

JAMA a KYVADLO

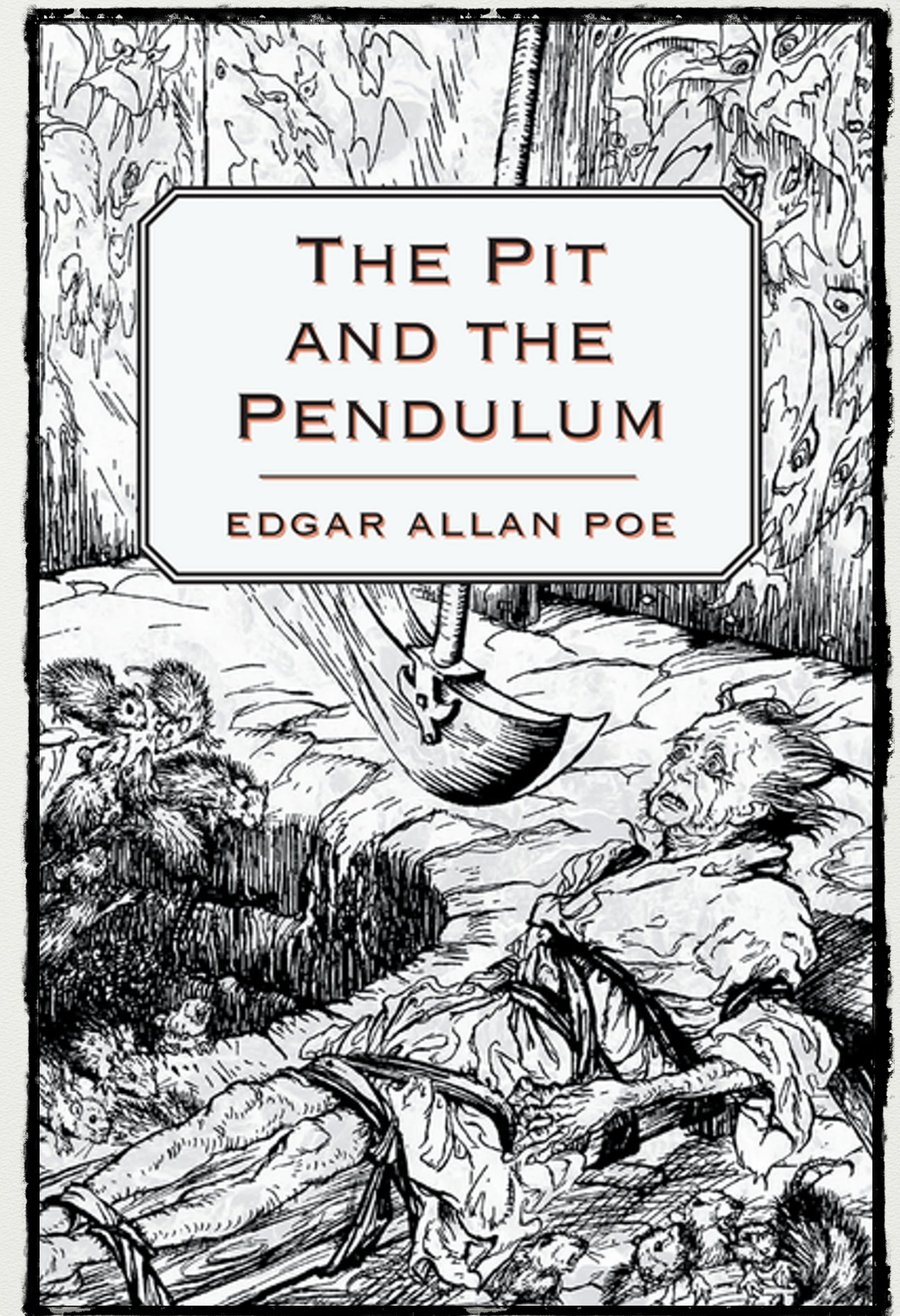
část první: jama

statika tuhého telesa

mechanika 30

nijaký pohyb tuhého telesa

- nepohybujúce sa telesá skúma tzv. statika, ktorá je v prípade hmotného bodu triviálna (výsledná sila musí byť nulová), ale v prípade tuhého telesa sa stáva prekvapujúco netriviálnou
- v tejto prednáške preskúmame niekoľko dôležitých prípadov rovnováhy tuhého telesa, ktoré zhodou okolností všetky nejako súvisia s jamou
- v ďalšej prednáške potom preskúmame rotáciu (otáčanie) tuhého telesa okolo upevneného bodu, typickým prípadom takéhoto pohybu je kyvadlo



statika

- vyšetřovanie rovnováhy telies, väčšinou v homogénnom gravitačnom poli (terminologická poznámka: v gravitačnom poli sa “nepohybu” hovorí rovnováha)
- základná otázka statiky: aké ďalšie sily (okrem gravitačnej) musia pôsobiť, aby sa teleso nepohybovalo?
- odpoveď závisí od toho, koľkými silami (okrem gravitačnej) a v koľkých bodoch môžeme na teleso pôsobiť
- pozoruhodný fakt, na ktorý veľmi rýchlo narazíme: veľa úloh zo statiky sa nebude dať jednoznačne vyriešiť v rámci mechaniky (dokonale) tuhého telesa (bude sa to dať, až keď uvážime aj pružnosť telies)

podmienky rovnováhy tuhého telesa (á la Aristoteles)

Aristotelovské uvažovanie (nesprávne):

