

### Задача 12.26

Движение точки задано в полярных координатах уравнениями  $r = ae^{kt}$  и  $\varphi = kt$ , где  $a$  и  $k$  — заданные постоянные величины. Найти уравнение траектории, скорость, ускорение и радиус кривизны траектории точки как функции ее радиуса-вектора  $r$ .

**Р е ш е н и е**

Из уравнений движения точки:

$$\begin{cases} r = ae^{kt}, \\ \varphi = kt \end{cases}$$

исключим параметр  $t$ . Получим уравнение траектории

$$r = ae^{\varphi},$$

задающее логарифмическую спираль.

Найдем проекции скорости в полярных координатах:

$$v_r = \dot{r} = kae^{kt} = kr, \quad v_\phi = r\dot{\phi} = rk,$$

следовательно,

$$v = \sqrt{v_r^2 + v_\phi^2} = \sqrt{r^2k^2 + r^2k^2} = kr\sqrt{2}.$$

Найдем проекции ускорения  $w$  на оси полярных координат:

$$w_r = \ddot{r} - r\dot{\phi}^2 = ak^2e^{kt} - ak^2e^{kt} = 0,$$

$$w_\phi = r\ddot{\phi} + 2\dot{r}\dot{\phi} = 2k^2ae^{kt} = 2k^2r.$$

Ускорение точки

$$w = \sqrt{w_r^2 + w_\phi^2} = 2k^2r.$$

Определим

$$w_\tau = \left| \frac{dv}{dt} \right| = k^2\sqrt{2}ae^{kt} = k^2r\sqrt{2},$$

тогда

$$w_n = \sqrt{w^2 - w_\tau^2} = k^2r\sqrt{2}.$$

Радиус кривизны

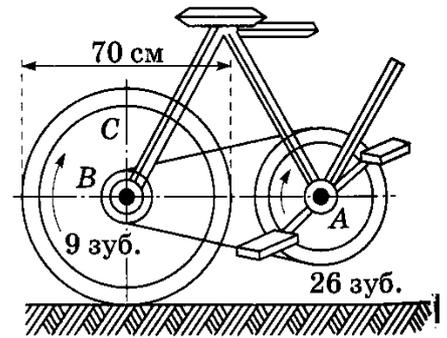
$$\rho = \frac{v^2}{w_n} = \frac{2k^2r^2}{k^2r\sqrt{2}} = r\sqrt{2}.$$

О т в е т:  $r = ae^\phi$  — логарифмическая спираль;

$$v = kr\sqrt{2}; \quad w = 2k^2r; \quad \rho = r\sqrt{2}.$$

### Задача 16.30

Цепная передача в велосипеде состоит из цепи, охватывающей зубчатое колесо  $A$  с 26 зубцами и шестерню  $B$  с 9 зубцами. Шестерня  $B$  неизменно соединена с задним колесом  $C$ , диаметр которого равен 70 см. Определить скорость велосипеда, когда колесо  $A$  делает в секунду один оборот, а колесо  $C$  катится при этом без скольжения по прямолинейному пути.



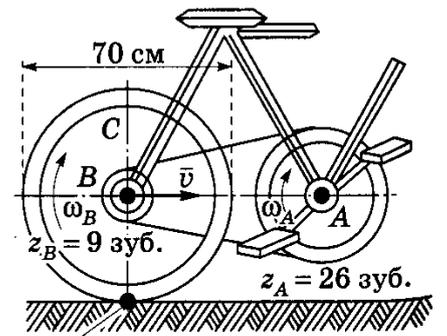
### Решение

Обозначим: число зубцов колеса  $A$  и шестерни  $B$  соответственно  $z_A$  и  $z_B$ , их угловые скорости —  $\omega_A$  и  $\omega_B$ ,  $v$  — скорость велосипеда,  $d$  — диаметр колеса. Имеем (см. рисунок):

$$\omega_A z_A = \omega_B z_B.$$

По условию

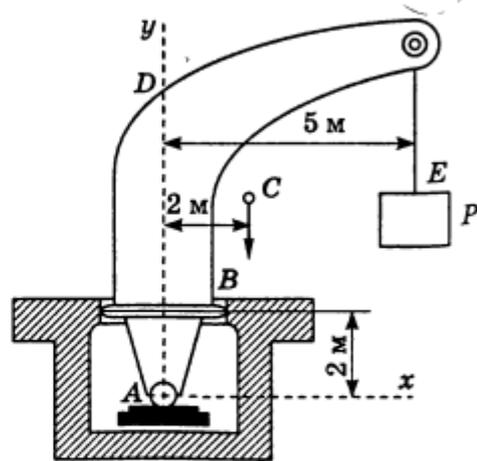
$$\omega_A = 1 \text{ об./с} = 2\pi \text{ рад/с.}$$



