

ПЛОСКАЯ СИСТЕМА ПРОИЗВОЛЬНО РАСПОЛОЖЕННЫХ СИЛ

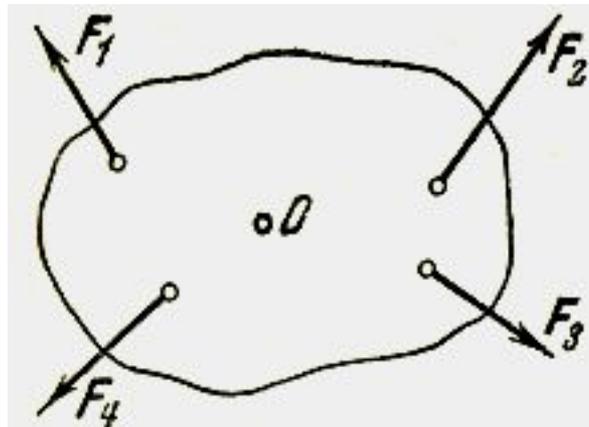
**Дудко Ольга Николаевна,
преподаватель ЛК Гр ГУ им. Я. Купалы**

Перечень вопросов:

1. Приведение силы к данной точке. Теорема Пуансо.
2. Приведение системы сил к данной точке.
3. Свойства главного вектора и главного момента системы.
4. Теорема о моменте равнодействующей относительно точки (теорема Вариньона).
5. Условия и уравнения равновесия плоской системы произвольно-расположенных сил.

Плоская система произвольно расположенных сил -

это система, у которой силы расположены в одной плоскости и линии их действия не пересекаются в одной точке



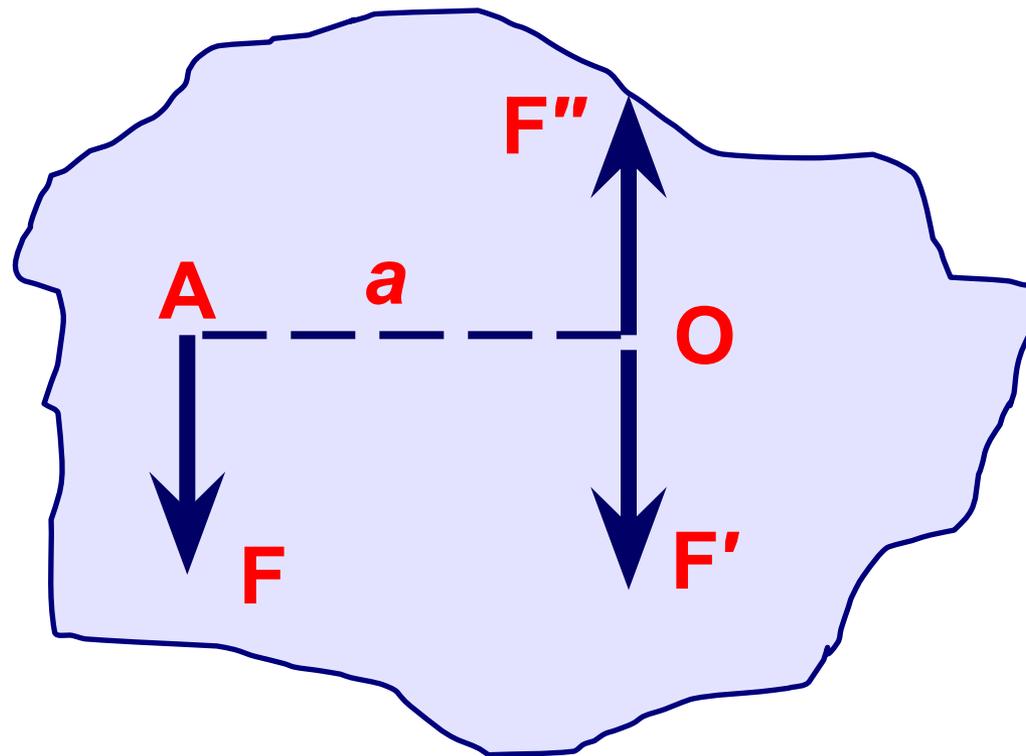
1. Приведение силы к данной точке. Теорема Пуансо.

Из аксиом статики мы знаем, что силу можно переносить по линии ее действия без ограничений.

Но часто при решении задач в технической механике возникает необходимость переноса силы в точку, которая не находится на линии действия силы.

