

In the Name of God



DYNAMICS

[Course No. 8102128]

Dr. Mehdi Ghassemieh

m.ghassemieh@ut.ac.ir

Tel. 6111-2273

Fax. 6640-3808



بنام خدا



دینامیک (نیمسال ۹۶-۹۷-۲)

شماره درس ۸۱۰۲۱۲۸



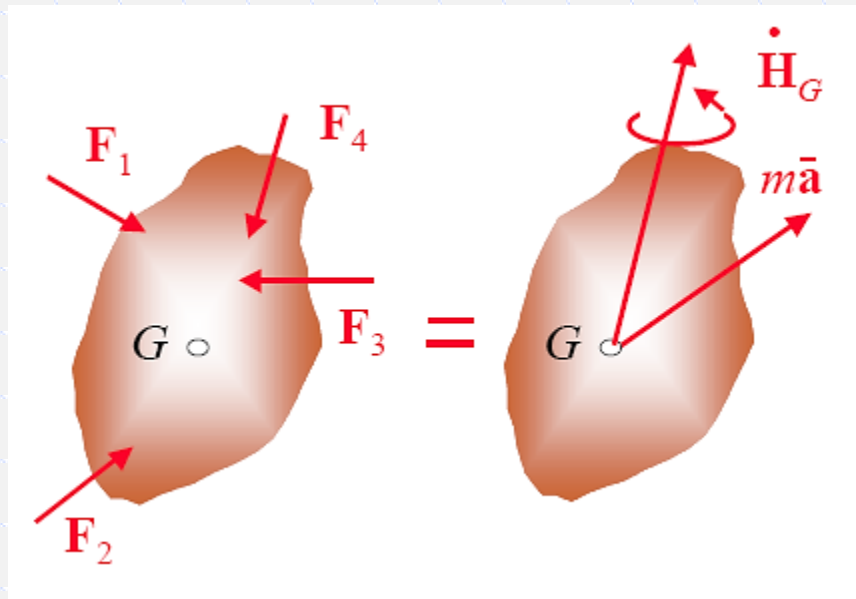
دکتر مهدی قاسمیه
دانشکده مهندسی عمران

فصل ششم :

PLANE MOTION OF RIGID BODIES FORCES AND ACCELERATION

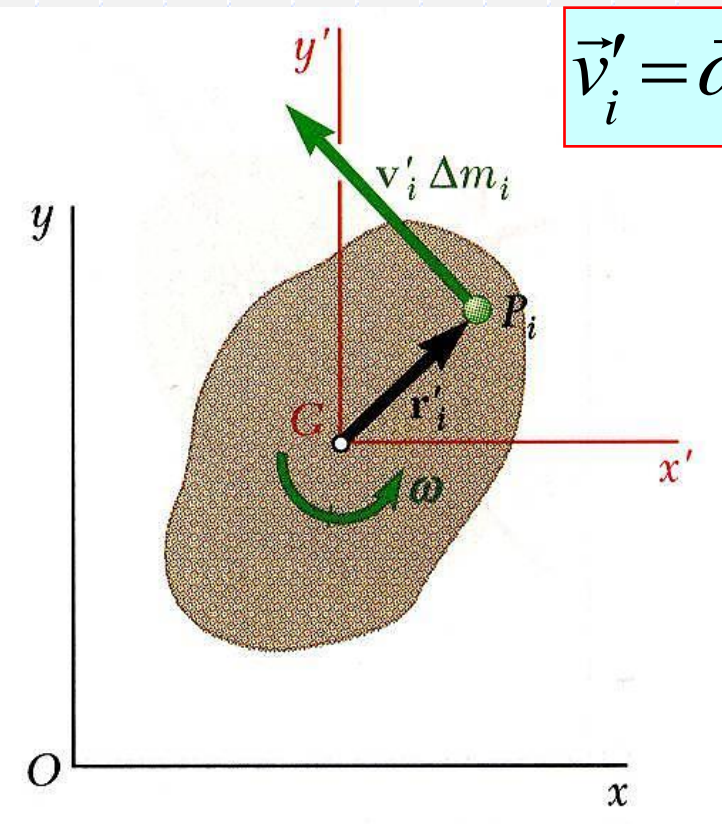
حرکت صفحه ای اجسام صلب : نیروها
و شتاب

در این فصل به سینتیک اجسام صلب صفحه ای می پردازیم. روابط موجود میان نیروهای وارد بر یک جسم صلب، شکل و جرم جسم و حرکت حاصل را مطالعه می کنیم. از روابطی که در گذشته فراگرفتیم استفاده می کنیم.



$$\Sigma \vec{F} = \vec{\dot{L}} = m \vec{\ddot{a}}$$

$$\Sigma \vec{M}_G = \vec{\dot{H}}_G$$



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

$$\begin{aligned} \vec{H}_G &= \sum_{i=1}^n (\vec{r}'_i \times \vec{v}'_i \Delta m_i) \\ &= \sum_{i=1}^n [\vec{r}'_i \times (\vec{\omega} \times \vec{r}'_i) \Delta m_i] \\ &= \vec{\omega} \sum (r_i'^2 \Delta m_i) \\ &= \bar{I} \vec{\omega} \end{aligned}$$

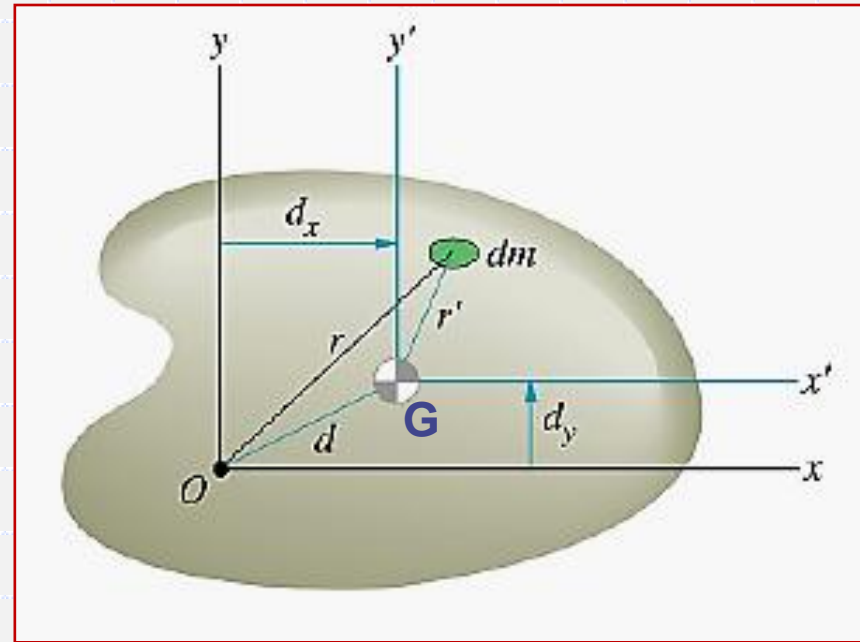
$$\dot{\vec{H}}_G = \bar{I} \dot{\vec{\omega}} = \bar{I} \vec{\alpha}$$

$$I_y = \int x^2 dA \quad (\text{گشتاور ثانویه سطح})$$

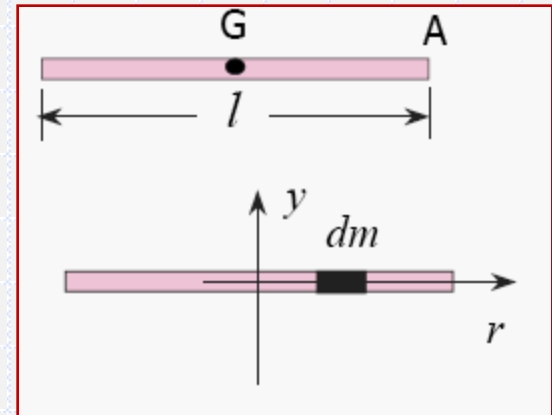
$$I_m = \int r^2 dm = \rho t I_A \quad (\text{ممان اینرسی جرم})$$

$$d^2 = d_x^2 + d_y^2$$

$$I_o = \bar{I} + d^2 m$$

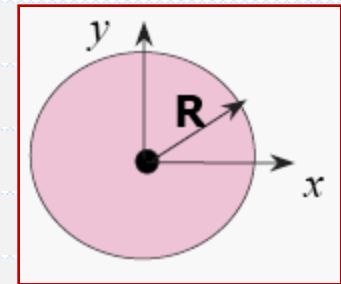


$$I = \int_m r^2 dm = \int_{-l/2}^{l/2} r^2 \rho A dr = \frac{1}{12} \rho A l^3 = \frac{l^2}{12} m$$



