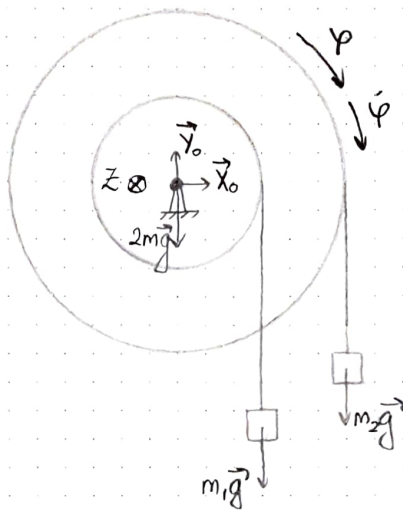
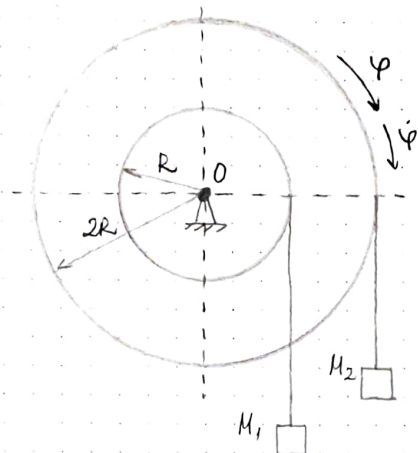


8.20. Шеретини M_1 и M_2 масе $m_1 = 2m$, $m_2 = m$ везани су за крајеве унади која су намотана на два хомогена, коаксијална, негусобно кружна везана цилиндра полупречника R и $2R$ и укупне масе $2m$. Цилиндри се обрћу око непокретне хоризонталне осе симетрије за коју је њихов полупречник инерције $I_0 = 12R^2$. Одредити оптишту једначину обрћења цилиндра.



ЗБОГ ВЕЗА (УНАДИ) МОЖЕМО ДА ОДРЕДИМО КОЈИКО СЕ ПОМЕРЕ ТЕРЕТИ, АКО ЗНАМО ЗА КОЈИКО СЕ ОБРЊУ КОАКСИЈАЛНИ ЦИЛИНДРИ А ТО ЈЕ УГЛО ОБРТАЊА (φ)
 \Downarrow
 ИАКО СЕ 3 ТЕЛА КРЕЉУ, ПОСТОЈИ САМО ЈЕДАН СТЕПЕН СЛОБОДЕ

ТЕОРЕМА О ПРОМЕНИ МОМЕНТА КОЛИЧИНЕ КРЕТАЊА ЗА НЕПОКРЕТНУ ОСУ OZ

$$\Rightarrow \frac{dL_{OZ}}{dt} = \sum M_{OZ}(\vec{F}_i^s) \quad (1) \quad * \angle \Rightarrow \text{ПИСАНО СЛОВО } L$$

$L_{OZ} \Rightarrow$ МОМЕНТ КОЛИЧИНЕ КРЕТАЊА ЗА ОСУ OZ
 $M_{OZ}(\vec{F}_i^s) \Rightarrow$ МОМЕНТ СПОЉАШЊИХ СИЛА ЗА ОСУ OZ

(2) $L_{OZ} = L_{OZ}^D + L_{OZ}^{M_1} + L_{OZ}^{M_2} \Rightarrow$ УКУПНИ МОМЕНТ КОЛИЧИНЕ КРЕТАЊА ЗА ОСУ OZ ЈЕДНАК ЈЕ ЗБИРУ ПОЈЕДИНАЧНИХ

↓
 РОТАЦИЈА ТРАНСЛАЦИЈА

$L_{OZ}^D = I_{OZ} \dot{\varphi} \Rightarrow$ МОМЕНТ КОЛИЧИНЕ КРЕТАЊА ТЕЛА КОЈЕ РОТИРА ОКО НЕПОКРЕТНЕ ОСЕ ЗА ТУ ОСУ