Мгновенный центр скоростей

### Задача 4.18

Кран в шахте, поднимающий груз  $P = 40$  кН, имеет подпятник  $A$  и в точке  $B$  опирается на гладкую цилиндрическую поверхность, ось которой  $Ay$  вертикальна. Длина хвоста  $AB = 2$  м. Вылет крана  $DE = 5$  м. Вес крана равен  $20$  кН и приложен в точке  $C$ , расстояние которой от вертикали  $Ay$  равно  $2$  м. Определить реакции опор  $A$  и  $B$ .



**Решение**

Покажем на рисунке действующие силы и реакции.

Составим уравнения равновесия крана (в проекциях на оси  $x$  и  $y$  и для моментов относительно точки  $A$ ):

Найдем

$$\omega_B = \frac{v}{d} = \frac{2v}{d}.$$

Тогда

$$\omega_A z_A = \frac{2v}{d} \cdot z_B,$$

откуда

$$v = \frac{\omega_A d}{2} \frac{z_A}{z_B} = \frac{2\pi \cdot 0,7}{2} \cdot \frac{26}{9} = 6,353 \text{ м/с},$$

или

$$v = \frac{3600}{1000} \cdot 6,353 = 22,87 \text{ км/ч}.$$

Ответ:  $v = 22,87$  км/ч.

$$\begin{cases} X_A - X_B = 0, \\ Y_A - P - G = 0, \\ X_B \cdot 2 - G \cdot 2 - P \cdot 5 = 0. \end{cases}$$

Следовательно,

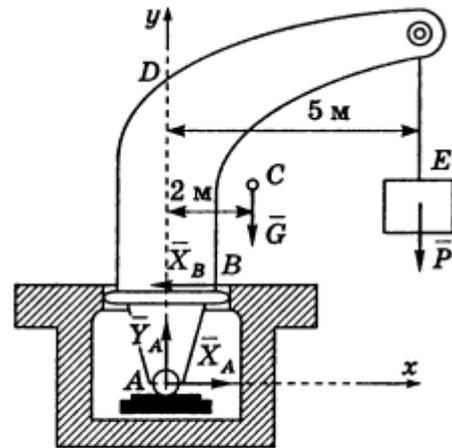
$$X_B = \frac{G \cdot 2 + P \cdot 5}{2} = \frac{40 \cdot 5 + 20 \cdot 2}{2} = 120 \text{ Н.}$$

$$Y_A = P + G = 60 \text{ Н.}$$

$$X_A = X_B = 120 \text{ Н.}$$

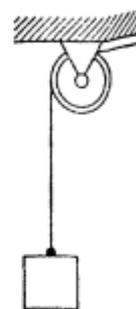
О т в е т:  $X_A = 120 \text{ Н}; X_B = 120 \text{ Н};$

$$Y_A = 60 \text{ Н.}$$



### Задача 32.2

При равномерном спуске груза массы  $M = 2$  т со скоростью  $v = 5$  м/с произошла неожиданная задержка верхнего конца троса, на котором опускался груз, из-за защемления троса в обойме блока. Пренебрегая массой троса, определить его наибольшее натяжение при последующих колебаниях груза, если коэффициент жесткости троса  $4 \cdot 10^6$  Н/м.



#### Решение

Груз колеблется под действием силы тяжести  $\vec{G}$  и силы упругости  $\vec{F}_{\text{упр}}$ . Ось  $x$  направим вниз, начало координат  $O$  поместим в положение статического равновесия. Изобразим груз в произвольном положении  $M$ , определенном координатой  $x$ .

Запишем дифференциальное уравнение движения груза в проекции на ось  $x$ :

$$m\ddot{x} = G - F_{\text{упр}}, \quad (1)$$

где  $F_{\text{упр}} = c\Delta$ ,  $\Delta = f_{\text{ст}} + x$  — деформация троса.

