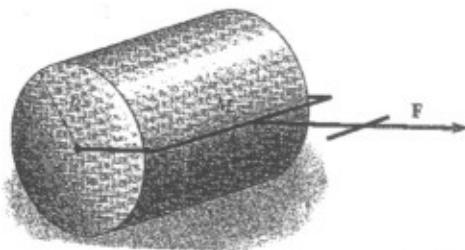


A constant horizontal force F is applied to a lawn roller in the form of a uniform solid cylinder of radius R and mass M (Fig. P10.78). If the roller rolls without slipping on a horizontal surface, show that (a) the acceleration of the center of mass is $2F/3Mg$ and (b) the minimum coefficient of friction necessary to prevent slipping is $F/3Mg$. (Hint: Take the torque with respect to the center of mass.)

10.78



Homogen cylinder:

$$I = \frac{1}{2} MR^2$$

a)

Tyngdpunkters acceleration:

ges av summan av externa krafter dvs $\bar{F} + \bar{f}$

$$F - f = M \cdot a_{CM}$$

men friktionskrafter f möjliggör rotationsrörelsen:

$$\left. \begin{array}{l} T = I \cdot \alpha \\ T = F \cdot R \\ \alpha = \frac{a_{CM}}{R} \end{array} \right\} \Rightarrow f = \frac{T}{R} = \frac{I \alpha}{R} = \frac{I a_{CM}}{R^2} = \frac{\frac{1}{2} MR^2 \cdot a_{CM}}{R^2} = \frac{1}{2} M a_{CM}$$

$$\therefore F - f = F - \frac{1}{2} M a_{CM} = M a_{CM} \Rightarrow F = \frac{3}{2} M a_{CM}$$

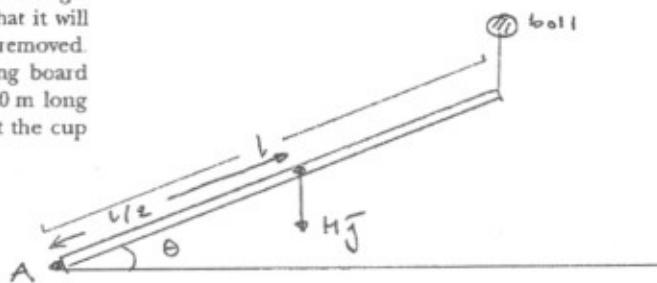
$$\Rightarrow a_{CM} = \frac{2F}{3M} \quad \Rightarrow \alpha = \frac{2F}{3MR}$$

b)

$$\left. \begin{array}{l} f_{max} = \mu_s \cdot M g \\ f_{max} R = I \alpha \end{array} \right\} \Rightarrow \mu_s M g R = \frac{1}{2} M R^2 \frac{2F}{3MR} \Rightarrow \boxed{\mu_s = \frac{F}{3Mg}}$$

A common demonstration, illustrated in Figure P10.72, consists of a ball resting at one end of a uniform board of length ℓ , hinged at the other end, and elevated at an angle θ . A light cup is attached to the board at r_c so that it will catch the ball when the support stick is suddenly removed.
 (a) Show that the ball will lag behind the falling board when θ is less than 35.3° . (b) If the board is 1.00 m long and is supported at this limiting angle, show that the cup must be 18.4 cm from the moving end.

10.72



Hur stor får θ högst vara för att bollen ska falla långsammare än änden på plankan?

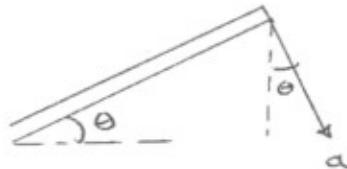
$$\text{Vridande moment m.a.p. A : } \tau_A = Mg \frac{v}{2} \cdot \cos\theta$$

$$\text{Plankans tröghetsmoment m.a.p. A : } I_A = \frac{1}{3} Ml^2$$

$$\tau_A = I_A \cdot \alpha$$

$$\Rightarrow Mg \frac{v}{2} \cos\theta = \frac{1}{3} Ml^2 \cdot \alpha \quad \Rightarrow \quad \alpha = \frac{3}{2} \frac{\cos\theta}{l} g \\ \Rightarrow a = \frac{3}{2} \cos\theta \cdot g$$

Men plankänden rör sig inte rakt mot marken



Det gäller att $a \cdot \cos\theta > g$ för att plankan ska hinna före bollen

$$\Rightarrow \left(\frac{3}{2} \cos\theta \cdot g \right) \cdot \cos\theta > g$$

$$\Rightarrow \cos^2\theta > \frac{g}{\frac{3}{2}} \quad \Rightarrow \underline{\underline{\theta < 35.26^\circ}}$$

10.49

A puck of mass 80.0 g and radius 4.00 cm slides along an air table at a speed of 1.50 m/s as shown in Figure P11.34a. It makes a glancing collision with a second puck of radius 6.00 cm and mass 120 g (initially at rest) such that their rims just touch. Because their rims are coated with instant-acting glue, the pucks stick together and spin after the collision (Fig. P11.34b). (a) What is the angular momentum of the system relative to the center of mass? (b) What is the angular speed about the center of mass?

