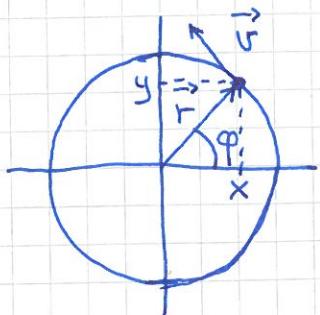


# Sirkelberegelse [YF 3.4; TM 3.3; LL 1.7, 1.8; HS 2.1.2]

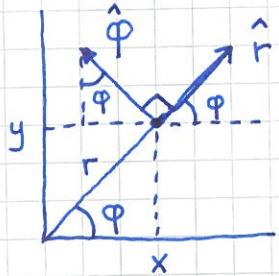
(6)

Først:  $v = |\vec{v}| = \text{konst.}$  (uniform sirkelberegelse)



Fra figur:  $x = r \cos \varphi, y = r \sin \varphi$   
 $r = |\vec{r}| = \sqrt{x^2 + y^2} = \text{konst.}$   
 $\vec{r} = r \cos \varphi \hat{x} + r \sin \varphi \hat{y}$   
 $\tan \varphi = y/x$

Polarkoordinater:  $r = \text{avstand fra origo}$   
 $\varphi = \text{vinkel mellom } x\text{-aksen og } \vec{r}$   
 (positiv mot klokka)



$$\begin{aligned}\hat{r} &= \hat{x} \cos \varphi + \hat{y} \sin \varphi \\ &= \text{enhetsvektor radialekt (bort fra origo)} \\ \hat{\varphi} &= -\hat{x} \sin \varphi + \hat{y} \cos \varphi \\ &= \text{enhetsvektor angulært (mot klokka)}\end{aligned}$$

$$\hat{r} \cdot \hat{\varphi} = 0, \quad \hat{r} \cdot \hat{r} = \hat{\varphi} \cdot \hat{\varphi} = 1$$

Vinkelhastighet = vinkelendring pr tidsenhet:

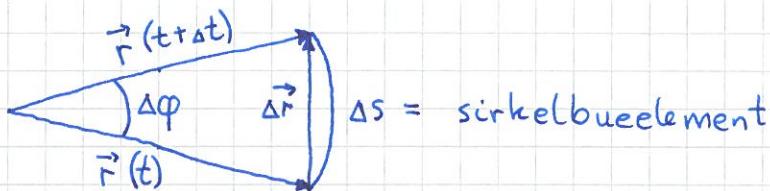
$$\omega = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \varphi}{\Delta t} = \frac{d\varphi}{dt} = \dot{\varphi}$$

Vinkel = buelengde delt på radius:

$$\Delta \varphi = \frac{\Delta s}{r} \Rightarrow [\varphi] = \left[ \frac{s}{r} \right] = \frac{m}{m} = 1 \quad (\text{eut. rad})$$

$$\Rightarrow [\omega] = [\varphi/t] = 1/s = s^{-1}$$

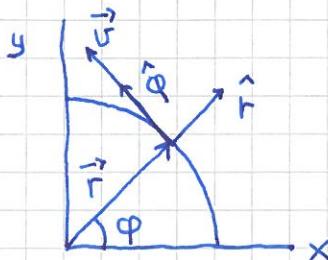
7



Hvis  $\Delta t \rightarrow 0$ :  $\Delta\varphi \rightarrow 0$ ,  $\Delta\vec{r} \perp \vec{r}$ ,  $|\Delta\vec{r}| \approx \Delta s = r \cdot \Delta\varphi$

Dermed:  $v = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{|\Delta\vec{r}|}{\Delta t} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{r \Delta\varphi}{\Delta t} = r \frac{d\varphi}{dt} = r\omega$

