

Formelläda:

$$\Delta E = U$$

$$U_{1 \rightarrow 2} = \int_{\vec{r}_1}^{\vec{r}_2} \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

$$T = \frac{1}{2} m v^2$$

För konservativa \vec{F} :

$$V(\vec{r}) = - \int_{\vec{r}_0}^{\vec{r}} \vec{F} \cdot d\vec{r} \Rightarrow E = T + V$$

Tyngdkraft

$$V(z) = mgz - V_0$$

Fjäderkraft

$$V(\Delta l) = \frac{1}{2} k (\Delta l)^2$$

Uppgift 9.16 + 9.30

Problemlösningstrategi med energiprincipen

Generell tumregel:

Problemet "bryr sig" om tiden \Rightarrow rörelsemängdsprincipen

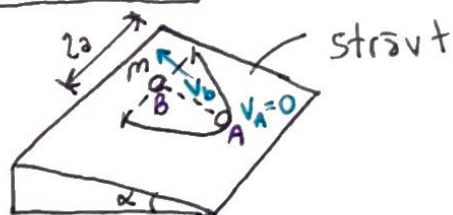
$$\vec{p} = \vec{F} = m\vec{a} = \vec{F}$$

Problemet "bryr sig" om tiden \Rightarrow energiprincipen $\Delta E = U$

Om energiprincipen:

- 1) Definiera systemet. Frilägg! Rita krafter osv
- 2) Definiera läge A respektive läge B. Rita figurer med krafter
- 3) Ställ upp uttryck för energin i läge A resp B ($E = T + V$)
- 4) Ställ upp ekvation utifrån energiprincipen: $E_B - E_A = U_{A \rightarrow B}$
- 5) Lös ekvationen

Uppgift 9.16



Båndet: elastisk konstant k , naturlig längd $2a$

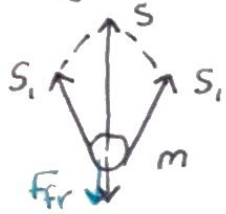
Friktionstalet: μ

sökt $v_B = ?$

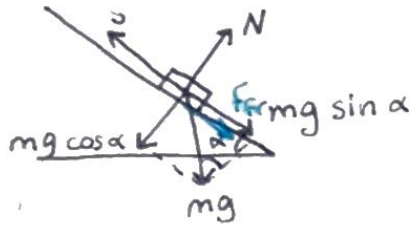
Lösning

1) Systemet: Partikeln med massan m

2) Läge A:



sett uppifrån



Sett från sidan

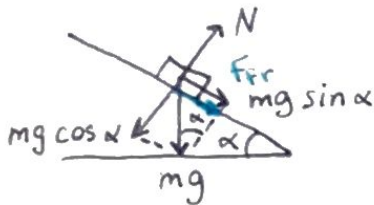
$$F_{fr} = \mu N$$

$$V_A = 0$$

Läge B:



Sett uppifrån



från sidan

3) Läge A: $E_A = T_A + V_A$

$$T_A = \frac{1}{2} m v_A^2 = 0$$

$$V_A = V_{Ag} + V_{A fj} = 0 + \frac{1}{2} k (\Delta l)$$

← nollnivån vid A

Båndets förlängning $\Delta l = ?$

Pythagoras $\Rightarrow \frac{1}{2} l_A = \sqrt{a^2 + b^2}$

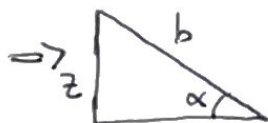
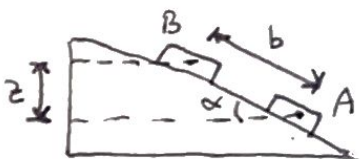
$$\Delta l = l_A - l_0 = 2\sqrt{a^2 + b^2} - 2a$$

$$\Rightarrow V_A = \frac{1}{2} k (2\sqrt{a^2 + b^2} - 2a)^2$$

$$\Rightarrow E_A = T_A + V_A = \frac{1}{2} k (2\sqrt{a^2 + b^2} - 2a)^2$$

Läge B:

$$E_B = T_B + V_B = \frac{1}{2} m v_B^2 + V_{Bg} = \frac{1}{2} m v_B^2 + mg z$$



$$z = b \sin \alpha$$

4) Energiprincipen:

$$\Delta E = U \Rightarrow E_B - E_A = U_{A-B}$$

$$\rightarrow \underbrace{\left(\frac{1}{2} m v_B^2 + m g b \sin \alpha \right)}_{E_B} - \underbrace{\left(\frac{1}{2} k (2\sqrt{a^2 + b^2} - 2a) \right)}_{E_A} = U_{A-B}$$