10.49

①

$$\text{Given: } m_1 = 80,0 \text{ g} \quad R_1 = 4,00 \text{ cm} \quad v_1 = 1,50 \text{ m/s}$$

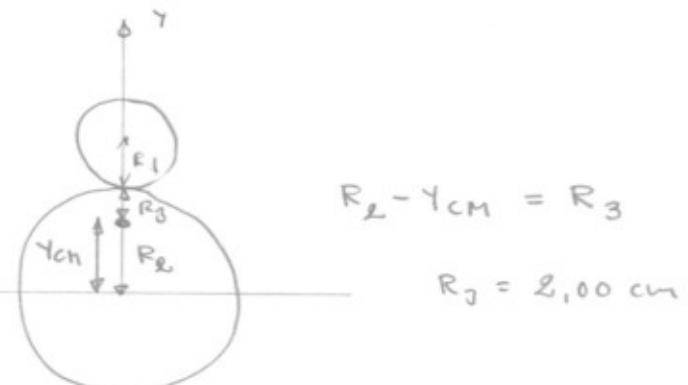
$$m_2 = 120 \text{ g} \quad R_2 = 6,00 \text{ cm}$$

Sout: L relativt masscentrum har ω



a) Bestäm masscentrum för det sammanslagna systemet.

$$\begin{aligned} \bar{y}_{CM} &= \frac{m_1(R_2 + R_1) + 0}{m_1 + m_2} \hat{y} = \\ &= \frac{80,0(0,06 + 0,04)}{80 + 120} \hat{y} = 0,04 \\ &= \underline{\underline{4 \text{ cm}}} \end{aligned}$$



b) L har \bar{y}_{CM}

Omedelbart före kollision: $v_{star} = 0$

$$\begin{aligned} \bar{L}_i &= +m_1 v_1 (R_1 + R_J) \hat{z} = +0,080 \cdot 1,5 (4,00 + 2,00) \hat{z} = \\ &= \underline{\underline{7,20 \cdot 10^{-3} \text{ kg m/s}}} \end{aligned}$$

c) ω : L bevaras $L_f = I_1 \omega + I_2 \omega$

$I_1 = \text{träghetssummoment m.a.p. } \bar{y}_{CM}$ (liten)

$I_2 = \underline{\underline{\text{liten}}} \quad \underline{\underline{\text{stort}}}$ (stort)

$$I_1 = \frac{1}{2} m_1 R_1^2 + m_1 (R_1 + R_J)^2 = \frac{1}{2} 0,080 \cdot 0,04^2 + 0,080 (0,04 + 0,02)^2 =$$

$$I_2 = \frac{1}{2} m_2 R_2^2 + m_2 \bar{y}_{CM}^2 = 3,52 \cdot 10^{-4} \text{ kg m}^2$$

$$= \frac{1}{2} 0,120 \cdot 0,06^2 + 0,120 \cdot 0,04^2 = 4,08 \cdot 10^{-4} \text{ kg m}^2$$

$$\Rightarrow I_{\text{tot}} = I_1 + I_2 = \underline{\underline{7,60 \text{ kg m}^2}}$$

10.49

~~10.34~~

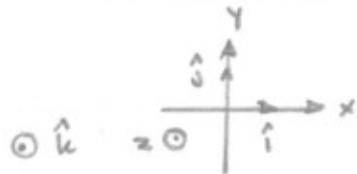
forts.

$$L_i = L_f = I_{\text{tot}} \cdot \omega$$

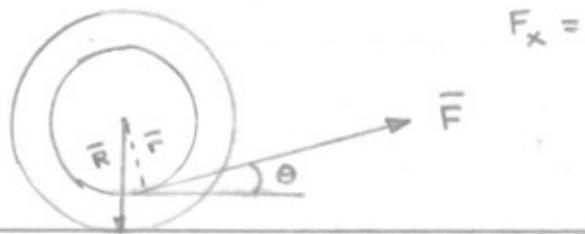
$$\Rightarrow \omega = \frac{L_i}{I_{\text{tot}}} = \frac{7,20 \cdot 10^{-3}}{7,60 \cdot 10^{-7}} \text{ rad/s} =$$

$$= \underline{\underline{9,47 \text{ rad/s}}}$$

① Trädrullen: Åt vilket håll rullar den?