Retning på  $\vec{v}$ :  $\vec{v} \parallel \Delta\vec{r}$  og  $\Delta\vec{r} \perp \vec{r} \Rightarrow \vec{v} \perp \vec{r}$



$$\vec{v} = v \hat{\varphi} = r\omega \hat{\varphi}$$

$v = \text{konst.} \Rightarrow \omega = \text{konst.} \Rightarrow \varphi \text{ endres lineært med } t:$

$$\omega = \frac{d\varphi}{dt} \Rightarrow \int_{\varphi(0)}^{\varphi(t)} d\varphi = \int_0^t \omega dt \Rightarrow \varphi(t) = \varphi(0) + \omega t = \omega t$$

anta  $\varphi(0) = 0$

Dermed:

$$\vec{F}(t) = x(t)\hat{x} + y(t)\hat{y} = r \cos \omega t \hat{x} + r \sin \omega t \hat{y}$$

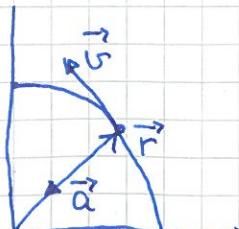
$$\vec{v}(t) = \dot{x}(t)\hat{x} + \dot{y}(t)\hat{y} = -r\omega \sin \omega t \hat{x} + r\omega \cos \omega t \hat{y}$$

$$\vec{a}(t) = \ddot{x}(t)\hat{x} + \ddot{y}(t)\hat{y} = -r\omega^2 \cos \omega t \hat{x} - r\omega^2 \sin \omega t \hat{y}$$

Dvs:

$$\boxed{\vec{a} = -\omega^2 \vec{r}}$$

Akselerasjon ved uniform sirkelbevegelse  
(sentripetalakselerasjon)



$$\vec{r} = r\hat{r}, \quad v = \omega r$$

$$\Rightarrow \vec{a} = -r\omega^2 \hat{r} = -\frac{v^2}{r} \hat{r}$$

Flere nyttige størrelser for sirkelbevegelse:

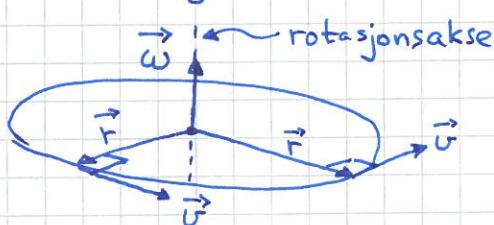
Vinkelakselerasjon:  $\alpha = \frac{d\omega}{dt} = \frac{d^2\varphi}{dt^2}$   $[\alpha] = s^{-2}$

Periode:  $T = \text{tid pr omdreining}$   $[T] = s$

Frekvens:  $f = \text{antall omdreininger pr tidsenhet}$   $[f] = Hz = s^{-1}$

Dermed:  $v = \frac{2\pi r}{T}$ ,  $T = \frac{2\pi r}{v} = \frac{2\pi}{\omega}$ ,  $f = \frac{1}{T} = \frac{\omega}{2\pi}$

Vinkelhastighet som vektor:

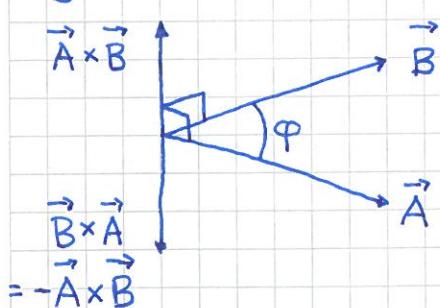


La  $\vec{\omega}$  peke langs rot. aksen

$\Rightarrow$  kan da skrive

$$\vec{v} = \vec{\omega} \times \vec{r}$$

Kryssprodukt:



- $\vec{A} \times \vec{B} \perp \vec{A}$  og  $\vec{B}$
- Fortegn via høyrehåndsregel
- $|\vec{A} \times \vec{B}| = |\vec{A}| \cdot |\vec{B}| \cdot \sin \varphi$   
 $= A \cdot B \cdot \sin \varphi$