$$U_{A-B} = - F_{fr} \cdot b = - \mu N b = - \mu m g b \cos \alpha$$

$F_{fr} \perp b$ pekar i motsatta riktningar

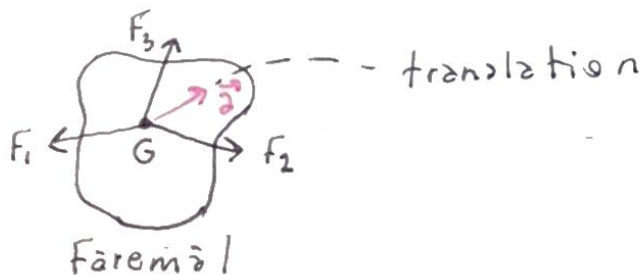
$$\frac{1}{2} m v_B^2 + m g b \sin \alpha - \frac{1}{2} k (2\sqrt{a^2 + b^2} - 2a)^2 = - \mu m g b \cos \alpha \quad (5)$$

5) Lös ekvation (5)

$$v_B = \sqrt{\frac{4k(\sqrt{a^2 + b^2} - a)^2 - 2g b \sin \alpha - 2\mu g b \cos \alpha}{m}}$$

Kapitel 10 - Rörelsemängdsmomentsprincipen

Translationsrörelse beskrivs av $\dot{\vec{p}} = \vec{F} / m \vec{a} = \vec{F}$



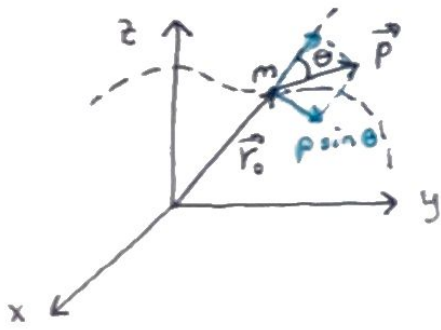
Rotationsrörelse beskrivs av $\dot{\vec{H}}_O = \vec{M}_O$

kraftmoment

Rörelsemängdsmoment

\vec{H}_O : Rörelsemängdsmomentet för en partikel m på en punkt O

Def $\vec{H}_O = \vec{r}_O \times \vec{p}$ (jmf m. $\vec{M}_O = \vec{r}_O \times \vec{F}$)



$$|\vec{r}_0 \times \vec{p}| = r_0 p \sin \theta$$

Vad är detta med H_0 ?!

Svar: Ett mått på hur "mycket" partikeln rör sig i en cirkelbana runt O.

$$\begin{cases} \text{Om } \vec{p} \perp \vec{r}_0 \Rightarrow H_0 = r_0 p \\ \text{Om } \vec{p} \not\perp \vec{r}_0 \Rightarrow H_0 < r_0 p \end{cases}$$

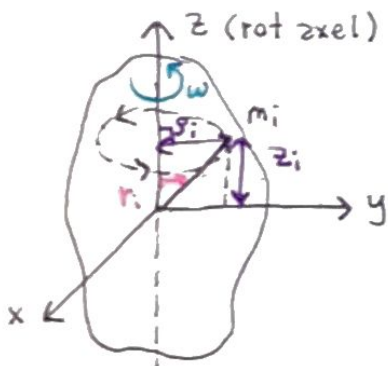
Derivera \vec{H}_0 !

$$\dot{\vec{H}}_0 = \frac{d}{dt} (\vec{r}_0 \times \vec{p}) = \dot{\vec{r}}_0 \times \vec{p} + \vec{r}_0 \times \dot{\vec{p}} = \underbrace{\vec{v} \times \vec{p}}_{\vec{p} = m\vec{v}} + \vec{r}_0 \times \vec{F} = 0 + \underbrace{\vec{r}_0 \times \vec{F}}_{\vec{M}_0} = \vec{M}_0$$

$$\vec{v} \times \vec{p} = \vec{v} \times m\vec{v} = m(\vec{v} \times \vec{v}) = 0$$

$$\rightarrow \dot{\vec{H}}_0 = \vec{M}_0 \quad (\text{rörelsemängdsprincipen})$$

Rotation av en stel kropp kring en fix axel



Vinkelhastighet ω

$$\text{Def } \vec{\omega} = \omega \hat{z}$$

$$\vec{r}_i = s_i \hat{r} + z_i \hat{z}$$

$$\vec{v}_i = \underbrace{s_i \dot{\hat{r}}}_{=0} + s_i \underbrace{\dot{\hat{\theta}}}_{=\omega} \hat{\theta} + \underbrace{\dot{z}_i}_{=0} \hat{z} = s_i \omega \hat{\theta}$$