$$\text{Träghetsmoment} = I$$



$$F_x = F \cos \theta$$

$$F > 0$$

Förutom \bar{F} påverkar friktionen kraften mot underlaget för trädrullens färd. Vi vet inte åt vilket håll friktionen är riktad och avstår från att rita ut den i figuren ovan. Vi skriver bara: $\bar{F} = f \hat{i}$ ($f > 0$ innebär $\rightarrow \bar{F}$, $f < 0$ innebär $\bar{F} \leftarrow$)

Tyngdpunkten加速 (som är riktad längs \hat{i} eller $-\hat{i}$) kan skrivas:

$$F \cos \theta \hat{i} + f \hat{i} = M a_{CM} \cdot \hat{i}$$

Bestäms tekniskt
på a_{CM} !

$$\Rightarrow \boxed{F \cos \theta + f = M a_{CM}} \quad (1) \begin{array}{l} a_{CM} > 0 : \xrightarrow{\text{full åt hög}} \\ a_{CM} < 0 : \xleftarrow{\text{full åt vän}} \end{array}$$

Vridande moment:

$$\bar{\tau}_F + \bar{\tau}_f = \bar{r} \times \bar{F} + \bar{R} \times \bar{F} = I \cdot \ddot{\alpha}$$

$$\Rightarrow r F (+\hat{k}) + R f (+\hat{k}) = I \cdot \ddot{\alpha} \hat{k}$$

Vi vet att \bar{F} ger ett vridande moment som vill rotera trädrullen moturs $\because \bar{\tau}_F \parallel \hat{k}$

Om $f > 0$ så vill även den rotera moturs $\because \bar{\tau}_f \parallel \hat{k}$

Om $f < 0$ vill den krafte rotera medurs $\because \bar{\tau}_f \parallel (-\hat{k})$

Medursrotation: $\ddot{\alpha} < 0$,

Vi har alltså:

$$\boxed{r F + R f = I \ddot{\alpha}} \quad (2)$$

(2)

Vi kan nu eliminera den okända friktionskraften och på så sätt ta reda på a_{CM} :s tecken.

Vi noterar att a_{CM} och α har motsatta tecken.

Rullning medurs \curvearrowleft : $a_{CM} > 0, \alpha < 0$

Rullning moturs \curvearrowright : $a_{CM} < 0, \alpha > 0$

$$\Rightarrow a_{CM} = -R \cdot \alpha \text{ eller } \alpha = -\frac{a_{CM}}{R}$$

Detta sätts in i elw. (2) och vi får

$$\left. \begin{aligned} F \cos \theta + f &= M a_{CM} \\ rF + Rf &= -\frac{I}{R} a_{CM} \end{aligned} \right\}$$

Kult. den övre elw. med $-R$

$$\left. \begin{aligned} -RF \cos \theta - RF &= -MR a_{CM} \\ rF &+ RF = -\frac{I}{R} a_{CM} \end{aligned} \right\}$$

Addera vänsterleden och addera högerleden

$$\Rightarrow rF - RF \cos \theta = \left(-MR - \frac{I}{R} \right) a_{CM}$$

$$\Rightarrow a_{CM} = \frac{1}{MR + \frac{I}{R}} (R \cos \theta - r) F$$

Tekniet på a_{CM} avgörs av tekniet på $R \cos \theta - r = R \left(\cos \theta - \frac{r}{R} \right)$

Notera att vi vet att samtliga av storheterna F, I, r, R är positiva. Det enda okända tekniet är f :s.

(3)

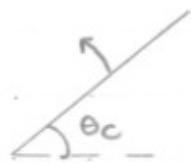
$$\vec{a}_{CM} > 0 \text{ om } \cos \theta > \frac{r}{R}$$

$$\vec{a}_{CM} < 0 \text{ om } \cos \theta < \frac{r}{R}$$

Sifferexempel : $R = 3\text{cm}$ $r = 2\text{cm}$

ger gränsvinkel θ_c

$$\theta_c = \arccos \frac{r}{3} = 48^\circ$$



vinkel mellan tröden och
horisontalplanet $> 48^\circ$

ger $a_{CM} > 0$ dvs rollning åt
vänster, $\theta < 48^\circ$ rolln. åt höger.

At vilket håll är \vec{F} riktad?

i) Rollning åt höger :



\vec{F} vill ju åstadkomma rollning åt vänster \Rightarrow
 \vec{F} måste vara riktad åt vänster
för att nettomomentet ska åstadkomma
rollning åt höger

ii) Rollning åt vänster :



\vec{F} verkar åt höger med $F \cos \theta$,
Tyngdpunkten accelereras åt vänster
 \Rightarrow Nettokraften måste vara riktad åt
vänster

; \vec{F} är riktad åt vänster då
och så.