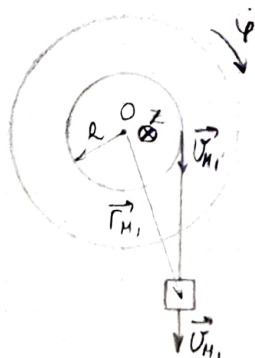
* $I_{OZ} \Rightarrow$ АКЦИЈАЛНИ МОМЕНТ ИНЕРЦИЈЕ ЗА ОСУ РОТАЦИЈЕ OZ

$L_{OZ}^D = 4mR^2 \cdot \dot{\varphi}$ (3)

$I_{OZ} = 2m \cdot (I_0)^2 = 4mR^2$

$\vec{L}_{OZ}^{M_1} = \vec{r}_{M_1} \times m_1 \vec{v}_{M_1} \Rightarrow$ МОМЕНТ КОЛИЧИНЕ КРЕТАЊА ТЕЛА КОЈЕ ТРАНСЛАЦИРА ЗА ТАЧКУ O

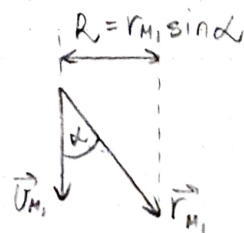
* $\vec{r}_{M_1} \Rightarrow$ ПОЛОЖАЈ ТЕЛА M_1 У ОДНОСУ НА ТАЧКУ O



$v_{M_1} = R \dot{\varphi}$

$L_{OZ}^{M_1} = r_{M_1} \cdot m_1 v_{M_1} \cdot \sin \alpha = \underbrace{r_{M_1} \cdot m_1 v_{M_1}}_L \cdot \sin \alpha$

$L_{OZ}^{M_1} = m_1 v_{M_1} \cdot \underbrace{r_{M_1} \sin \alpha}_R = 2m \cdot R \dot{\varphi} \cdot R$



(4) $L_{OZ}^{M_1} = 2mR^2 \dot{\varphi} = L_{OZ}^{M_1}$

* ПОШТО БРЗИНА \vec{v}_{M_1} ЛЕЖИ У РАВНИ Oxy $L_{OZ}^{M_1}$ ИМА САМО ПОЗИТИВНУ ПРОЈЕКЦИЈУ НА ОСУ OZ (ОСА "ПРОДИРЕ У ПАПИР" $\otimes Oz$)

ЗА ТЕЛО $M_2 \Rightarrow$ АНАЛОГНО ПОСТУПКУ ЗА ТЕЛО M_1

$$\vec{L}_O^{M_2} = \vec{r}_{H_2} \times m_2 \vec{v}_{H_2}$$

$$\omega^{H_2} = r_{H_2} \cdot m_2 \cdot v_{H_2} \cdot \sin \varphi (\vec{r}_{H_2}, \vec{v}_{H_2}) \quad , \quad m_2 = m, \quad v_{H_2} = 2R\dot{\varphi}, \quad r_{H_2} \sin \varphi (\vec{r}_{H_2}, \vec{v}_{H_2}) = 2R$$

$$(5) \quad \underline{\underline{\omega^{H_2} = 4mR^2\dot{\varphi} = \omega_z^{H_2}}}$$

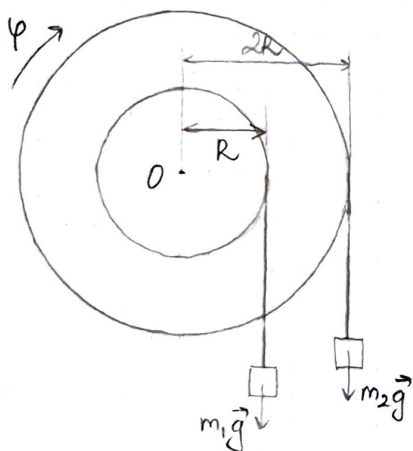
$$(3), (4), (5) \rightarrow (2) \Rightarrow \omega_z = 4mR^2\dot{\varphi} + 2mR^2\dot{\varphi} + 4mR^2\dot{\varphi}$$

