

# KINEMATIKA A DYNAMIKA TUHÉHO TĚLESA

Studijní text pro řešitele FO a ostatní zájemce o fyziku

*Bohumil Vybíral*

## Obsah

Úvod	3
<b>1 Kinematika tuhého tělesa</b>	<b>4</b>
1.1 Poloha tuhého tělesa při pohybu	4
1.2 Translační pohyb tuhého tělesa	5
1.3 Rotační pohyb tuhého tělesa kolem nehybné osy	6
1.4 Rovinný pohyb tuhého tělesa	7
a) Popis pohybu	7
b) Rychlost a zrychlení bodů tělesa při rovinném pohybu	8
c) Pól rovinného pohybu tělesa	9
d) Zvláštní případy polohy pólu pohybu	11
e) Polodie nehybná a polodie hybná	12
<b>2 Dynamika tuhého tělesa</b>	<b>16</b>
2.1 Úvod	16
2.2 První impulsová věta	17
a) Vnější a vnitřní síly	17
b) Hybnost soustavy, hmotný střed	17
c) Formulace první impulsové věty	19
2.3 Druhá impulsová věta	20
a) Obecná formulace druhé impulsové věty	20
b) Moment hybnosti tuhého tělesa vzhledem k nehybné ose	21
c) Formulace druhé impulsové věty pro rotaci kolem nehybné osy	22
2.4 Moment setrvačnosti tuhého tělesa vzhledem k nehybné ose	24
a) Výpočet momentu setrvačnosti	24
b) Steinerova věta	28
c) Momenty setrvačnosti homogenních těles jednoduchého geometrického tvaru o hmotnosti $m$	29
2.5 Dynamika obecného rovinného pohybu tuhého tělesa	31
a) Pohybové rovnice	31
b) Valivý pohyb tělesa po nakloněné rovině	36

2.6	Kinetická energie tuhého tělesa . . . . .	40
	a) Kinetická energie při translačním pohybu . . . . .	40
	b) Kinetická energie při rotačním pohybu kolem nehybné osy . . . . .	41
	c) Kinetická energie při rovinném pohybu . . . . .	42
2.7	Zákon zachování mechanické energie . . . . .	43
2.8	Srovnání rotačního pohybu s translačním pohybem . . . . .	48
<b>3</b>	<b>Úlohy</b>	<b>49</b>
	<b>Výsledky úloh</b>	<b>60</b>
	<b>Literatura</b>	<b>67</b>

# Úvod

**Mechanika** je přirozeným základem fyziky, neboť podává obraz o relativním klidu a pohybu fyzikálních těles. Pokud se budeme zabývat podmínkami rovnováhy těles, použijeme metod, které nám dává **statika**. Ta byla předmětem studijního textu [11]. Bude-li nás zajímat popis pohybu těles, aniž bychom se zabývali příčinami jeho změn, použijeme metod **kinematiky**. Ta popisuje polohu, rychlost a zrychlení těles. Královnou mechaniky je **dynamika**, pomocí níž vyšetříme souvislost mezi pohybem těles a silami a jejich momenty, které na tělesa působí.

V předloženém textu se soustředíme na kinematiku a dynamiku tuhého tělesa. Mechanika obecného prostorového pohybu těles je velmi složitá, a proto se budeme podrobněji zabývat jen *obecným rovinným pohybem* tuhého tělesa. Na úvod probereme zvláštní případy pohybu - translační pohyb a rotační pohyb kolem nehybné osy. Tím se fyzikální a matematický aparát zjednoduší do té míry, že bude zvládnutelný vyspělými studenty středních škol.

V textu se využívá vektorové algebry, jednoduchých metod diferenciálního a integrálního počtu. Při řešení úloh narazíme i na jednoduché diferenciální rovnice, které se dají řešit separací proměnných. To je taková úprava diferenciální rovnice, při níž se na opačné strany rovnice od sebe oddělí (separují) nezávisle proměnná a závislé proměnná veličina a jejich diferenciály. Takovou rovnici již pak lze zpravidla integrovat.

Pokud bychom se chtěli zabývat obecným prostorovým pohybem tuhého tělesa, narazili bychom na tenzorové veličiny, na tenzorovou algebru a analýzu a na soustavy diferenciálních rovnic. Tím bychom však výrazně překročili rámec středoškolských možností.

V předloženém textu jsme se snažili o rigorózní obecný výklad, který běžné středoškolské učebnice postrádají. Použití obecných zákonitostí je ilustrováno na jedenácti řešených příkladech. Určitou zběhlost pro řešení úloh, např. ve fyzikální olympiádě, získá studující až po samostatném řešení předložených úloh, kterých je v textu čtyřicet. Pro kontrolu správnosti jsou na závěr textu uvedeny výsledky úloh.

# 1 Kinematika tuhého tělesa

## 1.1 Poloha tuhého tělesa při pohybu

Ve studijním textu [11] jsme se zabývali vyšetřováním podmínek rovnováhy tuhého tělesa. Nyní se budeme věnovat pohybu tuhého tělesa a musíme především znát, kolika nezávislými souřadnicemi bude určena poloha tuhého tělesa, tedy kolik *stupňů volnosti* má tuhé těleso. Tento problém byl vysvětlen již v úvodním textu [11], a proto si výsledky úvah jen připomeneme.

*Volné tuhé těleso* konající obecný prostorový pohyb má *šest stupňů volnosti*. K určení jeho polohy je tedy třeba udat šest nezávislých skalárních souřadnic, za které je z dynamického hlediska výhodné volit tři souřadnice (např. kartézské) udávající polohu hmotného středu tělesa (resp. jeho těžiště) a další tři úhlové souřadnice, které určují orientaci tělesa vzhledem ke vztažné soustavě pevně spojené s tělesem a procházející hmotným středem.

Důležitým zvláštním případem pohybu tuhého tělesa je *translační (posuvný) pohyb*. Při tomto pohybu libovolná přímka spojená s tělesem zůstává stále rovnoběžná s kteroukoli svou předchozí polohou. Proto k popisu polohy tělesa při translačním pohybu stačí udat polohu jediného jeho bodu — např. hmotného středu. Těleso při translačním pohybu má *tři stupně volnosti*.

Zamezíme-li pohybu jednoho bodu tělesa, odebereme mu tři stupně volnosti. Tělesu zůstanou *tři stupně volnosti* a bude vykonávat *prostorovou rotaci kolem okamžité osy rotace*, která prochází pevným bodem. Příkladem je pohyb setrvačnicku.

Zamezíme-li pohybu dvou bodů tělesa, určíme tím *nehybnou osu rotace*, kolem níž bude těleso vykonávat rotační (otáčivý) pohyb. Tyto dva body jsou určeny šesti souřadnicemi, avšak mezi nimi je jeden vztah, vyjadřující stálou vzdálenost mezi těmito body. Proto je pohyb tělesa omezen pěti podmínkami a tělesu tudíž zůstane *jeden stupeň volnosti*. Polohu tělesa nejlépe určíme úhlem  $\varphi$  otočení kolem pevné osy.

Důležitým zvláštním případem pohybu tělesa je jeho *rovinný pohyb*, při kterém body tělesa opisují rovinné trajektorie, které leží ve vzájemně rovnoběžných rovinách. K popisu polohy tělesa pak stačí popsat polohu jediné úsečky v rovině. Tato poloha je zřejmě určena třemi nezávislými souřadnicemi, např. dvěma kartézskými souřadnicemi jednoho bodu úsečky a úhlem, který úsečka svírá s libovolnou přímkou v rovině pohybu. *Tuhé těleso konající rovinný pohyb má tři stupně volnosti*.

*Obecný pohyb* tuhého tělesa v prostoru lze rozložit na dva nezávislé pohyby: na *translační pohyb* určitého bodu tělesa, tzv. vztažného (referenčního) bodu, a na sled okamžitých *rotačních pohybů* kolem tohoto bodu, přičemž tento rozklad závisí na volbě vztažného bodu. Obecný důkaz tohoto tvrzení podal r. 1830

fancouzský matematik M. Chasles [čti Šál] a uvádí se jako Chaslesova věta (viz např. [9]).

Vzhledem k tomu, že volně tuhé těleso v prostoru má šest stupňů volnosti, je k úplnému popisu jeho pohybu třeba řešit šest složkových pohybových rovnic. Tyto rovnice obsahují jako neznámé šest veličin, které popisují pohybový stav tělesa. Pohybové rovnice dostaneme aplikací *impulsových vět*, přičemž I. impulsová věta dává popis translace tělesa a II. impulsová věta popis rotace tělesa. V případě obecného rovinného pohybu řešíme tři složkové rovnice, přičemž dvě popisují translaci a třetí rotaci tělesa.

## 1.2 Translační pohyb tuhého tělesa

Jak jsme si uvedli, zůstává při translačním pohybu úsečka spojující libovolné dva body tělesa stále rovnoběžná se svou výchozí polohou. Proto mají trajektorie všech bodů tělesa při jeho translaci shodný tvar a stejnou délku — trajektorie jsou shodné, vzájemně posunuté křivky. Při translačním pohybu libovolná přímka spojená s tělesem nemění svůj směr.

Uvažujme dva body  $A, B$  tělesa při translačním pohybu (obr. 1). Pro jejich polohové vektory platí

$$\mathbf{r}_A = \mathbf{r}_A(t),$$

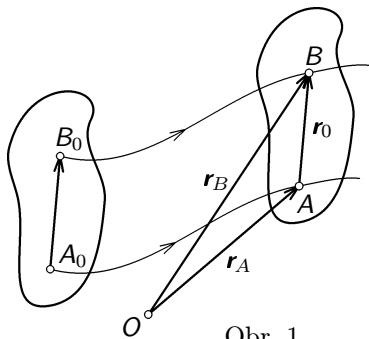
$$\mathbf{r}_B = \mathbf{r}_B(t) = \mathbf{r}_A + \mathbf{r}_0,$$

kde vektor  $\mathbf{r}_0$  je konstantní. Proto pro rychlost a zrychlení dvou libovolných bodů tělesa dostaneme

$$\mathbf{v}_B = \frac{d\mathbf{r}_B}{dt} = \frac{d\mathbf{r}_A}{dt} = \mathbf{v}_A, \quad (1)$$

$$\mathbf{a}_B = \frac{d\mathbf{v}_B}{dt} = \frac{d\mathbf{v}_A}{dt} = \mathbf{a}_A. \quad (2)$$

Všechny body tuhého tělesa se tedy při translačním pohybu pohybují *stejnou rychlostí a se stejným zrychlením*. Pohybový stav tuhého tělesa je při translačním pohybu jednoznačně určen pohybem jediného bodu, za který zpravidla volíme hmotný střed tělesa. K řešení translačního pohybu tedy použijeme poznatků pro pohyb jednoho hmotného bodu.



Obr. 1

### 1.3 Rotační pohyb tuhého tělesa kolem nehybné osy

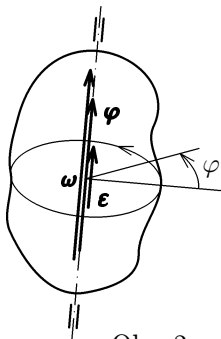
Při rotaci tuhého tělesa kolem osy nehybné v tělese i ve vztažné soustavě vykonávají všechny body tělesa (s výjimkou bodů osy) trajektorie ve tvaru kružnic ležících v rovině kolmé k ose se středem na ose. Ve zvolené inerciální vztažné soustavě je pohybový stav tělesa popsán jedinou souřadnicí — úhlem otočení  $\varphi = \varphi(t)$ , který definujeme jako vektor ležící v ose rotace (obr. 2). Jeho směr určíme nejnázorněji *pravidlem pravé ruky*: ukazují-li prsty pravé ruky směr orientované trajektorie bodů tělesa, ukáže palec směr vektoru  $\varphi$ . Rychlost změny úhlu otočení popisuje vektor *úhlová rychlost*  $\omega$ , který definujeme výrazem

$$\omega = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \varphi}{\Delta t} = \frac{d\varphi}{dt} \equiv \dot{\varphi}.$$

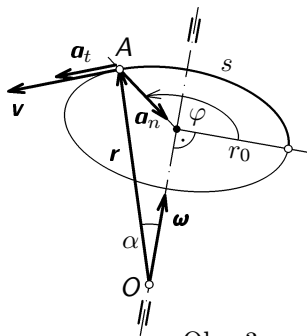
Rychlost změny úhlové rychlosti popisuje vektor *úhlové zrychlení*  $\epsilon$ , který definujeme výrazem

$$\epsilon = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \omega}{\Delta t} = \frac{d\omega}{dt} = \frac{d^2 \varphi}{dt^2} \equiv \ddot{\varphi}.$$

Oba vektory  $\omega$ ,  $\epsilon$  leží v ose rotace (obr. 2).



Obr. 2



Obr. 3

Nyní můžeme určit rychlost a zrychlení bodu  $A$  tělesa rotujícího kolem nehybné osy (obr. 3), která prochází počátkem  $O$  vztažné soustavy. Je zřejmé, že pro dráhu  $s$  a velikost rychlosti  $v$  bodu  $A$  platí

$$s = r_0 \varphi = |\mathbf{r}| \varphi \sin \alpha,$$

$$|\mathbf{v}| \equiv v = \frac{ds}{dt} = r_0 \frac{d\varphi}{dt} = r_0 \omega = |\omega| |\mathbf{r}| \sin \alpha,$$

kde  $\mathbf{r}$  je polohový vektor bodu  $A$ . Druhý ze vztahů nás vede k výpočtu úhlové rychlosti  $\omega$  jako vektoru podle Eulerova vztahu

$$\boxed{\mathbf{v} = \boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r}.} \quad (3)$$

Jeho derivací podle času podle vzorce pro derivaci součinu dvou funkcí při zachování pořadí funkcí (pro vektorový součin dvou vektorů ve vztahu (3) neplatí komutativní zákon) dostaneme pro zrychlení bodu  $A$  postupně výrazy

$$\mathbf{a} = \frac{d\mathbf{v}}{dt} = \frac{d}{dt}(\boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r}) = \frac{d\boldsymbol{\omega}}{dt} \times \mathbf{r} + \boldsymbol{\omega} \times \frac{d\mathbf{r}}{dt} = \boldsymbol{\varepsilon} \times \mathbf{r} + \boldsymbol{\omega} \times (\boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r}). \quad (4)$$

První složka zrychlení v (4) má zřejmě směr tečny ke kružnici v bodě  $A$  a je tedy *tečným zrychlením*  $\mathbf{a}_t$  bodu  $A$ . Druhá složka zrychlení v (4) má zřejmě směr normály ke kružnici v bodě  $A$  a je tedy *normálovým zrychlením*  $\mathbf{a}_n$  bodu  $A$ . Neboli

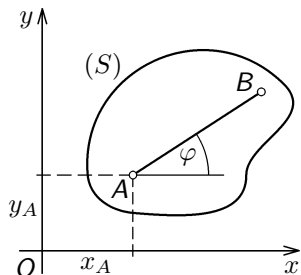
$$\boxed{\mathbf{a}_t = \boldsymbol{\varepsilon} \times \mathbf{r}}, \quad (5)$$

$$\boxed{\mathbf{a}_n = \boldsymbol{\omega} \times \mathbf{v} = \boldsymbol{\omega} \times (\boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r})}. \quad (6)$$

## 1.4 Rovinný pohyb tuhého tělesa

### a) Popis pohybu

Jak jsme uvedli, body tělesa při rovinném pohybu opisují rovinné trajektorie, které leží ve vzájemně rovnoběžných rovinách. Proto pro popis rovinného pohybu postačí popisovat průmět ( $S$ ) tělesa do jedné z těchto rovin, kterou volíme za *základní* (obr. 4). Tak místo trojrozměrného tělesa vyšetřujeme pohyb plošného útvaru v rovině.



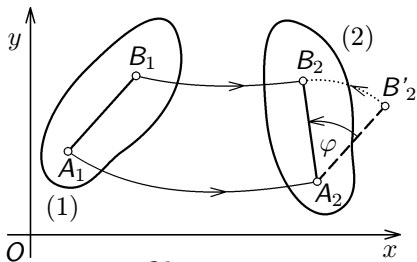
Obr. 4

Poloha tělesa při rovinném pohybu bude jednoznačně určena polohou úsečky  $AB$  ve vztahné soustavě v základní rovině, tedy polohou referenčního (vztažného) bodu (např.  $A$ ) a směrem úsečky  $AB$ . Pohyb budou popisovat rovnice

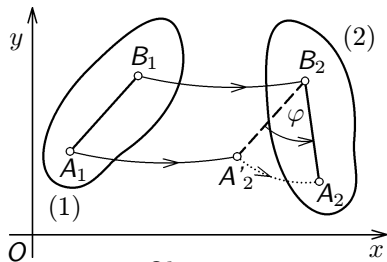
$$\begin{aligned} x_A &= x_A(t), \\ y_A &= y_A(t), \\ \varphi &= \varphi(t), \end{aligned} \quad (7)$$

v souladu s poznatkem, že těleso vykonávající rovinný pohyb má tři stupně volnosti.

S ohledem na popis pohybu rovnicemi (7) lze rovinný pohyb tělesa rozložit na *translační pohyb* referenčního bodu ( $A$ ) a na *rotační pohyb* kolem referenčního bodu ( $A$ ) — viz obr. 5. Přitom lze ukázat, že rotační složka rovinného pohybu nezávisí na volbě referenčního bodu. Na obr. 6 je znázorněn rozklad pohybu pro případ, že referenčním bodem je bod  $B$ .



Obr. 5



Obr. 6

## b) Rychlost a zrychlení bodů tělesa při rovinném pohybu

Polohu libovolného bodu  $B$  tělesa, popsanou polohovým vektorem  $\mathbf{r}_B = \mathbf{r}_B(t)$ , lze vyjádřit ve tvaru

$$\mathbf{r}_B = \mathbf{r}_A + \mathbf{r}_{BA},$$

kde  $\mathbf{r}_A = \mathbf{r}_A(t)$  je polohový vektor bodu  $A$  a  $\mathbf{r}_{BA} = \mathbf{r}_{BA}(t)$  je polohový vektor bodu  $B$  vzhledem k bodu  $A$  ve vztažné soustavě, jejíž počátek je v bodě  $A$ . Derivací tohoto vztahu podle času dostaneme vztah pro rychlost bodu  $B$ :

$$\mathbf{v}_B = \mathbf{v}_A + \mathbf{v}_{BA} = \mathbf{v}_A + \boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r}_{BA}, \text{ kde}$$

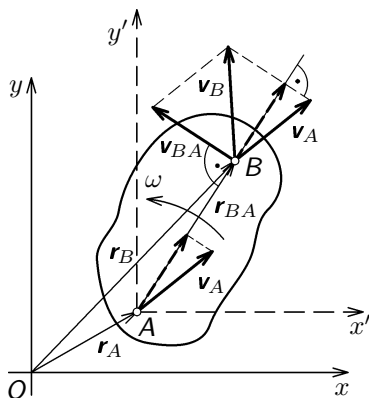
$$|\mathbf{v}_{BA}| = \omega \cdot \overline{AB}, \quad (\mathbf{v}_{BA} \perp \overline{AB}).$$

Protože pohybem bodu  $B$  v soustavě  $Ax'y'$  je rotace okolo bodu  $A$ , je rychlost  $\mathbf{v}_{BA}$  kolmá k úsečce  $AB$ . Pak je zřejmé, že při rovinném pohybu průměty rychlostí dvou libovolných bodů tělesa na přímku, která je spojuje, jsou si rovny — **věta o průmětech rychlostí**.

Pro zrychlení bodu  $B$  analogicky platí (srovnej s výrazem (4)):

$$\mathbf{a}_B = \mathbf{a}_A + \mathbf{a}_{BA} = \mathbf{a}_A + \boldsymbol{\varepsilon} \times \mathbf{r}_{BA} + \boldsymbol{\omega} \times (\boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r}_{BA}).$$

Z výrazů pro rychlost a zrychlení bodu  $B$  je zřejmý rozklad rovinného pohybu tělesa na translační pohyb referenčního bodu ( $A$ ) a na rotační pohyb kolem tohoto bodu.

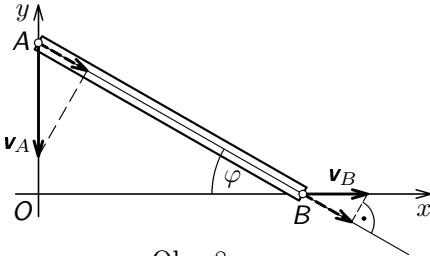


Obr. 7



### Příklad 1

Tyč se pohybuje tak, že její koncové body  $A$ ,  $B$  se trvale nacházejí na osách  $x$ ,  $y$ . Určete rychlost bodu  $B$ , je-li dána okamžitá rychlost  $v_A$  bodu  $A$  a úhel  $\varphi$  (obr. 8).