$$I_{(x-axis)} = \frac{1}{12} m b^2$$

$$I_{(x-axis)} = I_{(y-axis)} = \frac{1}{4} m R^2$$

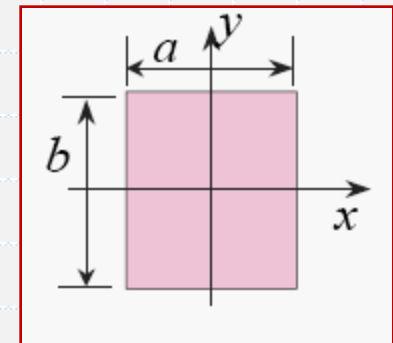


h = ضخامت

$$m = \pi \rho h R^2$$

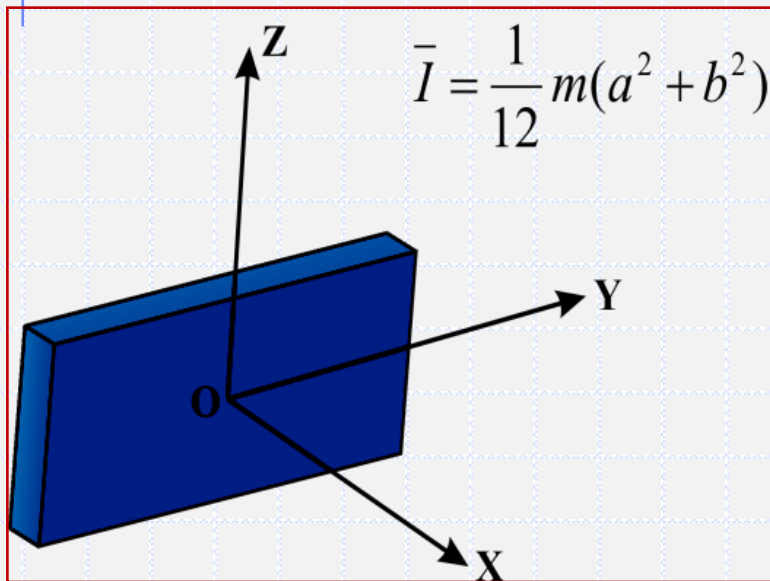
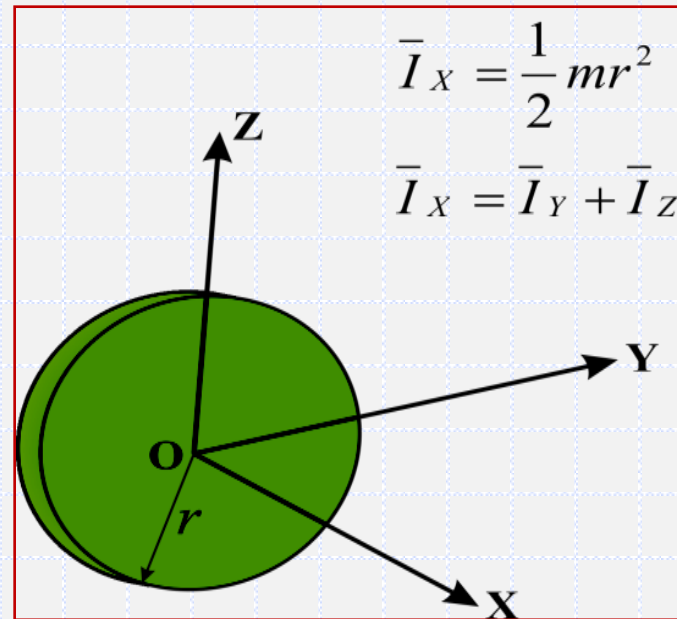
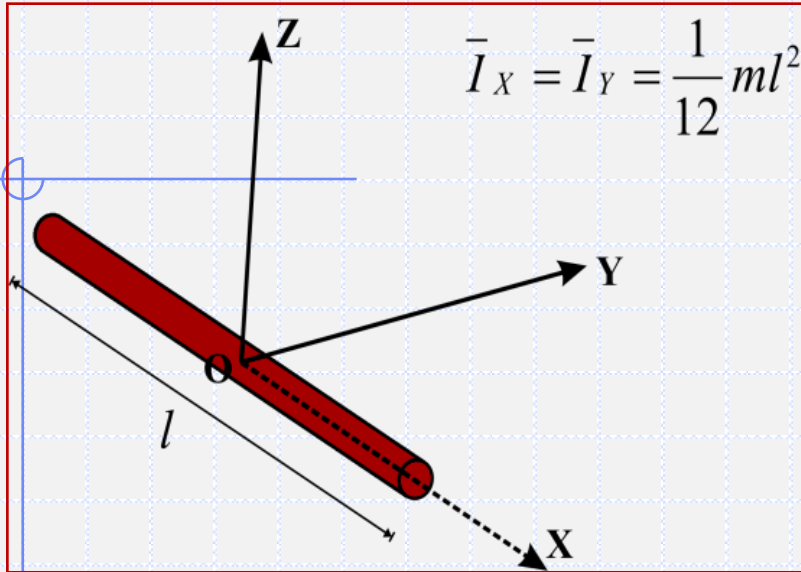
$$I_{(x-axis)} = \frac{1}{12} m a^2$$

$$I_{(y-axis)} = \frac{1}{12} m b^2$$

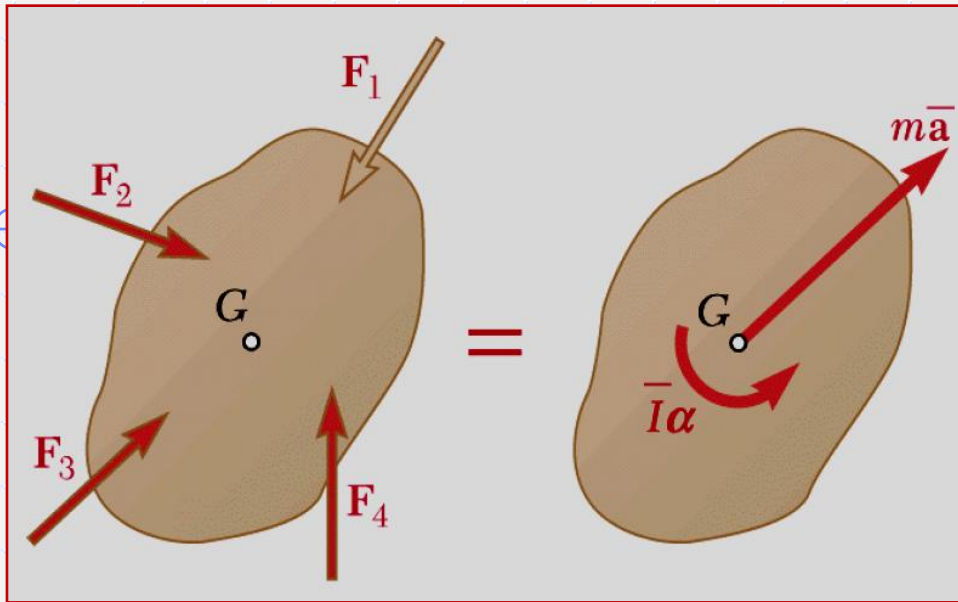


$$m = h a b$$

ممان اینرسی جرمی چند جسم ساده :



اصل دالامبر :



$$\Sigma \vec{F} = \vec{\dot{L}} = m \vec{\bar{a}}$$

$$\Sigma M_G = \dot{H}_G = \bar{I} \alpha$$

$$\Sigma \vec{F} = \Sigma (\vec{F})_{eff}$$

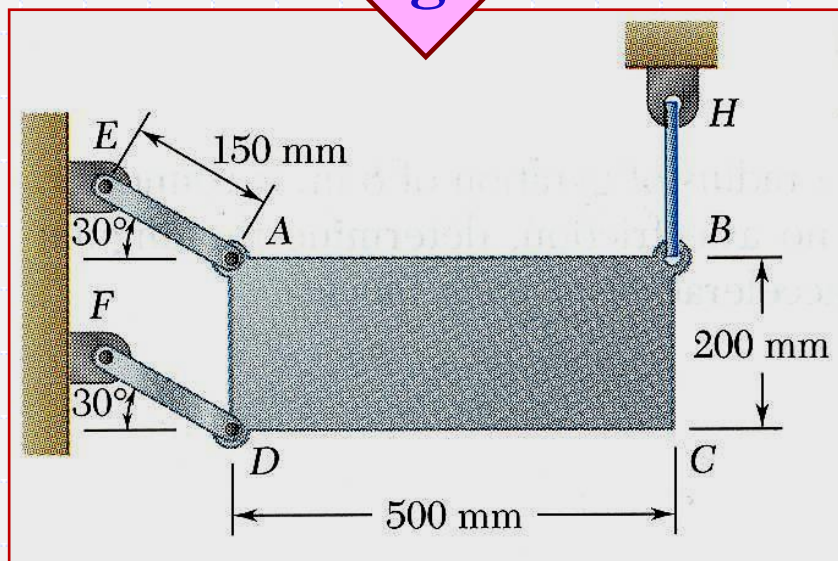
$$\Sigma M_G = \Sigma (M_G)_{eff}$$

حالات خاص حرکت

(۱) حرکت فقط انتقالی $\Sigma F = m\bar{a} \quad , \quad \Sigma M_G = \bar{I}\alpha = 0 \quad (\alpha = 0)$

(۲) حرکت فقط دورانی $\Sigma F = m\bar{a} = 0 \quad , \quad \Sigma M_G = \bar{I}\alpha \quad (\bar{a} = 0)$

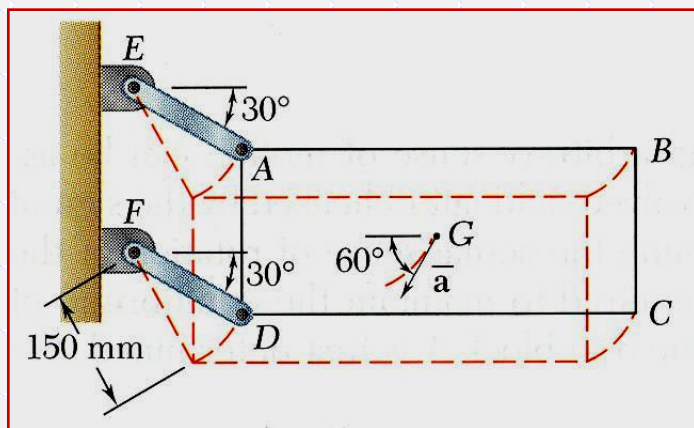
g

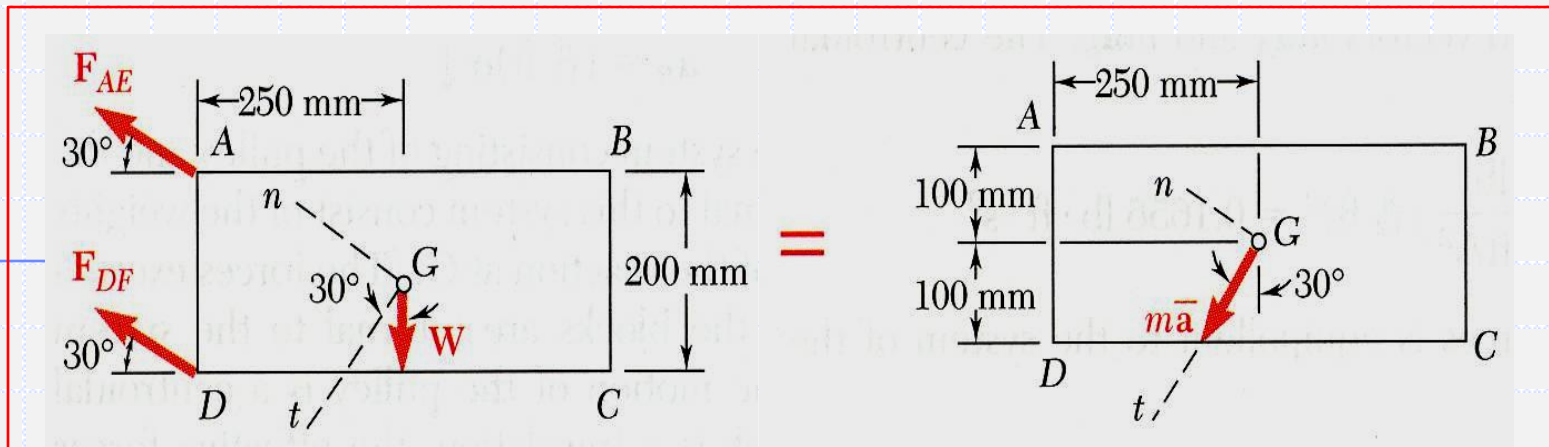


مثال: در صفحه قائم، در صورتی که کابل BH قطع شود، مطلوبست: شتاب ورق و نیرو در لینک های مقابل در لحظه قطع شدن کابل.