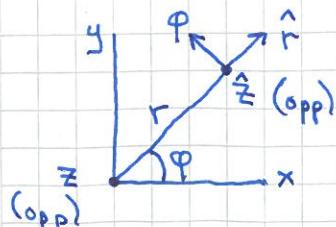
For sirkelbevegelsen:

$$|\vec{\omega} \times \vec{r}| = wr \sin \frac{\pi}{2} = wr = v, \quad OK!$$

$$\vec{\omega} \text{ opp} \Rightarrow \vec{v} = \vec{\omega} \times \vec{r} \quad \text{mot klokka} \quad (\text{og omvendt})$$

Enhetsvektorer og kryssprodukt:

$$\hat{x} \times \hat{y} = \hat{z}, \quad \hat{y} \times \hat{z} = \hat{x}, \quad \hat{z} \times \hat{x} = \hat{y}, \quad \hat{x} \times \hat{x} = \hat{y} \times \hat{y} = \hat{z} \times \hat{z} = 0$$



$$\hat{r} \times \hat{\phi} = \hat{z}, \quad \hat{\phi} \times \hat{z} = \hat{r}, \quad \hat{z} \times \hat{r} = \hat{\phi}$$

## Newtons lover [YF 4,5; TM 4,5; LL 2,3; HS 2]

(9)

Empiriske lover (dvs: basert på eksperimenter, erfaring):

N1:

$$\vec{F} = 0 \Rightarrow \vec{v} = \text{konst.}$$

Null netto ytre kraft  $\Rightarrow$  legemet forblir i ro eller i rettlinjet bevegelse med uendret hastighet.

N2:

$$\vec{F} = m \vec{a}$$

Netto ytre kraft  $\vec{F}$   $\Rightarrow$  legemet får akselerasjon proporsjonal med  $\vec{F}$ ;  $m$  = legemets masse

N3:

$$\vec{F}_{BA} = -\vec{F}_{AB}$$

Hvis A virker på B med kraft  $\vec{F}_{AB}$ , så virker B på A med kraft  $\vec{F}_{BA} = -\vec{F}_{AB}$ . Legemene A og B vekselvirker.

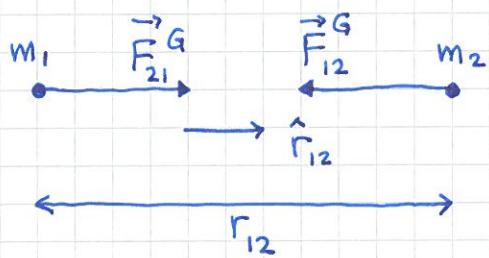
Enhet:  $[F] = [m \cdot a] = \text{kg} \cdot \text{m/s}^2 = \text{N}$  (newton)

## Fundamentale krefter i naturen

[YF 5.5; TM 4.2; LL 2.1; HS 2.2.2]

- Gravitasjon: Svak tiltrekning mellom legemer pga masse
- Elektromagnetisk: Tiltrekning eller frastøtning pga elektrisk ladning
- Stroke og sterke kjernekrefter: Kort rekkevidde, hvor ca  $10^{-18}$  m og  $10^{-15}$  m, beskriver hvor radioaktivitet og at kjernepartiklene holdes sammen.)

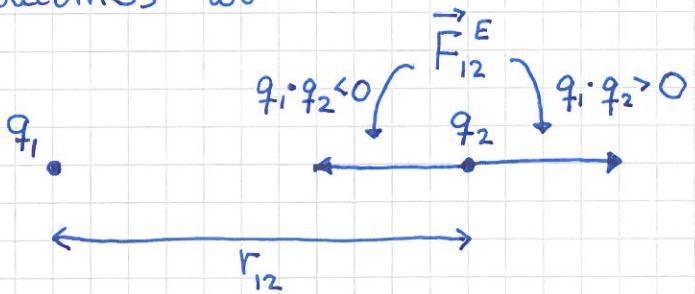
Newton's gravitasjonslov :



$$\vec{F}_{12}^G = -G \frac{m_1 m_2}{r_{12}^2} \hat{r}_{12}$$

$$G \approx 6,67 \cdot 10^{-11} \text{ N m}^2/\text{kg}^2$$

Coulombs lov :



$$\vec{F}_{12}^E = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q_1 q_2}{r_{12}^2} \hat{r}_{12}$$

$$[q] = C \text{ (coulomb)}$$

$$\frac{1}{4\pi\epsilon_0} \approx 9 \cdot 10^9 \text{ N m}^2/\text{C}^2 ; \quad \epsilon_0 \approx 8,85 \cdot 10^{-12} \text{ C}^2/\text{Nm}^2$$