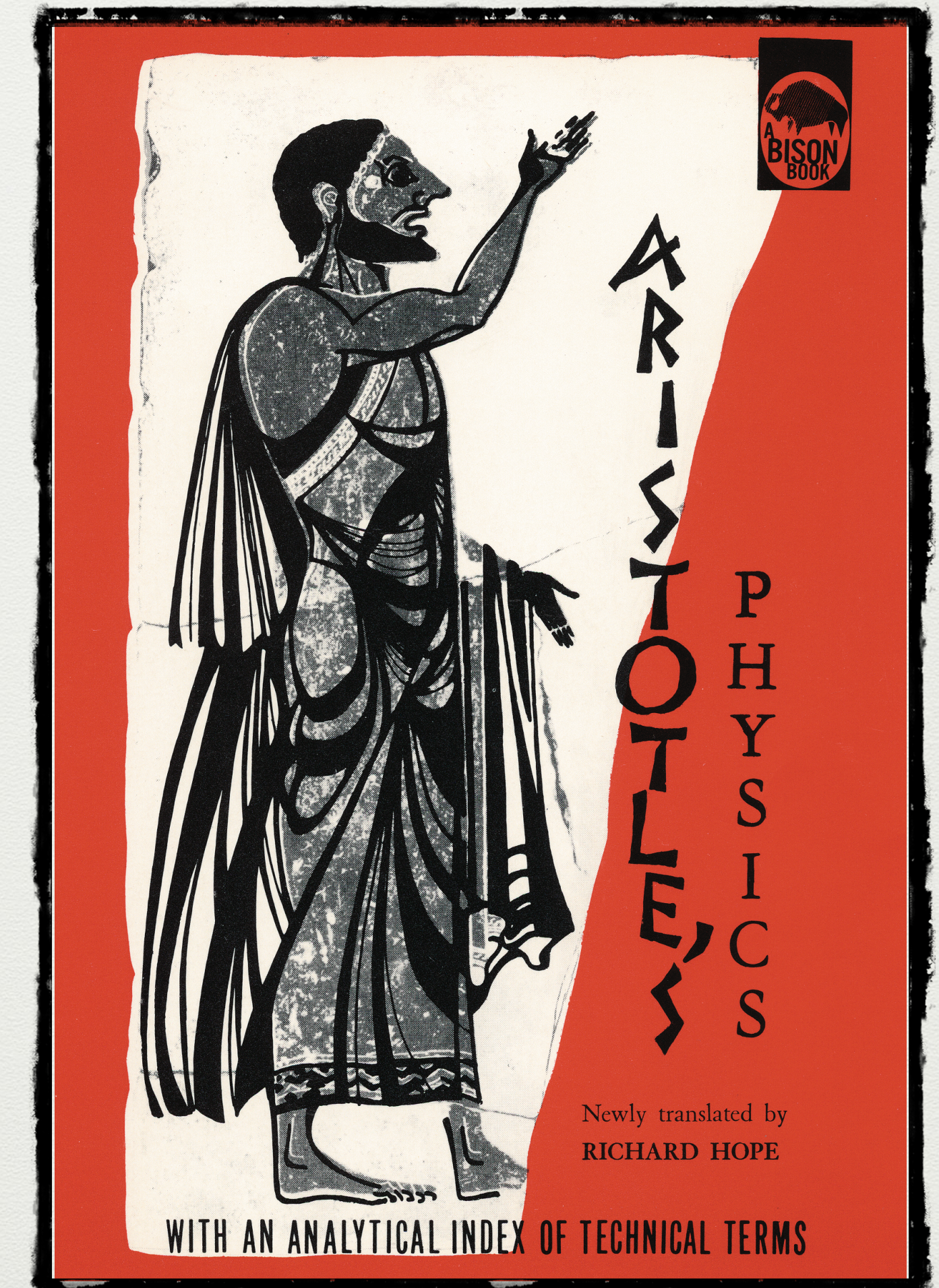
- pohyb je spôsobovaný silou, podmienkou rovnováhy je teda nulová celková sila

$$\vec{F} = \vec{0}$$

- rotačný pohyb je spôsobovaný momentom sily, celkový moment sily teda musí byť v rovnováhe nulový

$$M = 0$$

- výsledky sú správne, argumentácia úplne nesprávna



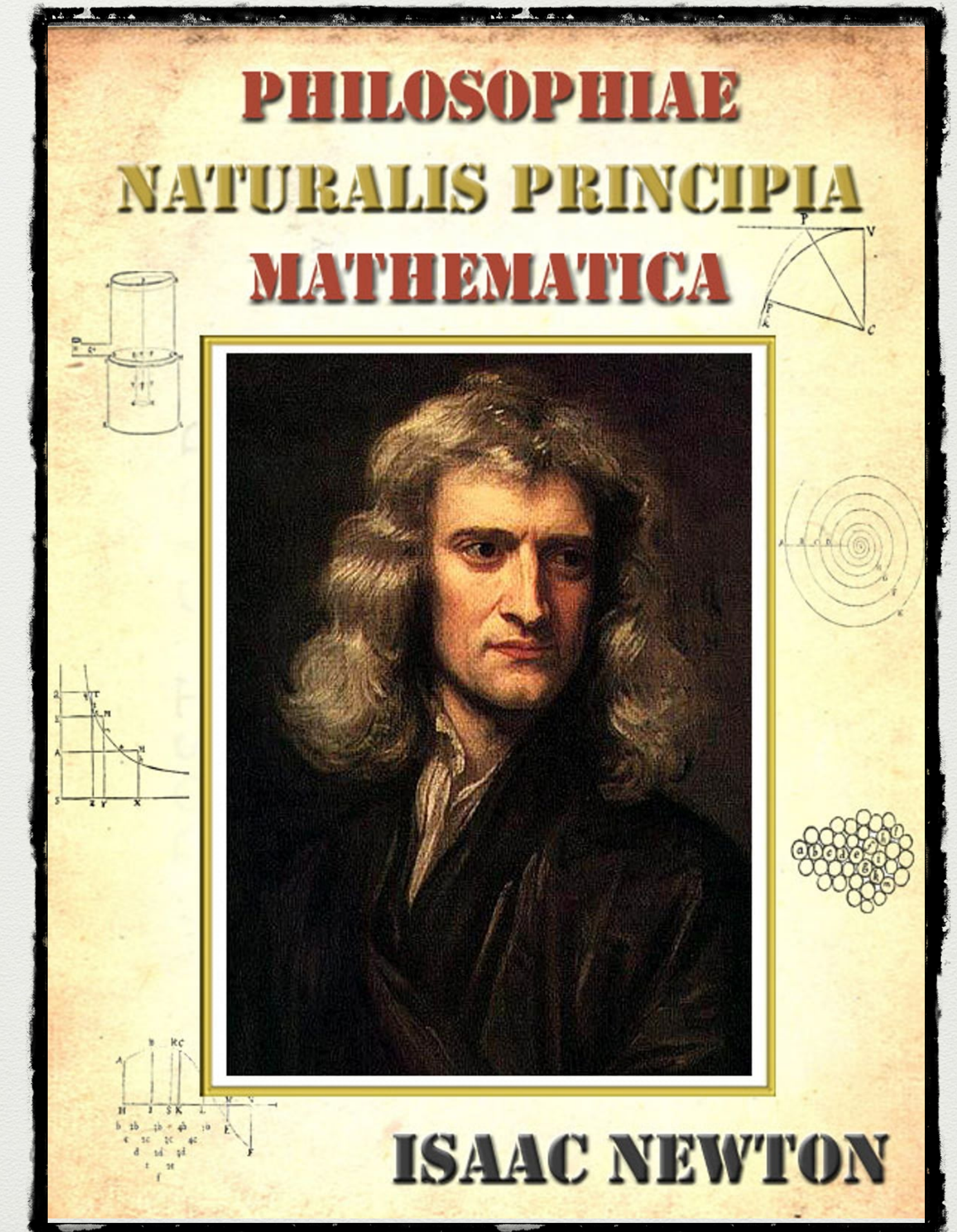
podmienky rovnováhy tuhého telesa (á la Newton)

Newtonovské uvažovanie (správne)

- aké podmienky musia byť splnené, aby sa teleso nepohybovalo?
- počiatkové podmienky: $\vec{v} = 0$ $\omega = 0$ (poč. rýchlosti nulové)
- ak majú rýchlosti zostať nulové, musia byť nulové aj zrýchlenia
- z pohybových rovníc $m \dot{\vec{v}} = \vec{F}$ a $I \dot{\omega} = M$ teda vyplýva

$$\vec{F} = 0 \qquad M = 0$$

- rovnaký výsledkok ako sme dostali aristotelovským uvažovaním, ale u Newtona je argumentácia iná (tentoraz správna)



nulový moment sily vzhľadom ku ktorému bodu?