Obr. 8

### Řešení:

Podle věty o průmětech rychlostí platí

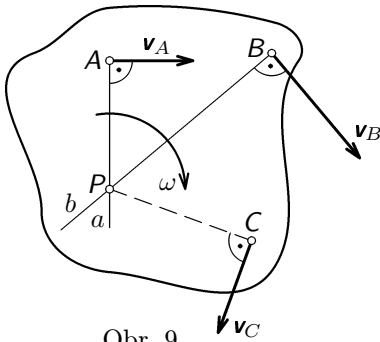
$$v_A \sin \varphi = v_B \cos \varphi, \quad \varphi \in \langle 0, \frac{\pi}{2} \rangle.$$

Neboli

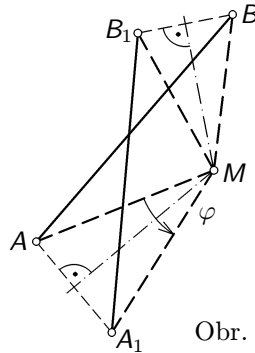
$$v_B = v_A \frac{\sin \varphi}{\cos \varphi} = v_A \operatorname{tg} \varphi.$$

### c) Pól rovinného pohybu tělesa

Rychlosti bodů tělesa při jeho rovinném pohybu lze jednoduše určit užitím pólu pohybu. *Pólem pohybu* neboli *okamžitým středem otáčení* se nazývá bod  $P$  průmětu tělesa do roviny pohybu, jehož rychlost je v daném okamžiku nulová:  $v_P = 0$  — viz obr. 9.



Obr. 9



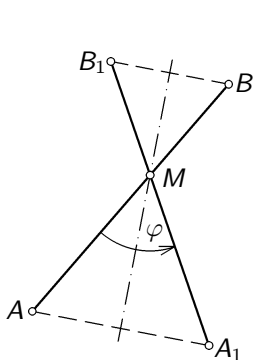
Obr. 10

Nyní je otázkou, zda pól pohybu můžeme pro každý okamžik libovolného rovinného pohybu nalézt. Ukážeme, že ano. Uvažujme libovolnou úsečku  $AB$  v průmětu tělesa do roviny pohybu (obr. 10), která při pohybu přejde do polohy jiného směru  $A_1B_1$ . Průsečík  $M$  symetrál úseček  $AA_1$ ,  $BB_1$  je totiž bod, kolem něhož se úsečka  $AB$  otočí o úhel  $\varphi$  do nové polohy  $A_1B_1$ , neboť trojúhelníky  $ABM$ ,  $A_1B_1M$  jsou shodné a pohyb lze považovat za otočení trojúhelníku  $ABM$ , k němuž náleží i úsečka  $AB$ , kolem bodu  $M \equiv P$  o úhel  $\varphi$ . Pokud nastane zvláštní

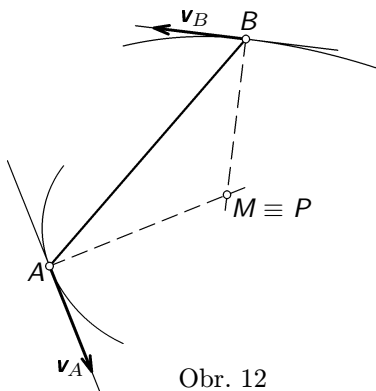
případ, že osy úseček  $AA_1$ ,  $BB_1$  splynou (obr. 11) bude bod  $M$  přímo průsečíkem úseček  $AB$ ,  $A_1B_1$ .

Obr. 10 a 11 ukazuje, že každé přemístění úsečky  $AB$  do nové polohy  $A_1B_1$ , které není posunutím (pak by úsečky  $AB$ ,  $A_1B_1$  byly rovnoběžné) je otočením okolo nějakého bodu  $M$ , který v limitě  $|AA_1| \rightarrow 0$ ,  $|BB_1| \rightarrow 0$  nazýváme pól pohybu  $P$ .

Úsečky  $AA_1$ ,  $BB_1$  na obr. 10 a 11 jsou sečnami trajektorií příslušných bodů. V limitě pro každý časový interval tyto sečny přejdou v tečny (viz obr. 12) a osy úseček  $AA_1$ ,  $BB_1$  přejdou v normály trajektorií. Jejich průsečík je pól pohybu  $P$ .



Obr. 11



Obr. 12

Vraťme se nyní k popisu obecného rovinného pohybu podle obr. 9. Zvolme si body  $A$ ,  $B$ , jejichž rychlosti  $\mathbf{v}_A$ ,  $\mathbf{v}_B$  nejsou paralelní. Pak pól  $P$  je průsečíkem přímky  $a$ , která prochází bodem  $A$  kolmo k  $\mathbf{v}_A$ , a přímky  $b$ , která prochází bodem  $B$  kolmo k  $\mathbf{v}_B$ . Pak  $v_P = 0$ . Kdybychom předpokládali  $v_P \neq 0$  musel by podle věty o průmětech rychlostí být vektor  $\mathbf{v}_P$  současně kolmý k  $a$  i  $b$ , což není možné.

Pro velikosti rychlostí bodů  $A$ ,  $B$  platí

$$v_A = \omega \cdot \overline{PA},$$

$$v_B = \omega \cdot \overline{PB},$$

neboli

$$\frac{v_A}{PA} = \frac{v_B}{PB} = \omega. \quad (8)$$

Velikosti rychlostí bodů tělesa při rovinném pohybu jsou úměrné jejich vzdálenosti od pólu pohybu.

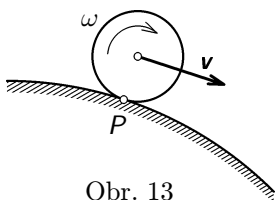
Je-li znám pól, lze určit rychlost libovolného bodu  $C$ :

$$v_C = \omega \cdot \overline{PC}, \quad \text{kde} \quad \omega = \frac{v_A}{\overline{PA}}.$$

Pól nejlépe určíme *graficky* (viz příklad 2) ze znalosti neparalelních rychlostí dvou libovolných bodů tělesa.

#### d) Zvláštní případy polohy pólu pohybu

1. Jestliže se těleso při rovinném pohybu *odvaluje* bez skluzu, je pólem pohybu bod dotyku tělesa s podložkou (obr. 13). V daném okamžiku je  $v_P = 0$ , jinak by se bod  $P$  musel smykat. Poloha bodu  $P$  je však okamžitá — bod  $P$  se přesouvá jistou rychlostí po podložce. Bude-li se odvalovat koule nebo válec po rovné podložce, bude rychlost přemísťování pólu rovna rychlosti  $\mathbf{v}$  středu tělesa. V jiných případech, například při valení oválu, budou tyto rychlosti různé.

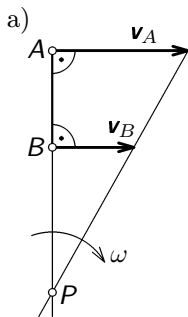


Obr. 13

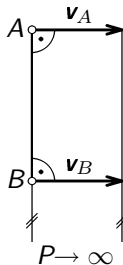
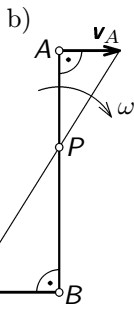
2. Jsou-li rychlosti  $\mathbf{v}_A$ ,  $\mathbf{v}_B$  bodů  $A$ ,  $B$  tělesa při rovinném pohybu *vzájemně rovnoběžné* a kolmé na úsečku  $\overline{AB}$  a mají-li *různé velikosti*, leží pól  $P$  v průsečíku přímky spojující body  $A$ ,  $B$  a přímky spojující koncové body vektorů  $\mathbf{v}_A$ ,  $\mathbf{v}_B$  (obr. 14a, b).

3. Budou-li mít souhlasně rovnoběžné vektory  $\mathbf{v}_A$ ,  $\mathbf{v}_B$ , na rozdíl od případu ad2, *stejnou velikost a stejný směr* jde o limitní případ polohy pólu pohybu, který zřejmě leží v nekonečnu (obr. 15).

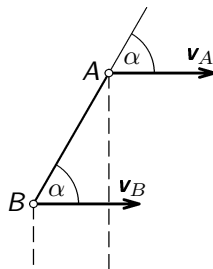
4. Jsou-li rychlosti  $\mathbf{v}_A$ ,  $\mathbf{v}_B$ , bodů  $A$ ,  $B$  tělesa při rovinném pohybu *souhlasně rovnoběžné* vektory a nejsou-li kolmé k úsečce  $\overline{AB}$  (obr. 16), tak především podle věty o průmětech rychlostí musí být  $v_A \cos \alpha = v_B \cos \alpha$ , neboli  $v_A = v_B$ . Z toho je pak zřejmé, že pól  $P \rightarrow \infty$ .



Obr. 14



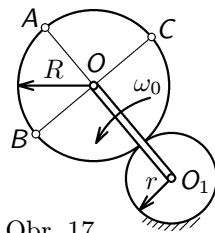
Obr. 15



Obr. 16

## Příklad 2

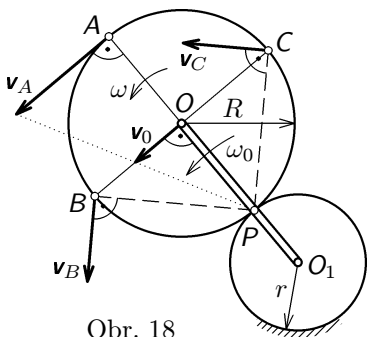
Je dáno pevné kolo o středu  $O_1$  a poloměru  $r$ , po němž se bez skluzu odvaluje druhé kolo o středu  $O$  a poloměru  $R$  tak, že unašeč, který spojuje středy  $O_1$ ,  $O$  se otáčí úhlovou rychlostí  $\omega_0$  (obr. 17). Určete směr a velikosti rychlostí bodů  $O$ ,  $A$ ,  $B$ ,  $C$  pohyblivého kola.



Obr. 17

## Řešení

Problém řešíme pomocí pólu pohybu  $P$ , kterým je zřejmě bod dotyku obou kol, kolem něhož se pohyblivé kolo otáčí okamžitou úhlovou rychlostí  $\omega$ . Její velikost určíme z úvahy, že bod  $O$  je společný unašeči i kolu. Proto



Obr. 18

$$v_O = \omega_0(R + r) = \omega R.$$

Z toho

$$\omega = \left(1 + \frac{r}{R}\right)\omega_0.$$

Pak

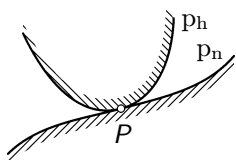
$$v_A = 2R\omega = 2(R + r)\omega_0,$$

$$v_B = v_C = \sqrt{2}R\omega = \sqrt{2}(R + r)\omega_0.$$

Směry vektorů rychlostí jsou zřejmé z obr. 18. Problém lze řešit rovněž přímo (bez výpočtu  $\omega$ ) užitím vztahu (8), přičemž vychází bude rychlost  $v_O$ .

## e) Polodie nehybná a polodie hybná

Při rovinném pohybu tělesa se poloha pólu obecně mění s časem. Proto se určují křivky, které jsou množinami poloh těchto bodů při pohybu a nazývají se *polodie*. Rozlišujeme polodii nehybnou a polodii hybnou podle toho, v jaké vztažné soustavě polohu pólu při pohybu určujeme.



Obr. 19

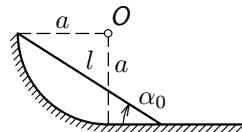
*Polodie nehybná* ( $p_n$ ) je množina poloh pólů určených ve vztažné soustavě nehybně spojené s rovinou, v níž se pohyb tělesa uskutečňuje. *Polodie hybná* ( $p_h$ ) je množina poloh pólů určených ve vztažné soustavě pevně spojené s tělesem. Okamžitou polohou pólu je pak bod  $P$ , ve kterém se obě polodie do-

týkají (obr. 19). Při rovinném pohybu tělesa se polodie hybná odvaluje po polodii nehybné.

Zvlášť jednoduché je určení polodií u *valení válce nebo koule* (obr. 13). Polodií hybnou je zřejmě obvodová kružnice válce (hlavní kružnice koule), polodií nehybnou je průsečnice plochy, po níž se válec (koule) valí, s rovinou pohybu.

### Příklad 3

Tyč délky  $l$  klouže po vedení, které se skládá ze čtvrtkruhové části o poloměru  $a < l$  a z přímé části podle obr. 20. Výchozí poloha tyče je naznačena na obrázku. Určete nehybnou polodii:



Obr. 20

- a) graficky,
- b) analyticky.

### Řešení

- a) *Graficky* (viz obr. 21)

Při grafické konstrukci hledáme průsečík kolmic vztyčených v koncových bodech  $A, B$  tyče kolmo k tečnám trajektorie těchto bodů (obr. 21). Pro bod  $A$  tyto kolmice procházejí středem  $O$ , pro bod  $B$  jsou to rovnoběžky. Pro  $\alpha \rightarrow 0$  nehybná polodie zřejmě asymptoticky ubíhá k nekonečnu.

- b) *Analyticky*

Počátek kartézské vztažné soustavy položíme do bodu  $O$ , osa  $x$  bude rovnoběžná s přímou částí vedení (obr. 21). Rovnici nehybné polodie vyjádříme v polárních souřadnicích. Zřejmě platí

$$r(\varphi) = \frac{\overline{CB}}{\cos \varphi},$$

kde

$$\overline{CB} = l \cos \alpha - a \cos \varphi,$$

přičemž

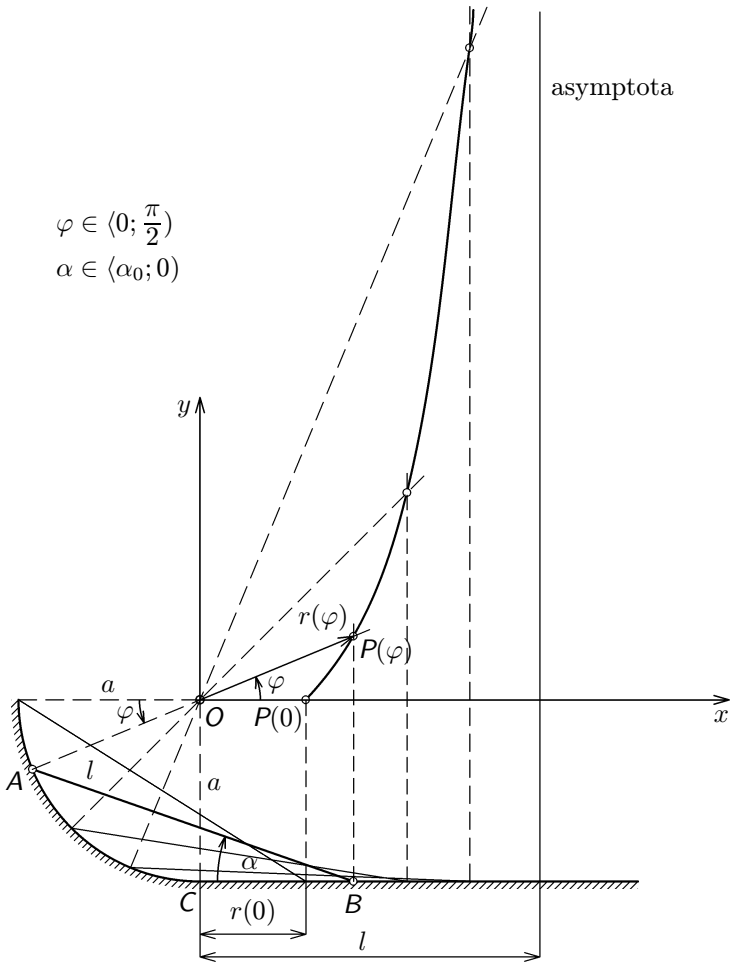
$$\cos \alpha = \sqrt{1 - \sin^2 \alpha} = \sqrt{1 - \frac{a^2}{l^2}(1 - \sin \varphi)^2}.$$

Pak

$$r(\varphi) = l \frac{\cos \alpha}{\cos \varphi} - a = \frac{l}{\cos \varphi} \sqrt{1 - \frac{a^2}{l^2}(1 - \sin \varphi)^2} - a.$$

Počáteční bod  $P(0)$  má polohu

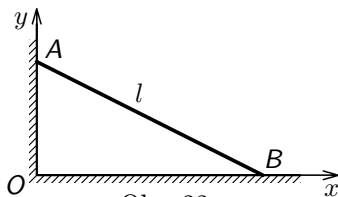
$$r(0) = \sqrt{l^2 - a^2} - a.$$



Obr. 21

#### Příklad 4

Tenká tyčka délky  $l$  klouže svými konci  $A$ ,  $B$  po osách  $x$ ,  $y$  kartézské soustavy souřadnic (obr. 22). Graficky najděte nehybnou polodii a hybnou polodii.



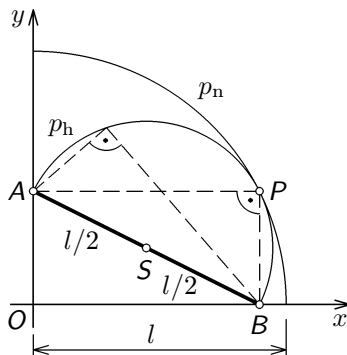
Obr. 22

#### Řešení (obr. 23)

*Polodie nehybná* je čtvrtkružnice o poloměru  $l$  se středem v počátku  $O$ .

*Polodie hybná* je půlkružnice o poloměru  $l/2$  se středem  $S$  ve středu tyčky. Okamžitý *pól pohybu*  $P$  je bod dotyku obou kružnic.

Poznámka: Body tyčky, s výjimkou bodů  $A$ ,  $B$  a  $S$ , opisují eliptické trajektorie. Bod  $S$  se pohybuje po kružnici.



Obr. 23

## 2 Dynamika tuhého tělesa

### 2.1 Úvod

Model tuhého tělesa neuvažuje složitou mikrostrukturu reálných těles a předpokládá, že jeho hmotnost je rozložena spojitě s *hustotou*, kterou definujeme limitní hodnotou poměru hmotnosti  $\Delta m$ , obsažené v objemu  $\Delta V$ , a tohoto objemu pro  $\Delta V \rightarrow 0$ , tj.

$$\rho = \lim_{\Delta V \rightarrow 0} \frac{\Delta m}{\Delta V} = \frac{dm}{dV}.$$

Přechodem na nekonečně malé elementy a jejich následnou integrací se u veličin makroskopických těles dopouštíme jen nepatrně zcela zanedbatelné chyby, neboť průměr molekuly má velikost řádu  $10^{-10}$  m. Hustota je obecně spojitou funkcí polohy bodu tělesa  $\rho = \rho(x, y, z)$ . Při řešení našich úloh z dynamiky budeme předpokládat  $\rho = \text{konst.}$

Při odvozování pohybových rovnic tuhého tělesa budeme vycházet z Newtonových pohybových zákonů pro hmotný bod. Z metodického hlediska budeme tuhé těleso považovat za soustavu  $n \rightarrow +\infty$  hmotných bodů, které jsou podrobeny tuhým vazbám. Konečné součty pak přecházejí v nekonečné řady, tj.

$$\sum_{i=1}^n \rightarrow \lim_{n \rightarrow +\infty} \sum_{i=1}^n \quad - \text{ pro jednoduchost označíme } \sum_i.$$

Pro zachování lepší souvislosti a názornosti výkladu tedy ponecháme označení ve tvaru sumačních znamének, avšak bez uvedení intervalu, v němž leží hodnoty indexu  $n$ . Budeme vždy předpokládat, že sumace, resp. integrace, probíhá přes celé těleso. Rovněž pro hmotnosti hmotných bodů, resp. elementů tělesa, ponecháme označení  $m_i$ , které mají hmotnost mnohem menší než je hmotnost celého tělesa. V matematickém vyjádření představují elementy hmotnosti  $dm$ . Při praktických výpočtech nahradíme sumace nekonečných řad přímo určitými (Riemannovými) integrály.

V úvahách o dynamice tuhého tělesa se nejprve zaměříme na translační pohyb — příslušná obecná pohybová rovnice se nazývá *první impulsová věta* — a poté na rotační pohyb — příslušná obecná pohybová rovnice se nazývá *druhá impulsová věta*. Poté přejdeme na dynamiku rovinného pohybu, o kterém víme, že jej lze rozložit na translační pohyb (aplikace I. impulsové věty) a na rotační pohyb kolem okamžité osy (aplikace II. impulsové věty). Dynamický popis tělesa v této kapitole budeme provádět zásadně v inerciální vztažné soustavě.



