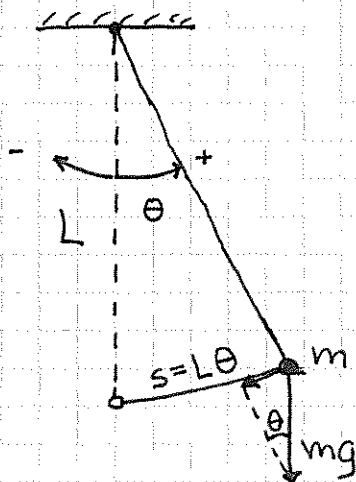
Vi ser på et par eksempler!

# Eks 1: Matematisk pendel

(j.f. Foucault-pendelen)

101

[KF 14.5, LL 9.6]



Tyngdens komponent langs sirkelbuen:

$$-mg \sin \theta$$

$$\stackrel{N2}{\Rightarrow} -mg \sin \theta = m\ddot{s} = mL\ddot{\theta}$$

$$\Rightarrow \ddot{\theta} + \frac{g}{L} \sin \theta = 0$$

Anta små utsving,  $\theta \ll 1$ :  $\sin \theta \approx \theta$

$$\Rightarrow \ddot{\theta} + \frac{g}{L} \theta = 0$$

Dette er lign. for harm. osc., med  $\omega = \sqrt{g/L}$ ,  $T = 2\pi\sqrt{L/g}$ .

Løsning:  $\theta(t) = \theta_0 \cos(\omega t + \varphi)$ ;  $\theta_0 = \text{amplitude}$

Demo med  $L = 1 \text{ m}$  gir  $T \approx 2 \text{ s}$ , som stemmer bra med  $2\pi\sqrt{1/9.8} \approx 2 \text{ s}$ .

Vi ser at vi alternativt kunne ha brukt N2 for rotasjon (om festepunktet i taket):

$$\tau = I\alpha = I\ddot{\theta}, \quad \text{med } I = mL^2 \text{ og}$$

$$\vec{\tau} = \vec{L} \times m\vec{g}; \quad \tau = -L \cdot mg \cdot \sin \theta \approx -L \cdot mg \cdot \theta$$

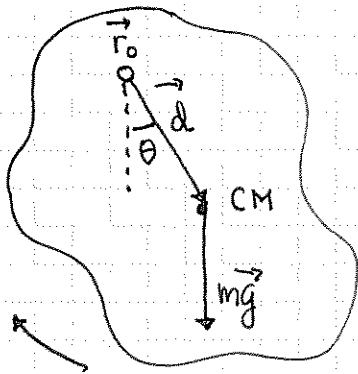
(Fortegn:  $\theta > 0 \Rightarrow \tau$  som gir rotasjon/svingning med klokke)



## Eks 2: Fysisk pendel [YF 14.6, LL 9.6]

102

Stivt legeme, masse  $m$ , svinger om akse gjennom  $\vec{r}_0$ ,  
treghetsmoment  $I$  mhp denne akse:



$$\tau = I \ddot{\theta}$$

$$|\vec{\tau}| = |\vec{d} \times m\vec{g}| = mgd \sin \theta$$

$$\theta > 0 \Rightarrow \tau < 0 \Rightarrow \tau = -mgd \sin \theta$$

$$\Rightarrow -mgd \cdot \sin \theta = I \ddot{\theta}$$

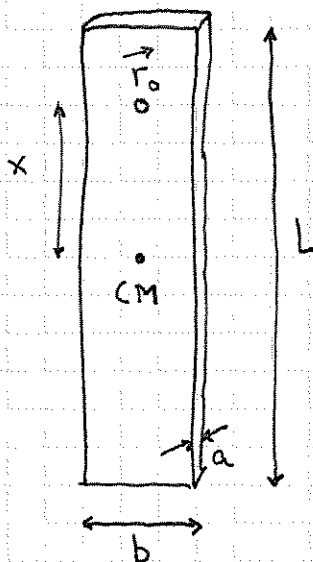
$$\Rightarrow \ddot{\theta} + \frac{mgd}{I} \sin \theta = 0$$

$$\theta \ll 1 \Rightarrow \sin \theta \approx \theta \Rightarrow \ddot{\theta} + \omega^2 \theta = 0 \text{ med } \omega = \sqrt{mgd/I}$$

Kontroll av resultat: Bør f. matematisk pendel hvis vi lar  
stivt legeme  $\rightarrow$  punktmasse  $m$  i CM:

$$I = m \cdot d^2 \Rightarrow \omega = \sqrt{g/d}, \text{ OK!}$$

## Eks 3: Svingende trefjøl



$$L = 942 \text{ mm}, \quad b = 53 \text{ mm}, \quad a = 8 \text{ mm}$$

Fjøl svinger om akse gjennom  $\vec{r}_0$ , i  
avstand  $x$  fra CM.

$$I(x) = \frac{1}{12} m (L^2 + b^2) + m x^2$$

$$T(x) = 2\pi \sqrt{(L^2/12 + b^2/12 + x^2)/gx}$$

Se øving 12, oppgave 3.

$$\text{Demo gir } T(x=15 \text{ mm}) \approx 4 \text{ s} \text{ og}$$

$$T(x=272 \text{ mm}) \approx 1.5 \text{ s.}$$