(vakuumpermittiviteten)

$$\text{Mellom 2 elektroner: } F^G/F^E \sim 10^{-43}$$

$$[\text{Sjekk selv! } m \sim 10^{-30} \text{ kg}, q \sim 10^{-19} \text{ C}]$$

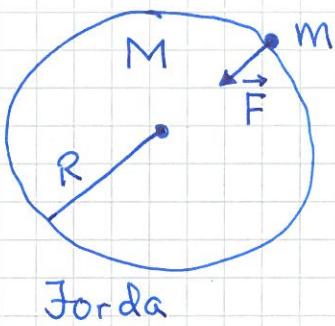
$$\text{Mellom jorda og månen: } F^G/F^E \sim 10^{15}$$

$$[\text{Selv om vi antar netto ladning } q \sim 10^6 \text{ C på begge}]$$

"Dagligdagse" objekter er (omtrent) elektrisk nøytrale  
 $\Rightarrow$  coulombkraftene er i stor grad nøytralisiert  
 $\Rightarrow$  "hverdagen" styres av både  $F^G$  og  $F^E$

## Masse og tyngde

[YF 4.4; TM 4.4; LL 2.5; HS 2.2.1] (11)



$$M \approx 6 \cdot 10^{24} \text{ kg}, R \approx 6370 \text{ km}$$

$\Rightarrow m$  ved Jordas overflate trekkes mot Jordas sentrum med tyngdekraften  $\vec{F}$ .

$$F = |\vec{F}| = G \cdot \frac{m \cdot M}{R^2} = m \cdot g$$

med  $g = G \cdot M / R^2 \approx 9.8 \text{ m/s}^2$  = tyngdens akseksjon

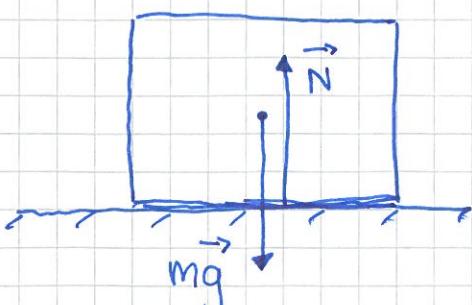
Hvis  $mg$  er eneste kraft : fritt fall !

$$\text{Da blir: } mg \stackrel{N2}{=} ma, \text{ dvs } \underline{a = g}$$

## Coulombkrefler i mekanikken : Kontaktkrefler

[YF 4.1; TM 4.5; LL 3; HS 2.3]

Trykk-kraft (Normalkraft) :

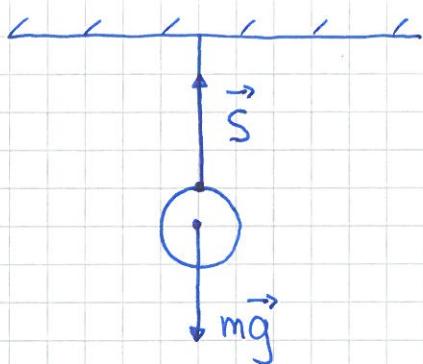


$$\text{kloss i ro} \stackrel{N1}{\Rightarrow} N = mg$$

Normalkraften  $N$  er netto frastående coulombkraft fra underlaget på klossen.

[Spm: Hva er motkreflene ( $N_3$ !) til  $\vec{N}$  og  $\vec{mg}$ ?]

# Strekke-kraft (Snordrag):

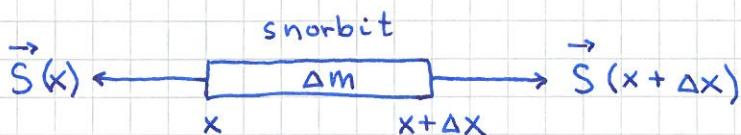


$$\text{kule i ro} \xrightarrow{N1} S = mg$$

Snordraget  $S$  er netto  
tiltrekkende coulombkraft  
~~mot~~ fra snora på kula

[Spm: Hva er motkraften til  $\vec{S}$ ?]