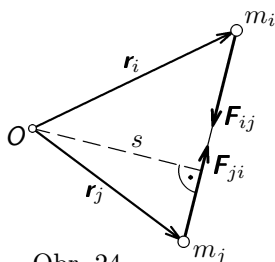
## 2.2 První impulsová věta

### a) Vnější a vnitřní síly

Na soustavu hmotných bodů a tedy i na tuhé těleso obecně působí dvě soustavy sil — síly vnější a síly vnitřní.

*Vnější síly* souvisejí s působením jiných bodů nebo těles, které k dané soustavě nepočítáme. Výslednici vnějších sil, působící na  $i$ -tý bod, označíme  $\mathbf{F}_i$ . Patří sem např. tíhová síla, kterou působí Země na uvažované těleso na jejím povrchu. Vnějšími silami jsou i síly vzájemného působení při bezprostředním dotyku tělesa s jinými tělesy, dále síly elektrické a síly magnetické.

*Vnitřní síly* souvisejí se vzájemným působením bodů uvažované soustavy.



Obr. 24

U tuhé tělesa jsou to např. vazbové síly, které uskutečňují soudržnost tělesa. Protože vnitřní síly jsou silami vzájemného působení, platí pro ně Newtonův princip akce a reakce. Označíme-li  $\mathbf{F}_{ij}$  sílu, kterou působí  $j$ -tý bod na  $i$ -tý bod, a  $\mathbf{F}_{ji}$  sílu, kterou naopak působí  $i$ -tý bod na  $j$ -tý bod (obr. 24), bude

$$\mathbf{F}_{ij} + \mathbf{F}_{ji} = 0.$$

Z toho plyne, že *součet vnitřních sil* pro celou soustavu hmotných bodů (resp. pro těleso) je *nulový*.

Pro momenty uvedených sil vzhledem k libovolnému momentovému bodu  $O$  podobně platí

$$\mathbf{r}_i \times \mathbf{F}_{ij} + \mathbf{r}_j \times \mathbf{F}_{ji} = 0,$$

neboť obě síly mají stejné rameno  $s$  a jsou vzájemně opačného směru (obr. 24). Tedy i *součet momentů vnitřních sil* k libovolnému bodu je *nulový*. Při vyšetřování dynamických účinků sil na tuhé těleso jako celek tedy *stačí zkoumat jen účinek vnějších sil*. K tomu je třeba poznamenat, že i vnitřní síly mohou mít vliv na pohyb soustavy hmotných bodů, mohou způsobovat přeskupování bodů uvnitř dané soustavy. U tuhé tělesa k tomu však dojít nemůže, protože u něj je vzdálenost mezi body podle definice stále konstantní (tvar tělesa je konstantní).

### b) Hybnost soustavy, hmotný střed

Jednou z důležitých dynamických charakteristik soustavy hmotných bodů je *hybnost soustavy*, definovaná jako vektorový součet hybností jednotlivých bodů soustavy:

$$\mathbf{p} = \sum_{i=1}^n m_i \mathbf{v}_i = \sum_{i=1}^n m_i \frac{d\mathbf{r}_i}{dt} = \frac{d}{dt} \left( \sum_{i=1}^n m_i \mathbf{r}_i \right). \quad (9)$$

Zde jsme mohli provést naznačenou úpravu derivace podle času, neboť podle klasické mechaniky můžeme brát  $m_i = konst.$

Nyní výraz (9) upravíme užitím pojmu *hmotný střed*. Je to bod, pomocí něhož zjednodušíme výpočet hybnosti soustavy tím, že do něj umístíme celkovou hmotnost  $m$  soustavy, tj.

$$m = \sum_{i=1}^n m_i.$$

Poloha  $\mathbf{r}_S$  hmotného středu se definuje ze vztahu

$$m\mathbf{r}_S = \sum_{i=1}^n m_i\mathbf{r}_i, \quad (10)$$

neboli

$$\mathbf{r}_S = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^n m_i\mathbf{r}_i. \quad (11)$$

Pro soustavu hmotných bodů nebo pro tuhé těleso, které se nacházejí v homogenním tíhovém poli, je *hmotný střed zřejmě totožný s těžištěm*.

Hmotný střed nemusí být reálným bodem soustavy hmotných bodů nebo tuhého tělesa (je tomu např. u anuloidu nebo u dutého válce). Je to fiktivní bod o hmotnosti rovné hmotnosti celé soustavy hmotných bodů nebo tuhého tělesa, který umístíme do takové polohy (11) v prostoru, že pomocí něj můžeme dynamicky popsat pohyb soustavy bodů nebo tuhého tělesa způsobený výslednicí vnějších sil (nikoli však momentem výslednice vnějších sil). Budeme-li v dalším textu hovořit o pohybu hmotného středu, budeme tím mít na mysli výše popsanou dynamickou ekvivalenci tuhého tělesa.

Zavedeme-li vztah (10) do (9), můžeme pro hybnost soustavy psát

$$\mathbf{p} = \frac{d}{dt}(m\mathbf{r}_S) = m\frac{d\mathbf{r}_S}{dt} = m\mathbf{v}_S, \quad (12)$$

kde  $\mathbf{v}_S$  je rychlost hmotného středu. Neboli *hybnost soustavy hmotných bodů je rovna hybnosti jediného hmotného bodu, který by se pohyboval jako hmotný střed tělesa a ve kterém by byla soustředěna celá hmotnost soustavy*.

Při výpočtu hybnosti tuhého tělesa vykonávajícího ve zvláštním případě posuvný pohyb není ani nutné pracovat s hmotným středem, neboť podle (1) jsou rychlosti všech bodů stejné a tudíž je možné ve vztahu (9)  $\mathbf{v}_i$  vytknout před sumu. Pak je hybnost tělesa rovna součinu hmotnosti a rychlosti libovolného bodu tělesa při jeho translačním pohybu. Z hlediska univerzálnosti pojmu hmotný střed pro obecné případy soustavy hmotných bodů, např. u rovinného

pohybu tuhého tělesa, se s tímto pojmem pracuje i u translačního pohybu tuhého tělesa.

### c) Formulace první impulsové věty

Uvažujme tuhé těleso, které se pohybuje v inerciální vztažné soustavě. Bude-li na  $i$ -tý bod tohoto tělesa působit vnější síla  $\mathbf{F}_i$  a výslednice vnitřních sil  $\sum_j \mathbf{F}_{ij}$  od ostatních bodů tělesa, bude pro časovou změnu jeho hybnosti  $\mathbf{p}_i$  platit

$$\frac{d\mathbf{p}_i}{dt} = \mathbf{F}_i + \sum_j \mathbf{F}_{ij}. \quad (13)$$

Sumací přes celé těleso pro levou stranu rovnice (13) dostaneme

$$\sum_i \frac{d\mathbf{p}_i}{dt} = \frac{d}{dt} \sum_i \mathbf{p}_i = \frac{d}{dt} (m\mathbf{v}_S), \quad (14)$$

tedy časovou změnu hybnosti tělesa, vyjádřenou i vztahem (12). Podobně sumací pro pravou stranu rovnice (13) dostaneme

$$\sum_i \left( \mathbf{F}_i + \sum_j \mathbf{F}_{ij} \right) = \sum_i \mathbf{F}_i = \mathbf{F},$$

tedy výslednou vnější sílu působící na těleso, neboť výslednice všech vnitřních sil je nulová. Změnu hybnosti tělesa tudíž způsobuje výslednice působících sil podle rovnice

$$\boxed{\frac{d\mathbf{p}}{dt} = \mathbf{F}}. \quad (15)$$

Je formálně shodná s pohybovou rovnicí jediného hmotného bodu a je *pohybovou rovnicí translačního pohybu tuhého tělesa*. Rovnice (15) se označuje jako **první impulsová věta pro tuhé těleso**.

**Časová změna hybnosti tělesa je rovna výsledné síle působící na těleso.**

Protože podle klasické mechaniky neuvažujeme závislost hmotnosti tělesa na jeho rychlosti ve vztažné soustavě a protože hmotnost tuhého tělesa se i jinak s časem nemění (jinak je tomu např. u raket), můžeme rovnici (15) přepsat s využitím vztahu (12) do tvaru

$$m \frac{d\mathbf{v}_S}{dt} = m\mathbf{a}_S = \mathbf{F}, \quad (16)$$

kde  $\mathbf{a}_S$  je zrychlení hmotného středu.

Je-li výslednice vnějších sil  $\mathbf{F}$  nulová, je  $\frac{d\mathbf{p}}{dt} = \mathbf{0}$  a tedy  $\mathbf{p} = \text{konst.}$  Nebo-li hybnost tělesa je konstantní. Dospíváme tak k **zákonu zachování hybnosti**. Dílčí platnost tohoto zákona dostaneme i pro průměty. Je-li průmět výsledné síly do určité osy inerciální soustavy nulový, je ve směru této osy hybnost tělesa konstantní. Např. pro  $F_x = 0$  je  $m\mathbf{v}_{Sx} = \text{konst.}$

## 2.3 Druhá impulsová věta

### a) Obecná formulace druhé impulsové věty

Analogicky momentu síly vzhledem k danému pevnému bodu  $O$

$$\mathbf{M} = \mathbf{r} \times \mathbf{F} \quad (\text{viz např. [11]})$$

definujeme *moment hybnosti* např.  $i$ -tého bodu soustavy bodů vzhledem k danému pevnému bodu  $O$  jako vektorový součin polohového vektoru  $\mathbf{r}_i$  a hybnosti  $\mathbf{p}_i = m_i \mathbf{v}_i$ , tj.

$$\mathbf{L}_i = \mathbf{r}_i \times \mathbf{p}_i. \quad (17)$$

Má velikost  $L_i = r_i p_i \sin \alpha$ , jeho směr je zřejmý z obr. 25.

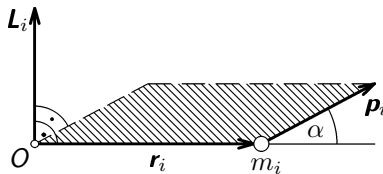
Budeme nyní hledat souvislost mezi časovou změnou momentu hybnosti a výsledným momentem síly, který působí na tuhé těleso při rotaci kolem okamžité osy rotace v inerciální vztažné soustavě. Poté budeme výpočet specializovat na rotaci kolem nehybné osy. Pro moment hybnosti  $i$ -tého bodu platí vztah (17). Jeho derivací podle času (jako součinu dvou funkcí) dostaneme

$$\frac{d\mathbf{L}_i}{dt} = \frac{d\mathbf{r}_i}{dt} \times \mathbf{p}_i + \mathbf{r}_i \times \frac{d\mathbf{p}_i}{dt}.$$

První součin na pravé straně je nulový neboť vektor hybnosti má stejný směr jako vektor rychlosti. Ve druhém součinu dosadíme sílu podle vztahu (13). Tedy

$$\frac{d\mathbf{L}_i}{dt} = \mathbf{r}_i \times \left( \mathbf{F}_i + \sum_j \mathbf{F}_{ij} \right).$$

Provedeme-li sumaci těchto příspěvků vzhledem k okamžité ose pro celé těleso,



Obr. 25

dostaneme pohybovou rovnici, jejíž levá strana bude mít tvar

$$\sum_i \frac{d\mathbf{L}_i}{dt} = \frac{d}{dt} \sum_i \mathbf{L}_i = \frac{d\mathbf{L}}{dt}.$$

Jde tedy o časovou změnu momentu hybnosti tuhého tělesa. Pravá strana rovnice bude mít po sumaci tvar

$$\sum_i \left[ \mathbf{r}_i \times \left( \mathbf{F}_i + \sum_j \mathbf{F}_{ij} \right) \right] = \sum_i \mathbf{r}_i \times \mathbf{F}_i = \sum_i \mathbf{M}_i = \mathbf{M},$$

půjde tedy o výsledný moment vnějších sil působící na tuhé těleso, neboť výsledný moment všech vnitřních sil je nulový. Tento moment má směr okamžité osy rotace. Obecná pohybová rovnice rotačního pohybu tedy zní

$$\boxed{\frac{d\mathbf{L}}{dt} = \mathbf{M}.} \quad (18)$$

Výsledek (18) se označuje jako **druhá impulsová věta**.

**Časová změna momentu hybnosti tělesa vzhledem k libovolnému pevnému bodu je rovna výslednému momentu vnějších sil vzhledem k témuž bodu.**

Aplikace druhé impulsové věty (18) na těleso konající obecný prostorový pohyb je náročná, neboť vede k soustavě diferenciálních rovnic s tenzorovými veličinami. Proto se nyní soustředíme jen na řešení jednodušších úloh a to na rotaci tuhého tělesa kolem nehybné osy a poté na obecný rovinný pohyb tuhého tělesa.

### **b) Moment hybnosti tuhého tělesa vzhledem k nehybné ose**

Výrazem (17) je definován moment hybnosti  $i$ -tého bodu těles vzhledem k bodu ( $O$ ). Bude-li těleso rotovat kolem nehybné osy, bude nutné počítat jeho moment hybnosti vzhledem k ose (analogicky momentu síly vzhledem k ose — viz čl. 1.3 v [11]). Abychom zjednodušili označení veličin a výpočet momentu hybnosti tělesa k nehybné ose, uvědomíme si, že body tělesa opisují při tomto pohybu kruhové trajektorie se středem na nehybné ose.

Pro výpočet příspěvku  $i$ -tého bodu tělesa k jeho celkovému momentu hybnosti zvolíme počátek  $O_i$  ve středu této kružnice (obr. 26). Pak bude velikost jeho polohového vektoru  $r_i$  totožná s poloměrem příslušné kruhové trajektorie. Protože vedle toho rychlost  $v_i$   $i$ -tého bodu je kolmá k průvodiči  $r_i$ , můžeme pro velikost momentu hybnosti  $i$ -tého bodu psát

$$L_i = r_i p_i \sin 90^\circ = r_i m_i v_i = \omega m_i r_i^2,$$

kde  $\omega$  je úhlová rychlost rotace. Protože takto vypočtené příspěvky od jednotlivých bodů mají stejný směr — směr nehybné osy rotace — bude mít moment hybnosti celého tělesa velikost

$$L = \sum_i L_i = \omega \sum_i m_i r_i^2 = \omega J, \quad (19)$$

kde

$$J = \sum_i m_i r_i^2 \quad (20)$$

je **moment setrvačnosti** tuhého tělesa vzhledem k nehybné ose  $o$ . O této veličině pojednáme samostatně v článku 2.4. Jelikož úhlová rychlost  $\omega$  je vektor ležící v ose rotace, je moment hybnosti tuhého tělesa rotujícího kolem nehybné osy vektor

$$L = J \omega, \quad (21)$$

ležící rovněž v nehybné ose rotace.

### c) Formulace druhé impulsové věty pro rotaci kolem nehybné osy

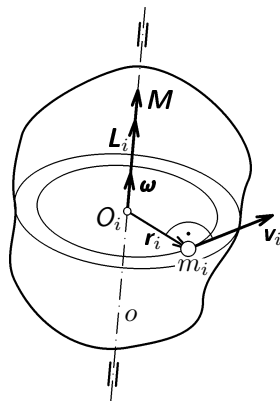
Vyjádříme-li moment hybnosti tuhého tělesa rotujícího kolem nehybné osy pomocí vztahu (21) a uvážíme-li, že pro dané rozložení hmotnosti tuhého tělesa vzhledem k nehybné ose rotace je  $J = konst.$ , můžeme výsledek (18) přepsat do jednoduchého tvaru

$$\frac{d}{dt} (J \omega) = J \frac{d\omega}{dt} = J \boldsymbol{\varepsilon} = \mathbf{M}, \quad (22)$$

kde  $\boldsymbol{\varepsilon}$  je vektor úhlového zrychlení, který rovněž leží v ose rotace.

Je-li výsledný moment sil  $\mathbf{M}$  nulový, je

$$\frac{dL}{dt} = \mathbf{0} \text{ a tedy } L = konst. \quad (23)$$



Obr. 26

Tím jsme dospěli k *zákonu zachování momentu hybnosti*. Protože  $J = konst.$ , dostáváme vzhledem k (21) současně i výsledek

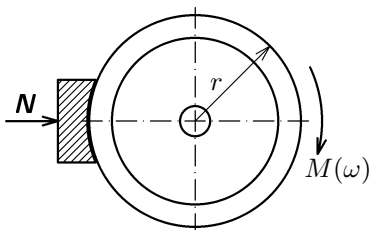
$$\omega = konst.. \quad (24)$$

### Příklad 5

Na hřídel s nasazeným setrvačником o poloměru  $r$  a o celkovém momentu setrvačnosti  $J$  vzhledem k ose hřídele působí hnací moment síly o velikosti

$$M = M_0 - k\omega,$$

kde  $M_0$  a  $k$  jsou konstanty a  $\omega$  je okamžitá úhlová rychlost. Na obvod strvačniku (obr. 27) současně působí čelist brzdy, přičemž přítláčná síla je  $\mathbf{N}$  a součinitel smykového tření  $f$ . Hřídel se rozbíhá z klidového stavu. Určete



Obr. 27

- Maximální úhlovou rychlost  $\omega_m$  hřídele.
- Závislost  $\omega = \omega(t)$  a čas  $t_m$ , kdy hřídel dosáhne úhlové rychlosti  $\omega_m$ .

### Řešení

- a) Protože hnací moment síly je závislý na úhlové rychlosti a brzdný moment síly  $Nfr$  je konstantní, dosáhne hřídel maximální úhlové rychlosti  $\omega_m$  při vyrovnání velikosti těchto momentů sil, tedy když

$$M_0 - k\omega_m = Nfr,$$

odtud

$$\omega_m = \frac{M_0 - Nfr}{k}.$$

- b) Pohybová rovnice podle (22) ve skalárním tvaru bude

$$J \frac{d\omega}{dt} = M_0 - k\omega - Nfr.$$

Aby se hřídel vůbec roztočila, musí být

$$M_0 - Nfr = M'_0 > 0.$$

Rovnici upravíme do tvaru vhodného k integraci tím, že oddělíme (separujeme) proměnné  $\omega$  a  $t$ :

$$J \frac{d\omega}{M'_0 - k\omega} = dt.$$

Integrujeme v mezích od  $\omega = 0$  do  $\omega$  a od  $t = 0$  do  $t$ :

$$-\frac{J}{k} \int_0^\omega \frac{-k d\omega}{M'_0 - k\omega} = \int_0^t dt.$$

Integrací

$$-\frac{J}{k} \left[ \ln(M'_0 - k\omega) \right]_0^\omega = \frac{J}{k} \ln \frac{M'_0}{M'_0 - k\omega} = t.$$

Odtud

$$\omega = \frac{M_0 - Nfr}{k} \left( 1 - e^{-\frac{k}{J}t} \right).$$

Z časového průběhu  $\omega$  vidíme, že hřídel dosáhne maxima  $\omega_m$  až v limitním případě  $t_m \rightarrow \infty$ .

## 2.4 Moment setrvačnosti tuhého tělesa vzhledem k nehybné ose

### a) Výpočet momentu setvačnosti

Moment setrvačnosti tělesa vzhledem k nehybné ose definujeme výrazem (20):

$$J = \sum_i m_i r_i^2.$$

Je to veličina, která je mírou setrvačných účinků tělesa při rotačním pohybu. Tato veličina zřejmě závisí nejen na hmotnostech elementů tělesa, ale především na jejich rozložení vzhledem k rotační ose. Přitom setrvačnost hmotných elementů se uplatňuje s druhou mocninou jejich vzdáleností od osy rotace. Jednotkou momentu setrvačnosti v soustavě SI je  $\text{kg} \cdot \text{m}^2$ .

Při výpočtu momentu setrvačnosti těles předpokládáme spojitě rozloženou hmotnost. Pak sumace nekonečné řady (20) přejde na určitý integrál

$$J = \int_{(m)} r^2 dm, \quad (25)$$

kde integraci provádíme přes celou hmotnost  $m$  tělesa. Je-li těleso *homogenní*, tak  $dm = \rho dV$ ,  $\rho = \text{konst.}$  a  $dV$  je element objemu. Pak se integrál (25) zjednoduší do tvaru

$$J = \rho \int_{(V)} r^2 dV \quad (26)$$



a integraci provádíme přes celý objem  $V$  tělesa.

Prochází-li osa hmotným středem, nazývá se moment setrvačnosti centrální moment setrvačnosti. Je-li u homogenního tělesa tato osa osou symetrie jde o *hlavní centrální moment setrvačnosti*. Element  $dV$  volíme tak, aby integrace byla co nejjednodušší, jak to bude ukázáno na následujících příkladech. Máme-li počítat moment setrvačnosti k určité ose a známe-li moment setrvačnosti k ose rovnoběžné s touto osou, která prochází hmotným středem, použijeme k výpočtu s výhodou *Steinerovu větu* (viz následující odstavec ad b).