جرم ورق مستطیلی شکل برابر 8 کیلوگرم است و از جرم لینکها صرف نظر شده است.

حل:





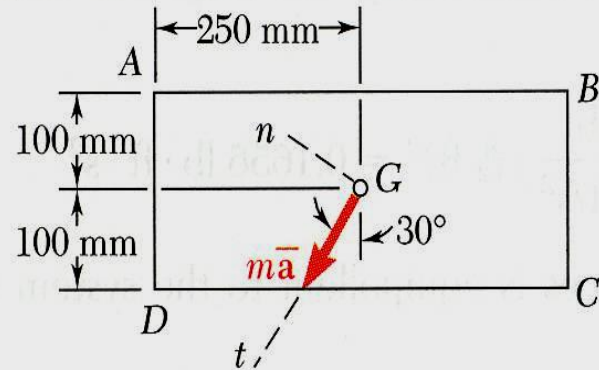
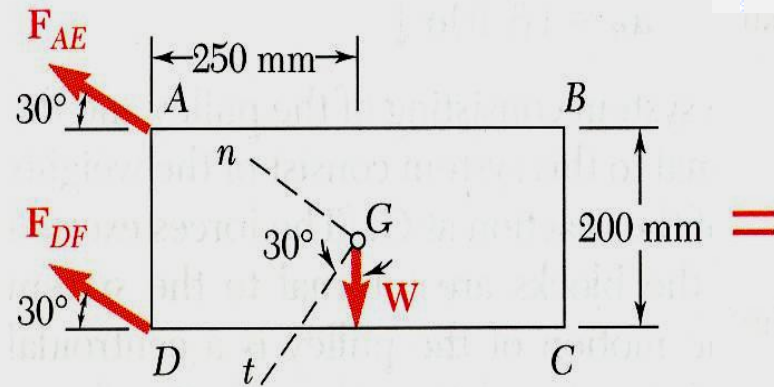
$$\sum F_t = \sum (F_t)_{eff}$$

$$W \cos 30^\circ = m \bar{a}$$

$$mg \cos 30^\circ = m \bar{a} \Rightarrow \bar{a} = (9.81) \cos 30^\circ$$

$$\bar{a} = 8.50 \text{ m/s}^2$$

$$\nabla 60^\circ$$



$$+\curvearrowright \sum M_G = (\sum M_G)_{eff}$$

$$\Rightarrow (F_{AE} \sin 30^\circ)(250 \text{ mm}) - (F_{AE} \cos 30^\circ)(100 \text{ mm}) \\ (F_{DF} \sin 30^\circ)(250 \text{ mm}) + (F_{DF} \cos 30^\circ)(100 \text{ mm}) = 0$$

$$38.4 F_{AE} + 211.6 F_{DF} = 0$$

$$F_{DF} = -0.1815 F_{AE}$$

$$+\nearrow \sum F_n = \sum (F_n)_{eff}$$

$$F_{AE} + F_{DF} - W \sin 30^\circ = 0$$

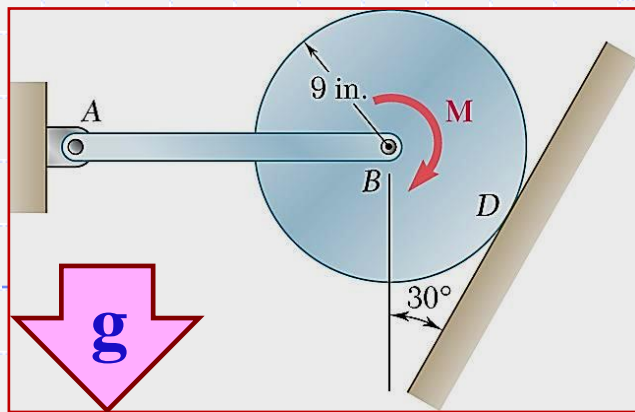
$$F_{AE} - 0.1815 F_{AE} - W \sin 30^\circ = 0$$

$$F_{AE} = 0.619(8 \text{ kg})(9.81 \text{ m/s}^2)$$

$$F_{AE} = 47.9 \text{ N} \quad T$$

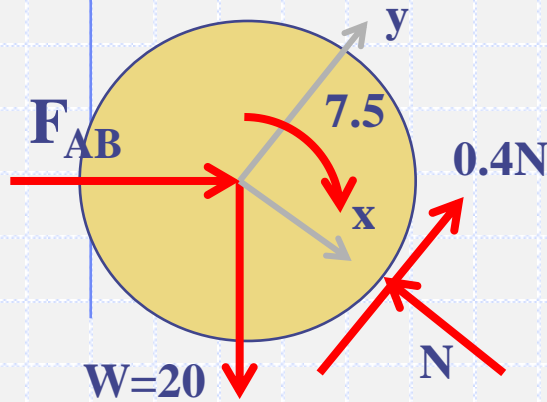
$$F_{DF} = 8.70 \text{ N} \quad C$$

$$F_{DF} = -0.1815(47.9 \text{ N})$$



مثال: در صفحه قائم، دیسک با لنگر ثابت 7.5 lb.ft در روی سطح شیب دار قرار دارد. این سطح شیبدار دارای اصطکاک با ضریب 0.4 میباشد. مطلوبست: شتاب زاویه ای دیسک و نیرو در لینک. وزن دیسک 20 پوند است و از جرم لینک صرف نظر شده است.

حل:

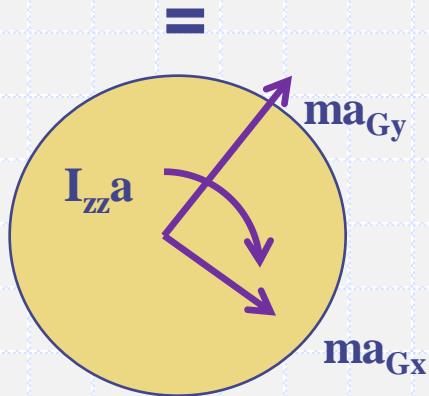


$$\sum F_x = ma_{Gx} \Rightarrow -N + F_{AB} \cos 30^\circ + 20 \sin 30^\circ = \left(\frac{20}{g}\right)0$$

$$-N + 0.866F_{AB} = -10$$

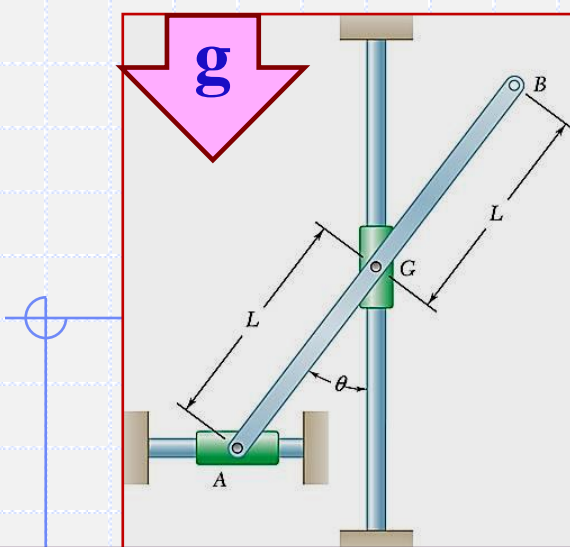
$$\sum F_y = ma_{Gy} \Rightarrow 0.4N + F_{AB} \sin 30^\circ - 20 \cos 30^\circ = \left(\frac{20}{g}\right)0$$

$$0.4N + 0.5F_{AB} = 15.68 \Rightarrow N = 23.67(lb), F_{AB} = 15.68(lb)$$



$$\sum M_G = I_{zz} \alpha \Rightarrow -7.5 + \left(\frac{9}{12}\right)9.46 = \left(\frac{1}{2}\right)\left(\frac{20}{g}\right)\left(\frac{9}{12}\right)^2 \alpha$$

$$I_{zz} = \frac{1}{2}mr^2, \Rightarrow \alpha = -2.32 \text{ rad/s}^2$$



مثال: در صفحه قائم، اگر میله که زاویه 30 درجه با محور قائم دارد از حالت ساکن رها شود، مطلوبست: شتاب زاویه ای میله و نیروی وارده از طوقه A به میله. جرم میله 6 کیلوگرم و طول (m) $2L=0.6$ است و از جرم طوقه ها صرف نظر شده است.

$$\sum M_G = I_G \alpha \Rightarrow -A_y (0.3 \sin 30^\circ) = \left(\frac{1}{12}\right) 6 (0.6)^2 \alpha$$

$$\sum F_x = ma_{Gx} \Rightarrow -G_x = 6(0) \rightarrow G_x = 0$$

$$\sum F_y = ma_{Gy} \Rightarrow A_y - 6g = 6a_{Gy}$$

$$a_G = a_A + \alpha \times r_{G/A} + \omega \times (\omega \times r_{G/A})$$

$$a_{Gy} j = a_A i + \alpha k \times 0.3(\sin 30^\circ i + \cos 30^\circ j) - 0^2 r_{G/A}$$

$$a_{Gy} j = a_A i + 0.15\alpha j - 0.26\alpha i$$

$$j \rightarrow a_{Gy} = 0.15\alpha$$

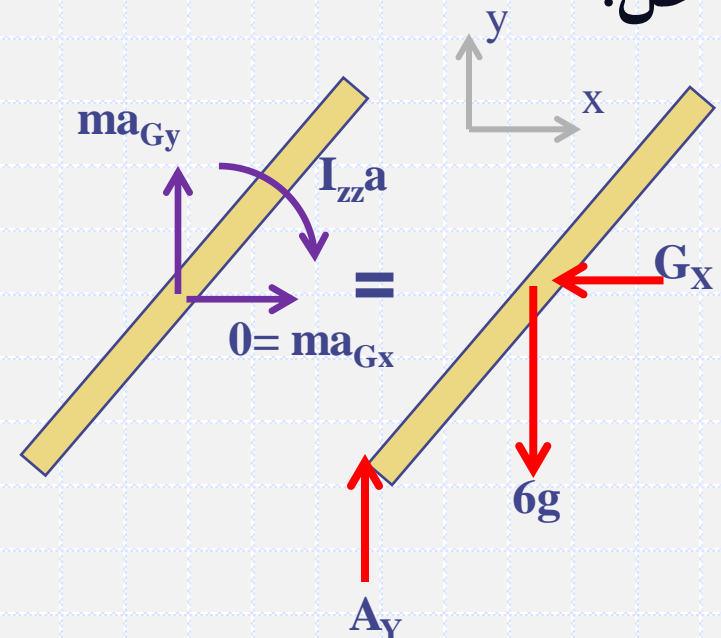
$$A_y - 6g = 0.9\alpha$$

$$-0.15A_y = 0.18\alpha$$

$$\alpha = -28.03 \text{ rad/s}^2$$

$$A_y = 36.6 \text{ N}$$

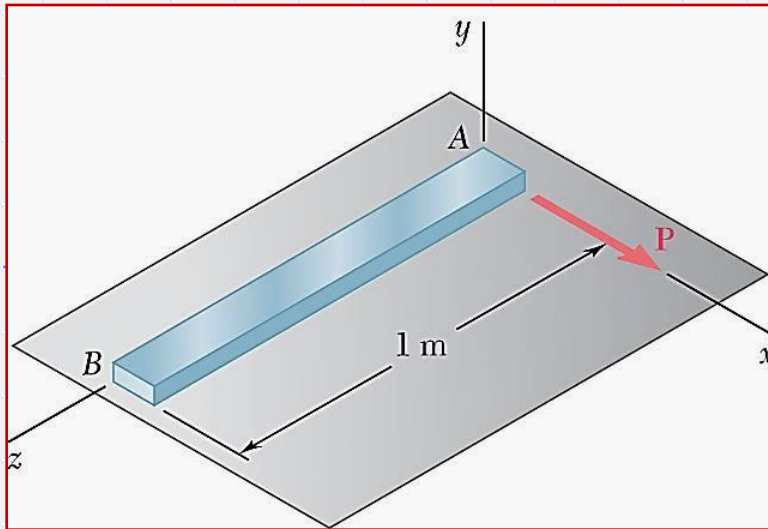
حل:



مثال: در صفحه افقی بدون اصطکاک، در صورتی که نیروی P به میله در نقطه A وارد شود، مطلوبست: شتاب نقاط A و B .