Lett snor/stang antas ofte masseløs,  $m_{\text{snor}} \approx 0$ .

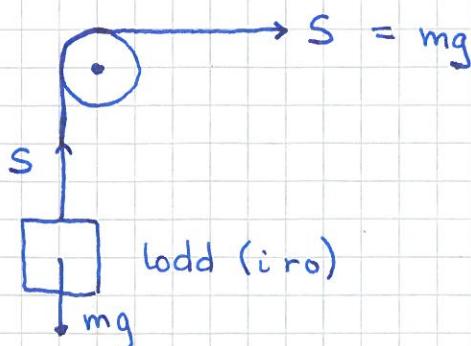


$$N2: \vec{S}(x+\Delta x) + \vec{S}(x) = \Delta m \cdot \vec{a}$$

$$\Rightarrow \vec{S}(x+\Delta x) = -\vec{S}(x) \quad \text{hvis } \Delta m = 0 \quad (\text{og/eller } \vec{a} = 0)$$

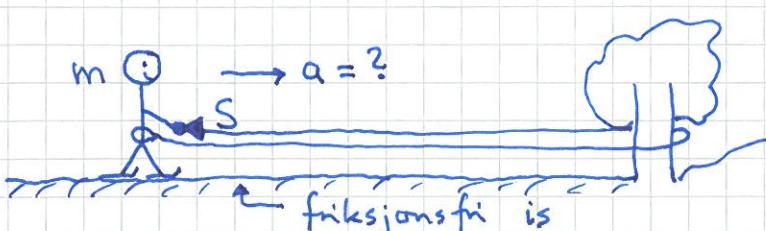
$\Rightarrow$  like stor  $S = |\vec{S}|$  langs hele snora

Retningsendring med kant eller trinse:



[Spm: Hva huis vi han  
friksjon mellom tau og  
trinse/sylinder?]

Spm:  $m \ddot{x} = ?$

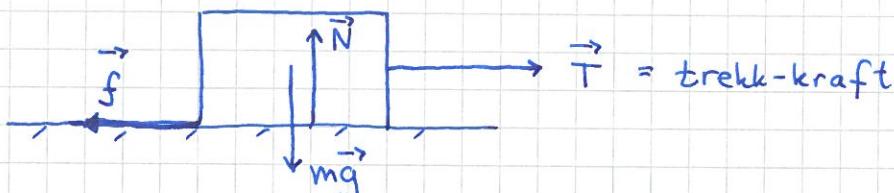


# Friksjon [YF 5.3; TM 5.1, 5.2; LL 3.1; HS 2.3]

(13)

coulombkraft / kontaktkraft  $\vec{f}$  → rettet mot (potensiell) relativ bevegelse

Tørr friksjon:



Statisk (kloss i ro):  $N \perp f \Rightarrow f = T$

$$\text{Empirisk: } f_{\max} = \mu_s N$$

Kinetisk (kloss i bevegelse):  $f = \mu_k N$

Friksjonskoeffisienter:  $\mu_s, \mu_k$  Enhet:  $[\mu] = 1$

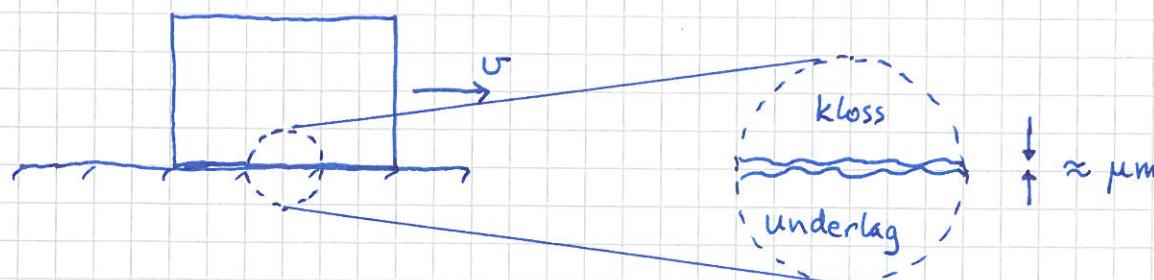
Noen tallverdier:

Tre mot tre:  $\mu_s = 0.25 - 0.50$   $\mu_k \approx 0.2$

Gummi mot tørr asfalt:  $\mu_s \approx 1.0$   $\mu_k \approx 0.8$

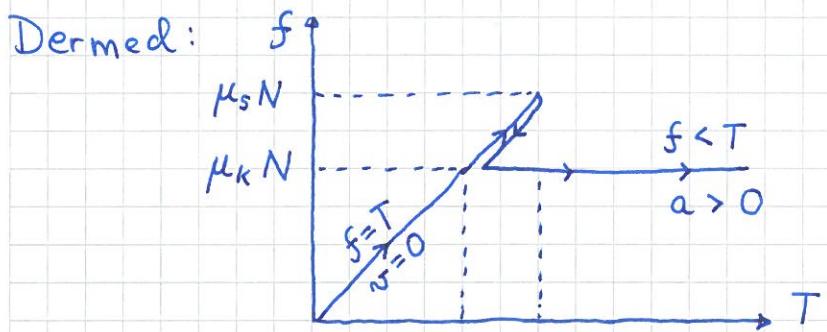
— " — våt — " —:  $\mu_s \approx 0.3$   $\mu_k \approx 0.25$

Hvorfor er  $\mu_k < \mu_s$ ?



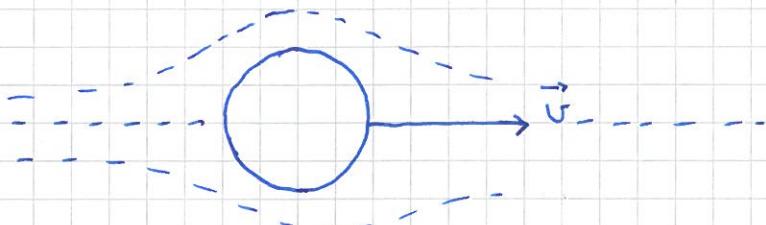
$v=0$ : godt grep mellom flatene

$v>0$ : "flyter" oppå



## Friksjon i fluider (Våt friksjon)

[YF 5.3; TM 5.2; (LL 8); HS 2.3.4]



- liten  $v \Rightarrow$  pen, laminær strømning av fluidet

$$\vec{f} = -k \vec{v} = -k v \hat{v} \quad \begin{matrix} [\text{kan utledes fra}] \\ \text{Newtons lover} \end{matrix}$$

Kule:  $\vec{f} = -6\pi\eta R \vec{v}$  Stokes' Law (Lab nr 1)