$$\underline{\underline{\omega_z = 10mR^2\dot{\varphi} \quad (6)}}$$

МОМЕНТИ СПОЉАШЊИХ СИЛА ЗА ОСУ Oz

$$\vec{x}_0, \vec{y}_0, 2m\vec{g}, m_1\vec{g}, m_2\vec{g}$$

ОБЕ СИЛЕ НЕ ПРАВЕ
МОМЕНТ ЗА ОСУ Oz !



* $m_1\vec{g}$ ПРАВИ МОМЕНТ СА КРАКОМ R

* $m_2\vec{g}$ ПРАВИ МОМЕНТ СА КРАКОМ $2R$

$$(\uparrow) M_{Oz}(m_1\vec{g}) = m_1 g R = 2mgR$$

$$(\uparrow) M_{Oz}(m_2\vec{g}) = m_2 g \cdot 2R = 2mgR$$

ПОЗИТИВАН СМЕР
МОМЕНТА ЈЕ
СМЕР РОТАЦИЈЕ

$$\Sigma M_{Oz}(\vec{F}_i) = 2mgR + 2mgR$$

$$\underline{\underline{\Sigma M_{Oz}(\vec{F}_i) = 4mgR \quad (7)}}$$

$$(6), (7) \rightarrow (1) \quad \left. \begin{aligned} \frac{d\omega_z}{dt} &= \Sigma M_{Oz}(\vec{F}_i) = 4mgR \\ \frac{d\omega_z}{dt} &= \frac{d(10mR^2\dot{\varphi})}{dt} = 10mR^2\ddot{\varphi} \end{aligned} \right\} 10mR^2\ddot{\varphi} = 4mgR \quad / : 10mR^2$$

$$\ddot{\varphi} = \frac{2}{5} \frac{g}{R} \Rightarrow \text{ДИФЕРЕНЦИЈАЈНА ЈЕДНАЧИНА ОБРТАЊА ЦИЛИНДРА}$$

$$\ddot{\varphi} = \frac{d\dot{\varphi}}{dt} = \frac{2}{5} \frac{g}{R} \quad / \cdot dt \Rightarrow \int_{\dot{\varphi}_0}^{\dot{\varphi}} d\dot{\varphi} = \frac{2}{5} \frac{g}{R} \int_0^t dt \Rightarrow \dot{\varphi} - \dot{\varphi}_0 = \frac{2}{5} \frac{g}{R} t$$

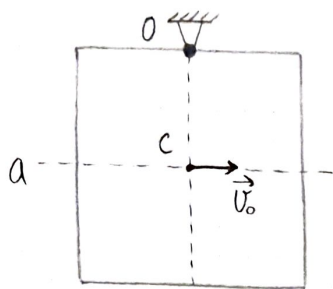
$$\dot{\varphi} = \frac{d\varphi}{dt} = \dot{\varphi}_0 + \frac{2}{5} \frac{g}{R} t \quad / \cdot dt \Rightarrow \int_{\varphi_0}^{\varphi} d\varphi = \int_{\varphi_0}^{\varphi_0} dt + \frac{2}{5} \frac{g}{R} \int_0^t t dt$$

$$\varphi - \varphi_0 = \dot{\varphi}_0 t + \frac{2}{5} \frac{g}{R} \frac{t^2}{2}$$

$$\underline{\underline{\varphi = \frac{1}{5} \frac{g}{R} t^2 + \dot{\varphi}_0 t + \varphi_0}} \quad \text{ОПШТА ЈЕДНАЧИНА}$$

(22)