جرم میله 3 کیلوگرم است و $P = 2 \text{ N}$.

حل:



$$\sum F_x = ma_{Gx} \Rightarrow 2 = 3a_{Gx}$$

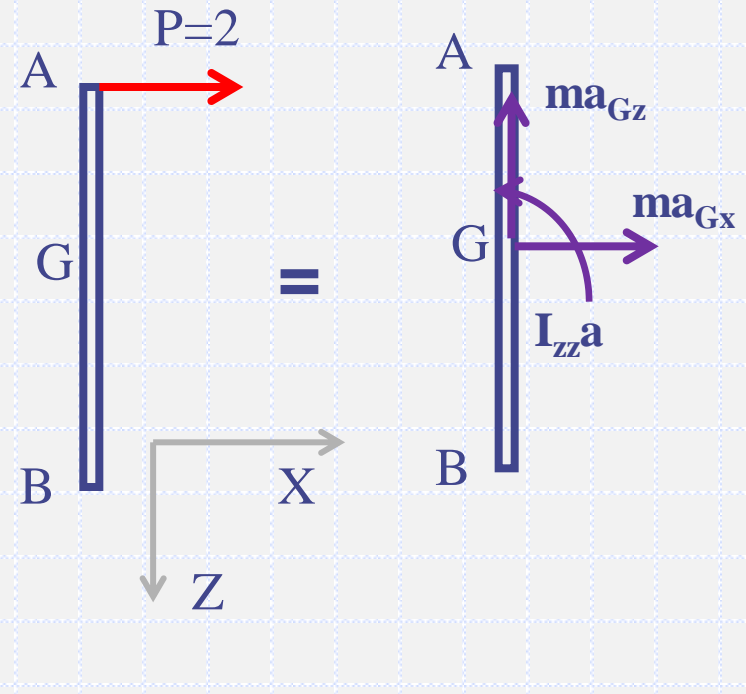
$$a_{Gx} = 0.667 \text{ m/s}^2$$

$$\sum F_y = ma_{Gz} \Rightarrow 0 = 3a_{Gz}$$

$$a_{Gz} = 0 \text{ m/s}^2$$

$$\sum M_{Gy} = I_{yyG} \Rightarrow -2(0.5) = \left(\frac{1}{12}\right)(3)1^2 \alpha$$

$$\alpha = -4 \text{ rad/s}^2$$




$$a_A = a_G + \alpha j \times r_{G/A} - \omega^2 r_{A/G}$$

$$a_A = 0.667i - 4j \times -0.5k - 0^2(-0.5j)$$

$$a_A = 2.667 \frac{m}{s^2} \rightarrow$$

$$a_B = 0.667i - 4j \times 0.5k - 0^2(0.5j)$$

$$a_B = 1.333 \frac{m}{s^2} \leftarrow$$

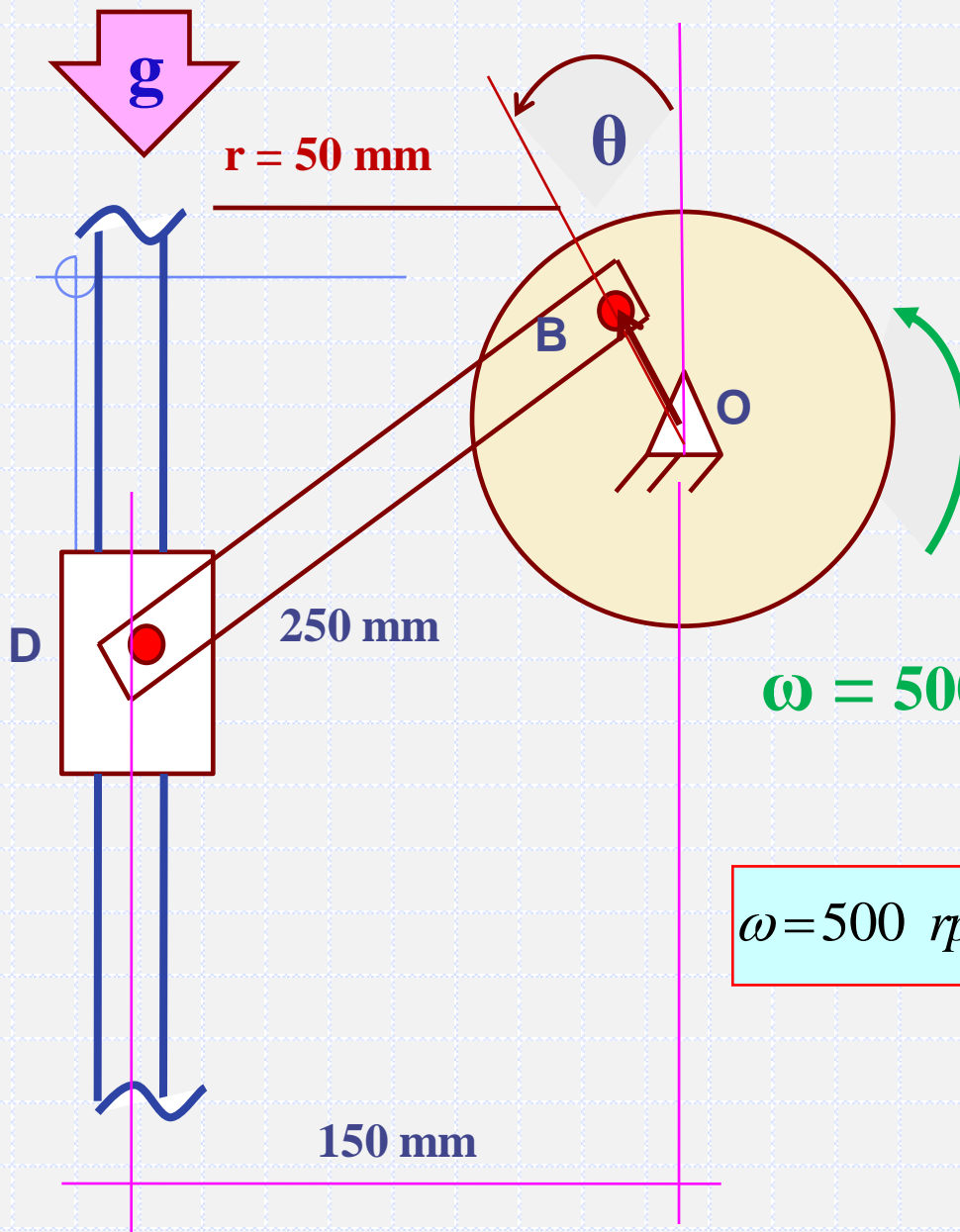
مثال : در صفحه قائم اگر دیسک با
سرعت زاویه ای ثابت در حال دوران
باشد، مطلوبست: عکس العمل در
طوقه **D** در حالت $\theta = 0^\circ$

$$m_{DB} = 5 \text{ kg}$$

حل:

$$\omega = 500 \text{ rpm}$$

$$\omega = 500 \text{ rpm} = \frac{500 \times 2\pi}{60} = 52.36 \text{ rad/s}$$



$$\theta = 0^\circ$$

$$v_B = (0.05)(52.96) = 2.62 \leftarrow \frac{m}{s}$$

$$a_B = (0.05)(52.36)^2 = 137.1 \downarrow \frac{m}{s^2}$$

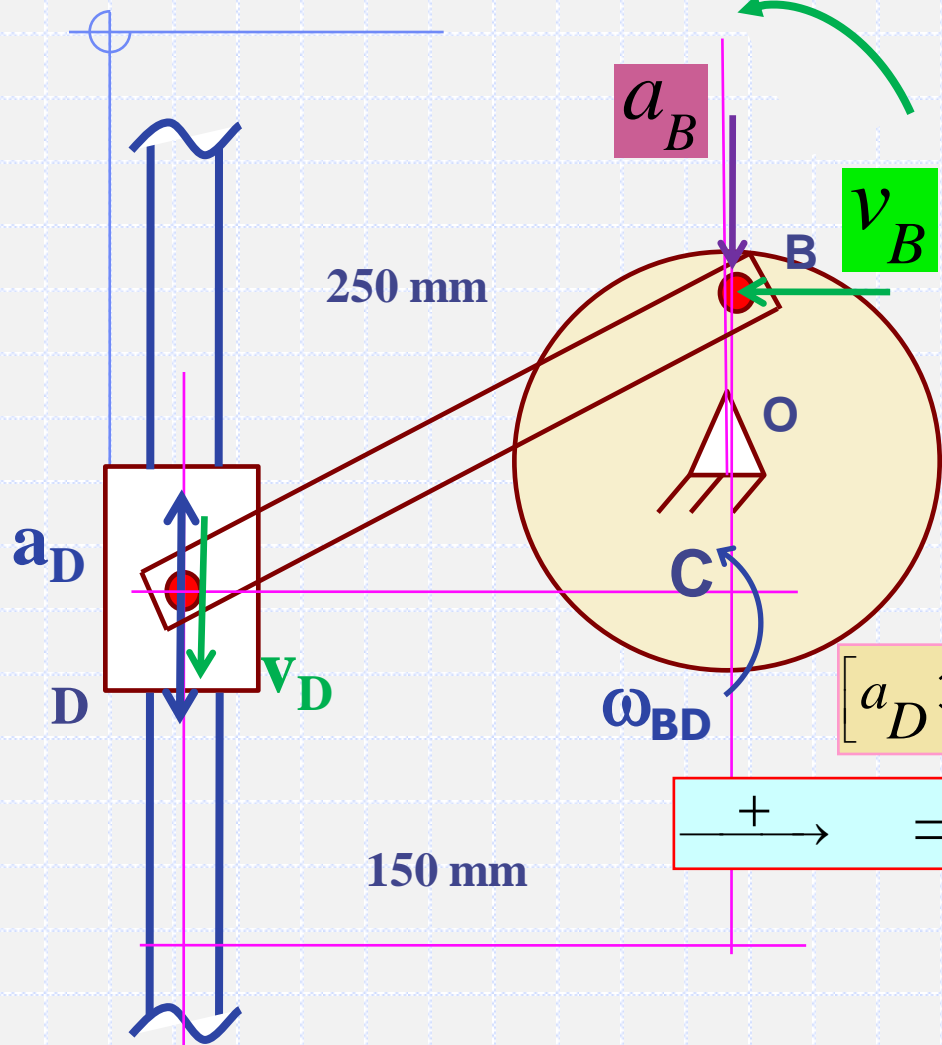
$$\begin{aligned} v_D &= 0.15 \omega_{BD} \\ v_B &= 0.20 \omega_{BD} = 2.62 \\ \omega_{BD} &= 13.1 \text{ rad/s} \end{aligned}$$

