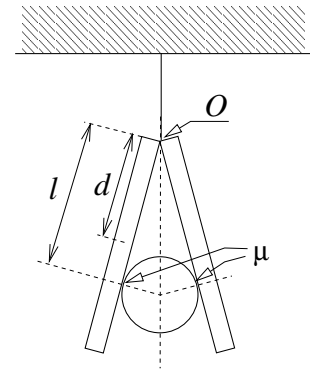


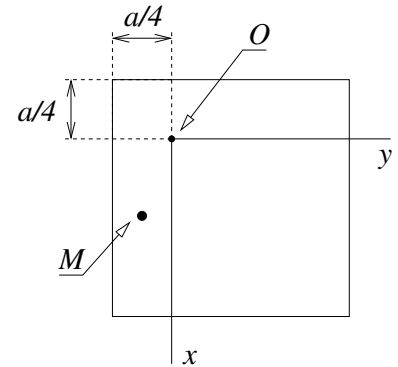
1. Gulička s hmotnosťou  $M$  a polomerom  $r$  je uchytená medzi dvoma svorkami. Svorky sú spojené na spoločnej osi, ktorá je zavesená na lanku. Medzi svorkami a osou nepôsobí žiaden moment sily, a teda každá zo svoriek pôsobí na guľičku len v dôsledku vlastnej hmotnosti  $m$ . Aký veľký musí byť koeficient statického trenia  $\mu$  medzi guľičkou a svorkami, ak vzdialenosť ťažiska svorky od osi otáčania je  $d$ , a svorky tlačia na guľičku vo vzdialenosti  $l$  od osi otáčania? (Hrúbku svoriek zanedbajte.)



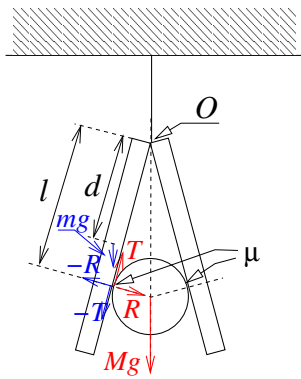
2. Nájdite tenzor zotrvačnosti štvorca s dĺžkou hrany  $a$ , zanedbateľnou hrúbkou a hmotnosťou  $m$  vzhľadom na osi  $x$ ,  $y$  a  $z$  (os  $z$  je kolmá na rovinu štvorca) s počiatkom vo vyznačenom bode  $O$ . Nájdite súradnice aspoň jedného bodu  $M$  na štvorci, kam ak položíme hmotný bod s hmotnosťou  $m/2$ , tak výsledný tenzor zotrvačnosti štvorca a tohto bodu vzhľadom na  $O$  a vyznačené osi bude diagonálny.

Tenzor zotrvačnosti kvádra s hranami  $a, b, c$  je

$$\vec{I}_k^* = \frac{m}{12} \begin{bmatrix} b^2 + c^2 & 0 & 0 \\ 0 & a^2 + c^2 & 0 \\ 0 & 0 & a^2 + b^2 \end{bmatrix}.$$



Riešenia a bodovania sú na nasledovných stranách.



$$\frac{1}{2} \varphi = \frac{r}{l}$$

galieta:

$$\vec{F} = M\vec{y} + \vec{R}_L + \vec{T}_L + \vec{R}_P + \vec{T}_P$$

$$F_x = R \cos \varphi - R \omega \varphi + T \sin \varphi - T \sin \varphi = 0$$

$$F_y = -Mg - 2R \sin \varphi + 2T \cos \varphi = 0$$

$$D_z = rT - rT = 0$$

symetria:  $R_{Lx} = -R_{Px}$  etc.  
 $R_{Ly} = R_{Py}$

$T = \mu R$  v kritickij situacii

$$T \cos \varphi = R \sin \varphi + Mg/2$$

$$\mu R \cos \varphi = R \sin \varphi + Mg/2$$

$$\mu = \frac{1}{2} \varphi + \frac{Mg}{2R \cos \varphi}$$

$$= \frac{1}{2} \varphi + \frac{Mg l}{2d m g \sin \varphi \cos \varphi}$$

svorka (Lava):