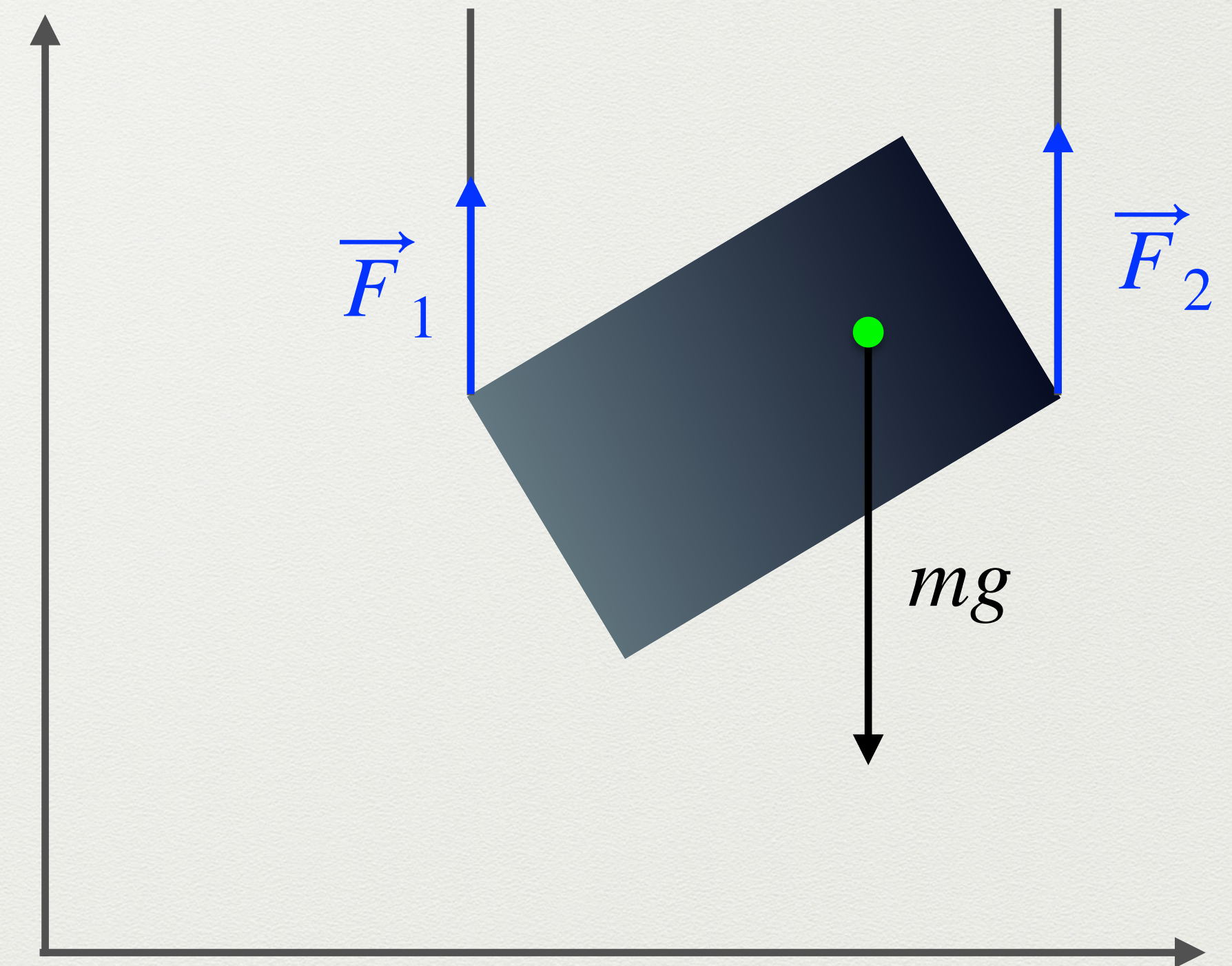
- moment sily závisí od bodu, vzhľadom ku ktorému ho počítame
- takže vzniká prirodzená otázka: vzhľadom ku ktorému bodu má byť výsledný moment sily nulový?
- príjemná odpoveď: vzhľadom k ľubovoľnému bodu, pretože ak je výsledná sila nulová, potom je moment sily vzhľadom ku všetkým bodom rovnaký

- dôkaz:

$$\begin{aligned}M_{X,Y} &= \sum_{i=1}^N (x_i - X) F_{y,i} - (y_i - Y) F_{x,i} \\ &= \sum_{i=1}^N x_i F_{y,i} - y_i F_{x,i} - X \sum_{i=1}^N F_{y,i} + Y \sum_{i=1}^N F_{x,i} \\ &= M_{0,0} - X F_y + Y F_x \\ &= M_{0,0} \quad (\text{lebo } F_x = 0 \text{ aj } F_y = 0)\end{aligned}$$

sily a ich pôsobiská

- väčšina síl, ktoré budeme uvažovať v statike, budú kontaktné sily pôsobiace v konkrétnom bode
- uvažujme napríklad dosku zavesenú v dvoch bodoch
- pôsobiská síl, ktorými pôsobia na dosku jednotlivé lanká, sú jasné
- výsledná gravitačná sila má správny moment sily – rovný súčtu momentov gravitačných síl pôsobiacich na jednotlivé časti telesa – vtedy, ak ju umiestnime do hmotného stredu (dôkaz tohto tvrdenia urobíme na nasledujúcom slide)



ak chceme počítať momenty síl, potrebujeme poznať ich pôsobiská

dôkaz tvrdenia o momente gravitačnej sily

- $M = \vec{M}_z$

$$\vec{M} = \sum_{i=1}^N \vec{r}_i \times m_i \vec{g} = \sum_{i=1}^N m_i \vec{r}_i \times \vec{g}$$

- drobný trik:
vynásobíme a vydělíme celkovou hmotnosťou

$$\vec{M} = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^N m_i \vec{r}_i \times m \vec{g} = \vec{r}_{h.s.} \times \vec{G}$$

kde $m = \sum m_i$ je celková hmotnosť sústavy a $\vec{G} = m\vec{g}$ je celková (výsledná) gravitačná sila