$$[a_D \updownarrow] = [137.1 \downarrow] + [0.25(13.1)^2 \nearrow] + [0.25(\alpha) \nwarrow]$$

$$\xrightarrow{+} \Rightarrow 0 = 0 + 0.25(13.1)^2 (3.5) - (0.25)\alpha (4.5)$$

$$\alpha = 128.7 \text{ (rad/s}^2\text{)}$$

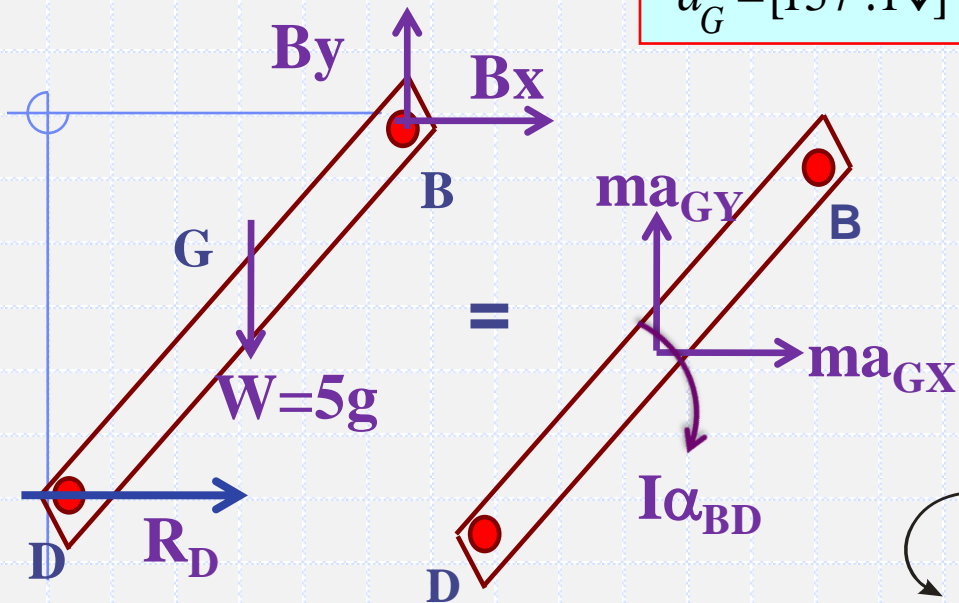
$$\omega = 52.36 \text{ rad/s}$$



$$\vec{a}_G = \vec{a}_B + \vec{a}_{G/B}$$

$$\vec{a}_G = [137.1 \downarrow] + [0.125 (13.1)^2 \nearrow] + [0.125 (128.7) \nwarrow]$$

$$\vec{a} = 110.3 (m/s^2) \downarrow$$



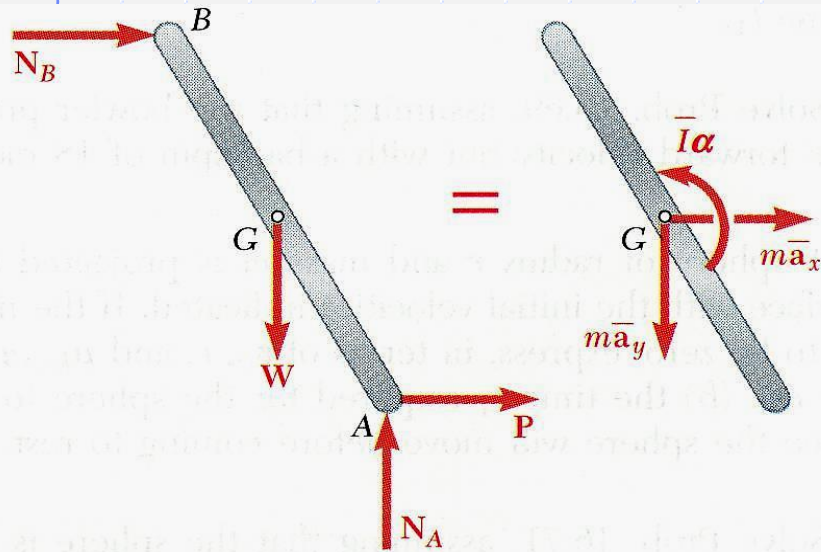
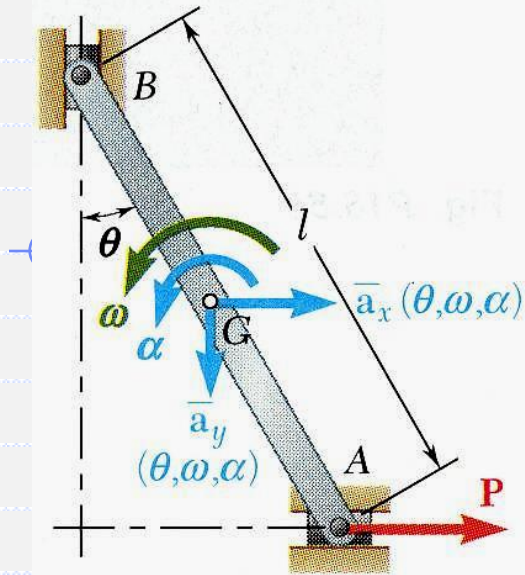
$$\sum M_B = (\sum M_B)_{eff}$$

$$R_D(0.2) + 5g \left(\frac{0.15}{2} \right) = 5(110.3) \left(\frac{0.15}{2} \right) + \frac{1}{12} m d^2 (-128.52)$$

$$\Rightarrow R_D = 171.7(N) \rightarrow$$

حرکت مقید در صفحه

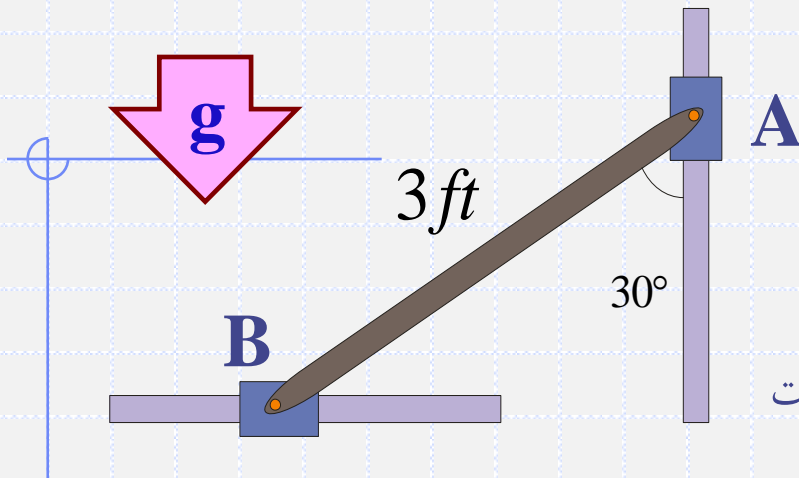
در بیشتر کاربردهای مهندسی اجسام صلبی داریم که تحت قیدهای معینی حرکت می کنند. در این حالت بین مولفه های شتاب و مرکز جرم جسم و شتاب زاویه ای آن روابط معینی وجود دارد. به چنین حرکتی حرکت مقید می گوئیم.



$$\begin{cases} \Sigma f_x = (\Sigma f_x)_{\mathcal{F}} \\ \Sigma f_y = (\Sigma f_y)_{\mathcal{F}} \\ \Sigma M = (\Sigma M)_{\mathcal{F}} \end{cases}$$

$$\begin{aligned} \bar{m}a_x &= m f(\alpha) \\ \bar{m}a_y &= m g(\alpha) \end{aligned}$$

مثال: اگر سیستم فوق در صفحه قائم از حالت سکون رها شود،
مطلوبست: $R_A = ?$ $R_B = ?$ $\alpha_{AB} = ?$



$$W_{AB} = 8 \text{ lb}$$

حل:

فرض می کنیم که جهت شتاب زاویه ای ساعتگرد است

$$\vec{a}_A = \vec{a}_B + \vec{a}_{A/B} = \vec{a}_B + (\vec{a}_{A/B})_n + (\vec{a}_{A/B})_t$$

$$[a_A \downarrow] = [a_B \leftarrow] + [3\alpha \searrow] + 0$$

$$\xrightarrow{+} \quad 0 = -a_B + 3\alpha \cos 30 \Rightarrow a_B = 2.6\alpha$$

$$\vec{a}_G = \vec{a}_B + \vec{a}_{G/B} = [a_B \leftarrow] + [1.5\alpha \searrow]$$

$$\bar{a}_x = -a_B + 1.5\alpha \cos 30 = -2.6\alpha + 1.3\alpha = [1.3\alpha \leftarrow] \Rightarrow m\bar{a}_x = \frac{8}{g}(1.3\alpha)$$

$$\bar{a}_y = 1.5\alpha \sin 30 = [0.75\alpha \downarrow] \Rightarrow m\bar{a}_y = \frac{8}{g}(0.75\alpha)$$