$R$  = kulas radius

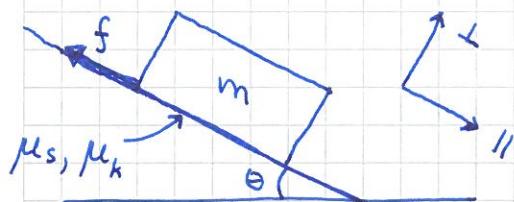
$\eta$  = fluidets viskositet

- stor  $v \Rightarrow$  turbulent strømning

$$\vec{f} = -D v^2 \hat{v} \quad (D \text{ for "drag"})$$

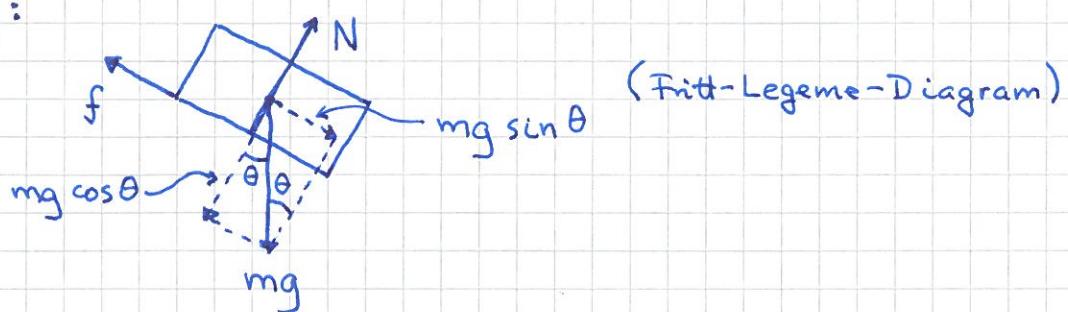
[empirisk]

Lett eks: Kloss på skråplan



- Hva er  $f$ , med kloss i ro?
- " — i beregelse?
- Minimal  $\mu_s$  for kloss i ro?
- $\mu_s < \mu_s^{\min} \Rightarrow a_{\parallel} = ?$

Løsning:



- I ro:  $\sum F_{\parallel} = 0 \Rightarrow f = mg \sin \theta$

I beregelse:  $f = \mu_k N = \underline{\mu_k mg \cos \theta}$

(da  $\sum F_{\perp} = 0 \Rightarrow N = mg \cos \theta$ )

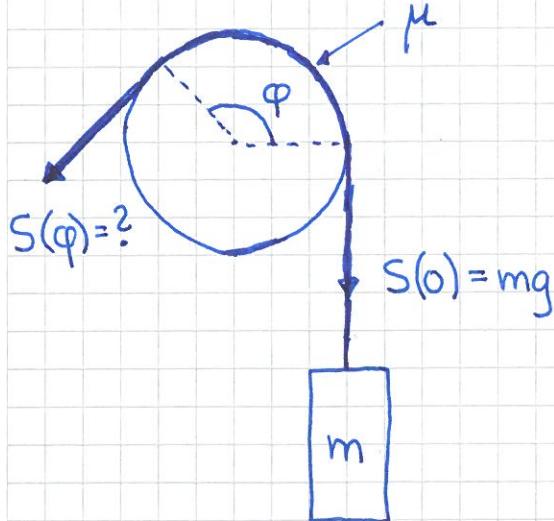
- I ro:  $f \leq \mu_s N \Rightarrow$  begynner å gli når  $f = \mu_s^{\min} \cdot N$   
 $\Rightarrow \mu_s^{\min} = f/N = mg \sin \theta / mg \cos \theta = \underline{\tan \theta}$

- Hvis  $\mu_s < \mu_s^{\min}$ , dvs  $\theta > \arctan \mu_s$ :

$$a_{\parallel} = \sum F_{\parallel} / m = (mg \sin \theta - \mu_k mg \cos \theta) / m$$

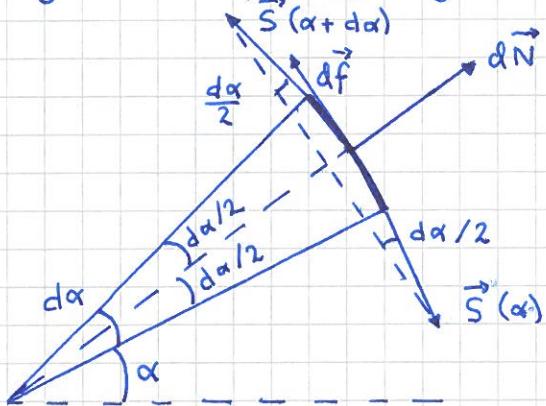
$$= \underline{g (\sin \theta - \mu_k \cos \theta)}$$

# Vanskelig eks: Tau rundt sylinder



Eksperimenter med plastrør, hyssing og lodd viser at snordrag  $S(\varphi)$  som er nødvendig for å holde lodd opp, evt. heise opp lodd, avhenger sterkt av  $\varphi$ , der  $\varphi$  = vinkelen mellom hyssing og rør. Bestem  $S(\varphi)$ .

