

Skládání sil

Úkol: Vyšetřovat rovnováhu tří sil, působících na tuhé těleso v jednom bodě.

Potřeby: Viz seznam v deskách u úlohy na pracovním stole.

Obecná část:

Při skládání soustavy několika sil působících na tuhé těleso se snažíme účinek těchto sil nahradit působením síly jediné. Musí být však při tom zachován jak posuvný, tak i otáčivý účinek původní soustavy sil, to znamená, že výslednice F takové soustavy bude dána vektorovým součtem skládaných sil

$$F = \sum_{k=1}^n F_k \quad (1)$$

a navíc i její moment počítaný vzhledem k libovolnému nehybnému bodu O bude dán vektorovým součtem momentů skládaných sil počítaných k témuž bodu O

$$M = \sum_{k=1}^n M_k \quad (2)$$

Pozn.: Při skládání sil působících na tuhé těleso stačí vyšetřovat pouze působení sil vnějších, neboť síly vnitřní mají vždy nulovou výslednici i nulový výsledný moment.

Rovnovážná poloha tělesa

Tuhé těleso se nachází v rovnovážné poloze, je-li v dané inerciální soustavě v klidu. Nutnou podmínkou pro to, aby tuhé těleso v rovnovážné poloze bylo, je rovnováha vnějších sil, jež na těleso působí *a současně* také rovnováha momentů těchto sil.

a) Rovnováha vnějších sil působících na tuhé těleso

Ⓜ vnější síly F_k ($k = 1, 2, \dots, n$), jež působí na tuhé těleso, jsou v rovnováze právě tehdy, je-li jejich výslednice nulová. To znamená, že vektorový součet těchto sil musí být roven nule

$$\sum_{k=1}^n F_k = \mathbf{0} \text{ N} \quad (3)$$

b) Rovnováha momentů vnějších sil působících na tuhé těleso vzhledem k danému bodu O

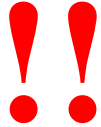
Ⓜ momenty M_k vnějších sil působících na tuhé těleso počítané vzhledem k nehybnému bodu O jsou v rovnováze právě tehdy, je-li jejich výsledný moment vzhledem k témuž bodu nulový,

$$\sum_{k=1}^n M_k = \mathbf{0} \text{ Nm} \quad M_k = \mathbf{r}_k \times \mathbf{F}_k \quad (4)$$

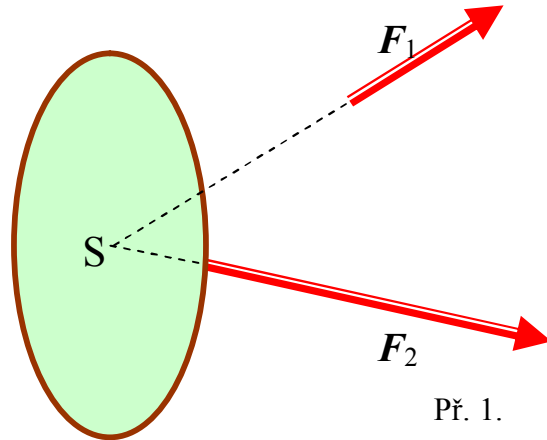
kde \mathbf{r}_k je polohový vektor působíště síly F_k vůči bodu O .

Jestliže všechny vnější síly působí **v jednom bodě** tuhého tělesa, je postačující podmínkou pro to, aby bylo těleso v rovnovážné poloze, podmínka rovnováhy těchto sil (3). V takovém případě je totiž podmínka pro rovnováhu momentů (4) splněna automaticky (všechny skládané síly mají totiž stejné působíště a jeho polohový vektor vzhledem k libovolnému bodu v prostoru je pro všechny síly i pro sílu výslednou identicky stejný).

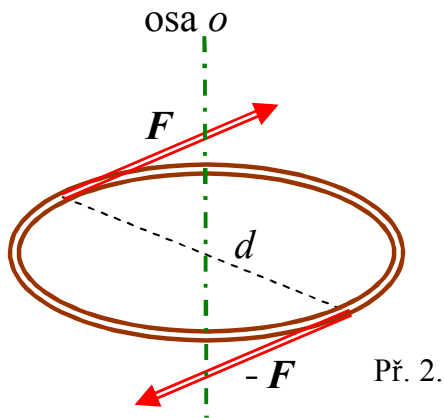
Budou-li vnější síly působit **v různých bodech** tuhého tělesa, musí být splněny současně obě dvě výše uvedené podmínky (3) i (4), neboť platnost (či neplatnost) jedné z nich automaticky nezaručuje i platnost (či neplatnost) druhé – viz dva následující příklady.