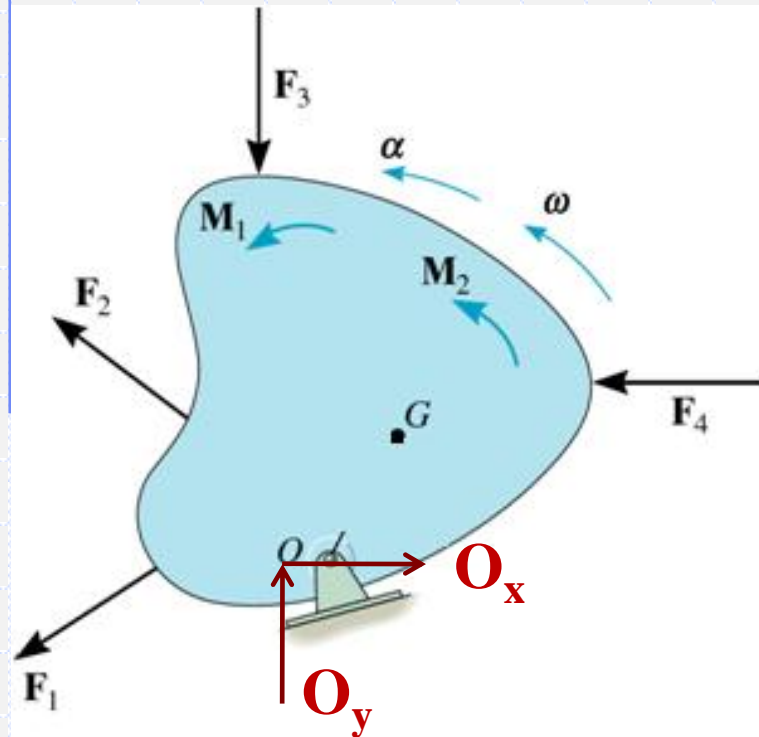


$$8\left(\frac{3}{2}\sin 30\right)=\bar{I}\alpha+\frac{8}{g}(1.3\alpha)\left(\frac{l}{2}\sin 30\right)+\frac{8}{g}(0.75\alpha)\left(\frac{l}{2}\cos 30\right)$$

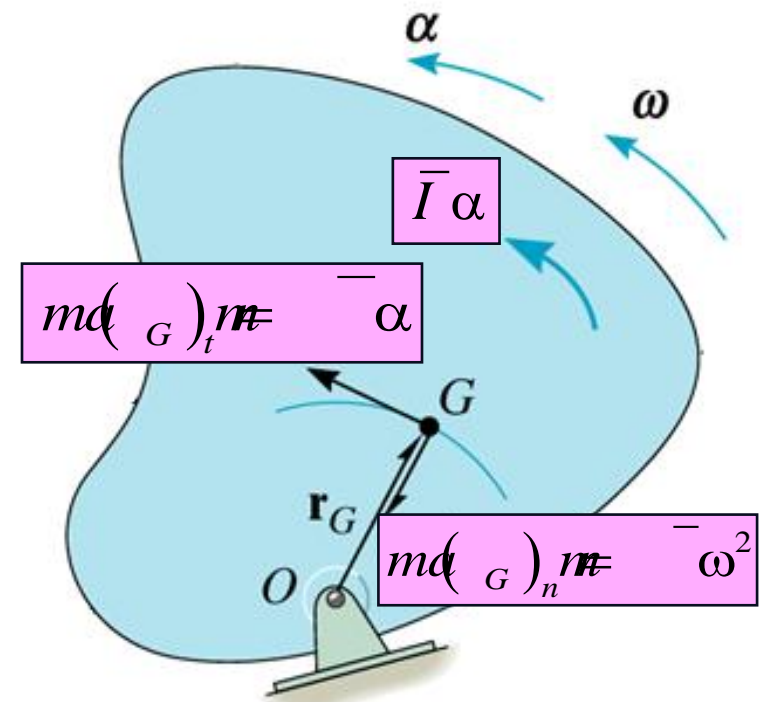
$$\begin{aligned} \xrightarrow{+} \Sigma f_x = (\Sigma f_x)_{eff} &\Rightarrow -R_A = -m\bar{a}_x \Rightarrow R_A = 2.6 \text{ (1b)} \leftarrow \\ + \uparrow \Sigma f_y = (\Sigma f_y)_{eff} &\Rightarrow R_B - W_{AB} = -m\bar{a}_y \Rightarrow R_B = 6.5 \text{ (1b)} \uparrow \end{aligned}$$

حرکت دورانی حول نقطه‌ای غیر از مرکز جرم

این حرکت جسم صلبی است که مقید است حول محور ثابتی که از مرکز جرم آن عبور نمی‌کند دوران کند.

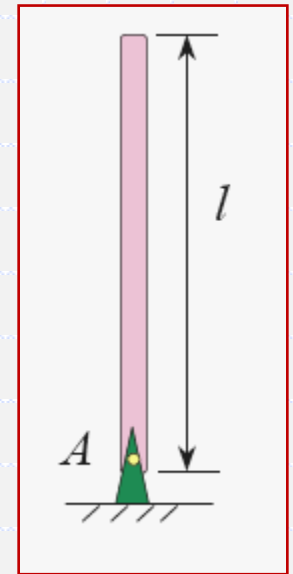
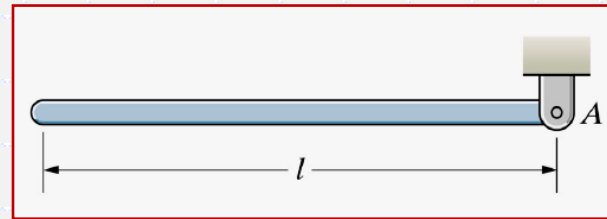
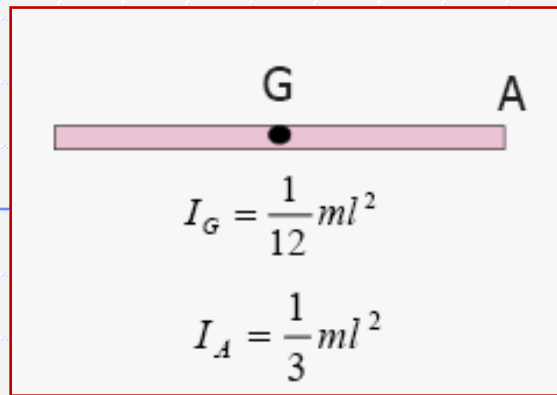


=



$$(\sum M_O) = (\sum M_O)_{eff} \Rightarrow (\sum M_O) = (\bar{I} + m\bar{r}^2) \alpha$$

$$\sum M_O = I_O \alpha$$

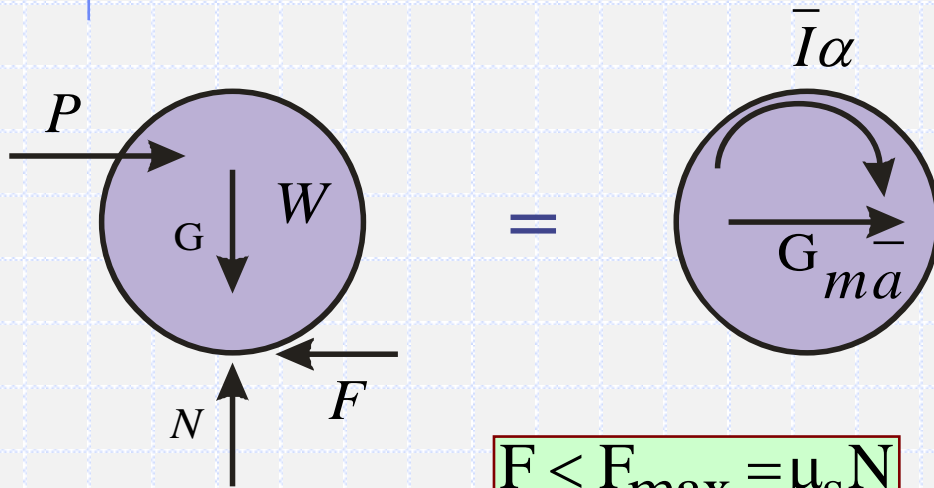


$$I_A = I + d^2m = \frac{1}{12}ml^2 + \left(\frac{l}{2}\right)^2m = \frac{1}{3}ml^2$$

حرکت چرخشی دیسک یا چرخ روی سطح صاف

(۱) حرکت چرخشی بدون لغزش:

اگر دیسک مقید باشد که غلتش بدون لغزش انجام بدهد، شتاب مرکز جرم و شتاب زاویه ای آن مستقل از هم نیستند. وقتی دیسک بدون لغزش می غلتد، حرکت نسبی بین نقطه تماس دیسک با زمین و خود زمین وجود ندارد. بنابراین تا آنجا که به محاسبه ی نیروی اصطکاک F مربوط می شود، می توان دیسک در حال چرخش را با قطعه ای که روی سطحی در حال سکون قرار دارد یکی دانست.



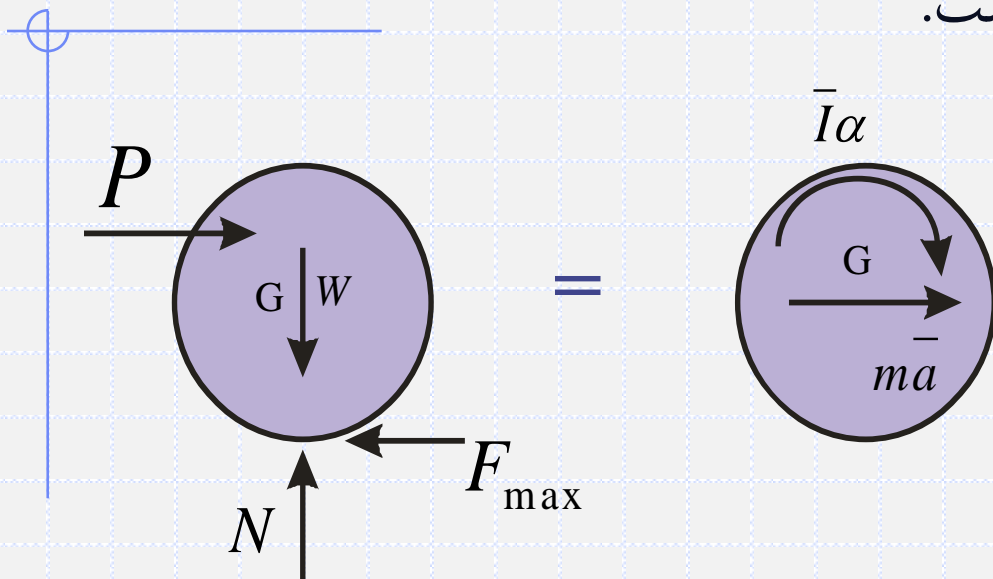
$$\begin{aligned} x &= r \theta \\ \bar{v} &= r \omega \\ \bar{a} &= r \alpha \end{aligned}$$

$$F < F_{\max} = \mu_s N$$

ضریب اصطکاک استاتیک μ_s

۲) حرکت چرخشی در آستانه لغزش :

در آستانه لغزش هنوز لغزشی اتفاق نیفتاده ، در نتیجه شتاب مانند حالت قبل با شتاب زاویه ای در ارتباط است.