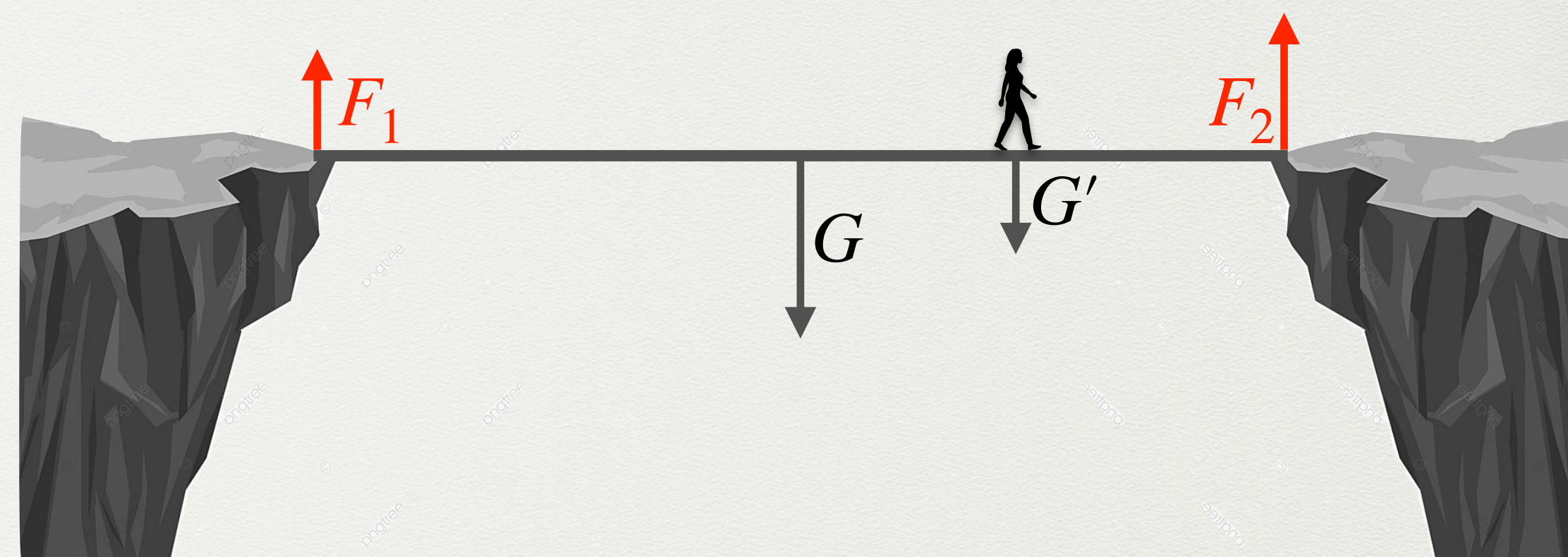
- celkový moment homogénnej gravitačnej sily (pôsojacej na jednotlivé časti telesa) je rovný momentu celkovej gravitačnej sily (t.j. súčtu gravitač. síl pôsojajacich na jednotlivé časti) pôsojacej v hmotnom strede telesa
- to isté inými slovami:
správny moment homogénnej gravitačnej sily dostaneme vtedy, ak výslednú gravitačnú silu umiestnime do hmotného stredu
- dôsledok: moment homogénnej gravitačnej sily vzhľadom k hmotnému stredu je nulový (pretože $\vec{r}_{h.s.}$ je v tomto prípade nulové)

rovnováha telies upevnených vo viacerých bodoch

- ako prvé vyšetříme telesá podopreté či upevnené vo viacerých bodoch
- takéto telesá potrebujeme, keď sa chceme dostať cez jamu (lávka, most) alebo z jamy (rebrík)
- základná úloha: dané sú gravitačné sily a my máme zistiť, aké sily pôsobia v miestach podopretia či upevnenia, ak sa teleso nehýbe
- asi najzaujímavejšie na týchto úlohách je, že (ako o chvíľu uvidíme) mnohé z nich nemajú jednoznačné riešenie

lávka

- tiaž lávky podpretej v dvoch bodoch pôsobisko tej tiaže poznáme, to isté platí aj pre tiaž človeka; máme nájsť sily F_1 a F_2
- označme dĺžku lávky l a polohu človeka vzhľadom k pôsobisku sily F_1 označme x

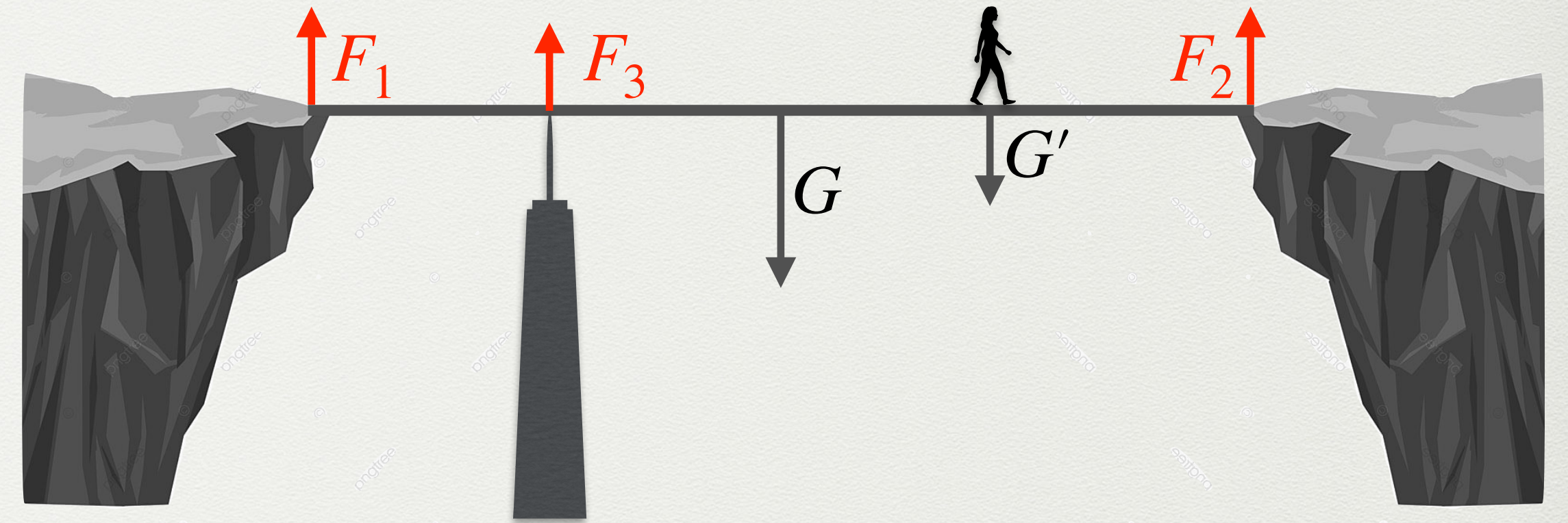


- podmienky rovnováhy:
$$0 = F_1 - G - G' + F_2$$
$$0 = 0 \cdot F_1 - \frac{l}{2} \cdot G - x \cdot G' + l \cdot F_2$$
- dve rovnice o dvoch neznámych:
$$F_1 = \frac{1}{2}G + \frac{l-x}{l}G' \quad F_2 = \frac{1}{2}G + \frac{x}{l}G'$$

- užitočná (aj keď vlastne zbytočná) úloha: vypočítajte sily F_1 a F_2 z podmienky nulovosti celkového momentu sily vzhľadom k nejakému inému bodu
- musíte dostať to isté (prečo?)