Př. 1.: Dvě síly F_1 a F_2 působí na tuhé těleso tak, že obě jejich vektorové přímky procházejí hmotným středem tělesa S . Výslednice sil F je nenulová, výsledný silový moment M počítaný vzhledem k hmotnému středu nulový je. Těleso koná pouze **posuvný pohyb**.



Př. 1.



Př. 2.

Př. 2.: Na těleso působí dvojice sil F a $-F$. Jejich výslednice je evidentně nulová, ale výsledný silový moment je nenulový (jeho velikost $M = F \cdot d$). Těleso koná pouze **rotační pohyb**.

Podmínky rovnováhy (3) a (4) jsou vyjádřeny ve vektorovém tvaru. V trojrozměrné kartézské soustavě souřadné je pak lze rozepsat do jednotlivých složek:

- **podmínka silové rovnováhy:**

$$\sum_{k=1}^n F_{kx} = 0 \text{ N} , \quad \sum_{k=1}^n F_{ky} = 0 \text{ N} , \quad \sum_{k=1}^n F_{kz} = 0 \text{ N} \quad (5)$$

- **podmínka momentové rovnováhy:**

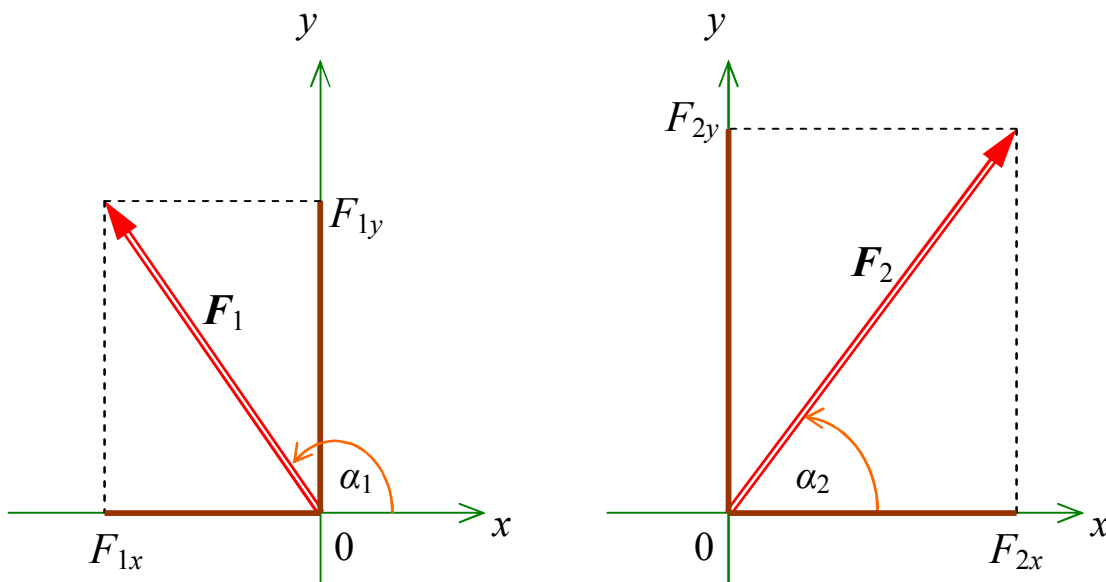
$$\sum_{k=1}^n M_{kx} = 0 \text{ Nm} , \quad \sum_{k=1}^n M_{ky} = 0 \text{ Nm} , \quad \sum_{k=1}^n M_{kz} = 0 \text{ Nm} \quad (6)$$

V naší úloze budeme pracovat pouze se třemi silami působícími v jedné rovině – v rovině pracovní desky. Lze snadno dokázat, že v případě **různoběžných** sil (ať už působí v jednom nebo různých bodech roviny), je postačující podmínkou rovnováhy podmínka silová (3), platnost momentové (4) je pak automaticky zaručena.

Působí-li síly v jedné rovině, lze při použití pravoúhlé souřadnicové soustavy každou sílu rozložit na dvě složky F_x a F_y ve směru os x a y . Jejich velikost lze snadno vyjádřit pomocí vztahů

$$F_{kx} = |F_k| \cos a_k \quad , \quad F_{ky} = |F_k| \sin a_k \quad (7)$$

kde $|F_k|$ je velikost příslušné síly a a_k je směrový úhel, jenž svírá vektor síly F_k s kladnou částí osy x (viz následující obr. 1).