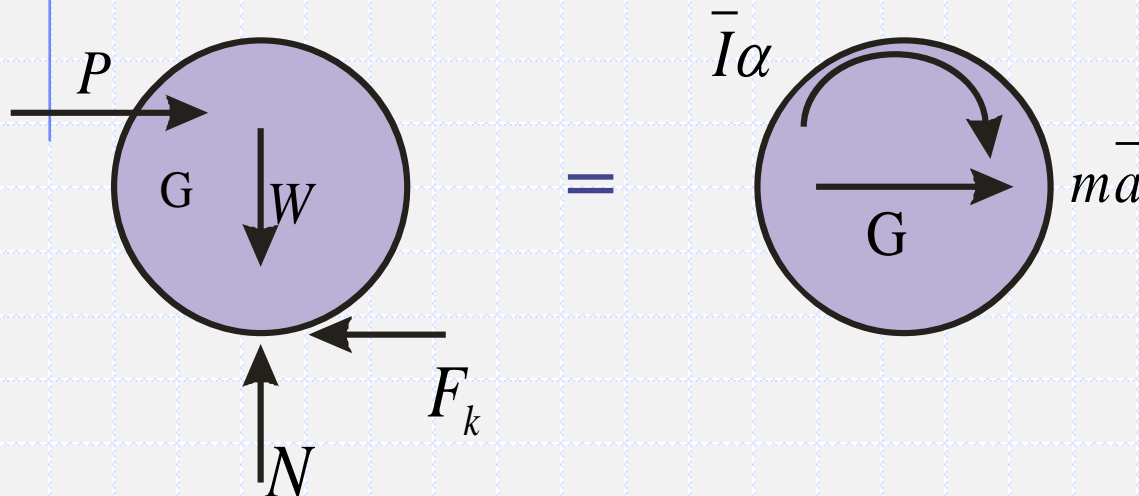
$$\bar{a} = r\alpha$$

$$F = F_{\max} = \mu_s N$$

(۳) حرکت چرخشی به همراه لغزش:

وقتی چرخش توام با لغزش بین نقاط تماس دیسک با زمین و خود زمین حرکت نسبی وجود دارد، نیروی اصطکاک برابر است با $F_k = \mu_k N$

ضریب اصطکاک دینامیکی μ_k

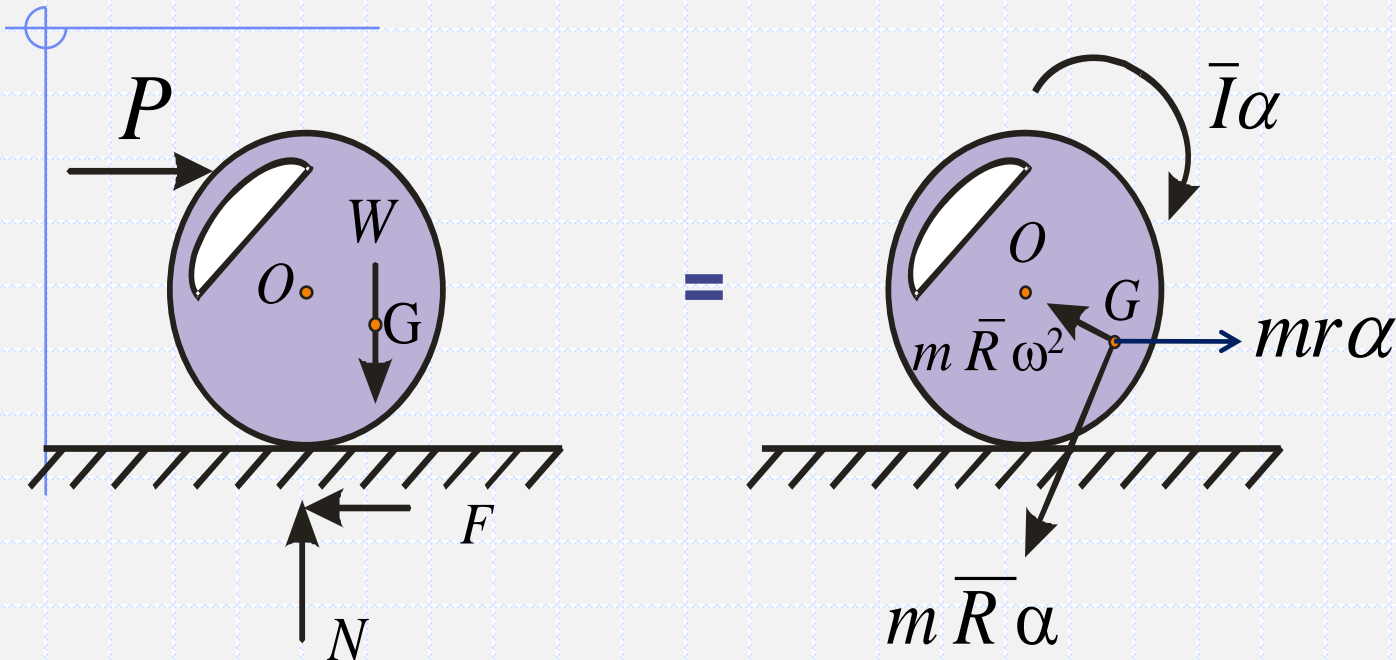


$$\bar{a} \neq r\alpha$$

$$F_k = \mu_k N$$

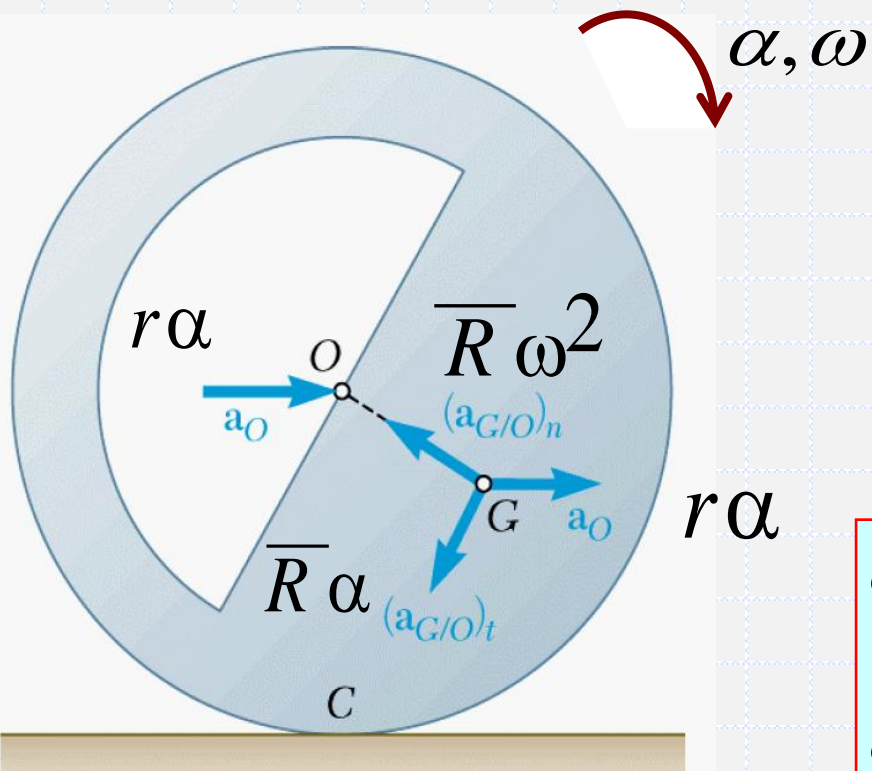
۴) دیسک نامتعادل:

جرم در مرکز هندسی دیسک قرار ندارد.



$$\begin{aligned} x_o &= r \theta \\ v_o &= r \omega \\ a_o &= r \alpha \end{aligned}$$

شعاع دیسک = r
 فاصله O تا G = \bar{R}



$$\vec{\bar{a}}_G = \vec{a}_O + \vec{a}_{G/O}$$

$$\vec{a}_O = [r\alpha \rightarrow]$$

$$\vec{a}_G = (r\alpha \rightarrow) + (\bar{R}\alpha \swarrow) + (\bar{R}\omega^2 \nwarrow)$$

مثال: مطلوبست شتاب و شتاب زاویه ای دیسک مقابل. (صفحه قائم)

$$\bar{a} = ? \quad \alpha = ?$$

$$P = 40 (lb)$$

$$W = 50 (lb)$$

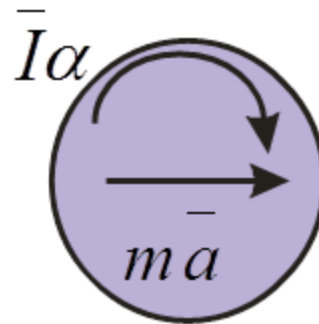
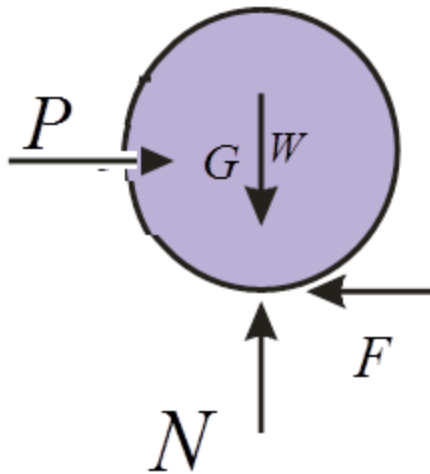
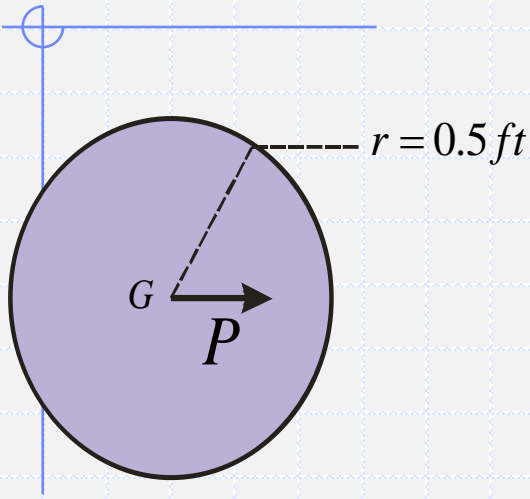
$$\mu_s = 0.2$$

,

$$\mu_k = 0.15$$

حل:

اگر مسئله نگوید غلتش یا لغزش،
فرض می شود که غلتش بدون لغزش است.