8.23. Хомеена квадратна плоча странице a и масе m обрће се око хоризонталне осе Oz у правце на равни плоче. Одредити коначну једначину наших осцилација плоче око равнотежног положаја, ако је у почетном тренутку $t_0 = 0$ плоча била у најнижем положају и имала брзину \vec{v}_0 .



$$(1) \frac{dL_{Oz}}{dt} = \sum M_{Oz}(\vec{F}_i^s)$$

$$(2) L_{Oz} = J_{Oz} \dot{\varphi} \quad \boxed{\text{РОТАЦИЈА}}$$

$J_{Oz} \Rightarrow$ АКСИЈАЛНИ МОМЕНТ ИНЕРЦИЈЕ
КВАДРАТНЕ ПЛОЧЕ ЗА ОСУ Oz

$$J_{Cz'} = \frac{1}{6} ma^2 \Rightarrow \text{ЗА ОСУ } Cz'$$

$$J_{Oz} = J_{Cz'} + m \cdot \left(\frac{a}{2}\right)^2 \Rightarrow \text{ШТАЈНЕРОВА ТЕОРЕМА}$$

$$J_{Oz} = \frac{1}{6} ma^2 + \frac{1}{4} ma^2 = \frac{5}{12} ma^2$$

$$(3) L_{Oz} = \frac{5}{12} ma^2 \dot{\varphi}$$

$$(3) \rightarrow (2) \Rightarrow L_{Oz} = \frac{5}{12} ma^2 \dot{\varphi}$$

$$\frac{dL_{Oz}}{dt} = \frac{5}{12} ma^2 \ddot{\varphi} \quad (4)$$

СЛИКА МОРА ДА СЕ НАЦРТА
У ПРОИЗВОЉНОМ ПОЛОЖАЈУ
ДА БИ СЕ ПРИМЕНИО ЗАКОН
И ВИДЕО КРАК СЛИКЕ

ПОЗИТИВАН
СМЕР СЕ ПОКЛАПА
СА СМЕРОМ
ОБРТАЊА

$$\sum M_{Oz}(\vec{F}_i^s) = M_{Oz}(m\vec{g}) + M_{Oz}(\vec{X}_0) + M_{Oz}(\vec{Y}_0) = -mg \cdot \frac{a}{2} \sin \varphi \quad (5)$$

$$(4), (5) \rightarrow (1) \Rightarrow \frac{5}{12} ma^2 \ddot{\varphi} = -\frac{1}{2} mg a \sin \varphi$$

МОМЕНТ СИЛЕ НИЈЕ
У ПОЗИТИВНОМ СМЕРУ

$$\frac{5}{12} ma^2 \ddot{\varphi} + \frac{1}{2} mg a \sin \varphi = 0 \quad / : \frac{5}{12} ma^2$$

$$\ddot{\varphi} + \frac{6g}{5a} \sin \varphi = 0$$

ЗА МАЛЕ ОСЦИЛАЦИЈЕ $\sin \varphi \approx \varphi$

$$\ddot{\varphi} + \underbrace{\frac{6g}{5a}}_{\omega^2} \varphi = 0, \quad \omega = \sqrt{\frac{6g}{5a}}$$

$$\ddot{\varphi} + \omega^2 \varphi = 0$$

$$\lambda^2 + \omega^2 = 0 \Rightarrow \lambda_{1,2} = \pm i\omega$$

$$\varphi = c_1 \cos \omega t + c_2 \sin \omega t$$

$$\dot{\varphi} = -c_1 \omega \sin \omega t + c_2 \omega \cos \omega t$$

$$0 = c_1 + 0 \Rightarrow c_1 = 0$$

$$\dot{\varphi}_0 = \frac{v_0}{a} = 0 + c_2 \omega \Rightarrow c_2 = \frac{2v_0}{a\omega} = \frac{2v_0}{a} \sqrt{\frac{5a}{6g}}$$

$$\varphi = \frac{2v_0}{a} \sqrt{\frac{5a}{6g}} \sin \sqrt{\frac{6g}{5a}} t$$