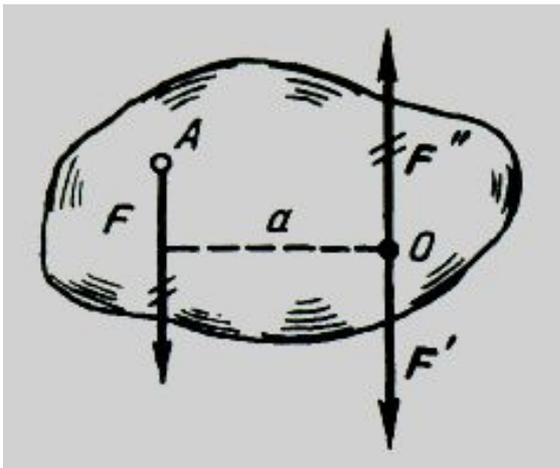
Рассмотрим такой случай переноса.

1. Приведение силы к данной точке. Теорема Пуансо.

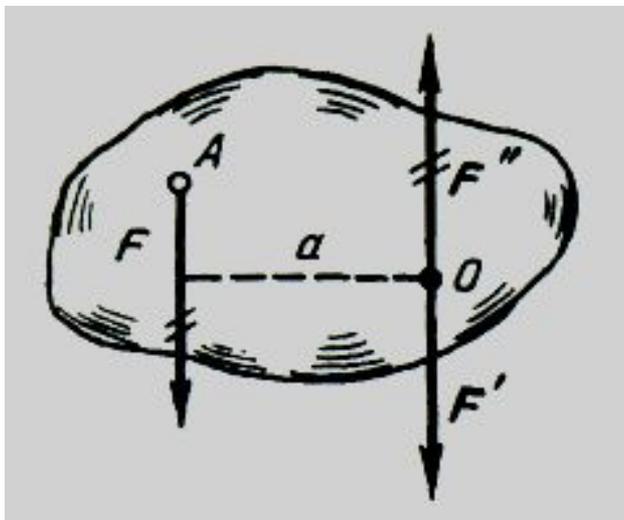


1. Приведение силы к данной точке. Теорема Пуансо.

Механическое состояние твёрдого тела не нарушится, если данную силу перенести параллельно первоначальному положению в произвольную точку тела, добавив при этом пару сил, момент которой равен моменту данной силы относительно новой точки приложения.



На тело действует сила F приложенная в т.А
т.О - центр приведения



Приведение силы к данной точке

Рассматриваемую силу F переносят параллельно самой себе в произвольно выбранную точку O (сила F')

Для того чтобы механическое состояние тела не изменилось, силу F' уравнивают силой F''

$$\mathbf{F} = \mathbf{F}' = \mathbf{F}''$$

где F' и F'' взаимоуравновешенные силы.

В результате приведения силы F к точке O получилась система сил

$$(\mathbf{F}, \mathbf{F}', \mathbf{F}'') \equiv \mathbf{F}$$

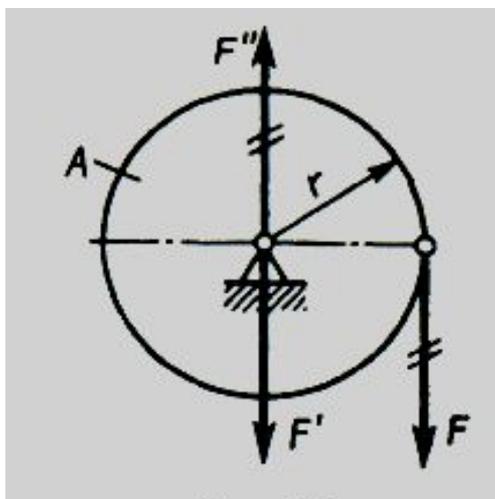
где F' - сила, равная и параллельная данной силе F

(F, F'') - пара сил, момент которой равен моменту данной силы относительно центра приведения т.О

$$\begin{aligned} M(\mathbf{F}, \mathbf{F}'') &= M_0(\mathbf{F}) = -F \cdot \alpha \\ M &= M_0(\mathbf{F}) \end{aligned}$$

Пример

Колесо А радиуса r , вращается на оси в подшипниках . К ободу колеса по касательной приложена сила F - окружная сила.



Для определения действия силы F на колесо и подшипники перенесем эту силу параллельно самой себе на ось колеса.

В результате получим:

силу $F' = F$, вызывающую давление на подшипники,

пару сил (F, F'') с моментом

$$M(F, F'') = F \cdot r ,$$

которая будет вращать колесо.

2. Приведение системы сил к данной точке.