lávka s podperným stĺpom

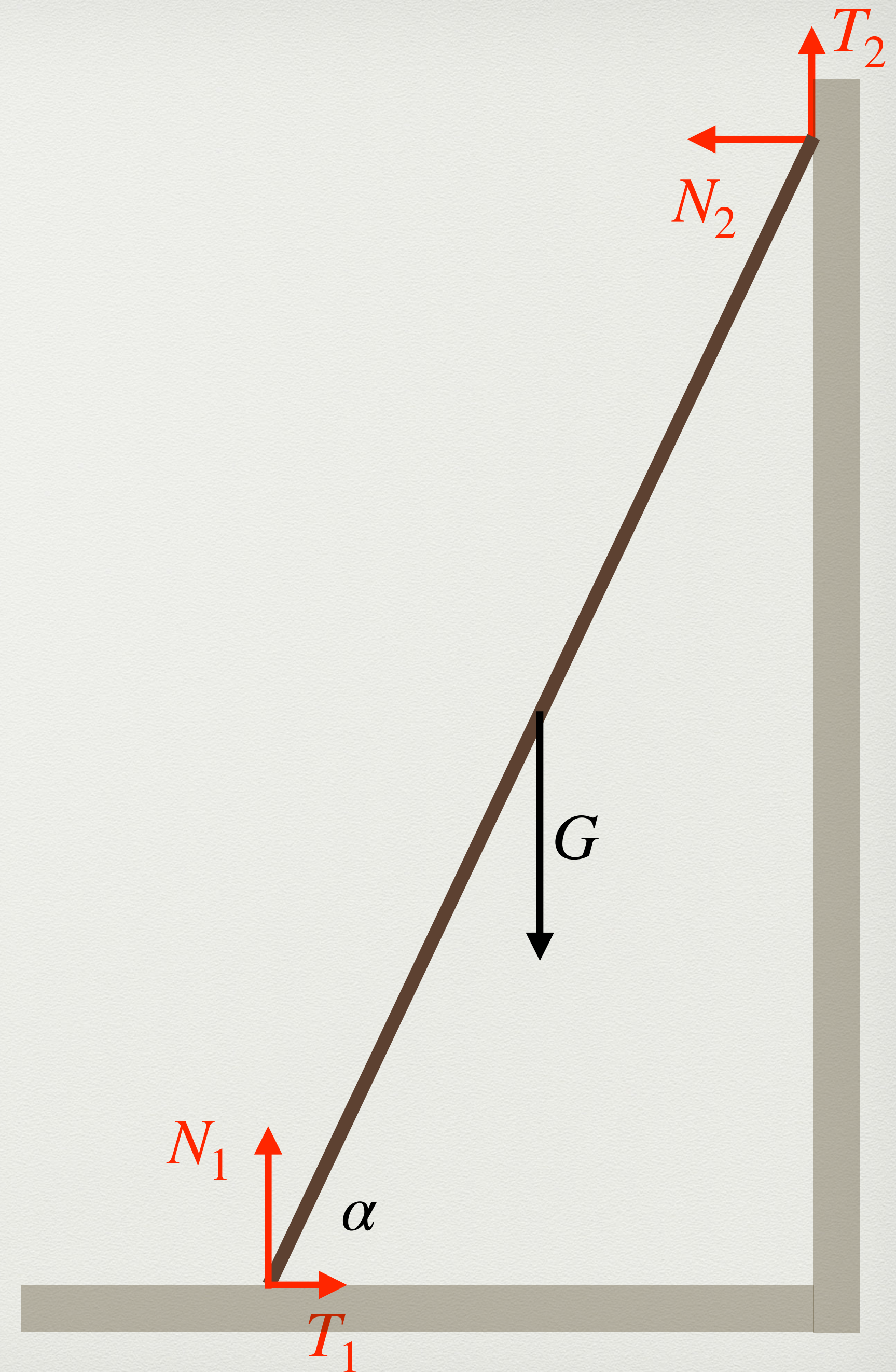
- tiaž lávky podpretej v troch bodoch pôsobisko tej tiaže poznáme, to isté platí aj pre tiaž človeka; hľadáme sily F_1 , F_2 a F_3
- podporný stĺp nech je (napríklad) v jednej štvrtine dĺžky lávky
- podmienky rovnováhy:
$$0 = F_1 - G - G' + F_2 + F_3$$
$$0 = 0 \cdot F_1 - \frac{l}{2} \cdot G - x \cdot G' + l \cdot F_2 + \frac{l}{4} \cdot F_3$$
- dve rovnice o troch neznámych nemajú jednoznačné riešenie



- toto je prvý príklad dôležitej skutočnosti: rovnice statiky tuhých telies nemajú vždy jednoznačné riešenie (neznámych síl môže byť viac ako je rovnic rovnováhy)
- v takom prípade treba uvážiť pružnosť