Moment setrvačnosti je zřejmě aditivní veličina. Toho lze výhodně využít při výpočtu momentu setrvačnosti těles složených z  $n$  částí, jejichž momenty  $J_i$  známe. Pak

$$J = \sum_{i=1}^n J_i. \quad (27)$$

Tento postup se využívá např. při řešení úloh č. 18 a 20. Má-li homogenní těleso dutinu nebo otvor, odečteme od celku moment setrvačnosti tělesa, které by vyplňovalo dutinu nebo otvor. Tohoto postupu se využije např. při řešení úlohy č. 22.

Aditivnosti momentu setrvačnosti využijeme i při výpočtu momentu setrvačnosti homogenního tělesa, které si představíme složené z nekonečného počtu částí, jejichž elementární momenty  $dJ$  známe. Pak řada (27) přejde v integrál

$$J = \int_{(J)} dJ. \quad (28)$$

Tohoto postupu je využito např. v příkladech 7 a v úloze 14 d), e), kdy si tělesa představíme složená z elementárních desek proměnného poloměru.

### Příklad 6

Vypočítejte moment setrvačnosti homogenního kruhového válce k jeho rotační ose. Válec má poloměr  $R$  a hmotnost  $m$ .

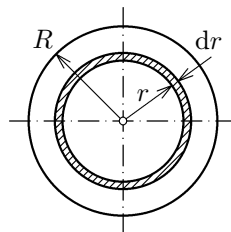
### Řešení

K řešení užijeme vzorce (26). Z válce vyjme element souměrný k ose. Jeho průřez má tvar mezikruží (obr. 28) o poloměru  $r$  a tloušťce  $dr$ . Označíme-li výšku válce  $l$ , bude

$$dV = 2\pi l r dr.$$

Integrujeme v mezích od  $r = 0$  do  $r = R$ . Pak

$$J = \rho \int_0^R r^2 dV = 2\pi \rho l \int_0^R r^3 dr = \frac{1}{2} \pi \rho l R^4 = \frac{1}{2} m R^2, \quad (29)$$



Obr. 28

kde  $m = \pi R^2 l \rho$  je hmotnost válce.

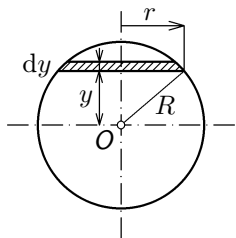
Moment setrvačnosti válce pro určitou hmotnost zřejmě nezávisí na jeho výšce. Stejný vzorec tedy platí i pro tenkou kruhovou desku stejného poloměru a stejné hmotnosti.

### Příklad 7

Vypočtěte moment setrvačnosti homogenní koule o hmotnosti  $m$  a poloměru  $R$  vzhledem k ose, která prochází jejím středem.

### Řešení

*První způsob*



Obr. 29

K řešení použijeme nejprve vzorec (28). Kouli si představíme složenou z elementárních desek (vrstev) o poloměru  $r$  a tloušťce  $dy$  (obr. 29). Deska má v souladu s (29) elementární moment setrvačnosti

$$dJ = \frac{1}{2} r^2 dm,$$

kde

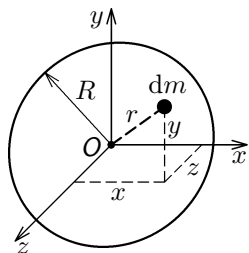
$$dm = \pi r^2 \rho dy, \quad r^2 = R^2 - y^2.$$

Pak po integraci v mezích od  $y = -R$ ,  $y = R$  dostaneme

$$J = \frac{\pi \rho}{2} \int_{-R}^R (R^2 - y^2)^2 dy = \frac{8}{15} \pi \rho R^5 = \frac{2}{5} m R^2, \quad (30)$$

kde  $m = \frac{4}{3} \pi R^3 \rho$  je hmotnost koule.

*Druhý způsob*



Obr. 30

Pro momenty setrvačnosti vzhledem k osám  $x$ ,  $y$ ,  $z$ , které procházejí bodem  $O$ , platí

$$J_x = \int_{(m)} (y^2 + z^2) dm,$$

$$J_y = \int_{(m)} (x^2 + z^2) dm,$$

$$J_z = \int_{(m)} (x^2 + y^2) dm.$$

U koule vzhledem k její symetrii podle středu  $O$ , platí

$$J_x = J_y = J_z = J.$$

Takže sečtením výše uvedených vztahů dostaneme

$$3J = 2 \int_{(m)} (x^2 + y^2 + z^2) dm = 2 \int_{(m)} r^2 dm,$$

kde  $r$  je vzdálenost elementu od bodu  $O$  (nikoliv od osy jako ve vztahu (25)). Proto uvedený integrál má význam *polárního momentu setrvačnosti*. Pro výpočet tohoto integrálu můžeme zvolit hmotný element, jehož body mají stejnou vzdálenost od bodu  $O$ , tedy element tvaru kulové skořepiny o poloměru  $r$  a tloušťce  $dr$ . Její hmotnost je

$$dm = 4\pi\rho r^2 dr.$$

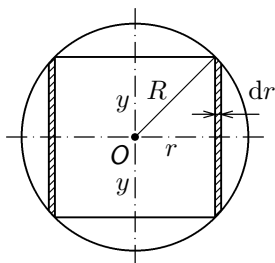
Takže při integraci od  $r = 0$  do  $r = R$  dostaneme

$$3J = 8\pi\rho \int_0^R r^4 dr = \frac{8}{5}\pi\rho R^5 = \frac{6}{5}mR^2.$$

Odtud již dostaneme výsledek (30).

*Třetí způsob*

Pro výpočet momentu setrvačnosti koule máme ještě jednu možnost volby elementu — ve tvaru tenké válcové skořepiny proměnného průměru  $2r$ , tloušťky  $dr$  a výšky  $2y$  (obr. 31). Užijeme vzorce (26), kde



Obr. 31

$$dV = 2\pi r \cdot 2y dr.$$

Pak při integraci od  $r = 0$  do  $r = R$  dostaneme

$$J = 4\pi\rho \int_0^R yr^3 dr.$$

Souřadnice  $r$ ,  $y$ , elementu jsou vázány Pythagorovou větou, kterou budeme ještě diferencovat:

$$r^2 = R^2 - y^2, \quad 2rdr = -2ydy.$$

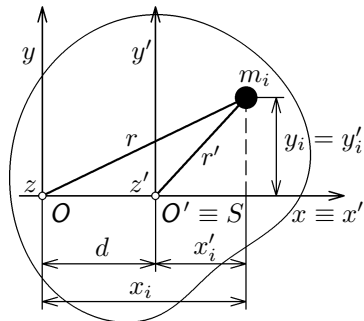
Jelikož přejdeme na proměnnou  $y$ , musíme transformovat i meze — užitím vztahu  $y = \sqrt{R^2 - r^2}$ . Tak pro spodní mez dostaneme  $y = R$  a pro horní mez  $y = 0$ . Pak

$$\begin{aligned} J &= -4\pi\rho \int_R^0 y^2(R^2 - y^2)dy = 4\pi\rho \int_0^R (R^2y^2 - y^4)dy = \\ &= 4\pi\rho \left[ R^2 \frac{y^3}{3} - \frac{y^5}{5} \right]_0^R = \frac{8}{15}\pi\rho R^5 = \frac{2}{5}mR^2. \end{aligned}$$

## b) Steinerova věta

Nyní odvodíme větu, která umožní vypočítat moment setrvačnosti  $J$  tělesa vzhledem k libovolné ose, známe-li moment setrvačnosti  $J_S$  vzhledem k rovnoběžné ose, která prochází hmotným středem.

Pro výpočet položíme počátek  $O'$  čárkované vztažné soustavy do hmotného středu  $S$  (obr. 32). Nečárkovaná soustava má osy rovnoběžné se soustavou čárkovanou, přičemž osy  $x$ ,  $x'$  splývají. Půjde nám o to najít vztah mezi momentem  $J$  k ose  $z$  a momentem  $J_S$  k ose  $z'$ , která prochází hmotným středem  $S$ . Osy  $z$ ,  $z'$  mají vzájemnou vzdálenost  $d$ . Podle definičního vztahu (20) platí pro tyto momenty setrvačnosti vztahy



Obr. 32

$$J = \sum_i m_i(x_i^2 + y_i^2),$$

$$J_S = \sum_i m_i(x_i'^2 + y_i'^2).$$

Z obr. 32 je zřejmé, že

$$x_i^2 = (x_i' + d)^2, \quad y_i = y_i'.$$

Po dosazení do výrazu pro  $J$  dostaneme

$$J = \sum_i m_i(x_i'^2 + y_i'^2) + 2d \sum_i m_i x_i' + d^2 \sum_i m_i = J_S + md^2,$$

protože začátek čárkované soustavy leží v hmotné středu tělesa (pro jeho polohu v této soustavě platí  $x'_S = 0$ ) a tudíž podle (11) je

$$\sum_i m_i x_i' = 0.$$

Dostali jsme tak důležitý vztah

$$\boxed{J = J_S + md^2}, \quad (31)$$

který se nazývá **Steinerova věta**:

**Moment setrvačnosti  $J$  tuhého tělesa vzhledem k libovolné ose je roven součtu momentu setrvačnosti  $J_S$  vzhledem k ose procházející hmotným středem  $S$  rovnoběžně s uvažovanou osou a součinu hmotnosti  $m$  tělesa se druhou mocninou vzdálenosti  $d$  obou os.**

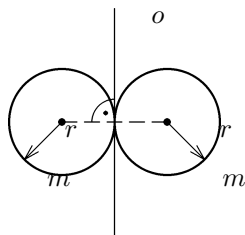
### Příklad 8

Vypočtete moment setrvačnosti soustavy dvou dotýkajících se pevně spojených stejných homogenních koulí podle obr. 33 k ose  $o$ . Každá z koulí má hmotnost  $m$  a poloměr  $r$ .

### Řešení

Užitím Steinerovy věty a výsledku (30) dostaneme

$$J = 2(J_S + mr^2) = 2\left(\frac{2}{5}mr^2 + mr^2\right) = \frac{14}{5}mr^2.$$

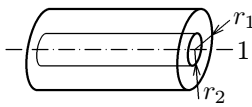
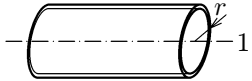
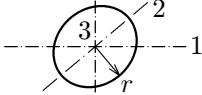
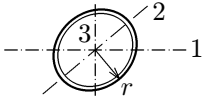
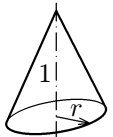
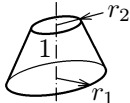
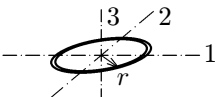
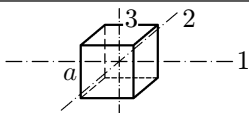
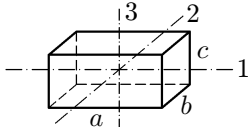
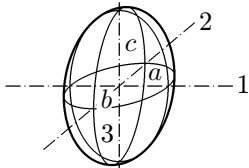


Obr. 33

### c) Momenty setrvačnosti homogenních těles jednoduchého geometrického tvaru o hmotnosti $m$

V následující tabulce uvedeme momenty některých homogenních těles jednoduchého tvaru. Jedná se vesměs o hlavní centrální momenty setrvačnosti (s výjimkou momentu  $J_1$  v prvním případě). Odvození většiny uvedených vzorců je předmětem úloh ve třetí části této publikace.

Tenká tyč		$J_0 = \frac{1}{12}ml^2, J_1 = \frac{1}{3}ml^2$
Kolmý válec Kruhová deska		$J_1 = \frac{1}{2}mr^2$ $J_2 = J_3 = \frac{m}{4} \left( r^2 + \frac{l^2}{3} \right)$

Dutý kruhový kolmý válec		$J_1 = \frac{m}{2}(r_1^2 + r_2^2)$
Tenkostěnná válcová trubka		$J_1 = mr^2$
Koule		$J_1 = J_2 = J_3 = \frac{2}{5}mr^2$
Tenkostěnná kulová skořepina		$J_1 = J_2 = J_3 = \frac{2}{3}mr^2$
Kolmý kužel		$J_1 = \frac{3}{10}mr^2$
Komolý kolmý kužel		$J_1 = \frac{3}{10}m \frac{r_1^5 - r_2^5}{r_1^3 - r_2^3}$
Tenký kruhový prstenec		$J_1 = J_2 = \frac{1}{2}mr^2$ $J_3 = mr^2$
Krychle		$J_1 = J_2 = J_3 = \frac{m}{6}a^2$
Hranol		$J_1 = \frac{m}{12}(b^2 + c^2)$ $J_2 = \frac{m}{12}(a^2 + c^2)$ $J_3 = \frac{m}{12}(a^2 + b^2)$
Elipsoid		$J_1 = \frac{m}{5}(b^2 + c^2)$ $J_2 = \frac{m}{5}(a^2 + c^2)$ $J_3 = \frac{m}{5}(a^2 + b^2)$

## 2.5 Dynamika obecného rovinného pohybu tuhého tělesa

### a) Pohybové rovnice

Při obecném rovinném pohybu tělesa leží trajektorie, rychlosti a zrychlení jednotlivých bodů tělesa v navzájem rovnoběžných rovinách rovnoběžných se zvolenou základní rovinou. Za tuto rovinu zvolíme rovinu  $(x, y)$  kartézské soustavy. Pak poloha, rychlost a zrychlení  $i$ -tého bodu a vnější síla působící na  $i$ -tý bod tělesa budou mít souřadnice

$$\mathbf{r}_i = \{x_i, y_i, 0\}, \quad \mathbf{v}_i = \{v_{ix}, v_{iy}, 0\},$$

$$\mathbf{a}_i = \{a_{ix}, a_{iy}, 0\}, \quad \mathbf{F}_i = \{F_{ix}, F_{iy}, 0\}.$$

Osa okamžité rotace bude mít směr osy  $z$ , a proto úhlová rychlost, úhlové zrychlení a moment vnější síly působící na  $i$ -tý bod budou mít souřadnice

$$\boldsymbol{\omega} = \{0, 0, \omega\}, \quad \boldsymbol{\varepsilon} = \{0, 0, \varepsilon\}, \quad \mathbf{M}_i = \{0, 0, M_i\}.$$

Pro pohyb tělesa budou platit impulsové věty, které mají obecný tvar (14) a (18):

$$\boxed{\frac{d\mathbf{p}}{dt} = \mathbf{F}}, \quad (32)$$

$$\boxed{\frac{d\mathbf{L}}{dt} = \mathbf{M}}, \quad (33)$$

kde

$$\mathbf{p} = \sum_i m_i \mathbf{v}_i = m \mathbf{v}_S,$$

$$\mathbf{L} = \sum_i \mathbf{r}_i \times m_i \mathbf{v}_i \quad (34)$$

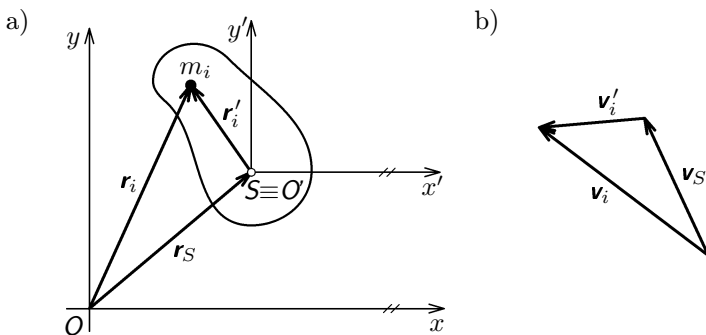
je hybnost a moment hybnosti tělesa při rovinném pohybu. V těchto vyjádřeních je osa, vzhledem k níž počítáme momentové veličiny  $(\mathbf{L}, \mathbf{M})$ , volena obecně jako osa  $z$  vztážné soustavy  $x, y, z$ . Výhodné je tento výpočet zjednodušit volbou dvou zvláštních poloh momentové osy, která bude procházet

1. hmotným středem,
2. pólem pohybu.

#### 1. Momentová osa prochází hmotným středem

S hmotným bodem  $S$  spojíme počátek vztážné soustavy  $O'$  (obr. 34). Pak pro polohový vektor  $i$ -tého bodu měřený v původní soustavě a pro jeho rychlost platí

$$\mathbf{r}_i = \mathbf{r}_S + \mathbf{r}'_i, \quad \mathbf{v}_i = \mathbf{v}_S + \mathbf{v}'_i,$$



Obr. 34

kde  $\mathbf{r}_S$  je polohový vektor hmotného středu a  $\mathbf{v}_S$  jeho rychlost. Nejprve vypočítáme *moment hybnosti tělesa* vzhledem k ose  $z$  dosazením těchto vztahů do výrazu (34):

$$\begin{aligned} \mathbf{L} &= \sum_i (\mathbf{r}_S + \mathbf{r}'_i) \times m_i (\mathbf{v}_S + \mathbf{v}'_i) = \mathbf{r}_S \times \mathbf{v}_S \sum_i m_i + \sum_i m_i \mathbf{r}'_i \times \mathbf{v}_S + \\ &+ \mathbf{r}_S \times \sum_i m_i \mathbf{v}'_i + \sum_i \mathbf{r}'_i \times m_i \mathbf{v}'_i = \mathbf{r}_S \times m \mathbf{v}_S + \sum_i \mathbf{r}'_i \times m_i \mathbf{v}'_i, \end{aligned} \quad (35)$$

neboť

$$\begin{aligned} \sum_i m_i \mathbf{r}'_i &= m \mathbf{r}'_S = 0, \\ \sum_i m_i \mathbf{v}'_i &= m \mathbf{v}'_S = 0, \end{aligned}$$

protože  $\mathbf{r}'_S = 0$ ,  $\mathbf{v}'_S = 0$  je poloha a rychlost hmotného středu vzhledem ke vztahné soustavě  $x'$ ,  $y'$  pevně spojené s hmotným středem (viz obr. 34a). Výraz (35) může být formálně přepsán do tvaru

$$\mathbf{L} = \mathbf{L}_S + \mathbf{L}', \quad (36)$$

kde

$$\mathbf{L}_S = \mathbf{r}_S \times \mathbf{p}_S \quad (37)$$

je moment hybnosti hmotného středu tělesa vzhledem k ose  $z$ , nazývaný též *orbitální moment hybnosti* a

$$\mathbf{L}' = \sum_i \mathbf{r}'_i \times m_i \mathbf{v}'_i \quad (38)$$



je moment hybnosti tělesa vzhledem k ose  $z'$  procházející hmotným středem, nazývaný též *spinový moment hybnosti*. Označení „orbitální“ a „spinový“ mají původ v atomistice, kde se zavádí např. orbitální moment hybnosti elektronu a spinový moment hybnosti elektronu, zvaný spin.

Časovou změnu momentu hybnosti dostaneme součtem derivovaných vztahů (37) a (38):

$$\frac{d\mathbf{L}}{dt} = \underbrace{\mathbf{v}_S \times \mathbf{p}_S}_0 + \mathbf{r}_S \times m\mathbf{a}_S + \underbrace{\sum_i \mathbf{v}'_i \times m_i \mathbf{v}'_i}_0 + \sum_i \mathbf{r}'_i \times m_i \mathbf{a}'_i. \quad (39)$$

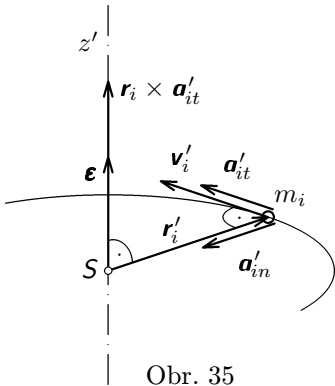
První a třetí člen je zřejmě nulový (jde o vektorový součin rovnoběžných vektorů). Upravíme nyní čtvrtý člen, když si uvědomíme, že vzhledem k (5) a (6) platí:

$$\mathbf{a}'_i = \mathbf{a}'_{it} + \mathbf{a}'_{in} = \boldsymbol{\varepsilon} \times \mathbf{r}'_i + \boldsymbol{\omega} \times \mathbf{v}'_i, \quad \mathbf{a}'_{it} \perp \mathbf{r}'_i, \quad \mathbf{a}'_{in} \parallel \mathbf{r}'_i.$$

Vzájemnou polohu vektorů vidíme na obr. 35. Z uvedených vztahů plyne: <sup>1)</sup>

$$\mathbf{r}'_i \times m_i \mathbf{a}'_i = \mathbf{r}'_i \times m_i \mathbf{a}'_{it} + \underbrace{\mathbf{r}'_i \times m_i \mathbf{a}'_{in}}_0 = m_i \mathbf{r}'_i \times (\boldsymbol{\varepsilon} \times \mathbf{r}'_i) = \boldsymbol{\varepsilon} \cdot m_i r_i^2,$$

$$\sum_i \mathbf{r}'_i \times m_i \mathbf{a}'_i = \boldsymbol{\varepsilon} \sum_i m_i r_i^2 = \boldsymbol{\varepsilon} J_S,$$



Obr. 35

kde  $J_S$  je moment setrvačnosti vzhledem k ose  $z'$ , která prochází hmotným středem  $S$ .

