

Mechanika I - Statika

doc. Ing. David Cirkl, Ph.D.
katedra mechaniky, pružnosti a pevnosti

david.cirk1@tul.cz



INVESTICE DO ROZVOJE VZDĚLÁVÁNÍ

Moment síly k ose procházející počátkem

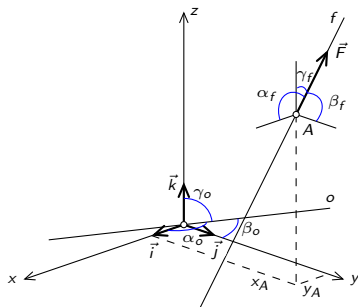
Dáno:

Velikost síly $|\vec{F}| = F$.

Nositelka síly f ($\alpha_t, \beta_t, \gamma_t < 90^\circ$).

Obecná přímka o procházející počátkem souřadnicového systému ($\alpha_o, \beta_o, \gamma_o < 90^\circ$)

Působíště síly $A[x_A, y_A, z_A]$



Podle známého vztahu o kvadrátech cosinů směrových úhlů dopočítáme úhly γ_f a γ_o :

$$\cos^2\alpha_f + \cos^2\beta_f + \cos^2\gamma_f = 1$$

$$\cos\gamma_f = \pm\sqrt{1 - \cos^2\alpha_f - \cos^2\beta_f}$$

$$\gamma_f = \arccos(\pm\sqrt{1 - \cos^2\alpha_f - \cos^2\beta_f})$$

Vztah v argumentu funkce arccos je cosinem úhlu γ_f . Tento argument může být kladný nebo záporný, výsledkem je potom buď $\gamma_f < 90^\circ$ nebo $\gamma_f > 90^\circ$, jak naznačuje obrázek jednotkové kružnice.

Moment síly k ose procházející počátkem

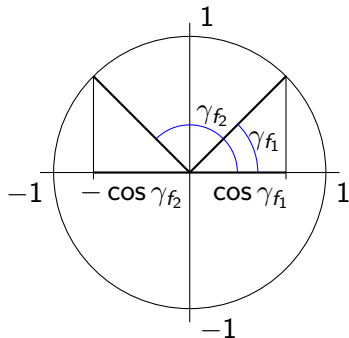
Protože v zadání je uvedena podmínka $\gamma_f < 90^\circ$, je pro nás řešením

$$\gamma_f = \gamma_{f1} < 90^\circ.$$

Obdobně vypočteme úhel osy γ_o

$$\gamma_o = \arccos(\pm \sqrt{1 - \cos^2 \alpha_o - \cos^2 \beta_o})$$

tak, aby byla splněna podmínka $\gamma_o < 90^\circ$.



Moment síly k ose procházející počátkem

Moment síly \vec{F} k počátku souřadnic je:

$$\begin{aligned}\vec{M} &= \vec{r}_A \times \vec{F} = \begin{bmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ x_A & y_A & z_A \\ F_x & F_y & F_z \end{bmatrix} = \\ &= \vec{i}(y_A F_z - z_A F_y) - \vec{j}(x_A F_z - F_x z_A) + \vec{k}(x_A F_y - F_x y_A) = \\ &= M_x \vec{i} + M_y \vec{j} + M_z \vec{k} = \vec{M}_x + \vec{M}_y + \vec{M}_z\end{aligned}$$

kde složky síly $\vec{F} = F_x \vec{i} + F_y \vec{j} + F_z \vec{k}$ jsou:

$$F_x = F \cos \alpha$$

$$F_y = F \cos \beta$$

$$F_z = F \cos \gamma$$

Moment síly k ose procházející počátkem

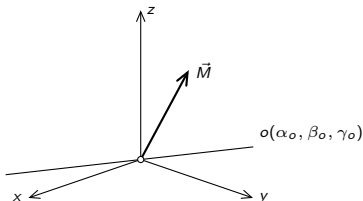
$\vec{M}_x, \vec{M}_y, \vec{M}_z$ jsou jednotlivé složky celkového momentu \vec{M} :

$$M_x = y_A F_z - z_A F_y$$

$$M_y = F_x z_A - x_A F_z$$

$$M_z = x_A F_y - F_x y_A,$$

Dostáváme tedy moment k počátku souřadnicového systému.