$$\vec{F} = m\vec{y} - \vec{R}_L - \vec{T}_L + \vec{F}_{os}$$

$$F_x = -R \omega \varphi - T \sin \varphi + F_{os,x} = 0$$

$$F_y = +R \sin \varphi - T \cos \varphi + F_{os,y} = 0$$

$D_z$  (vzhladom na os otacania)

$$D_z = -Rl + d m g \sin \varphi = 0 \rightarrow R = \frac{d m g \sin \varphi}{l}$$

$$* \mu = \frac{r}{l} + \frac{Ml}{2d m \sin \varphi \cos \varphi}$$

$$= \frac{r}{l} + \frac{M}{2m d} \cdot \frac{r^2 + l^2}{r}$$

$$\sin \varphi = \frac{r}{\sqrt{r^2 + l^2}} \quad \cos \varphi = \frac{l}{\sqrt{r^2 + l^2}}$$

$$\sin \varphi \cdot \cos \varphi = \frac{r l}{r^2 + l^2}$$

Pr 2

$$\vec{I}_s^* = \frac{m\omega}{12} \begin{pmatrix} a^2 & 0 & 0 \\ 0 & a^2 & 0 \\ 0 & 0 & 2a^2 \end{pmatrix} \quad 1b$$

vektor vysunutia ťažiska

$$\vec{a} = \frac{a}{4} (\vec{i} + \vec{j})$$

$1/2b$

$$\vec{a} \cdot \vec{a} = 2 \cdot \frac{a^2}{16} = \frac{a^2}{8} \quad \overbrace{\vec{a}\vec{a}}^{1b} = \frac{a^2}{16} (\vec{i}\vec{i} + \vec{j}\vec{j} + \vec{i}\vec{j} + \vec{j}\vec{i})$$

$$\Delta \vec{I} = m\omega (\vec{a} \cdot \vec{a} (\vec{I}) - \vec{a}\vec{a})$$

$$\vec{I}_s = \vec{I}_s^* + m\omega \begin{pmatrix} \frac{a^2}{16} & -\frac{a^2}{16} & 0 \\ -\frac{a^2}{16} & \frac{a^2}{16} & 0 \\ 0 & 0 & \frac{a^2}{8} \end{pmatrix} = \frac{m\omega}{4} \begin{pmatrix} \frac{a^2}{3} + \frac{a^2}{4} & -\frac{a^2}{4} & 0 \\ -\frac{a^2}{4} & \frac{a^2}{3} + \frac{a^2}{4} & 0 \\ 0 & 0 & a^2 \left( \frac{2}{3} + \frac{1}{2} \right) \end{pmatrix}$$

1b

ak pridáme  $M = (x, y)$  s  $m/2$  bude

$$\Delta \vec{I}_M = \frac{m\omega}{2} \left( (x^2, y^2) (\vec{i}\vec{i} + \vec{j}\vec{j} + \vec{i}\vec{i}) - x^2 \vec{i}\vec{i} - y^2 \vec{j}\vec{j} - xy (\vec{i}\vec{j} + \vec{j}\vec{i}) \right)$$

$$= \frac{m\omega}{2} \begin{pmatrix} y^2 & -xy & 0 \\ -xy & x^2 & 0 \\ 0 & 0 & x^2 + y^2 \end{pmatrix} \quad 1b$$

celkovo

$$\vec{I} = \vec{I}_s + \Delta \vec{I}_M = \frac{m\omega}{4} \begin{pmatrix} \frac{7}{12} a^2 + 2y^2 & -\frac{a^2}{4} - 2xy & 0 \\ -\frac{a^2}{4} - 2xy & \frac{7}{12} a^2 + 2x^2 & 0 \\ 0 & 0 & 2(x^2 + y^2) + a^2 \frac{7}{6} \end{pmatrix}$$

ak boli off-diagonals nulové

$$-\frac{a^2}{4} - 2xy = 0$$

resp.  $x = a/2$

$$xy = -\frac{a^2}{8} \quad 1/2b$$

$y = -a/4$