Tak můžeme vztah (39) přepsat do tvaru

$$\frac{d\mathbf{L}}{dt} = \mathbf{r}_S \times m\mathbf{a}_S + J_S \boldsymbol{\varepsilon}. \quad (40)$$

Výsledný moment sil, který je roven výslednému momentu vnějších sil, můžeme analogicky rozložit na dva členy

$$\mathbf{M} = \sum_i \mathbf{r}_i \times \mathbf{F}_i = \sum_i (\mathbf{r}_S + \mathbf{r}'_i) \times \mathbf{F}_i = \mathbf{r}_S \times \mathbf{F} + \mathbf{M}_S, \quad (41)$$

<sup>1)</sup> K rigoróznější (avšak zdlouhavější) úpravě bychom použili vzorec pro rozpis dvojnásobného vektorového součinu:  $\mathbf{a} \times (\mathbf{b} \times \mathbf{c}) = \mathbf{b}(\mathbf{a} \cdot \mathbf{c}) - \mathbf{c}(\mathbf{a} \cdot \mathbf{b})$ .

kde  $\mathbf{M}_S$  je výsledný moment vnějších sil vzhledem k ose  $z'$  procházející hmotným středem. Porovnáme-li levé a pravé strany vztahu (40), (41) dostaneme II. impulsovou větu, ze které vyplývají pohybové rovnice tuhého tělesa konajícího obecný rovinný pohyb:

$$m\mathbf{a}_S = \mathbf{F}, \quad J_S \boldsymbol{\epsilon} = \mathbf{M}_S.$$

Při vyjádření ve složkách dostaneme

$$m \frac{d^2 x_S}{dt^2} = F_x, \quad (42)$$

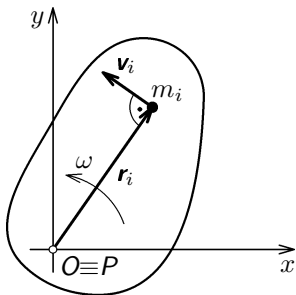
$$m \frac{d^2 y_S}{dt^2} = F_y, \quad (43)$$

$$J_S \frac{d^2 \varphi}{dt^2} = M_S, \quad (44)$$

kde  $x_S$ ,  $y_S$  jsou souřadnice trajektorie hmotného středu,  $F_x$ ,  $F_y$  souřadnice výslednice vnějších sil,  $J_S$  moment setrvačnosti tělesa k ose procházející hmotným středem a  $M_S$  velikost výsledného momentu vnějších sil k téže ose.

## 2. Momentová osa prochází pólem pohybu

S tělesem vykonávajícím obecný rovinný pohyb spojíme vztaznou soustavu  $x$ ,  $y$ ,  $z$  tak, že její počátek  $O$  položíme do pólu pohybu (obr. 36). Momentovou osou tedy bude osa  $z$ .



Obr. 36

Z vlastností pólu vyplývá, že rychlosti všech bodů jsou kolmé k průvodičům, neboli

$$\mathbf{v}_i = \boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r}_i.$$

Pak moment hybnosti (34) tělesa k ose  $z$  je

$$\mathbf{L} = \sum_i \mathbf{r}_i \times m_i (\boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r}_i)$$

a pro jeho derivaci podle času platí

$$\frac{d\mathbf{L}}{dt} = \underbrace{\sum_i \mathbf{v}_i \times m_i \mathbf{v}_i}_0 + \sum_i \mathbf{r}_i \times (m_i \boldsymbol{\epsilon} \times \mathbf{r}_i) + \underbrace{\sum_i \mathbf{r}_i \times (m_i \boldsymbol{\omega} \times \mathbf{v}_i)}_0.$$

Vektor v kulaté závorce ve třetím členu je rovnoběžný s vektorem  $\mathbf{r}_i$ , rovněž vektory ve vektorovém součinu prvního členu jsou vzájemně rovnoběžné, proto jsou oba členy nulové. Nyní upravíme druhý člen. Vektory  $\mathbf{r}_i$ ,  $\boldsymbol{\varepsilon}$  a vektorový součin  $\boldsymbol{\varepsilon} \times \mathbf{r}_i$  jsou vzájemně kolmé. Proto

$$\mathbf{r}_i \times m_i(\boldsymbol{\varepsilon} \times \mathbf{r}_i) = \boldsymbol{\varepsilon} \cdot m_i r_i^2, \quad \sum_i \mathbf{r}_i \times (m_i \boldsymbol{\varepsilon} \times \mathbf{r}_i) = \boldsymbol{\varepsilon} \sum_i m_i r_i^2 = \boldsymbol{\varepsilon} J_P. \quad (2)$$

Veličina  $J_P$  je moment setrvačnosti k ose  $z$  procházející pólem pohybu. Moment vnějších sil počítáme rovněž k ose procházející pólem:

$$\sum_i \mathbf{r}_i \times \mathbf{F}_i = \mathbf{M}_P.$$

Druhá impulsová věta tedy dává pohybovou rovnici ve tvaru

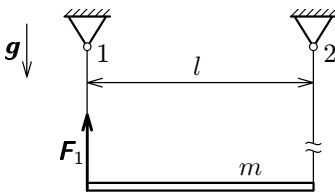
$$J_P \boldsymbol{\varepsilon} = \mathbf{M}_P,$$

kterou lze psát skalárně

$$J_P \varepsilon = J_P \frac{d^2 \varphi}{dt^2} = M_P. \quad (45)$$

Při řešení úloh, podle dispozice zadání, lze výhodně užít jeden nebo druhý způsob sestavení pohybové rovnice. Někdy lze jednoduše užít postupy oba, jak si ukážeme na následujícím příkladě.

### Příklad 9



Obr. 37

Homogenní tenká tyč o hmotnosti  $m$  a délce  $l$  je zavěšena na dvou stejných rovnoběžných vláknech 1, 2 podle obr. 37. Pro okamžik, kdy bude vlákno 2 přestřihnuto, určete:

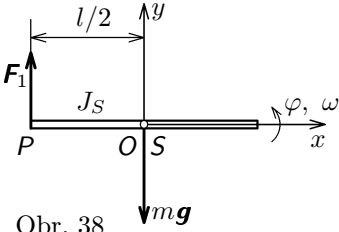
- Tahovou sílu  $\mathbf{F}_1$  ve vlákne 1.
- Zrychlení hmotného středu  $S$  a úhlové zrychlení tyče.

### Řešení

Výsledná tíhová síla  $m\mathbf{g}$  působí v těžišti  $T$  totožném s hmotným středem  $S$  (obr. 38), vzhledem k němuž budeme psát příslušné momenty.

<sup>2)</sup> Úpravu lze přímo provést užitím dříve zmíněného vzorce pro rozpis dvojného vektorového součinu.

Pohybové rovnice (42) až (44) mají tvar



Obr. 38

$$m\ddot{x}_S = 0,$$

$$m\ddot{y}_S = F_1 - mg, \quad (46)$$

$$J_S\ddot{\varphi} = -F_1\frac{l}{2},$$

$$\text{kde } J_S = \frac{1}{12}ml^2.$$

Na konci tyče, v bodě  $P$ , je okamžitý pól pohybu a tudíž mezi  $y$ -ovou složkou okamžitého zrychlení hmotného středu a úhlovým zrychlením platí

$$\ddot{y}_S = \frac{l}{2}\ddot{\varphi}. \quad (47)$$

Po dosazení do (46) za  $J_S$  a  $\ddot{y}_S$  řešením dostaneme

$$\text{a) } F_1 = \frac{mg}{4},$$

$$\text{b) } \ddot{x}_S = 0, \quad \ddot{y}_S = -\frac{3}{4}g, \quad \ddot{\varphi} = -\frac{3g}{2l}.$$

Tahová síla ve vlákne je zřejmě poloviční než ve statickém případě, kdy jsou v činnosti obě vlákna.

Nyní ještě ukážeme druhý způsob, kdy momentová osa bude procházet pólem  $P$ , který je na levém konci tyče. Pak podle pohybové rovnice (45) bude platit:

$$\frac{1}{3}ml^2\ddot{\varphi} = -mg\frac{l}{2}.$$

Odtud

$$\ddot{\varphi} = -\frac{3g}{2l}$$

v souladu s předchozím řešením. Zrychlení hmotného středu vypočteme z vazbové podmínky (47). Tímto postupem ovšem nemůžeme vypočítat sílu  $F_1$ , protože její moment k  $P$  je zřejmě nulový.

## b) Valivý pohyb tělesa po nakloněné rovině

Budeme zkoumat valivý pohyb tuhého rotačního tělesa po nakloněné rovině. Aby toto těleso konalo rovinný pohyb, musí mít s nakloněnou rovinou buď bodový dotyk (jde např. o kouli, rotační elipsoid nebo anuloid), nebo dvojbodový dotyk, přičemž přímka spojující tyto body musí být rovnoběžná s rotační osou

(např. soustava dvou stejných spojených koulí anebo různá rotační tělesa splňující tuto podmínku) nebo tělesa dotýkající se roviny povrchovou přímkou rovnoběžnou s rotační osou (např. válec, nikoli však kužel).

Aby těleso bylo schopno se odvalovat, musí být nakloněná rovina drsná a mezi tělesem a rovinou musí působit tření. V dosavadních úlohách jsme předpokládali, že těleso se odvaluje dokonale, bez prokluzu. Ne vždy budou splněny podmínky pro tento předpoklad. Naším úkolem je tyto podmínky stanovit.

Uvažujme homogenní rotační těleso o hmotnosti  $m$  a momentu setrvačnosti  $J_S$  vzhledem k rotační ose, které se na poloměru  $r$  dotýká nakloněné roviny se sklonem  $\alpha$  (obr. 39). Mezi tělesem a rovinou působí smykové tření, jehož koeficient je  $f$ . Soustavu souřadnic zvolíme tak, že osa  $x$  bude mít směr spádnice nakloněné roviny. Rovina působí na těleso reakcí, která má normálovou ( $\mathbf{N}$ ) a tečnou ( $\mathbf{T}$ ) složku.

Skalární pohybové rovnice (42) až (44) pro uvažované těleso jsou

$$m\ddot{x}_S = mg \sin \alpha - T, \quad (48)$$

$$m\ddot{y}_S = N - mg \cos \alpha, \quad (49)$$

$$J_S\ddot{\varphi} = Tr. \quad (50)$$

V těchto třech rovnicích je pět neznámých:  $N$ ,  $T$ ,  $x_S$ ,  $y_S$ ,  $\varphi$ . Aby soustava byla řešitelná, musíme připojit ještě dvě rovnice (resp. podmínky). Jednou z nich je podmínka vazby, podle níž se hmotný střed pohybuje po přímce rovnoběžné s osou  $x$ , neboli

$$y_S = r = konst., \quad \text{resp.} \quad \ddot{y}_S = 0. \quad (51)$$

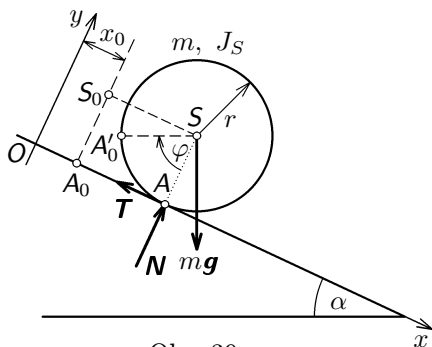
Pak z rovnice (39) pro normálovou složku reakce plyne

$$N = mg \cos \alpha. \quad (52)$$

Další doplňkové rovnice závisí na tom, zda těleso při odvalování prokluzuje nebo ne. Mohou nastat tyto případy:

1. *Těleso se dokonale odvaluje*, tedy bez prokluzu. Pak mezi bodem dotyku tělesa a nakloněnou rovinou je nulová relativní rychlost a bod dotyku  $A$  je okamžitým pólem pohybu ( $A \equiv P$ ). Odtud dostaneme vazbovou rovnici

$$x_S = r\varphi, \quad \text{resp.} \quad \ddot{x}_S = r\ddot{\varphi}. \quad (53)$$



Obr. 39

2. *Těleso se odvaluje a současně smýká*, tedy mezi tělesem a nakloněnou rovinou je prokluz a tečná složka reakce dosahuje hodnoty síly smykového tření

$$T = F_t = fN = fmg \cos \alpha . \quad (54)$$

**ad 1) Řešení pro dokonalé odvalování**

Dosažením z (53) za  $\dot{\varphi}$  do (50) dostaneme

$$T = \frac{J_S}{r^2} \ddot{x}_S . \quad (55)$$

Po dosažení (55) do (48) dostaneme pro  $x$ -ovou složku zrychlení hmotného středu výraz

$$\ddot{x}_S = \frac{mr^2}{J_S + mr^2} g \sin \alpha . \quad (56)$$

Zpětným dosažením (56) do (55) vychází pro tečnou složku reakce výraz

$$T = \frac{J_S}{J_S + mr^2} mg \sin \alpha = \frac{J_S}{J_P} mg \sin \alpha , \quad (57)$$

kde  $J_P = J_S + mr^2$  je, v souladu se Steinerovou větou, moment setrvačnosti k ose, která prochází okamžitým pólem pohybu  $P$ .

Dvojitou integrací rovnice (56) při uvážení počátečních podmínek  $x_S(0) = x_0$ ,  $v_S(0) = 0$  je

$$x_S = x_0 + \frac{1}{2} \frac{mr^2}{J_S + mr^2} g t^2 \sin \alpha . \quad (58)$$

Aby při odvalování nedošlo k prokluzu musí být tečné složky reakce (57) menší než síla smykového tření, neboli  $T < fN$ . Musí tedy být splněna podmínka

$$\frac{J_S}{J_P} mg \sin \alpha < fmg \cos \alpha ,$$

neboli pro úhel  $\alpha$  sklonu nakloněné roviny musí platit

$$\operatorname{tg} \alpha < \frac{J_P}{J_S} f . \quad (59)$$

Nyní budeme dosažené výsledky (56) až (59) konkretizovat pro nejdůležitější homogenní tělesa: pro válec a pro kouli.

$\alpha$ ) *Válec*

$$J_S = \frac{1}{2}mr^2, \quad J_P = \frac{3}{2}mr^2, \quad \frac{J_P}{J_S} = 3,$$

$$\ddot{x}_S = \frac{2}{3}g \sin \alpha,$$

$$T = \frac{1}{3}mg \sin \alpha,$$

$$x_S = x_0 + \frac{1}{3}gt^2 \sin \alpha,$$

$\operatorname{tg} \alpha < 3f$ , tj.  $\alpha < 16,7^\circ$  pro  $f = 0,10$ ,  $\alpha < 36,9^\circ$  pro  $f = 0,25$ .

$\beta$ ) *Koule*

$$J_S = \frac{2}{5}mr^2, \quad J_P = \frac{7}{5}mr^2, \quad \frac{J_P}{J_S} = \frac{7}{2},$$

$$\ddot{x}_S = \frac{5}{7}g \sin \alpha,$$

$$T = \frac{2}{7}mg \sin \alpha,$$

$$x_S = x_0 + \frac{5}{14}gt^2 \sin \alpha,$$

$\operatorname{tg} \alpha < \frac{7}{2}f$ , tj.  $\alpha < 19,3^\circ$  pro  $f = 0,10$ ,  $\alpha < 41,2^\circ$  pro  $f = 0,25$ ,

**ad 2)** *Řešení pro odvalování provázené smykáním*

Normálová i tečná složka reakce je pro tento případ známa: viz výrazy (52) a (54). Dosazením za  $T$  do rovnic (48) a (50) dostaneme

$$\ddot{x}_S = g(\sin \alpha - f \cos \alpha), \quad (60)$$

$$\ddot{\varphi} = f \frac{mgr}{J_S} \cos \alpha. \quad (61)$$

Po integraci s ohledem na integrační podmínku  $x_S(0) = x_0$  dostáváme souřadnice pohybujícího se tělesa

$$x_S = x_0 + \frac{1}{2}gt^2(\sin \alpha - f \cos \alpha), \quad (62)$$

$$\varphi = f \frac{mgr}{2J_S} t^2 \cos \alpha . \quad (63)$$

Aby řešení (60) a (62) mělo smysl, musí být výraz v závorce kladný, tj. musí platit

$$\sin \alpha > f \cos \alpha ,$$

tj.

$$\operatorname{tg} \alpha > f . \quad (64)$$

Protože vyšetřovaný případ ad 2) nastává až při nesplnění podmínky (59), tj. pro

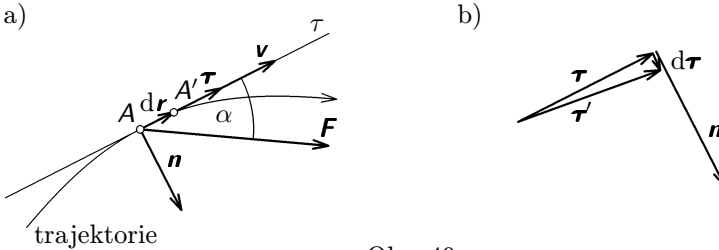
$$\operatorname{tg} \alpha \geq \frac{J_P}{J_S} f$$

a protože vždy je  $\frac{J_P}{J_S} > 1$ , je podmínka (64) vždy splněna.

## 2.6 Kinetická energie tuhého tělesa

### a) Kinetická energie při translačním pohybu

Na těleso nechť působí vnější síly, které mají výslednici  $\mathbf{F}$  procházející hmotným středem. Všechny body tělesa opisují stejné trajektorie; budeme sledovat trajektorii hmotného středu, do kterého při translačním pohybu soustřeďujeme celkovou hmotnost tělesa. Hmotný střed nechť se v čase  $t$  nachází v bodě  $A$  (obr. 40a), kde působí výsledná síla  $\mathbf{F}$ .