Moment síly k ose procházející počátkem

Pro výpočet momentu síly k ose \vec{o} užitíme skalárního součinu. Skalární součin je obecně součin velikosti kolmého průmětu jednoho vektoru do směru druhého vektoru s velikostí druhého vektoru.

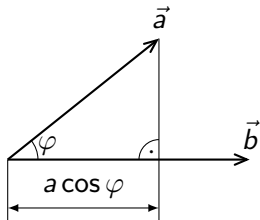
Máme-li dva vektory

$$\vec{a}(a_x, a_y, a_z)$$

$$\vec{b}(b_x, b_y, b_z)$$

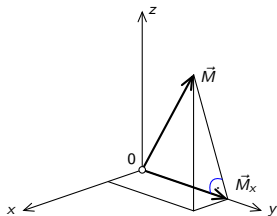
jejich skalárním součinem je:

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = a \cos \varphi \cdot b = a_x b_x + a_y b_y + a_z b_z$$



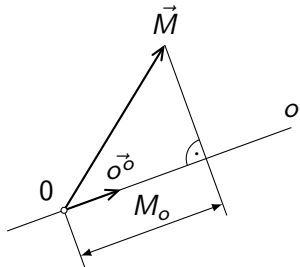
Moment síly k ose procházející počátkem

Již dříve jsme zmínili, že např. složka momentu \vec{M} v ose x je momentem, který působí kolem osy x . Tato složka je kolmým průmětem do osy x . Tedy, stejný přístup použijeme když celkový moment \vec{M} promítneme do směru osy o . Směr osy o udává směrový vektor \vec{o}^0 , jenž má velikost 1 a neovlivní tak výsledek součinu s momentem \vec{M} .



Moment síly k ose procházející počátkem

Vztah $M_o = \vec{M} \cdot \vec{o}^0$ tedy představuje velikost průmětu \vec{M} do směru osy o .



Jednotkový vektor osy \vec{o}^0 je dán jako:

$$\vec{o}^0 = \cos \alpha_o \vec{i} + \cos \beta_o \vec{j} + \cos \gamma_o \vec{k}$$

Potom

$$\begin{aligned} M_o &= \vec{M} \cdot \vec{o}^0 = (M_x, M_y, M_z)(\cos \alpha_o, \cos \beta_o, \cos \gamma_o) = \\ &= M_x \cos \alpha_o + M_y \cos \beta_o + M_z \cos \gamma_o \end{aligned}$$

Moment síly k ose procházející počátkem

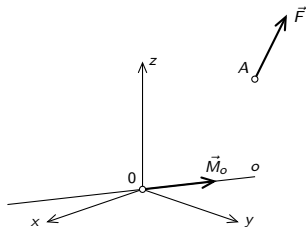
Velikosti M_o dodáme vlastnosti vektoru tak, že ji přenásobíme jednotkovým vektorem \vec{o}^0 , neboť moment má směr této osy.

$$\vec{M}_o = M_o \cdot \vec{o}^0$$

Platí tedy:

$$\vec{M}_o = (\vec{M} \cdot \vec{o}^0) \vec{o}^0$$

Točivý účinek síly \vec{F} s působišťem v bodě A kolem osy o popisuje moment \vec{M}_o .



Moment síly k ose procházející počátkem

Alternativně můžeme celou úlohu vypočítat užitím vztahu:

$$M_o = (\vec{r}_A \times \vec{F}) \cdot \vec{o}^0$$

což je smíšený součin třech vektorů \vec{r}_A , \vec{F} , \vec{o}^0 , který lze rozepsat jako:

$$\begin{aligned} M_o = (\vec{r}_A \times \vec{F}) \cdot \vec{o}^0 &= \begin{vmatrix} \cos \alpha_o & \cos \beta_o & \cos \gamma_o \\ x_A & y_A & z_A \\ F_x & F_y & F_z \end{vmatrix} = \\ &= \cos \alpha_o (y_A F_z - z_A F_y) - \cos \beta_o (x_A F_z - F_x z_A) + \\ &+ \cos \gamma_o (x_A F_y - F_x y_A) = \text{číslo} \end{aligned}$$

A závěrem

$$\vec{M}_o = M_o \cdot \vec{o}^0$$