Løsning: Se på hyssingbit mellom  $\alpha$  og  $\alpha + d\alpha$ :



$\vec{S}$  = kraft fra resten av hyssingen på hyssingbiten

$d\vec{N}$  = normalkraft fra rør på hyssingbit

$d\vec{f}$  = friksjonskraft ;  $df \leq \mu \cdot dN$

Minste nødvendige  $S(\varphi)$  finnes når  $df = \mu \cdot dN$ .

$$\text{Lodd i ro når } \vec{S}(\alpha + d\alpha) + \vec{S}(\alpha) + d\vec{N} + d\vec{f} = 0 \quad (\text{N1})$$

$$\text{Tangentielt: } S(\alpha + d\alpha) \cdot \cos \frac{d\alpha}{2} - S(\alpha) \cdot \cos \frac{d\alpha}{2} + df = 0$$

$$\text{Normalt: } S(\alpha + d\alpha) \cdot \sin \frac{d\alpha}{2} + S(\alpha) \cdot \sin \frac{d\alpha}{2} - dN = 0$$

Når  $d\alpha \rightarrow 0$ :

$$\cos \frac{d\alpha}{2} \approx 1, \quad \sin \frac{d\alpha}{2} \approx \frac{d\alpha}{2}$$

$$S(\alpha + d\alpha) + S(\alpha) \approx 2S(\alpha)$$

$$S(\alpha + d\alpha) - S(\alpha) = dS$$

Dermed:

$$dS + \mu dN = 0$$

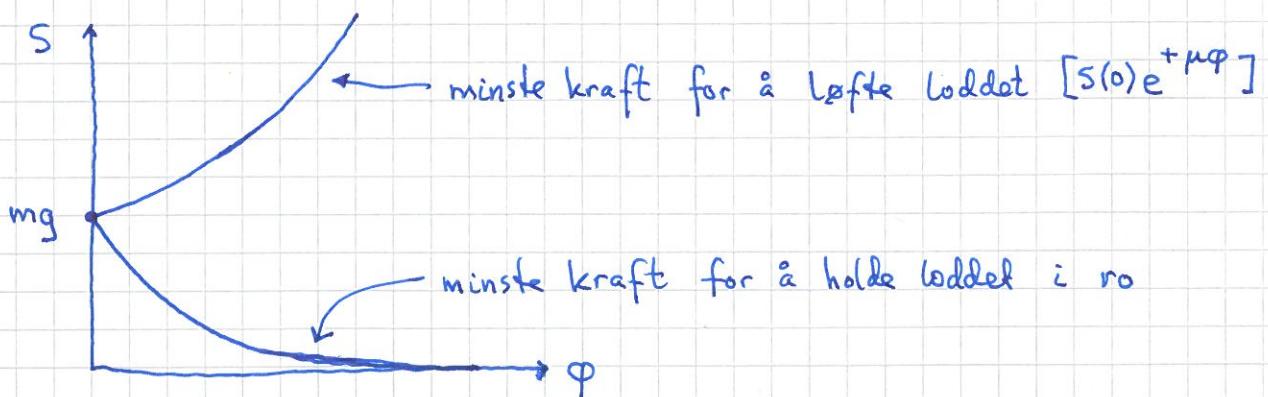
$$2S \cdot \frac{d\alpha}{2} - dN = 0$$

$$\Rightarrow \int_{S(0)}^{\frac{dS}{S}} = - \int_0^\varphi \mu d\alpha$$

$$\Rightarrow \underbrace{\ln S(\varphi) - \ln S(0)}_{= \ln \frac{S(\varphi)}{S(0)}} = -\mu \varphi$$

$$= \ln \frac{S(\varphi)}{S(0)}$$

$$\Rightarrow S(\varphi) = S(0) e^{-\mu \varphi} \quad S(0) = mg$$



Med  $\mu = 0.2$  og  $2\frac{1}{4}$  "ømdreining", dvs  $\varphi = 2 \cdot 2\pi + \frac{\pi}{2} = 9\pi/2$ :

$$S(\varphi)/S(0) = \exp(-0.2 \cdot 9\pi/2) \approx 0.06$$