Obr. 40

Tato síla při přemístění hmotného středu do soumězné polohy  $A'$  vykoná elementární práci

$$dW = \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = F dr \cos \alpha . \quad (65)$$

Jestliže se přemístění do  $A'$  vykoná za časový interval  $dt$ , je působící *okamžitý výkon*

$$P = \frac{dW}{dt} = \mathbf{F} \cdot \frac{d\mathbf{r}}{dt} = \mathbf{F} \cdot \mathbf{v} . \quad (66)$$



Vykonaná práce  $dW$  se projeví vzrůstem kinetické energie tělesa v uvažované inerciální vztažné soustavě:  $dW = dE_k$ . Dosadíme-li za sílu do (65) z I. impulsové věty (14), dostaneme

$$dE_k = \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = m \frac{d\mathbf{v}}{dt} \cdot d\mathbf{r} = m \frac{d\mathbf{r}}{dt} \cdot d\mathbf{v} = m\mathbf{v} \cdot d\mathbf{v}. \quad (67)$$

Pro výpočet skalárního součinu rychlosti  $\mathbf{v}$  a jejího přírůstku  $d\mathbf{v}$  si uvědomíme, že  $\mathbf{v} = v\boldsymbol{\tau}$ , kde  $\boldsymbol{\tau}$  je jednotkový vektor ve směru tečny  $\tau$  k trajektorii (obr. 40a). Pak

$$\mathbf{v} \cdot d\mathbf{v} = v\boldsymbol{\tau} \cdot d(v\boldsymbol{\tau}) = v\boldsymbol{\tau} \cdot (\boldsymbol{\tau}dv + v d\boldsymbol{\tau}) = vdv(\boldsymbol{\tau} \cdot \boldsymbol{\tau}) + v^2\boldsymbol{\tau} \cdot d\boldsymbol{\tau} = v dv,$$

neboť  $\boldsymbol{\tau} \cdot \boldsymbol{\tau} = 1$  a  $\boldsymbol{\tau} \cdot d\boldsymbol{\tau} = 0$  ( $\boldsymbol{\tau}$  je kolmé k  $d\boldsymbol{\tau}$  a má směr normály  $\mathbf{n}$  — viz obr. 40b). Pak

$$dE_k = mv dv.$$

Provedme-li integraci mezi dvěma polohami  $r_1$ ,  $r_2$  hmotného středu, v nichž má těleso rychlosti  $v_1$ ,  $v_2$ , dostaneme pro práci a pro přírůstek kinetické energie:

$$W_{12} = \int_{r_1}^{r_2} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = \int_{v_1}^{v_2} mv dv = \frac{1}{2}mv_2^2 - \frac{1}{2}mv_1^2 = E_{k2} - E_{k1}. \quad (68)$$

*Kinetická energie tělesa při translačním pohybu* v uvažované inerciální vztažné soustavě, v níž má rychlost  $\mathbf{v}$ , je

$$\boxed{E_k = \frac{1}{2}mv^2}. \quad (69)$$

## b) Kinetická energie při rotačním pohybu kolem nehybné osy

Při rotaci tuhého tělesa kolem nehybné osy má vektor elementu úhlové dráhy  $d\boldsymbol{\varphi}$ , vektor úhlové rychlosti  $\boldsymbol{\omega}$  i vektor  $\mathbf{M}$  momentu síly (resp. silové dvojice) směr osy otáčení (viz např. obr. 26). Pak pro element práce, kterou vykoná moment  $\mathbf{M}$  při elementárním pootočení  $d\varphi = \frac{ds}{r}$  můžeme vzhledem k (65) postupně psát

$$dW = \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = Fds = Frd\varphi = Md\varphi. \quad (70)$$

Jestliže se tato elementární práce vykonala v elementárním časovém intervalu  $dt$ , bude *okamžitý výkon*

$$P = \frac{dW}{dt} = M \frac{d\varphi}{dt} = M\omega = \mathbf{M} \cdot \boldsymbol{\omega}. \quad (71)$$

Práce (70) se opět projeví elementárním přírůstkem kinetické energie rotačního pohybu tělesa v uvažované inerciální vztažné soustavě, v níž je osa otáčení nehybná:  $dW = dE_k$ . Dosadíme-li do (70) ze II. impulsové věty (22) dostaneme

$$dE_k = J \frac{d\omega}{dt} d\varphi = J \frac{d\varphi}{dt} d\omega = J\omega d\omega.$$

Jestliže těleso mělo ve výchozí poloze  $\varphi_1$  úhlovou rychlost  $\omega_1$  a v konečné poloze  $\varphi_2$  úhlovou rychlostí  $\omega_2$ , bude vykonaná práce rovna přírůstku kinetické energie:

$$W_{12} = \int_{\varphi_1}^{\varphi_2} M d\varphi = \int_{\omega_1}^{\omega_2} J\omega d\omega = \frac{1}{2}J\omega_2^2 - \frac{1}{2}J\omega_1^2 = E_{k2} - E_{k1}. \quad (72)$$

*Kinetická energie tělesa při jeho rotačním pohybu kolem nehybné osy* v uvažované inerciální vztažné soustavě, v níž má úhlovou rychlost  $\boldsymbol{\omega}$ , je

$$\boxed{E_k = \frac{1}{2}J\omega^2.} \quad (73)$$

### c) Kinetická energie při rovinném pohybu

Tuhé těleso nechť koná v uvažované inerciální vztažné soustavě rovinný pohyb. Pro jeho kinetickou energii platí

$$E_k = \sum_i \frac{1}{2}m_i v_i^2 = \frac{1}{2} \sum_i m_i (\mathbf{v}_i \cdot \mathbf{v}_i). \quad (74)$$

Rychlost  $i$ -tého bodu  $\mathbf{v}_i$  nyní vyjádříme pomocí rychlosti  $\mathbf{v}_S$  hmotného středu v uvažované vztažné soustavě. Zřejmě platí (viz obr. 34b)

$$\mathbf{v}_i = \mathbf{v}_S + \mathbf{v}'_i,$$

kde  $\mathbf{v}'_i$  je rychlost  $i$ -tého bodu vzhledem k hmotnému středu. Po dosazení do (74) dostaneme

$$E_k = \frac{1}{2} \sum_i m_i (\mathbf{v}_S + \mathbf{v}'_i) \cdot (\mathbf{v}_S + \mathbf{v}'_i) = \frac{1}{2}v_S^2 \sum_i m_i + \mathbf{v}_S \cdot \sum_i m_i \mathbf{v}'_i + \frac{1}{2} \sum_i m_i v_i'^2. \quad (75)$$

Suma ve druhém členu výrazu (75) představuje hybnost tělesa ve vztažné soustavě spojené hmotným středem. Srovnáme-li výrazy (9) a (12) můžeme analogicky psát

$$\sum_i m_i \mathbf{v}'_i = m \mathbf{v}'_S, \quad (76)$$

kde  $\mathbf{v}'_S$  je rychlost hmotného středu v soustavě s ním pevně spojené — zřejmě je  $\mathbf{v}'_S = 0$  a člen (76) je nulový. Pak přijde vztah (75) pro kinetickou energii do tvaru

$$E_k = \frac{1}{2}mv_S^2 + \frac{1}{2}\sum_i m_i v_i'^2 = \frac{1}{2}mv_S^2 + \frac{1}{2}\omega^2 \sum_i m_i r_i^2 = \frac{1}{2}mv_S^2 + \frac{1}{2}J_S \omega^2, \quad (77)$$

kde  $J_S$  je moment setrvačnosti tělesa k ose procházející hmotným středem. Vztah (77) vyjadřuje **Königovu větu**:

**Kinetická energie tuhého tělesa při jeho obecném rovinném pohybu je rovna součtu kinetické energie hmotného středu (odpovídá translační složce pohybu) a kinetické energie pohybu tělesa vzhledem k hmotnému středu (odpovídá rotační složce pohybu).**

## 2.7 Zákon zachování mechanické energie

Uvažujme pohyb tělesa v silovém poli, které je *konzervativní*. Přitom konzervativní pole je takové pole, u něhož práce působící síly vykonaná po uzavřené trajektorii tělesa v tomto poli je nulová. To může být jen, když práce mezi dvěma body trajektorie *závisí pouze na výchozí a konečné poloze tělesa, nikoli na tvaru trajektorie*. V takovém poli můžeme definovat *potenciální (polohovou) energii*  $E_p$ . Příkladem konzervativních polí v mechanice je pole gravitační a pole pružných sil, v elektromagnetismu je to pole elektrostatické.

Podle výše uvedené definice, tedy práce, kterou konzervativní pole vykoná při přemístění z polohy 1 do polohy 2 je

$$W_{12} = E_{p1} - E_{p2}. \quad (78)$$

Z toho je zřejmé, že potenciální energie je definována až na konstantu — ta se při výpočtu práce podle (78) vyruší. Proto je nutné podle charakteru úlohy volit *nulovou hladinu* potenciální energie.

Jak jsme poznali v čl. 2.6, projeví se práce vykonaná na tělese vzrůstem jeho kinetické energie v uvažované inerciální vztažné soustavě — srovnej s výrazy (68) a (72). Tedy

$$W_{12} = E_{p1} - E_{p2} = E_{k2} - E_{k1},$$

neboli

$$E_{k1} + E_{p1} = E_{k2} + E_{p2}.$$

Obecně tedy platí

$$E_k + E_p = konst. \quad (79)$$

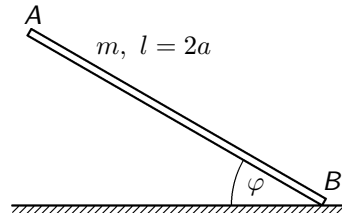
Tento vztah vyjadřuje **zákon zachování mechanické energie**:

**Celková mechanická energie tělesa v konzervativním poli v uvažované inerciální vztažné soustavě je konstantní.**

Zákon zachování energie(79) spolu s výrazy (69), (73) a (77) pro kinetickou energii můžeme s výhodou využít při řešení mnohých úloh z mechaniky tělesa. Přitom např. při výpočtu rychlosti nebo úhlové rychlosti nemusíme řešit diferenciální pohybovou rovnici, jak si ukážeme na následujících dvou příkladech.

### Příklad 10

Tenká tuhá homogenní tyč o délce  $l = 2a$  a hmotnosti  $m$  klouže koncovým bodem  $B$  po dokonale hladké vodorovné ploše (obr. 41). Tyč se začala pohybovat z klidové, téměř svislé polohy ( $\varphi \approx \pi/2$ ). Určete velikost úhlové rychlosti  $\omega$  jako funkci úhlu  $\varphi$ .



Obr. 41

### Řešení

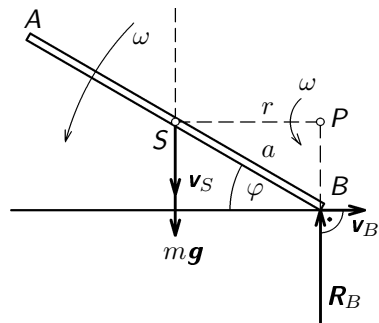
K řešení využijeme zákona zachování mechanické energie (79). V opěrném bodě  $B$  působí na tyč reakce  $\mathbf{R}_B$  vodorovné plochy, která však v případě neexistence tření je kolmá k ploše, a tudíž při pohybu tyče nekoná práci (obr. 42). Jedinou silou, která způsobuje změnu kinetické energie v soustavě spojené s vodorovnou plochou je tíhová síla  $m\mathbf{g}$ .

Protože počáteční rychlost tyče byla nulová a tíhová síla je svislá, pohybuje se hmotný střed po svislé přímce. Mechanická energie v počáteční poloze má složky

$$E_{k0} = 0, \quad E_{p0} = mga,$$

v obecné poloze podle (77) je

$$E_k = \frac{1}{2}mv_S^2 + \frac{1}{2}J_S\omega^2, \quad E_p = mga \sin \varphi.$$



Obr. 42

Pro výpočet rychlosti  $v_S$  hmotného středu  $S$  můžeme s výhodou použít pólu pohybu  $P$  (obr. 42). Platí  $v_S = \omega r = \omega a \cos \varphi$ . Uvážíme-li, že  $J_S = m(2a)^2/12$  dostaneme po dosazení do vztahu (79) pro zákon zachování energie rovnici

$$mga = \frac{1}{2}ma^2\omega^2 \cos^2 \varphi + \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{3}ma^2\omega^2 + mga \sin \varphi,$$

neboli

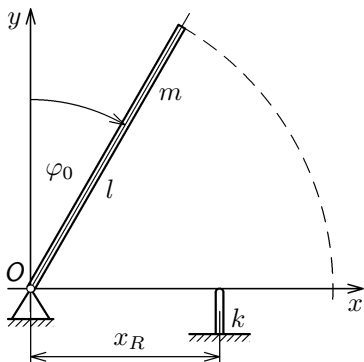
$$g(1 - \sin \varphi) = \frac{a\omega^2}{6}(1 + 3 \cos^2 \varphi).$$

Odtud dostaneme hledané řešení

$$\omega = \sqrt{\frac{6g}{a} \cdot \frac{1 - \sin \varphi}{1 + 3 \cos^2 \varphi}}.$$

### Příklad 11

Tenká tuhá homogenní tyč o hmotnosti  $m$  a délce  $l$  je ze stavu klidu, kdy je odkloněna od svislice o úhel  $\varphi_0$ , volně puštěna (obr. 43).



Obr. 43

- Vypočtete rychlost jejího koncového bodu při dopadu na vodorovnou rovinu.
- Do jaké vzdálenosti  $x_R$  od osy  $O$  je nutné ve vodorovné rovině umístit nárazník o tuhosti  $k$ , aby zachytil celou sílu nárazu, tj. aby reakce v závěsu osy tyče nezávisela na síle nárazu.
- Vypočtete velikost síly nárazu při umístění nárazníku podle bodu ad b).

### Řešení

- Řešíme užitím zákona zachování mechanické energie. Nulovou hladinu potenciální energie volíme ve vodorovné rovině. Celková energie ve výchozí poloze je

$$E_0 = E_{pmax} = mg \frac{l}{2} \cos \varphi_0. \quad (80)$$

Celková energie ve vodorovné rovině je

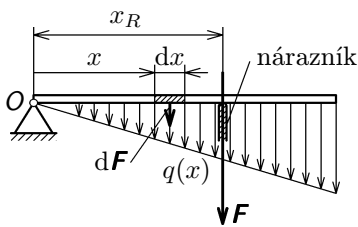
$$E_v = E_{kmax} = \frac{1}{2}J\omega^2 = \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{3}ml^2 \left(\frac{v}{l}\right)^2 = \frac{1}{6}mv^2.$$

Z rovností celkových energií v obou polohách dostaneme pro rychlost koncového bodu tyče výraz

$$v = \sqrt{3gl \cos \varphi_0}.$$

- b) Při dopadu tuhé tyče na pružný nárazník o konstantní tuhosti  $k$  dojde ke zpomalenému otočnému zabrzdění tyče; úhlové zrychlení označíme  $\varepsilon$ .

Na element  $dx$  tyče působí element síly (obr. 44)



Obr. 44

$$dF = a dm = \varepsilon x \frac{m}{l} dx.$$

Délková hustota síly tedy je

$$q(x) = \frac{dF}{dx} = \frac{\varepsilon m}{l} x.$$

Síla tedy narůstá lineárně od osy  $O$  (viz obr. 44). Výsledná síla má velikost

$$F = \int_0^l g(x) dx = \frac{\varepsilon m}{l} \int_0^l x dx = \varepsilon \frac{ml}{2}. \quad (81)$$

Aby nárazník zcela zachytil nárazovou sílu, musíme jej umístit tak, aby ležel na nositelce výslednice (81). Její polohu  $x_R$  určíme z podmínky, že moment výslednice je roven součtu momentů složkových sil. Složkové síly jsou rozloženy spojitě, proto tento součet přejde v integrál. Tedy

$$F x_R = \int_0^l g(x) \cdot x dx,$$

neboli

$$\varepsilon \frac{ml}{2} x_R = \frac{\varepsilon m}{l} \int_0^l x^2 dx = \varepsilon \frac{ml^2}{3}.$$

Z prvního a třetího členu dostaneme pro polohu výslednice a tím i pro polohu nárazníku výraz

$$x_R = \frac{2}{3} l. \quad (82)$$

Tato poloha se v dynamice nazývá *střed rázu* nebo *střed perkuze*.

c) Výše vypočtená velikost výslednice setrvačných sil, která je dynamickou silou nárazu, je podmíněna znalostí úhlového zrychlení  $\varepsilon$ . To závisí na tuhosti nárazníku a jeho velikost během nárazu vzrůstá. Výpočet konečné velikosti síly  $\mathbf{F}$  můžeme však udělat přímo úvahou o energii. Celková mechanická energie  $E_0$  vypočtená v bodě ad a) se po nárazu přemění na potenciální pružnou energii  $E_{\text{pr}}$  nárazníku podle vztahu

$$E_0 = E_{\text{pr}} = \frac{1}{2}ky_{\text{max}}^2 = \frac{1}{2}k\left(\frac{F}{k}\right)^2 = \frac{F^2}{2k},$$

kde  $y_{\text{max}} = \frac{F}{k}$  je dynamická složka deformace při nárazu. Po dosazení za  $E_0$  z výrazu (80) dostaneme pro konečnou velikost síly nárazu výraz

$$F = \sqrt{mglk \cos \varphi_0}. \quad (83)$$

Po dosazení tohoto výrazu do (81) bychom mohli vypočítat velikost příslušného úhlového zrychlení při největší deformaci nárazníku.

Celková síla, působící při nárazu na nárazník, bude kromě dynamické složky (83) zahrnovat ještě statickou tíhovou složku, která závisí na poloze  $x_R$  podle (82). Celková síla má velikost

$$F_c = \frac{3}{4}mg + \sqrt{mglk \cos \varphi_0}.$$

## 2.8 Srovnání rotačního pohybu s translačním pohybem

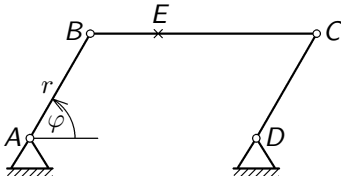
Ze zavedených veličin a odvozených vztahů mezi veličinami pro translační pohyb tuhého tělesa a pro rotační pohyb tuhého tělesa kolem nehybné osy je možné sledovat analogie, které mají hlubší fyzikální souvislost. Pro získání lepší orientace mezi těmito veličinami a vztahy je vhodné si udělat jejich shrnutí a vzájemné srovnání.

translační pohyb		rotační pohyb	
element dráhy	$d\mathbf{r}, d\mathbf{s}$	element úhlové dráhy	$d\boldsymbol{\varphi}$
rychlost	$\mathbf{v} = \frac{d\mathbf{r}}{dt}$	úhlová rychlost	$\boldsymbol{\omega} = \frac{d\boldsymbol{\varphi}}{dt}$
zrychlení	$\mathbf{a} = \frac{d\mathbf{v}}{dt}$	úhlové zrychlení	$\boldsymbol{\varepsilon} = \frac{d\boldsymbol{\omega}}{dt}$
hmotnost	$m$	moment setrvačnosti	$J$
síla	$\mathbf{F}$	moment síly	$\mathbf{M} = \mathbf{r} \times \mathbf{F}$
hybnost	$\mathbf{p} = m\mathbf{v}$	moment hybnosti	$\mathbf{L} = J\boldsymbol{\omega}$
I. impulsová věta	$\mathbf{F} = \frac{d\mathbf{p}}{dt}$	II. impulsová věta	$\mathbf{M} = \frac{d\mathbf{L}}{dt}$
pohybová rovnice	$m\mathbf{a} = \mathbf{F}$	pohybová rovnice	$J\boldsymbol{\varepsilon} = \mathbf{M}$
element práce	$dW = \mathbf{F} \cdot d\mathbf{s}$	element práce	$dW = \mathbf{M} \cdot d\boldsymbol{\varphi}$
výkon	$P = \mathbf{F} \cdot \mathbf{v}$	výkon	$P = \mathbf{M} \cdot \boldsymbol{\omega}$
kinetická energie	$E_k = \frac{1}{2}mv^2$	kinetická energie	$E_k = \frac{1}{2}J\omega^2$

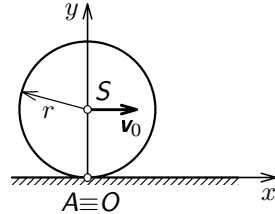


### 3 Úlohy

1. Klika  $AB$  čtyřkloubového mechanismu (obr. 45), jehož členy tvoří paralelogram se otáčí podle rovnice pohybu  $\varphi = kt^3$ , kde  $k > 0$  je konstanta. Určete rychlost a zrychlení bodu  $E$  ojnice v čase  $t_1$ . Dáno  $\overline{AB} = \overline{CD} = r = 0,10$  m,  $\overline{AD} = \overline{BC}$ ,  $k = 0,10$  s $^{-3}$ ,  $t_1 = 10$  s.

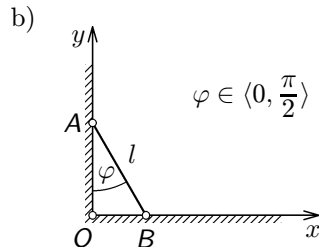
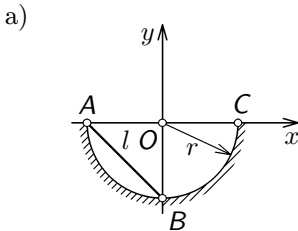


Obr. 45



Obr. 46

2. Motor se roztáčí tak, že součin úhlové rychlosti a úhlového zrychlení jeho rotoru je stálý, tj.  $\omega\varepsilon = k$ , kde  $k > 0$ . Otáčky motoru na počátku jsou  $n_0$ . Vypočítejte otáčky  $n_1$  motoru v čase  $t_1$ . Je dáno:  $k = 20$  s $^{-3}$ ,  $n_0 = 190$  min $^{-1}$ ,  $t_1 = 30$  s.
3. Odvoďte parametrické rovnice trajektorie bodu  $A$ , který leží na povrchu válce o poloměru  $r$ , z jeho počáteční polohy naznačené na obr. 46. Válec se dokonale odvaluje po rovině. Za parametr volte úhel  $\varphi$  otočení válce kolem osy procházející středem  $S$ . Určete souřadnice bodu  $A$  v těchto zvláštních polohách:  $\varphi = 0$ ,  $\frac{\pi}{2}$ ,  $\pi$ ,  $\frac{3\pi}{2}$ ,  $2\pi$  a vypočítejte v těchto polohách i velikost rychlosti bodu  $A$ , má-li střed  $S$  rychlost  $v_0$ .

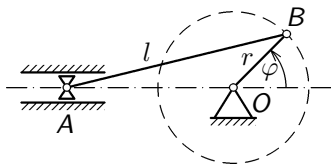


Obr. 47

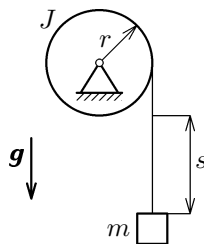
4. Tenká tyčka  $AB$  délky  $l$  se klouže po vedení ve tvaru
- půlkružnice (obr. 47a) tak, že bod  $B$  přejde do bodu  $C$ ,
  - dvou vzájemně kolmých stěn (obr. 47b).

Odvoďte rovnici nehybné polodie v souřadnicích kartézských soustav naznačených na obr. 47.