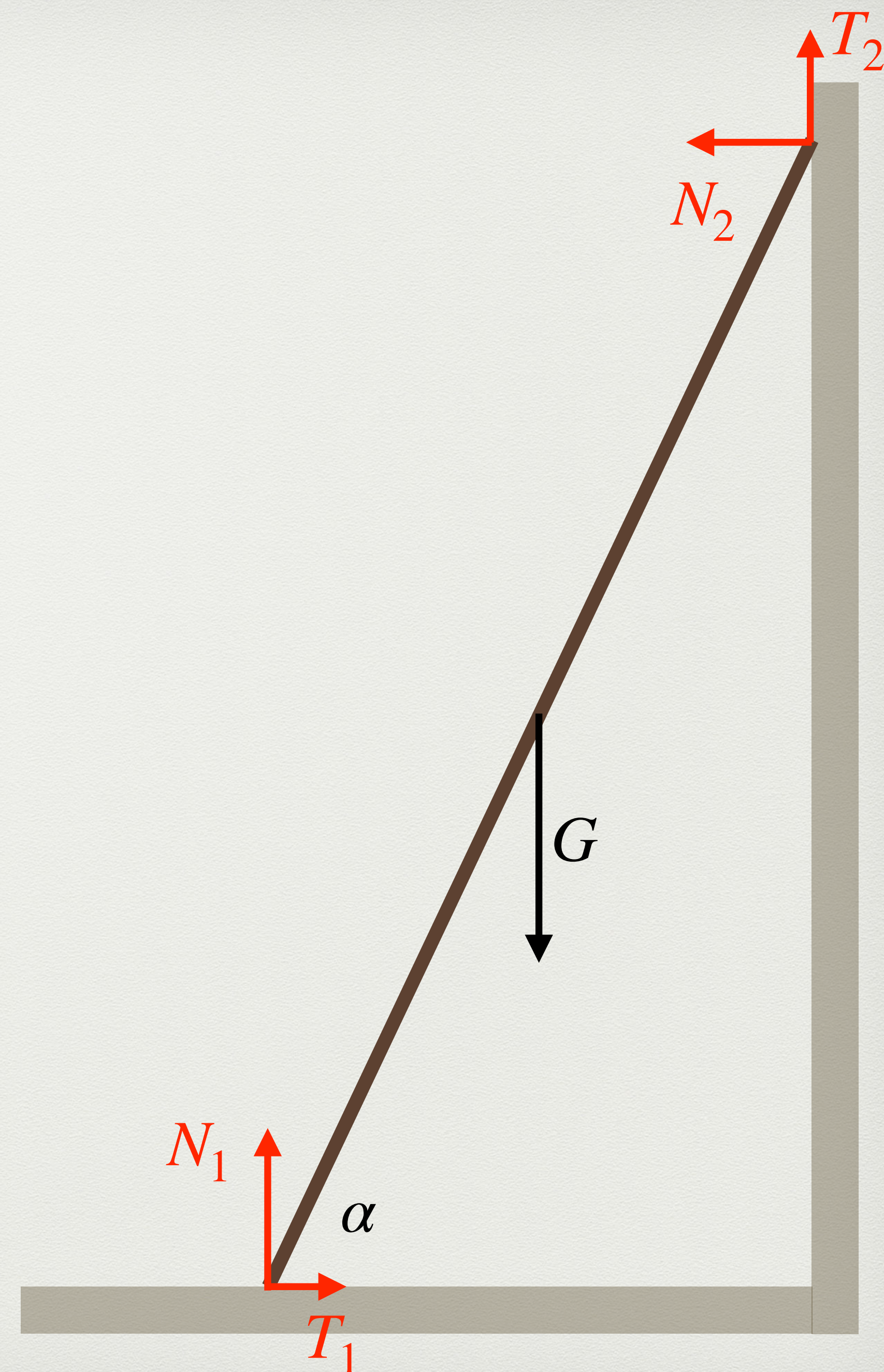
rebrík

- homogénna doska (alebo rebrík) dĺžky l
momenty sily budeme počítať napríklad
vzhľadom k spodnému bodu dotyku
- podmienky rovnováhy:
$$0 = T_1 - N_2$$
$$0 = N_1 - G + T_2$$
$$0 = -\frac{l}{2} \cdot G \cos \alpha + l \cdot N_2 \sin \alpha + l \cdot T_2 \cos \alpha$$
$$T_1 \leq f_1 N_1$$
$$T_2 \leq f_2 N_2$$
- 3 rovnice a 2 nerovnosti o 4 neznámych
ani táto úloha nemá jednoznačné riešenie



poznámka k hraničnému prípadu

- úloha je riešiteľná, ak nás zaujíma, pri akom uhle α sa už doska zrúti, t.j. kedy jedna zo síl statického trenia “prestane vládvať”
- v takom prípade prejde jedna z nerovností pre statické trenie na rovnosť, čiže máme buď $T_1 = f_1 N_1$ alebo $T_2 = f_2 N_2$
- to sú 4 rovnice a 1 nerovnosť o 4 neznámých
- rovnice vyriešime (obidve sady), preveríme splnenie nerovnosti a ak je splnená, máme riešenie pre kritický uhol



rovnováha telies upevnených jednom bode

- ako druhé vyšetříme telesá podopreté či upevnené len v jednom bode
- také potrebujeme napríklad vtedy, keď jamu kopeme (rýľ, čiže páka) alebo keď do nej spúšťame či z nej vyťahujeme veci (kladka)
- páku aj kladku používame na to, aby sme predmetmi pohybovali, ale základom býva skoro vždy rovnovážna poloha, pričom pohyb dosahujeme malým narušením tejto rovnováhy – práve preto má dobrý význam vyšetříť rovnováhu na páke a na kladke
- o rovnováhe jednoduchých strojov sa učia deti už na základnej škole, ale to sú len úplné základy, my sa to tu naučíme poriadnejšie

Ľahká páka (ZŠ)

- *Dajte mi dostatočne dlhú páku a jeden bod, o ktorý ju môžem oprieť, a pohnem Zemou.*

Archimedes

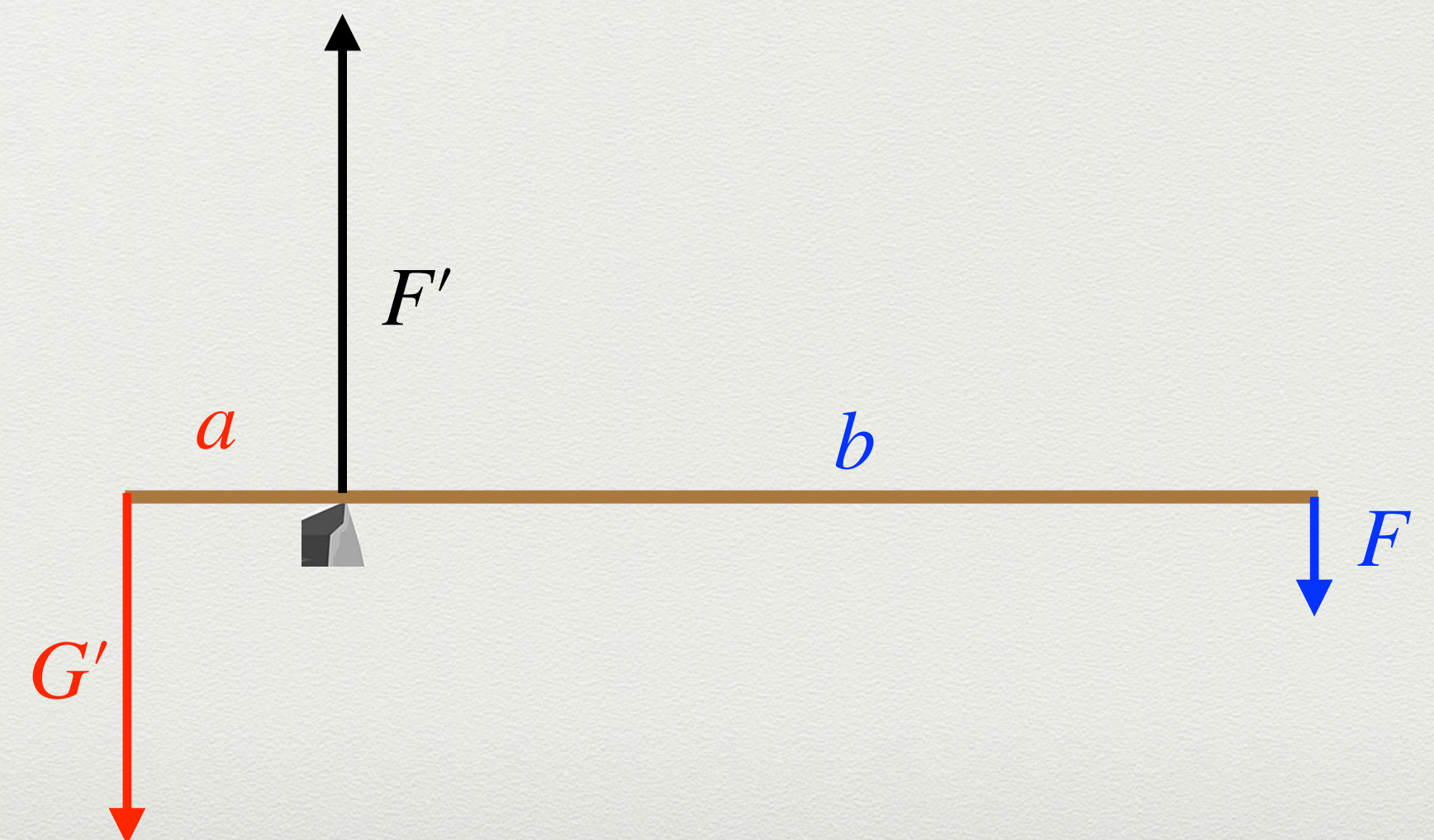
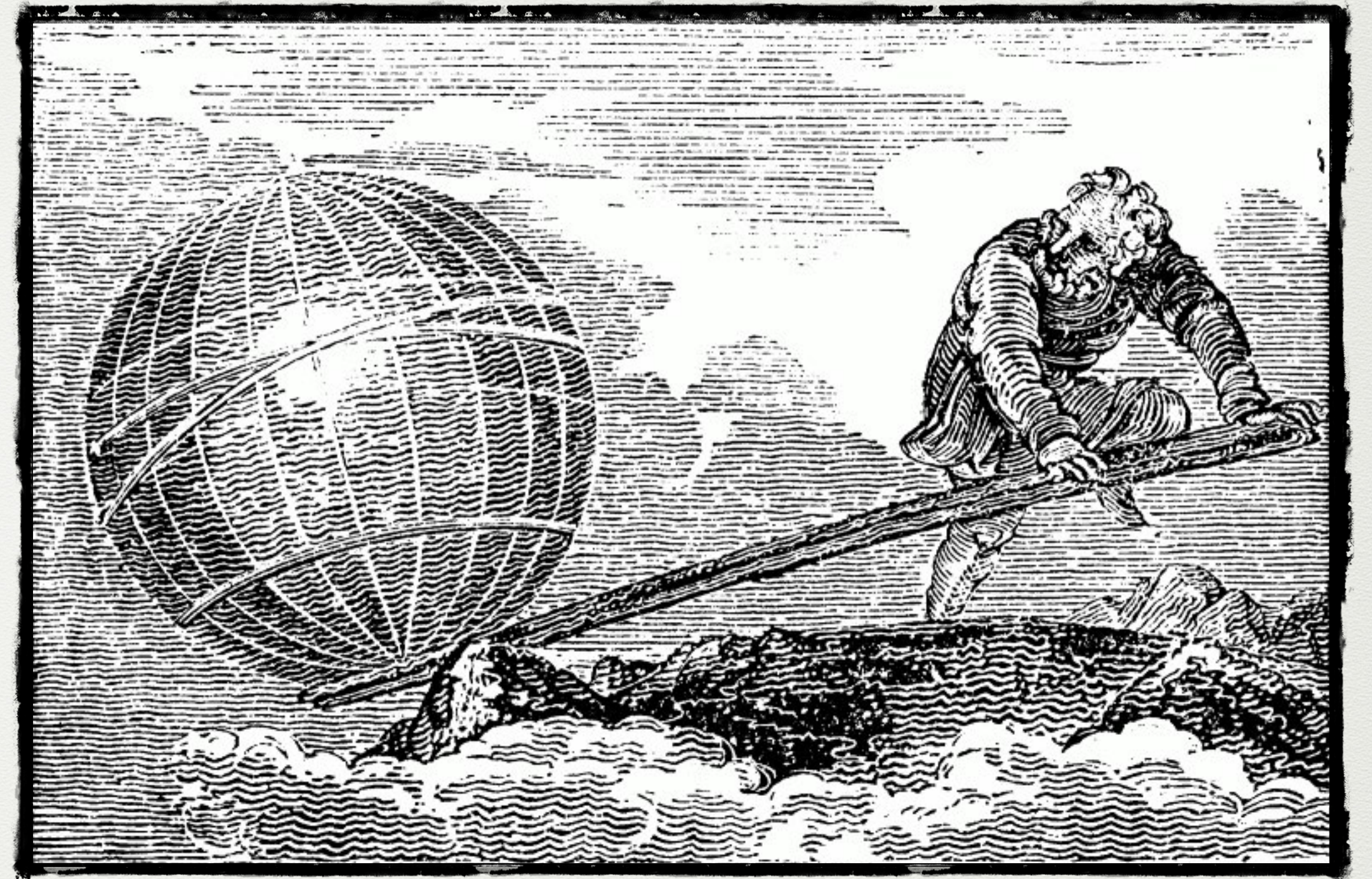
- *Tú Zem smerom dolu nič nepriťahuje, takže nijakú páku v skutočnosti netreba. Mojžiš*