Obr. 1: Určení složek vektoru síly

Směrový úhel a přitom měříme zásadně v jednom směru, a to od kladné části osy x **proti směru chodu hodinových ručiček**. Jedině tak nám totiž vyjdou v prvním kvadrantu obě složky síly kladné, v druhém kvadrantu x -ová záporná a y -ová kladná, atd.

K výpočtu úhlu a lze využít nejlépe goniometrickou funkci tangens, jejíž hodnotu určíme vytýčením vhodného pravoúhlého trojúhelníka na pracovní ploše s milimetrovou sítí. Přitom je potřeba (pro přesnost měření) volit rozměry tohoto trojúhelníka co největší.

Podmínku silové rovnováhy v rovině pak vyjadřují pouze dvě rovnice pro x -ové a y -ové složky

$$\sum_{k=1}^n F_{kx} = 0 \text{ N} \quad , \quad \sum_{k=1}^n F_{ky} = 0 \text{ N} \quad (8)$$

Jinými slovy, má-li být celý systém v rovnováze, musí být v rovnováze složky všech působících sil.

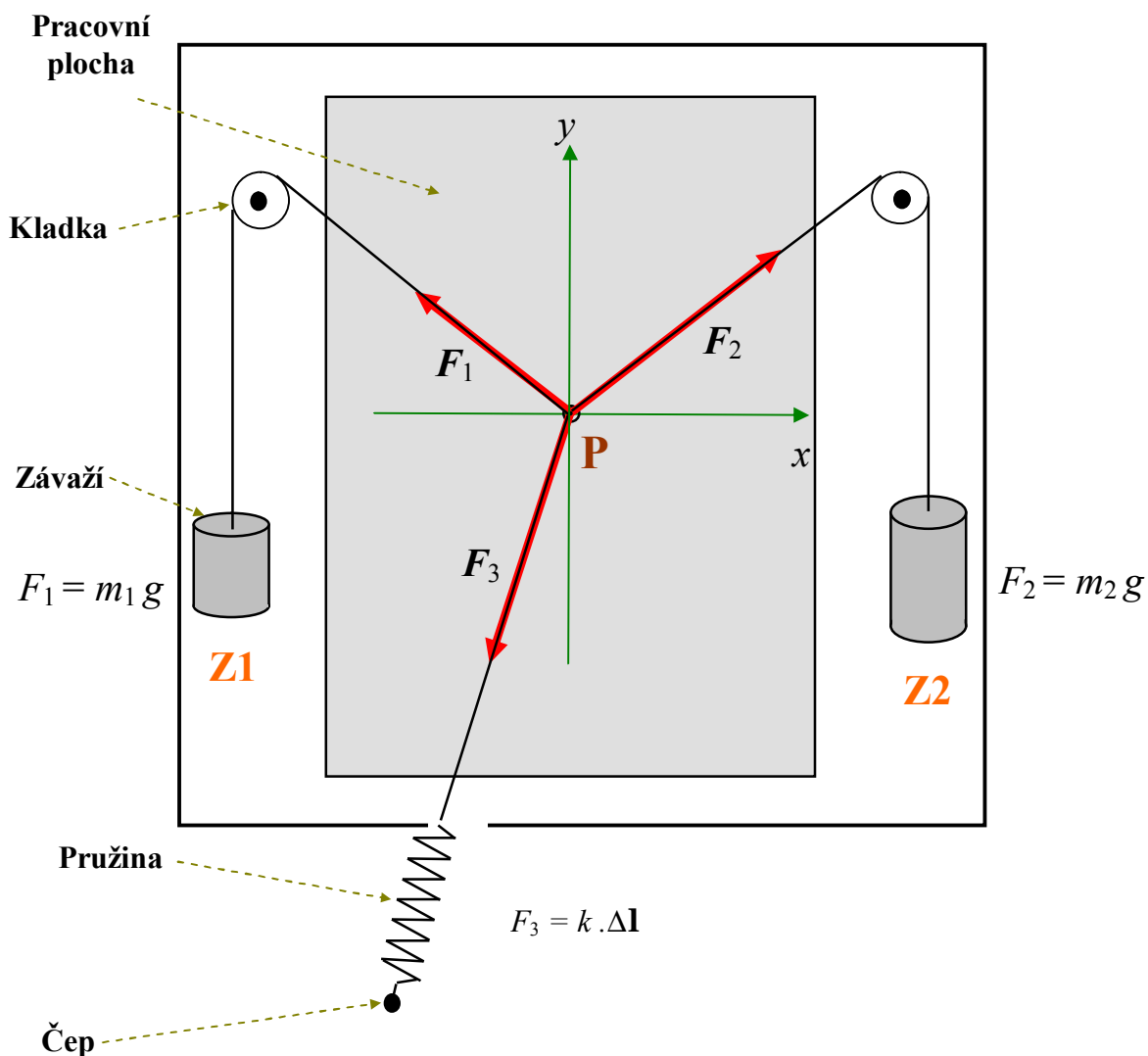
Naopak, při znalosti složek lze snadno vypočítat velikost odpovídající síly podle vztahu

$$|\mathbf{F}_n| = \sqrt{(F_{nx})^2 + (F_{ny})^2} \quad . \quad (9)$$

Postup práce:

Určování velikosti jedné neznámé síly

Skládání a rovnováhu sil vyšetřujeme na svislé pracovní ploše, jež je schématicky znázorněna na obr.2. Dvě známé síly F_1 a F_2 jsou představovány tíhovými silami závaží **Z1** a **Z2**, neznámá síla F_3 , jež s nimi udržuje rovnováhu, je síla pružnosti daná působením napnuté pružiny.



Obr. 2: Schéma stojanu s pracovní plochou při vyšetřování rovnováhy sil se společným působišťem **P**.

|| Před vlastním zahájením práce vám vyučující stanoví, kterou kombinaci dvou závaží a jedné pružiny budete proměřovat.

Úkoly:

1. Stanovení hmotnosti závaží a tuhosti pružin.

a) Zvažte obě závaží s přesností na desetiny gramu a vypočítejte velikosti příslušných tíhových sil.

b) Změřte tuhost zvolené pružiny k následujícím způsobem:

Ⓡ posuvným měřítkem změřte délku nenapnuté pružiny, kterou označte \mathbf{l}_0 ; pružinu pak volně zavěste na některý z čepů na stojanu;

Ⓡ na pružinu postupně zavěšujte různá závaží (Z1 až Z4), pokaždé změřte délku napnuté pružiny a označte ji \mathbf{l}_1 až \mathbf{l}_4 .

Ⓡ pro prodloužení $\Delta \mathbf{l}_i = \mathbf{l}_i - \mathbf{l}_0$ pružiny musí platit vztah

$$m_i g = k_i \cdot \Delta \mathbf{l}_i \quad , \quad (10)$$

kde k_i je příslušná tuhost pružiny a m_i hmotnost závaží.

Ⓡ střední hodnota tuhosti \bar{k} příslušné pružiny je pak dána aritmetickým průměrem všech čtyř měření na dané pružině

$$\bar{k} = \frac{1}{4}(k_1 + k_2 + k_3 + k_4) \quad . \quad (11)$$

Pokud se ovšem některá ze čtyř hodnot tuhosti k_i výrazně odlišuje od ostatních, vyřaďte ji a výpočet střední hodnoty proveďte pouze ze zbývajících tří.

2. Určení velikosti neznámé síly F_3

Ⓡ Podle pokynů vyučujícího sestavte soustavu **tří sil** působících **v jednom bodě** (viz obr. 2). Přitom dvě tíhové síly budete považovat za známé skládané síly F_1 a F_2 , neznámou silou bude pro nás síla F_3 , jež je dána působením napnuté pružiny.

Ⓡ Hodnoty zapisujte do následující tabulky, k určení směrových úhlů α_1 a α_2 přitom využijte milimetrovou síť na pracovní ploše (viz obr. 1 v obecné části).

Tabulka – určení velikosti neznámé síly: ($\Delta \mathbf{l}_3 = \dots\dots\dots$ mm)

síla F_1	$m_1 =$ g	$F_1 =$ N	$\alpha_1 =$ °	$F_{1x} =$ N	$F_{1y} =$ N
síla F_2	$m_2 =$ g	$F_2 =$ N	$\alpha_2 =$ °	$F_{2x} =$ N	$F_{2y} =$ N
síla F_3				$F_{3x} =$ N	$F_{3y} =$ N

Ⓡ Velikosti složek F_{3x} a F_{3y} neznámé síly F_3 vypočítáte na základě podmínky (8). Musí platit

$$F_{3x} = -(F_{1x} + F_{2x}) \quad ; \quad F_{3y} = -(F_{1y} + F_{2y}) \quad . \quad (12)$$

Velikost F_3 neznámé síly pak určíte podle vztahu (9)

$$F_3 = |\mathbf{F}_3| = \sqrt{(F_{3x})^2 + (F_{3y})^2} \quad .$$

Ⓡ Takto vypočítanou velikost F_3 neznámé síly na závěr **porovnejte s hodnotou zjištěnou pomocí prodloužení $\Delta \mathbf{l}_3$ pružiny** s využitím vztahu $F_3 = \bar{k} \Delta \mathbf{l}_3$.