5. Je dán klikový mechanismus podle obr. 48, u něhož  $r : l = 1 : 3$ . Grafickou metodou najdete nehybnou polodii ojnice  $AB$  pro  $\varphi \in (0, 2\pi)$ .

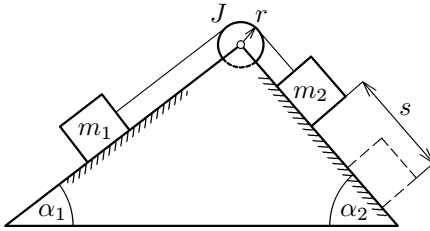


Obr. 48

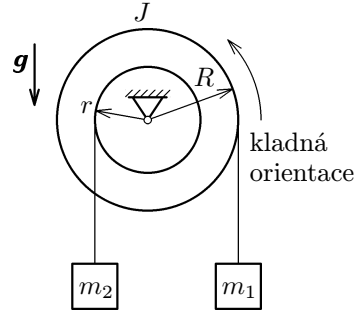


Obr. 49

6. Parašutista o hmotnosti  $m = 90$  kg seskočí padákem z balónu, který je v relativním klidu vůči povrchu Země. Odporová síla vzduchu je úměrná druhé mocnině rychlosti podle vztahu  $F_0 = kv^2$ , kde pro daný padák je  $k = 35,3$ . Vypočtete, jaké maximální rychlosti může parašutista dosáhnout.
7. Jaký je moment setrvačnosti kotouče kladky o poloměru  $r = 180$  mm, jestliže závaží o hmotnosti  $m = 4,0$  kg proběhne dráhu  $s = 1,2$  m za dobu  $t = 1,3$  s. Na počátku je závaží v klidu (obr. 49).
8. Vypočtete moment setrvačnosti  $J$  rotačního tělesa ze soustavy na obr. 50, jestliže závaží o hmotnostech  $m_1$ ,  $m_2$  se pohybují po drsných plochách a urazí dráhu  $s$  ze stavu klidu za dobu  $t_0$ . Je dáno  $m_1$ ,  $m_2$ ,  $r$ ,  $s$ ,  $t_0$ ,  $\alpha_1$ ,  $\alpha_2$  a součinitel smykového tření  $f$ . Stanovte podmínku pro to, aby se soustava vůbec pohybovala.
9. Je dána soustava s dvojitou kladkou podle obr. 51, u níž známe  $r$ ,  $R$ ,  $J$ ,  $m_1$ ,  $m_2$ . Určete:
- Úhlové zrychlení kladky.
  - Úhlovou rychlost kladky v čase  $t$ , je-li v  $t_0 = 0$   $\omega = \omega_0$ .



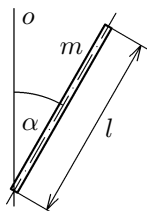
Obr. 50



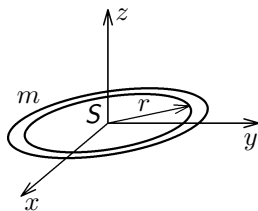
Obr. 51

10. Rotor o momentu setrvačnosti  $J = 2,25 \cdot 10^{-5} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ , je poháněn krokovým impulsním motorem. Moment setrvačnosti motoru zanedbáváme. Hnací moment má konstantní velikost  $M_h = 1,25 \cdot 10^{-4} \text{ N} \cdot \text{m}$  a udělí rotoru jeden impuls po dobu  $t_0 = 0,220 \text{ s}$ . Pohyb rotoru je současně brzděn pasivními odpory, jejichž výsledný moment má velikost  $M_p = 2,3 \cdot 10^{-6} \text{ N} \cdot \text{m}$ . Vypočtete:
- Jaké maximální úhlové rychlosti rotor dosáhne.
  - Za jak dlouho od počátku impulsu se rotor zastaví.
  - Jaký úhel rotor opíše od počátku impulsu do svého zastavení.
11. Rotor turbíny o momentu setrvačnosti  $J$  volně dobíhá z počáteční úhlové rychlosti  $\omega_0$  pod působením odporových sil, které mají moment o velikosti  $M = k\omega^2$ , kde  $\omega$  je okamžitá úhlová rychlost a  $k > 0$  je konstanta. Určete:
- Závislost  $\omega = \omega(t)$ .
  - Dobu  $t_1$ , za níž se  $\omega_0$  zmenší na  $\omega_0/10$ .
12. Stejnoseměrný elektromotor je při úhlové rychlosti  $\omega_0$  přepnut do dynamového chodu, přičemž na jeho rotor začne působit brzdicí moment síly o velikosti  $M_b = k\omega$ , kde  $k > 0$  je konstanta. Rotor má moment setrvačnosti  $J$ . Vypočtete, za jakou dobu  $t_1$  a po kolika obrátkách  $z_1$  klesne úhlová rychlost rotoru na polovinu.
13. Motor o konstantním výkonu  $P$  roztáčí setrvačnick ze stavu, kdy má počáteční úhlovou rychlost  $\omega_0$ . Soustava motoru se setrvačnickem má moment setrvačnosti  $J$ . Vypočtete, jakou úhlovou rychlost získá setrvačnick za čas  $t$  a počet  $z$  otáček, které potom vykoná.

14. Odvoďte vztah pro moment setrvačnosti  $J$  vzhledem k ose geometrické souměrnosti těchto homogenních rotačních těles o hmotnosti  $m$ :
- Tenkostěnná trubka o středním poloměru  $r$ .
  - Thlustostěnná trubka o vnějším poloměru  $r_1$  a o vnitřním poloměru  $r_2$ .
  - Tenkostěnná kulová skořepina o středním poloměru  $r$ .
  - Kolmý kužel o kruhové základně s poloměrem  $r$ .
  - Kolmý komolý kužel o kruhových základnách s poloměry  $r_1, r_2 < r_1$ .
15. a) Odvoďte vztah pro moment setrvačnosti  $J$  tenké homogenní tyče délky  $l$  k ose  $o$ , s níž tyč svírá úhel  $\alpha$  a která prochází jejím koncem (obr. 52). Hmotnost tyče je  $m$ .
- b) Jaký bude moment setrvačnosti  $J_1$ , když na vnější konec tyče přidáme hmotný bod o téže hmotnosti  $m$ ?



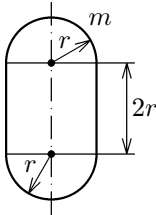
Obr. 52



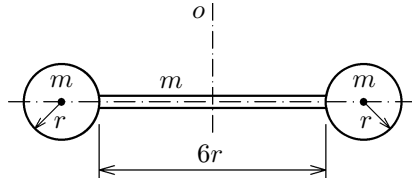
Obr. 53

16. Odvoďte vztah pro moment setrvačnosti tenkého homogenního prstence o hmotnosti  $m$  a středním poloměru  $r$ :
- k ose  $z$  procházející hmotným středem  $S$  kolmo k jeho rovině (obr. 53),
  - k osám  $x, y$ , které leží v rovině prstence a prochází bodem  $S$ .
17. Odvoďte vztah pro moment setrvačnosti  $J$  homogenní krychle o délce hrany  $a$  vzhledem k ose, která prochází jejím geometrickým středem kolmo ke stěně krychle. Hmotnost krychle je  $m$ .
18. Vypočtete moment setrvačnosti  $J$  vzhledem k ose symetrie homogenního rotačního tělesa, které sestává z válcové části a dvou polokulových částí podle obr. 54. Je dáno: rozměr  $r$  a hmotnost  $m$  celého tělesa.
19. Odvoďte vztah pro moment setrvačnosti tenké homogenní tyčky o hmotnosti  $m$  a o délce  $l$ :

- a) K ose procházející jedním z konců kolmo na tyčku.
- b) K ose procházející středem tyčky kolmo na její osu.
- c) Z výsledků ad a), b) ověřte platnost Steinerovy věty.



Obr. 54



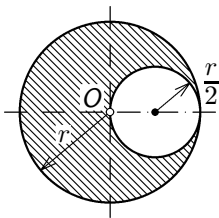
Obr. 55

20. Vypočtete moment setrvačnosti homogenní činky podle obr. 55 k ose  $o$ . Spojovací tyčku považujte za tenkou. Je dán rozměr  $r$ , hmotnost  $m$  každé z koulí a stejná hmotnost  $m$  spojovací tyčky.

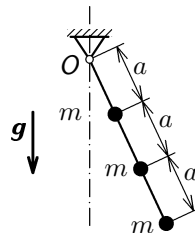
21. Vypočtete moment setrvačnosti těchto homogenních těles, jejichž hmotnost je  $m$  a poloměr  $r$ :

- a) válce k jeho povrchové přímce,
- b) koule k tečně její hlavní kružnice.

22. Je dána homogenní kruhová deska o poloměru  $r$  s otvorem podle obr. 56. Deska má hustotu  $\rho$  a tloušťku  $a$ . Vypočtete moment setrvačnosti  $J$  vzhledem k ose procházející středem  $O$  kolmo na desku.



Obr. 56



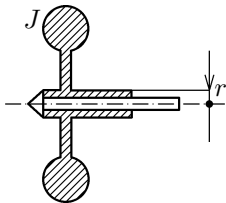
Obr. 57

23. Kyvadlo sestává ze tří hmotných bodů, každý o hmotnosti  $m$ , rozmístěných podle obr. 57 s roztečí  $a$ . Vypočtete moment setrvačnosti kyvadla a dobu  $T$  malých kmitů v těchto případech:

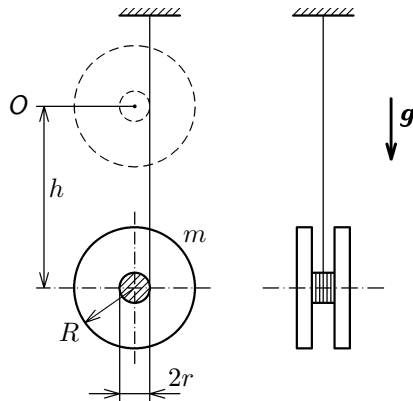
- a) Hmotnost spojovací tyčky je zanedbatelná.  
 b) Hmotnost spojovací tyčky je  $m$ .

Stanovte poměr  $T_a/T_b$  odpovídajících period.

24. Válec o hmotnosti  $m$  a poloměru  $r$  se otáčí kolem své rotační osy úhlovou rychlostí  $\omega_0$ . Jakou by musel mít úhlovou rychlost  $\omega$  při rotaci kolem své povrchové přímky, aby se nezměnila jeho kinetická energie?
25. Setrvačnick (obr. 58) můžeme roztočit tak, že na jeho pouzdro o poloměru  $r$  navineme šňůrku a za její volný konec táhneme silou až do jejího odvinutí. Vypočtěte úhlovou rychlost setrvačnicku o momentu setrvačnosti  $J$  odvinula-li se ze stavu klidu délka  $l$  šňůrky bez prokluzu při působení síly  $F = \text{konst}$ .



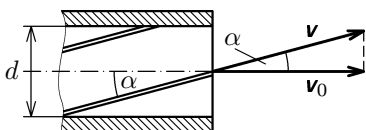
Obr. 58



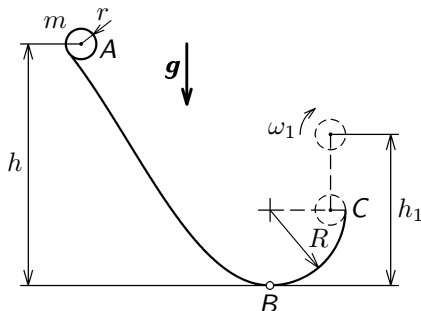
Obr. 59

26. Je dáno Maxwellovo kyvadlo jako soustava dvou blízko sebe umístěných válcových kotoučů o poloměru  $R$  a o celkové hmotnosti  $m$ , které jsou spojeny čepem o poloměru  $r$ , jehož hmotnost zanedbáme (obr. 59). Na čepu je jedním koncem připevněno a navinuto neroztažitelné vlákno, které je druhým koncem připevněno k závěsu. Po navinutí vlákna a po uvolnění kotoučů z horní klidové polohy se vlákno odvíjí bez prokluzu. Vypočtěte:
- a) Rychlost středu kotoučů při jejich přemístění do vzdálenosti  $h$  od klidové polohy.  
 b) Zrychlení středu kotoučů.

27. Vypočítejte kinetickou energii střely v okamžiku, kdy opouští hlaveň zbraně (je to tzv. ústřední energie). Je dáno: ráže  $d$ , úhel  $\alpha$  vývrtu hlavně (viz obr. 60), počáteční rychlost  $v_0$ , hmotnost střely  $m$  a její moment setrvačnosti  $J_0$ .



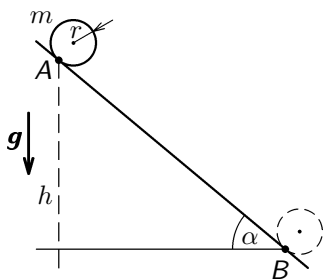
Obr. 60



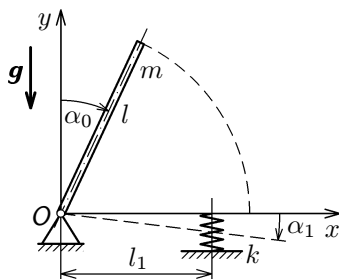
Obr. 61

28. Kulička o hmotnosti  $m$  a poloměru  $r$  se z klidového stavu v bodě  $A$  valí bez klouzání po dráze podle obr. 61 a v bodě  $C$  ji opustí. Je-li dána výška  $h$  a poloměr  $R$ , vypočítejte:

- Sílu, která bude na kuličku působit, když bude procházet nejnižším bodem  $B$ .
- Největší výšku  $h_1$ , do které vystoupí a úhlovou rychlost  $\omega_1$ , kterou zde bude mít.



Obr. 62



Obr. 63

29. Na drsné nakloněné rovině se sklonem  $\alpha$  se po vypuštění ze stavu klidu v bodě  $A$  (viz. obr. 62) dokonale odvaluje jednak kulička, jednak váleček.

Obě tělesa mají stejnou hmotnost  $m$  a stejný poloměr  $r$ . Vypočtete:

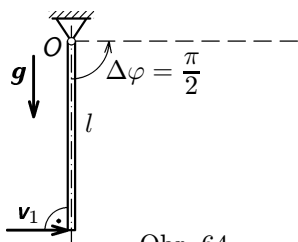
- Zrychlení  $a_k$  hmotného středu kuličky,  $a_v$  válečku.
- Dobu  $t_k$ , resp.  $t_v$ , za kterou tělesa projdou bodem  $B$ , který je ve výšce  $h$  pod bodem  $A$ . Jakou při tom dosáhnou postupnou rychlost hmotné středy těles?

Stanovte poměr velikosti jednotlivých vypočtených veličin pro kuličku a váleček.

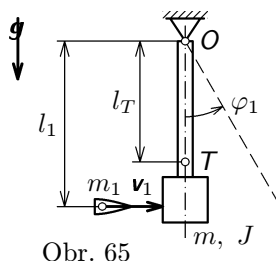
**30.** Homogenní tenká tyč konstantního průřezu je ve stavu klidu odkloněna od svislice o úhel  $\alpha_0$ . Tyč má hmotnost  $m$  a délku  $l$ .

- Určete její úhlovou rychlost  $\omega_1$  v okamžiku dopadu na pružinový nárazník, jehož horní konec se nachází ve vodorovné rovině, která prochází čepem  $O$  tyče (obr. 63).
- Jaká bude největší úhlová odchylka  $\alpha_1$  tyče od vodorovné roviny po jejím dopadu na nárazník, jehož tuhost je  $k$  a vzdálenost od čepu  $O$  je  $l_1$ . Při řešení předpokládejte, že tuhost nárazníku je tak velká, že není nutné počítat se změnou gravitační potenciální energie tyče, způsobenou její odchylkou o malý úhel  $\alpha_1$ .

**31.** Homogenní tenká tyč konstantního průřezu o délce  $l$  je na jednom svém konci otočně zavěšena (obr. 64). Jaká rychlost  $v_1$  musí být udělena volnému konci tyče, aby se tyč dostala ze svislé polohy do polohy vodorovné?



Obr. 64



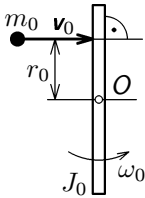
Obr. 65

**32.** Do balistického kyvadla pro určování rychlostí střel pronikne střela o hmotnosti  $m_1$  neznámou rychlostí  $v_1$  (obr. 65), přičemž střela zůstane v tělese kyvadla. Působením střely se podélná osa kyvadla vychýlí od svislice o úhel  $\varphi_1$ . Je známa hmotnost  $m$  kyvadla, poloha  $l_T$  těžiště a moment setrvačnosti  $J$  kyvadla k ose  $O$ . Určete rychlost střely, je-li známa vzdálenost  $l_1$  její trajektorie od osy  $O$ .

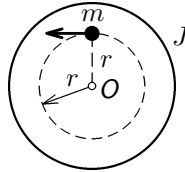


33. Dřevěná tyč se otáčí úhlovou rychlostí  $\omega_0$  kolem nehybné svislé osy  $O$  a má vzhledem k ní moment setrvačnosti  $J_0$ . Kolmo na tyč, ve vzdálenosti  $r_0$ , narazí střela o hmotnosti  $m_0$  rychlostí  $\mathbf{v}_0$  proti pohybu tyče (obr. 66).

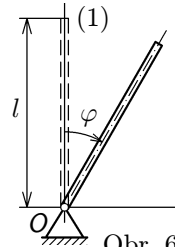
- Určete úhlovou rychlost  $\omega_1$  otáčení tyče, jestliže střela v tyči uvázne.
- Změní se úhlová rychlost  $\omega_1$ , jestliže střela po několika otáčkách z tyče vypadne (předpokládáme nulovou relativní rychlostí)?



Obr. 66



Obr. 67



Obr. 68

34. Vodorovná kruhová deska je dokonale otočná kolem svislé osy procházející jejím středem  $O$ ; vzhledem k této ose má moment setrvačnosti  $J$ . Na desce, která je vzhledem k uvažované inerciální soustavě v klidu, stojí ve vzdálenosti  $r$  člověk o hmotnosti  $m$  (budeme jej považovat za hmotný bod). O jaký úhel  $\varphi_0$  se kotouč pootočí, oběhne-li člověk desku v kladném směru po kružnici o poloměru  $r$  jednou dokola (obr. 67)?

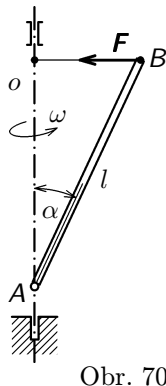
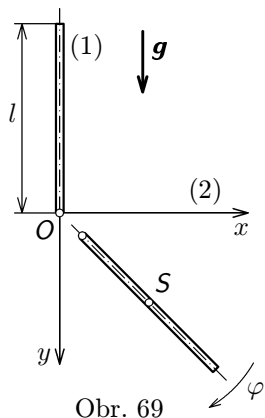
35. Tenká homogenní tyč o délce  $l$  je volně puštěna ze svislé polohy (1) (obr. 68) a se zanedbatelným třením se otáčí okolo čepu  $O$ .

- Užitím pohybové rovnice určete závislost úhlového zrychlení  $\varepsilon$  tyče na úhlu otočení.
- Užitím zákona zachování energie určete závislost úhlové rychlosti  $\omega$  tyče na úhlu otočení. Derivací výsledku ověřte řešení v bodě ad a).

36. Svisle stojící tenká homogenní tyč o délce  $l$  je otočně uložena v čepu  $O$  (obr. 69). Uvolníme ji ze svislé polohy (1). Tyč začne vlivem tíže padat, tj. otáčet se kolem osy  $z$  procházející bodem  $O$ . Při průchodu vodorovnou rovinou (2) tyč uvolníme v ložisku (např. vytažením čepu) a tyč se začne volně pohybovat prostorem. Odvoďte rovnice pro pohyb volně se pohybující tyče, tj. funkce  $x_S = x_S(t)$ ,  $y_S = y_S(t)$ ,  $\varphi = \varphi(t)$ .

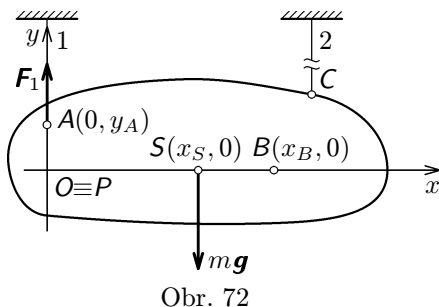
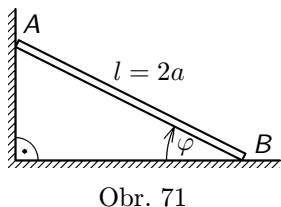
37. Tenká tuhá homogenní tyč o délce  $l$  a hmotnosti  $m$  se rovnoměrně otáčí úhlovou rychlostí  $\omega$  kolem svislé osy  $o$  (obr. 70). Tyč je v bodě  $A$  klou-

bově připojena ke svisle rotujícímu hřídeli, v bodě  $B$  je ke hřídeli připojena prostřednictvím lana tak, že osa tyče svírá s osou hřídele úhel  $\alpha$ . Určete velikost tahové síly v laně.