- ak na obrázku nie je Zem, ale glóbus (na ktorý pôsobí gravitačná sila Zeme), ak je hmotnosť páky zanedbateľná a ak Archimedes tlačí iba na konci páky, potom podmienky rovnováhy sú :

$$-G' + F' - F = 0 \quad aG' - bF = 0$$

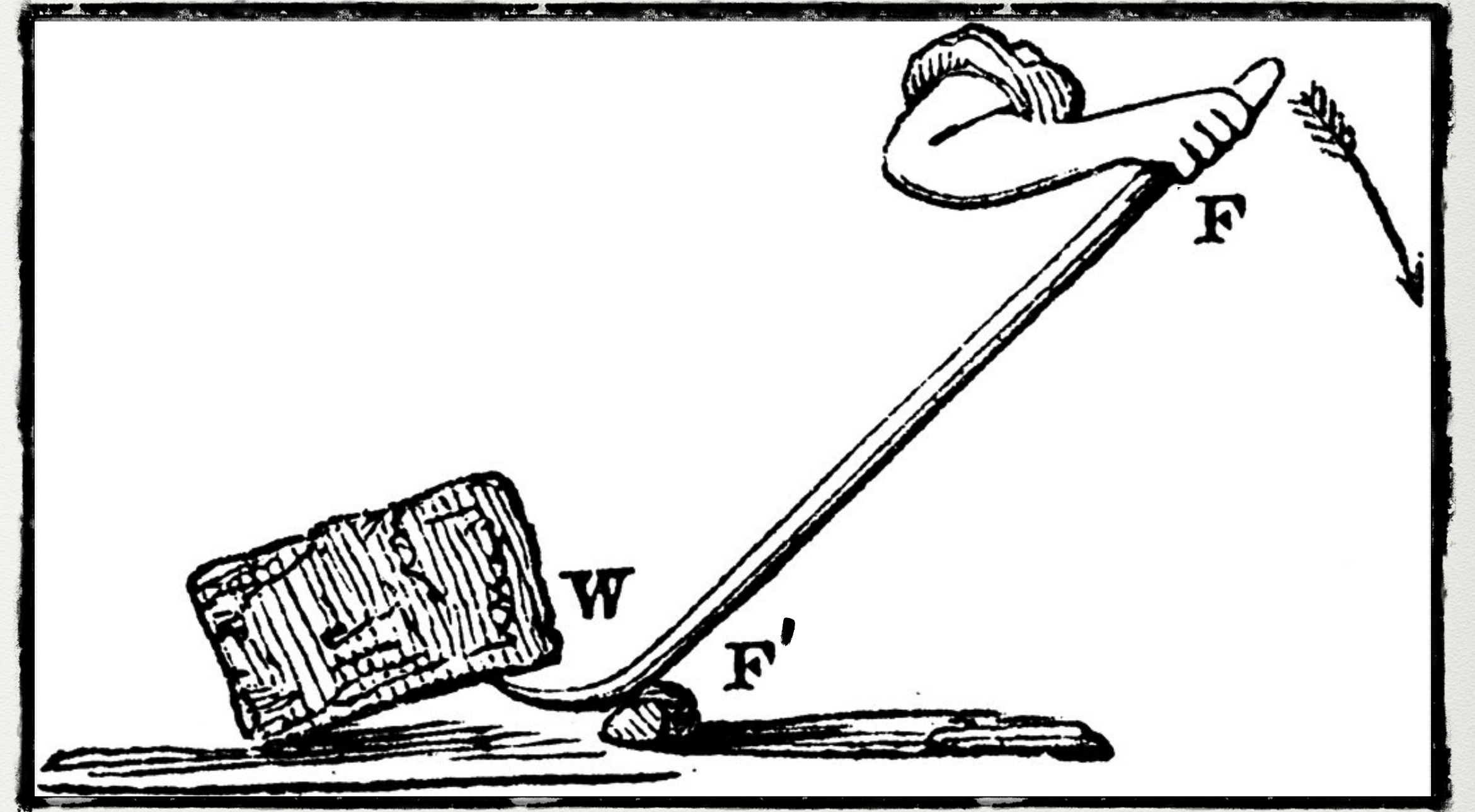
- čiže

$$F = \frac{a}{b} G'$$



reálna páka

- na akých zjednodušeníach je postavený školský (na základnej aj strednej škole) prístup k páke:
- hmotnosť páky je zanedbateľná
- páka je jednorozmerná tyč (ktorú geometricky chápeme ako úsečku)
- páka je v horizontálnej polohe (zväčša)
- sila, ktorou pôsobí na páku tzv. bremeno, je explicitne zadaná



jednoduchá úloha, pri ktorej neplatí ani jedno zo zjednodušení školského prístupu:

Akou silou F treba pôsobiť na páku, aby sme pohli bremenom, ktorého hmotnosť je porovnateľná s hmotnosťou páky?

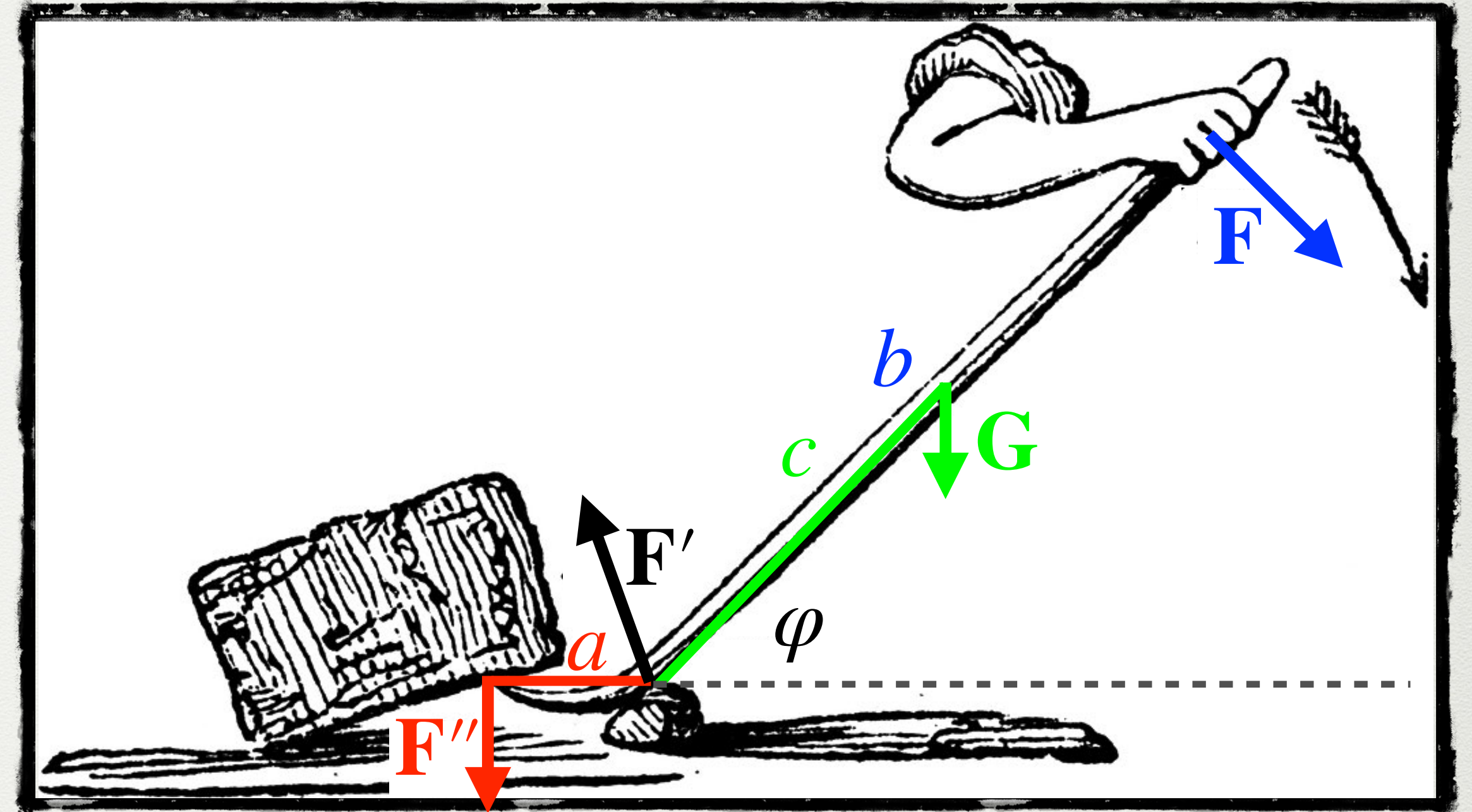
rovnováha reálnej páky

- tiaž páky pôsobí v jej hmotnom strede
- silu F'' , ktorou pôsobí na páku bremeno, vypočítame tak, ako sme počítali sily pre lávku podopretú v dvoch bodoch
- podmienka rovnováhy:

$$F'' a - G c \cos \varphi - F b = 0$$

kde a , b a c sú vzdialenosti pôsobísk príslušných síl od oporného bodu

- čiže $F = F'' \frac{a}{b} - G \frac{c}{b} \cos \varphi$



nepovinná, ale užitočná úloha:

ukážte, že ak “červená časť” páky nie je vodorovná, podmienka rovnováhy znie:

$$-F'' a \cos(\varphi + \alpha) - G c \cos \varphi - F b = 0$$

(α je uhol medzi zelenou a červenou čiarou)

kde sa vzalo to mínus pred prvým členom?

dvojramenné váhy

- “jednorozmerná školská páka” neumožňuje ani porozumieť váženiu na dvojramenných váhach
- jednorozmerná páka je v rovnováhe práve vtedy, keď je uchytaná presne v hmotnom strede (prečo?)
- ale ak je uchytaná v hmotnom strede, potom je v rovnováhe pri ľubovoľnom sklone ramien
- pre “jednorozmernú školskú páku” by vychýlená ručička znamenala jednu z mnohých rovnovážnych polôh, pre reálnu páku (váhy) to znamená, že misky (aj s obsahom) nie sú presne vyvážené



porozumenie váham nezískame pomocou vzťahu pre školskú páku, ale z pohybovej rovnice fyzikálneho kyvadla (na budúcej prednáške)

pár slov o kladke na záver

- spolu s pákou sa na základnej či strednej škole zvykne preberať aj kladka, pre ktorej rovnováhu platí taký istý vzťah pre sily ako platí v prípade páky s rovnako dlhými ramenami
- z toho môže vzniknúť dojem, že kladka je nejakou formou páky
- v skutočnosti to tak nie je, kladka totiž vôbec nie je tuhé teleso
- je to sústava tuhého telesa (prípadne viacerých tuhých telies, ak ide o kladkostroj) a lana, ktoré rozhodne nie je tuhé
- kladka je zložitý systém, bude jej venovaná samostatná prednáška