Тогда уравнение (1) примет вид

$$m\ddot{x} = G - c(f_{\text{ст}} + x) = G - cf_{\text{ст}} - cx.$$

Так как в положении статического равновесия  $G = F_{\text{упр}}(0) = cf_{\text{ст}}$ , то

$$m\ddot{x} = -cx$$

или

$$\ddot{x} + k^2x = 0,$$

где  $k^2 = \frac{c}{m}$ .

Решение полученного уравнения имеет вид

$$x = C_1 \cos kt + C_2 \sin kt, \quad (2)$$

$$\dot{x} = -C_1 k \sin kt + C_2 k \cos kt.$$

Определим постоянные интегрирования  $C_1$  и  $C_2$  с учетом начальных условий: при  $t = 0$   $x_0 = 0$ , так как колебательное движение начинается из положения статического равновесия, то  $\dot{x}_0 = v_0$ , тогда  $C_1 = 0$ ,  $C_2 = \frac{v_0}{k}$ .

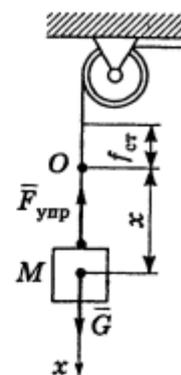
Подставим значения  $C_1$  и  $C_2$  в формулу (2) и получим

$$x = \frac{v_0}{k} \sin kt.$$

Представим это уравнение в виде

$$x = a \sin(kt + \alpha),$$

где  $a = \sqrt{x_0^2 + \left(\frac{\dot{x}_0}{k}\right)^2} = \frac{v_0}{k}$ ,  $\text{tg } \alpha = \frac{kx_0}{\dot{x}_0} = \frac{k \cdot 0}{v_0} = 0 \Rightarrow \alpha = 0$ .



Тогда

$$\ddot{x} = -ak^2 \sin kt = -v_0 k \sin kt.$$

Из уравнения (1) определим силу упругости, т.е. натяжение троса,

$$F_{\text{упр}} = G - m\ddot{x} = m(g - \ddot{x}),$$

где  $G = mg$ .

Эта сила максимальна, когда  $\ddot{x}$  принимает максимальное значение  $\ddot{x} = -ak^2$  и направлена вверх, т.е. при  $\sin(kt + \alpha) = 1$ . Следовательно, наибольшее натяжение троса

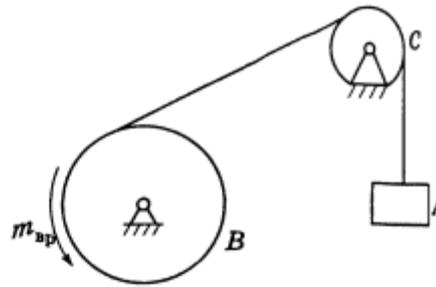
$$\begin{aligned} F_{\text{max}} &= m(g + ak^2) = m(g + v_0 k) = m\left(g + v_0 \sqrt{\frac{c}{m}}\right) = \\ &= 2\left(9,8 + 5\sqrt{\frac{4 \cdot 10^6}{2 \cdot 10^3}}\right) = 466,8 \text{ (кН)}. \end{aligned}$$

О т в е т: 466,8 кН.

**Задача 38.24**

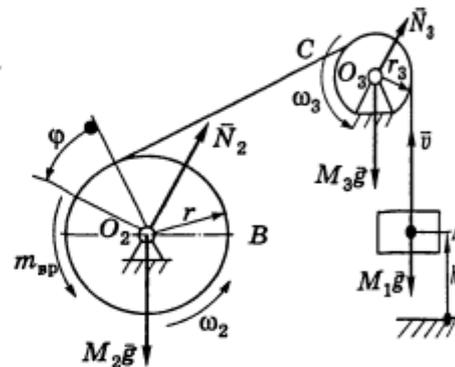
На рисунке изображен подъемный механизм лебедки. Груз  $A$  массы  $M_1$ , поднимается посредством троса, переброшенного через блок  $C$  и навитого на барабан  $B$  радиуса  $r$  массы  $M_2$ . К барабану приложен вращающий момент, который с момента включения пропорционален квадрату угла поворота  $\varphi$  барабана:  $m_{вр} = a\varphi^2$ , где  $a$  — постоянный

коэффициент. Определить скорость груза  $A$  в момент, когда он поднимается на высоту  $h$ . Массу барабана  $B$  считать равномерно распределенной по его ободу. Блок  $C$  — сплошной диск массы  $M_3$ . Массой троса пренебречь. В начальный момент система находилась в покое.