38. Tenká tuhá homogenní tyč o délce  $l = 2a$  klouže v koncových bodech  $A, B$  po dvou dokonale hladkých stěnách, z nichž jedna je svislá, druhá vodorovná (obr. 71). Tyč je na svislé stěně vedena tak, aby bod  $A$  byl neustále v dotyku se stěnou.

Tyč se začala pohybovat z klidové, téměř svislé polohy ( $\varphi \approx 90^\circ$ ). Určete velikost úhlové rychlosti  $\omega$  tyče jako funkci úhlu  $\varphi$ .



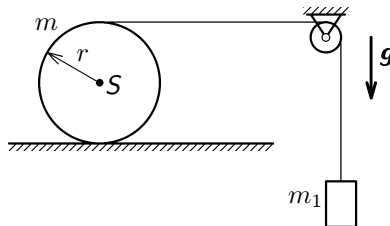
39. Těleso obecného tvaru je zavěšeno na dvou rovnoběžných vláknech 1, 2 uchycených v bodech  $A, C$  podle obr. 72. Těleso má hmotnost  $m$  a moment

setrvačnosti  $J_S$  vzhledem k ose, která prochází hmotným středem  $S$  rovnoběžně s osou  $z$  zvolené vztažné soustavy. Bod  $A$  má souřadnice  $x_A = 0$ ,  $y_A$ , poloha hmotného středu  $S$  je rovněž známa:  $x_S$ ,  $y_S = 0$ . Pro okamžik, kdy bude přerušeno vlákno 2, určete:

- Sílu  $F_1$  napínající vlákno 1.
- Zrychlení hmotného středu a úhlové zrychlení rotačního pohybu tělesa.
- Zrychlení bodu  $B$  o souřadnicích  $x_B$ ,  $y_B = 0$ , přičemž využijte jednak vlastnosti pólu  $P$  pohybu, jednak rozkladu pohybu s referenčním bodem položeným do hmotného středu.

**40.** Homogenní rotační válec o hmotnosti  $m$  a poloměru  $r$  se dotýká drsné vodorovné roviny s koeficientem smykového tření  $f$ . Válec je prostřednictvím neroztažitelného vlákna zanedbatelné hmotnosti tažen přes kladku rovněž se zanedbatelnou hmotností závažím o hmotnosti  $m_1$  (obr. 73).

- Napište pohybové rovnice válce a závaží.
- Řešte pohybové rovnice pro případ, kdy se válec dokonale odvaluje. Stanovte podmínku pro koeficient smykového tření, aby tento případ nastal.
- Provedte řešení pro odvalování provázené smykáním. Příslušné veličiny označte čárkou.



Obr. 73

## Výsledky úloh

1. Tyč  $BC$  vykonává translační pohyb, proto  $\mathbf{v}_E = \mathbf{v}_B$ ,  $\mathbf{a}_E = \mathbf{a}_B$ . Pak

$$v_E = 3krt_1^2 = 3,0 \text{ m}\cdot\text{s}^{-1},$$

$$a_{Et} = 6krt_1 = 0,60 \text{ m}\cdot\text{s}^{-2}, \quad a_{En} = \frac{v_E^2}{r} = 9k^2rt_1^4 = 90 \text{ m}\cdot\text{s}^{-2}.$$

2. Diferenciální rovnice se separovanými proměnnými:  $\omega d\omega = k dt$ ,

$$n_1 = \frac{30}{\pi} \sqrt{\left(\frac{\pi n_0}{30}\right)^2 + 2kt_1} = 381 \text{ min}^{-1}.$$

3.  $x = r(\varphi - \sin \varphi)$ ,  $y = r(1 - \cos \varphi)$  ... cykloida.

$$\varphi = 0 : x = 0, y = 0, v = 0,$$

$$\varphi = \frac{\pi}{2} : x = r\left(\frac{\pi}{2} - 1\right), y = r, v = \sqrt{2}v_0,$$

$$\varphi = \pi : x = \pi r, y = 2r, v = 2v_0,$$

$$\varphi = \frac{3\pi}{2} : x = r\left(\frac{3\pi}{2} + 1\right), y = r, v = \sqrt{2}v_0,$$

$$\varphi = 2\pi : x = 2\pi r, y = 0, v = 0$$

4. a)  $x = y = 0$  ... bod  $O$ .

- b)  $x^2 + y^2 = l^2$ , pro  $x \geq 0$ ,  $y \geq 0$  ... čtvrtkružnice o poloměru  $l$  se středem v  $O$ .

5. viz obr. 74

6. Parašutista koná translační pohyb; jeho max. rychlost bude  $v_{\max} = \sqrt{\frac{mg}{k}} = 5,0 \text{ m}\cdot\text{s}^{-1}$ .

7.  $J = mr^2 \left( \frac{gt^2}{2s} - 1 \right) = 0,76 \text{ kg}\cdot\text{m}^2$

8. Aby se soustava vůbec pohybovala, musí být

$$m_2 \sin \alpha_2 > m_1 (\sin \alpha_1 + f \cos \alpha_1) + m_2 f \cos \alpha_2 \quad \text{nebo}$$

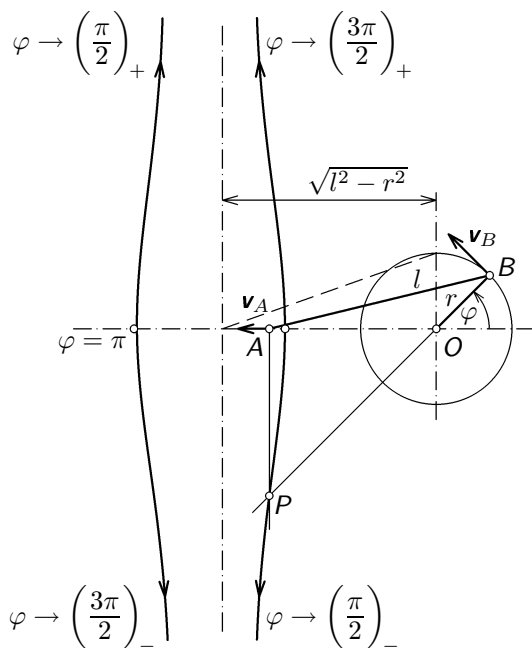
$$m_1 \sin \alpha_1 > m_2(\sin \alpha_2 + f \cos \alpha_2) + m_1 f \cos \alpha_1 .$$

Předpokládáme-li platnost první podmínky, budou se závaží pohybovat se zrychlením

$$a = \frac{m_2(\sin \alpha_2 - f \cos \alpha_2) - m_1(\sin \alpha_1 + f \cos \alpha_1)}{J + (m_1 + m_2)r^2} r^2 g = konst.$$

Moment setrvačnosti kladky pak bude

$$J = m_2 r^2 \left[ (\sin \alpha_2 - f \cos \alpha_2) \frac{gt_0^2}{2s} - 1 \right] - m_1 r^2 \left[ (\sin \alpha_1 + f \cos \alpha_1) \frac{gt_0^2}{2s} - 1 \right] .$$

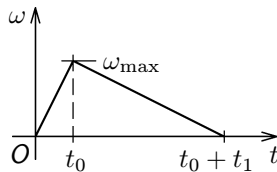


Obr. 74

9. a)  $\varepsilon = \frac{m_1 R - m_2 r}{m_1 R^2 + m_2 r^2 + J} g$ ,    b)  $\omega = \omega_0 + \varepsilon t$ .

10. a)  $\omega_{\max} = \frac{M_h - M_p}{J} t_0 = 1,20 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$ .

$$\text{b) } t_0 + t_1 = \frac{M_h}{M_p} t_0 = 11,96 \text{ s.}$$



$$\text{c) } \varphi = \frac{M_h - M_p}{2J} \frac{M_h}{M_p} t_0^2 = 7,18 \text{ rad.}$$

11. Pohybová rovnice při separaci proměnných:  $\frac{d\omega}{\omega^2} = -\frac{k}{J} dt$ .

$$\text{a) } \omega = \frac{J\omega_0}{J + k\omega_0 t}, \quad \text{b) } t_1 = \frac{9J}{k\omega_0}.$$

$$12. t_1 = \frac{J}{k} \ln 2, \quad z_1 = \frac{J\omega_0}{4\pi k}.$$

$$13. \omega = \sqrt{\omega_0^2 + \frac{2P}{J}t}, \quad z = \frac{J}{6\pi P} \left[ \sqrt{(\omega_0^2 + \frac{2P}{J}t)^3 - \omega_0^3} \right].$$

$$14. \text{a) } J = mr^2, \quad \text{b) } J = \frac{1}{2}m(r_1^2 + r_2^2), \quad \text{c) } J = \frac{3}{2}mr^2,$$

$$\text{d) } J = \frac{3}{10}mr^2, \quad \text{e) } J = \frac{3}{10}m \frac{r_1^5 - r_2^5}{r_1^3 - r_2^3}.$$

$$15. \text{a) } J = \frac{1}{3}ml^2 \sin^2 \alpha, \quad \text{b) } J = \frac{4}{3}ml^2 \sin^2 \alpha.$$

$$16. \text{a) } J_z = mr^2, \quad \text{b) } J_x = J_y = \frac{1}{2}mr^2.$$

17.  $J = \frac{1}{6}ma^2$ . Dá se dokázat, že tento moment setrvačnosti nezávisí na směru osy, která prochází středem krychle.

$$18. J = \frac{23}{50}mr^2.$$

$$19. \text{a) } J = \frac{1}{3}ml^2, \quad \text{b) } J_0 = \frac{1}{12}ml^2, \quad \text{c) } \frac{1}{3}ml^2 = \frac{1}{12}ml^2 + m \frac{l^2}{4}.$$

$$20. J = \frac{179}{5}mr^2.$$

$$21. \text{ a) } J = \frac{3}{2}mr^2, \quad \text{ b) } J = \frac{7}{5}mr^2.$$

$$22. J = \frac{13}{32}\pi \rho ar^4.$$

$$23. \text{ a) } J_a = 14ma^2, \quad T_a = 2\pi\sqrt{\frac{7a}{3g}},$$

$$\text{ b) } J_b = 17ma^2, \quad T_b = 2\pi\sqrt{\frac{34a}{15g}},$$

$$\frac{T_a}{T_b} = \sqrt{\frac{35}{34}} \doteq 1,015 \quad (\text{odchylka } 1,5\%).$$

$$24. \omega = \frac{\omega_0}{\sqrt{3}}.$$

$$25. \omega = \sqrt{\frac{2Fl}{J}}.$$

$$26. \text{ a) } v = \sqrt{\frac{2gh}{1 + \frac{R^2}{2r^2}}}, \quad \text{ b) } a = \frac{2r^2g}{2r^2 + R^2}.$$

$$27. E_k = \frac{1}{2} \left( m + \frac{2J_0 \operatorname{tg}^2 \alpha}{d^2} \right) v_0^2.$$

$$28. \text{ a) } F_B = mg \left[ 1 + \frac{10(h-r)}{7(R-r)} \right],$$

$$\text{ b) } h_1 = \frac{5h + 2R}{7}, \quad \omega_1 = \sqrt{\frac{10g(h-R)}{7r^2}}.$$

$$29. \text{ a) } a_k = \frac{5}{7}g \sin \alpha, \quad a_v = \frac{2}{3}g \sin \alpha, \quad \frac{a_k}{a_v} = \frac{15}{14},$$

$$\text{ b) } t_k = \frac{1}{\sin \alpha} \sqrt{\frac{14h}{5g}}, \quad t_v = \frac{1}{\sin \alpha} \sqrt{\frac{3h}{g}}, \quad \frac{t_k}{t_v} = \sqrt{\frac{14}{15}},$$

$$v_k = \sqrt{\frac{10}{7}gh}, \quad v_v = \sqrt{\frac{4}{3}gh}, \quad \frac{v_k}{v_v} = \sqrt{\frac{15}{14}}.$$

30. a)  $\omega_1 = \sqrt{\frac{3g \cos \alpha_0}{l}}$ ,  
 b)  $\alpha_1 = \frac{mgl}{l_1 k} \left( \frac{1}{2l_1} + \sqrt{\frac{k \cos \alpha_0}{mgl}} \right)$  (zahrnuje statickou a dynamickou složku).

31.  $v_1 = \sqrt{3gl}$ .

32. Aplikujeme zákon zachování momentu hybnosti a zákon zachování energie.

$$v_1 = \frac{1}{m_1 l_1} \sqrt{2g(1 - \cos \varphi_1)(ml_T + m_1 l_1)(J + m_1 l_1^2)}.$$

33. a)  $\omega_1 = \frac{J_0 \omega_0 - r_0 m_0 v_0}{J_0 + m_0 r_0^2}$ .

Podle vztahu mezi momentem hybnosti tyče  $J_0 \omega_0$  a momentem hybnosti  $r_0 m_0 v_0$  střely se tyč buď pouze zpomalí ( $\omega_1 > 0$ ), zastaví ( $\omega_1 = 0$ ) nebo se roztočí v opačném směru ( $\omega_1 < 0$ ).

b) Úhlová rychlost  $\omega_1$  se nezmění.

34.  $\varphi_0 = -\frac{2\pi m r^2}{J}$

(Deska se otočí v opačném směru, než je směr oběhu člověka.)

35. a)  $\varepsilon = \frac{3g}{2l} \sin \varphi$ ,    b)  $\omega = \sqrt{\frac{3g}{l}(1 - \cos \varphi)}$ .

36.  $x_S = \frac{l}{2} = \text{konst.}$ ,  $y_S = \frac{1}{2}gt^2 + \frac{1}{2}t\sqrt{3gl}$ ,  $\varphi = t\sqrt{\frac{3g}{l}}$ .

37. Vypočteme výslednici spojitě rozložených odstředivých sil a napíšeme momentovou podmínku rovnováhy k bodu A. pak

$$F = mg \left( \frac{1}{2} \operatorname{tg} \alpha + \frac{l\omega^2}{3g} \sin \alpha \right).$$

38. Řešíme užitím zákona zachování energie, přičemž pro výpočet rychlosti hmotného středu uijeme pólu pohybu  $P$  (obr. 75).

$$\omega = \sqrt{\frac{3g}{2a}(1 - \sin \varphi)}.$$



39. a)  $F_1 = \frac{J_S}{J_S + mx_S^2} mg,$

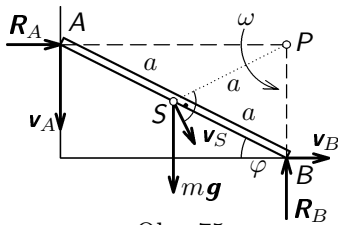
b)  $\ddot{x}_S = 0, \ddot{y}_S = -\frac{mx_S^2 g}{J_S + mx_S^2}, \ddot{\varphi} = -\frac{mx_S g}{J_S + mx_S^2},$

c) Užitím pólu pohybu

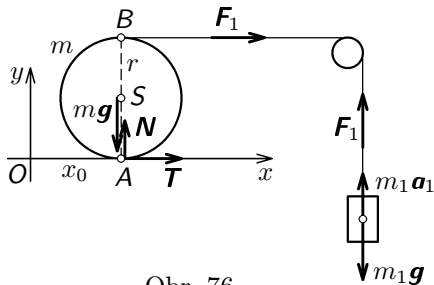
$$\ddot{x}_B = 0, \ddot{y}_B = x_B \ddot{\varphi} = -\frac{mx_S x_B g}{J_S + mx_S^2},$$

Užitím hmotného středu

$$\ddot{x}_B = \ddot{x}_S = 0, \ddot{y}_B = \ddot{y}_S + (x_B - x_S) \ddot{\varphi} = -\frac{mx_S x_B g}{J_S + mx_S^2}.$$



Obr. 75



Obr. 76

40. a) Závaží:

$$m_1 a_1 = m_1 g - F_1.$$

Válec (rovinný pohyb):

$$m \ddot{x}_S = F_1 + T,$$

$$m \ddot{y}_S = N - mg,$$

$$J_0 \ddot{\varphi} = F_1 r - T r, \quad J_0 = \frac{1}{2} m r^2,$$

kde  $N$ ,  $T$  jsou velikosti normálové a tečné složky reakce, kterou působí rovina na válec a  $F_1$  je velikost síly napínající vlákno (obr. 76). Protože  $y_S = r = konst.$ , je  $\ddot{y}_S = 0$  a zrychlení hmotného středu  $a_S = \ddot{x}_S$ . Současně  $N = mg$ .

b) Bod  $A$  je pól pohybu a pro zrychlení bodu  $B$  a tím i závaží platí

$$a_1 = 2\ddot{x}_S = 2a_S$$

a dále  $x_S = r\varphi$ , neboli  $\varepsilon = \ddot{\varphi} = \frac{a_S}{r}$ . Pak pohybové rovnice jsou

$$\begin{aligned} F_1 &= m_1(g - 2a_S), \\ (m + 2m_1)a_S &= m_1g + T, \\ \left(\frac{m}{2} + 2m_1\right)a_S &= m_1g - T. \end{aligned}$$

Řešením

$$\begin{aligned} a_S &= \frac{4m_1}{3m + 8m_1}g, & x_S &= x_0 + \frac{2m_1gt^2}{3m + 8m_1}, \\ \varepsilon &= \frac{4m_1}{3m + 8m_1}\frac{g}{r}, & \varphi &= \frac{2m_1gt^2}{(3m + 8m_1)r}, \\ T &= \frac{m}{3m + 8m_1}m_1g, & F_1 &= \frac{3m}{3m + 8m_1}m_1g. \end{aligned}$$

Aby odvalování bylo dokonalé, musí být

$$T < Nf \quad \text{a proto} \quad f > \frac{m_1}{3m + 8m_1}.$$

- c) Při prokluzu  $T' = fmg$ . Bod  $A$  není pólem pohybu a pro zrychlení závaží platí  $a'_1 = a'_S + \varepsilon'r$ . Pohybové rovnice pak jsou

$$\begin{aligned} F'_1 &= m_1(g - a'_S - \varepsilon'r), \\ (m + m_1)a'_S + m_1r\varepsilon' &= (m_1 + fm)g, \\ \left(\frac{m}{2} + m_1\right)r\varepsilon' + m_1a'_S &= (m_1 - fm)g. \end{aligned}$$

Řešením

$$\begin{aligned} a'_S &= \frac{m_1 + f(m + 4m_1)}{m + 3m_1}g, \\ \varepsilon' &= \frac{m_1 - f(m + 2m_1)}{m + 3m_1}\frac{2g}{r}, \\ F' &= \frac{(1 + f)m}{m + 3m_1}m_1g. \end{aligned}$$

## Literatura

- [1] Baník, I., Baník, R., Zámečník, J.: *Fyzika netradičně, Mechanika*. Alfa, Bratislava 1990.
- [2] Brdička, M., Hladík, A.: *Teoretická mechanika*. Academia, Praha 1987.
- [3] Horák, Z., Krupka, F., Šindelář: *Technická fyzika*. SNTL, Praha 1961.
- [4] Chytilová, M.: *Mechanika — studijní texty pro soutěžící ve fyzikální olympiádě*. Škola mladých fyziků, sv. 21. SPN, Praha 1988.
- [5] Novotný, J.: *Technická mechanika II. díl (Kinematika a dynamika)*. Ministerstvo národní obrany, Praha 1965.
- [6] Schönfeldová, J., Handlířová, J., Pytela, V.: *Teoretická mechanika*. Vysoká vojenská škola, Vyškov 1975.
- [7] Szabó, J.: *Mechanika tuhých těles a kapalin*. SNTL, Praha 1967.
- [8] Šedivý, P.: *Valivý pohyb po nakloněné rovině*. Školská fyzika, IV. ročník, č. 2.
- [9] Trkal, V.: *Mechanika hmotných bodů a tuhého tělesa*. Nakl. ČSAV, Praha 1956.
- [10] Vybíral, B.: *Základy teoretické mechaniky 1. a 2. díl*. Gaudeamus, Hradec Králové 1992.
- [11] Vybíral, B.: *Statika tuhého tělesa*. Knihovnička fyzikální olympiády č. 26. Vydavatelství MAFY, Hradec Králové 1996.
- [12] Juliš, K., Brepta, R. a kol.: *Mechanika I. díl (Statika a kinematika)*. SNTL, Praha 1986.
- [13] Juliš, K., Brepta, R. a kol.: *Mechanika II. díl (Dynamika)*. SNTL, Praha 1987.