$$\bar{a} = r\alpha$$

$$\Sigma M_c = (\Sigma M_c)_{eff}$$

$$\Sigma M_c = (\Sigma M_c)_{eff}$$

$$P \times r = \bar{I} \alpha + m \bar{a} r$$

$$40(0.5) = \frac{1}{2} \left(\frac{50}{32.2} \right) (0.5)^2 + \frac{50}{32.2} (0.5)^2 \alpha$$

$$\alpha = 34.25 \text{ (rad/s}^2\text{)}$$

$$\overset{+}{\rightarrow} \Sigma F = \overset{+}{\rightarrow} (\Sigma F)_{eff} \Rightarrow P - F = m \bar{a} = m r \alpha$$

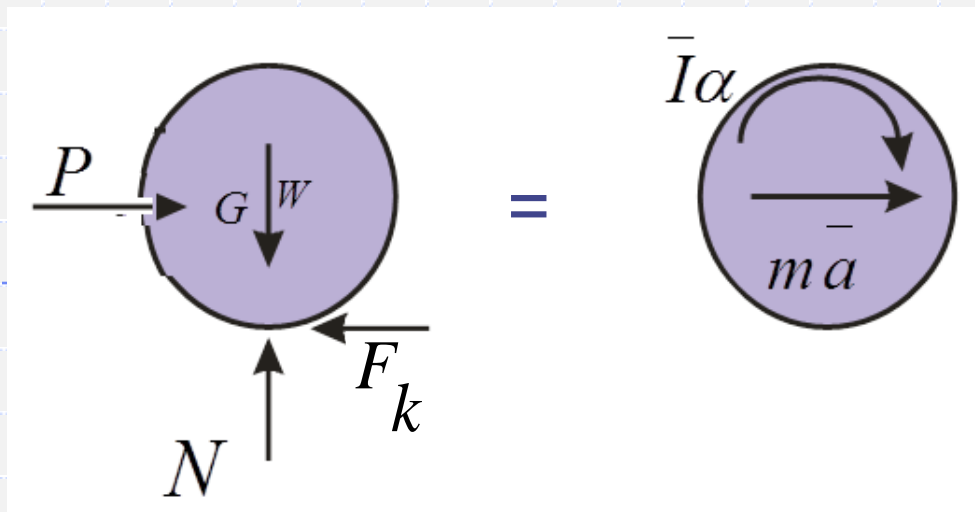
$$40 - F = \frac{50(0.5)(34.35)}{32.2} \Rightarrow F = 13.33 \text{ (lb)}$$

حال باید کنترل کنیم تا ببینیم فرض که کردیم درست است یا خیر؟

$$F_{max} = \mu_s N = 0.2 \times 50 = 10 \text{ (lb)}$$

$$F_{max} = 10 < F = 13.33 \text{ (lb)}$$

پس لغزش داریم



$$\bar{a} \neq r\alpha$$

$$F_k = \mu_k N$$

گشتاور حول مرکز دیسک (محل عبور نیروی P) :

$$F_k \times r = \bar{I} \alpha$$

$$0.15(50)(0.5) = \frac{1}{2} \left(\frac{50}{32.2} \right) (0.5)^2 \alpha$$

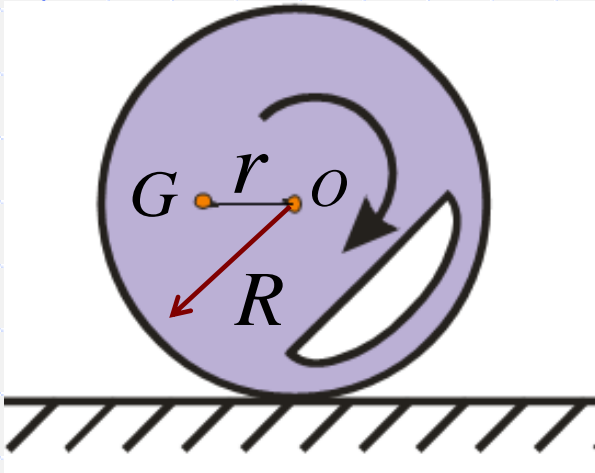
$$\alpha = 19.32 \text{ (rad/s}^2\text{)}$$

$$\rightarrow \Sigma F_x = (\Sigma F_x)_{eff}$$

$$P - F_k = m\bar{a} \Rightarrow 40 - 0.15(50) = \frac{50}{32.2}(\bar{a}) \Rightarrow \bar{a} = 20.93 \text{ (ft/s}^2\text{)}$$

مثال: دیسک نا متعادل در حال غلتش بدون لغزش است،
مطلوبست : $\alpha = ?$

$\omega = 8 \text{ rad} / \text{s}$



$$r = 100 \text{ mm}$$

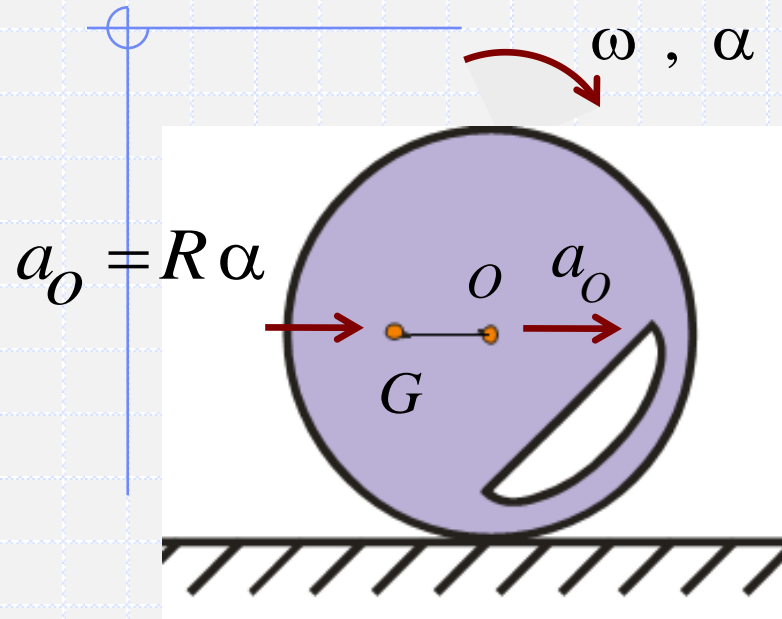
$$R = 300 \text{ mm}$$

$$m = 5 \text{ kg}$$

$$\bar{k} = \sqrt{\frac{I}{m}} = 150 \text{ mm} \quad \text{ژیراسیون جرم}$$

$$\vec{a}_O = [R\alpha \rightarrow]$$

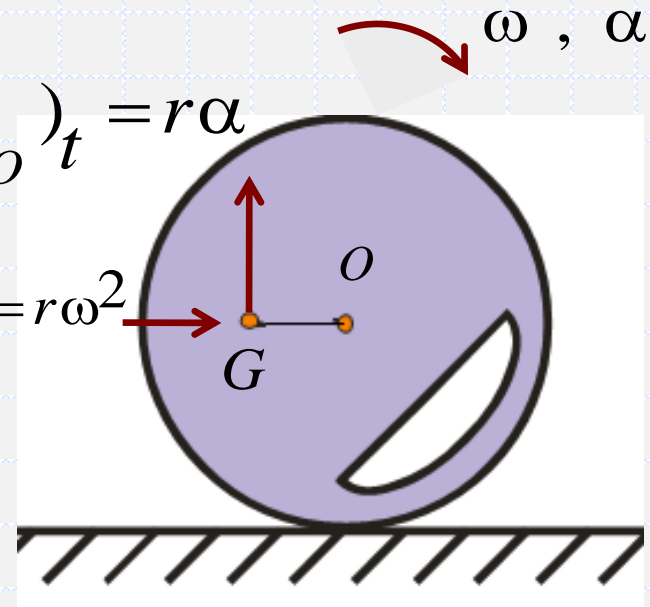
: حل



$$(a_{G/O})_t = r\alpha$$

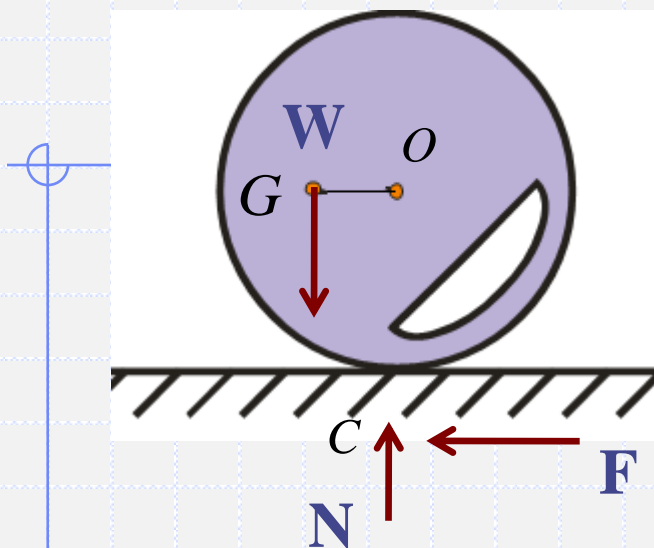
$$(\vec{a}_{G/O})_n = r\omega^2$$

+



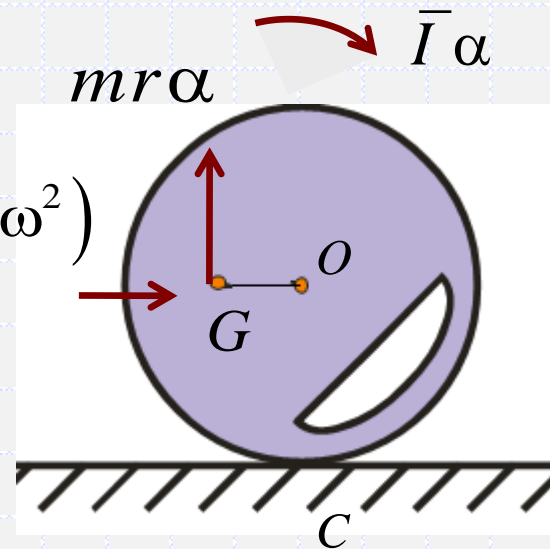
$$\vec{\vec{a}}_G = \vec{\vec{a}} = \vec{a}_O + (\vec{a}_{G/O})_n + (a_{G/O})_t$$

$$\vec{a}_G = \vec{\vec{a}} = [R\alpha \rightarrow] + [r\omega^2 \rightarrow] + [r\alpha \uparrow]$$



$$m(R\alpha + r\omega^2)$$

=



$$\Sigma M_C = (\Sigma M_C)_{eff}$$

$$W \times r = -\bar{I} \alpha - mr \alpha \times r - m(R\alpha + r\omega^2) \times R$$

$$W \times r = -m\bar{k}^2 \alpha - mr^2 \alpha - mR^2 \alpha - mrR\omega^2$$

$$5g(0.1) = -5 \left[(0.15)^2 + (0.1)^2 + (0.3)^2 + (0.1)(0.3)(8)^2 \right]$$

$$\alpha = -23.7 \text{ (rad/s}^2\text{)}$$