### Решение

Рассмотрим движение данной механической системы. На систему действуют внешние силы: силы тяжести  $M_1\vec{g}$ ,  $M_2\vec{g}$  и  $M_3\vec{g}$ , вращающий момент  $m_{вр}$ , силы реакции связей  $\vec{N}_2$  и  $\vec{N}_3$ . Покажем на рисунке начальное и конечное положения тел системы.



Для конечного положения системы, когда груз  $A$  поднялся на высоту  $h$ , покажем действующие силы, скорости тел, входящих в систему, а также их перемещения из начального в конечное положение.

Применим теорему об изменении кинетической энергии механической системы:

$$T - T_0 = \sum A_k^e + \sum A_k^i. \quad (1)$$

Так как трос можно считать нерастяжимым, то работа внутренних сил системы равна нулю, т.е.  $\sum A_k^i = 0$ .

Кинетическая энергия в начальном положении, когда система находилась в покое, была равна нулю, т.е.  $T_0 = 0$ .

С учетом этого уравнение (1) примет вид

$$T = \sum A_k^e. \quad (2)$$

Определим кинетическую энергию системы в конечном положении:

$$T = T_1 + T_2 + T_3. \quad (3)$$

Кинетическая энергия груза  $A$ , совершающего поступательное движение,

$$T_1 = \frac{M_1 v^2}{2}.$$

Кинетическая энергия блоков  $B$  и  $C$ , совершающих вращательное движение,

$$T_2 = \frac{1}{2} I_0 \omega_2^2 = \frac{1}{2} M_2 r^2 \frac{v^2}{r^2} = \frac{M_2 v^2}{2},$$

$$T_3 = \frac{1}{2} I_0 \omega_3^2 = \frac{1}{2} \frac{M_3 r_3^2}{2} \frac{v^2}{r_3^2} = \frac{M_3 v^2}{4}.$$

Тогда согласно формуле (3)

$$T = \frac{M_1 v^2}{2} + \frac{M_2 v^2}{2} + \frac{M_3 v^2}{4} = (2M_1 + 2M_2 + M_3) \frac{v^2}{4}. \quad (4)$$

Найдем работу внешних сил при перемещении системы из начального в конечное положение:

$$\sum A_k^e = A_1 + A_2 + A_3 + A_{m_{\text{вр}}} + A_{N_2} + A_{N_3}. \quad (5)$$

Работа силы тяжести груза  $A$

$$A_1 = -M_1 gh.$$

Работа  $A_2$  силы тяжести барабана  $B$  и работа  $A_3$  силы тяжести блока  $C$  равны нулю.

Работа вращающего момента  $m_{\text{вр}}$ , приложенного к барабану  $B$ ,

$$A_{m_{\text{вр}}} = \int_0^{\varphi} a \varphi^2 d\varphi = \frac{a \varphi^3}{3}.$$

Если выразить угол поворота барабана  $\varphi$  через длину наматываемого троса  $h$

$$\varphi = \frac{h}{r},$$

то

$$A_{m_{\text{вр}}} = \frac{a h^3}{3 r^3}.$$

Работа сил реакций  $A_{N_2}$  и  $A_{N_3}$  равна нулю.  
Тогда согласно формуле (5)

$$\sum A_k^e = \frac{ah^3}{3r^3} - M_1gh = \frac{(ah^2 - 3M_1gr^3)h}{3r^3}. \quad (6)$$

Подставим выражения (4) и (6) в уравнение (2):

$$(2M_1 + 2M_2 + M_3) \frac{v^2}{4} = \frac{(ah^2 - 3M_1gr^3)h}{3r^3}$$

и найдем скорость груза  $A$  в момент, когда он поднялся на высоту  $h$ :

$$v = \sqrt{\frac{4h(ah^2 - 3M_1gr^3)}{3r^3(2M_1 + 2M_2 + M_3)}}.$$

О т в е т:  $v = \sqrt{\frac{4h(ah^2 - 3M_1gr^3)}{3r^3(2M_1 + 2M_2 + M_3)}}.$