Приведением системы сил называется замена её другой системой, эквивалентной первой, но более простой.

Теорема: Плоская система произвольно расположенных сил в общем случае эквивалентна одной силе, приложенной в центре приведения и одной паре сил

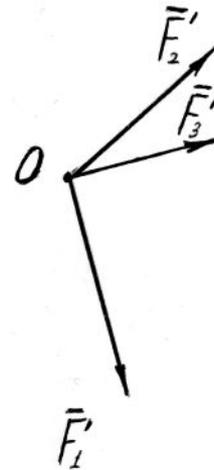
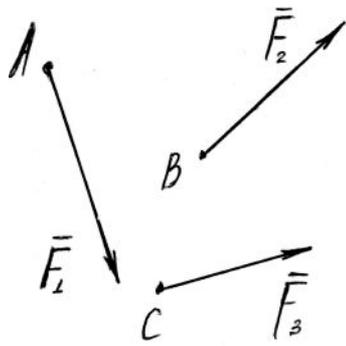
2. Приведение системы сил к данной точке.

Для того чтобы привести данную систему произвольно расположенных сил к заданному центру - точке O , необходимо выполнить два действия:

Первое действие: переносят по очереди каждую силу системы в центр приведения – точку O .

В результате получили новую плоскую ССС (F'_1, F'_2, F'_3). Силы её равны и параллельны данным силам, т.е.

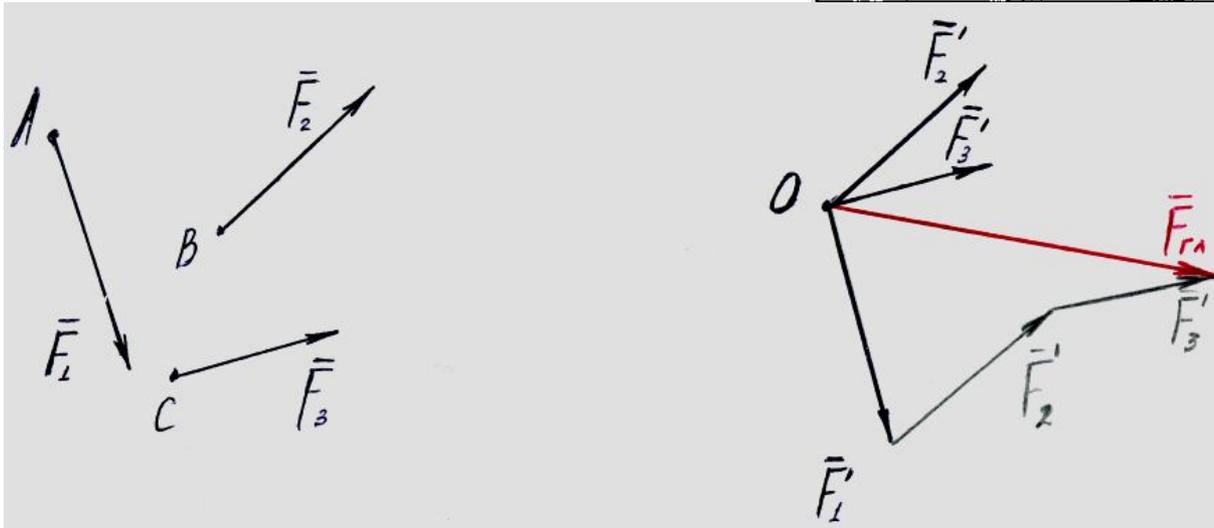
$$F'_1 = F_1, F'_2 = F_2, F'_3 = F_3$$



2. Приведение системы сил к данной точке.

Полученную ССС (F'_1, F'_2, F'_3) заменяем равнодействующей силой, которая равна геометрической сумме данных сил и называется **главным вектором системы**:

$$\bar{F}_{\text{гл}} = \bar{F}_{\Sigma} = \sum \bar{F}_i$$

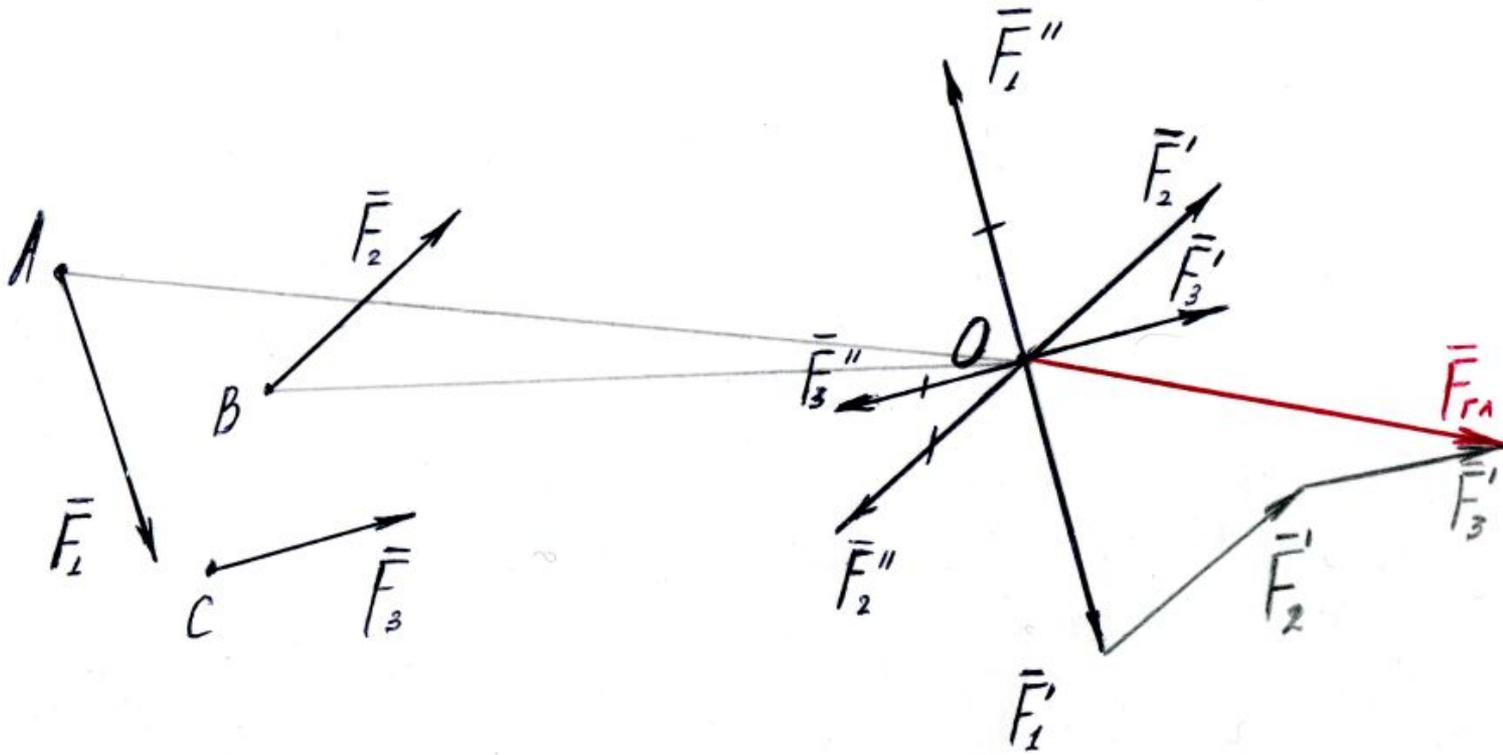


Модуль главного вектора: $F_{\text{гл}} = \sqrt{(\sum X)^2 + (\sum Y)^2} = \sqrt{F_x^2 + F_y^2}$

Направление главного вектора: $\cos(F_{\text{гл}} X) = F_x / F_{\text{гл}}$

2. Приведение системы сил к данной точке.

Второе действие: необходимо уравновесить силы F'_1, F'_2, F'_3 силами F''_1, F''_2, F''_3



2. Приведение системы сил к данной точке.

В результате второго действия приведения получили еще одну систему пар сил

$$\begin{cases} \bar{F}_1, \bar{F}_1'' \\ \bar{F}_2, \bar{F}_2'' \\ \bar{F}_3, \bar{F}_3'' \end{cases}$$

моменты которых равны моментам данных сил относительно точки O , т. е.

$$\begin{cases} M_1 = M_O(\bar{F}_1), \\ M_2 = M_O(\bar{F}_2), \\ M_3 = M_O(\bar{F}_3). \end{cases}$$

Вновь полученную систему пар сил заменим одной равнодействующей парой, момент которой равен алгебраической сумме моментов слагаемых пар сил и называется **главным моментом системы**:

$$M_{\text{гл}} = M_O(F_1) + M_O(F_2) + M_O(F_3)$$

$$M_{\text{гл}} = \sum M_O(\bar{F}_i)$$

2. Приведение системы сил к данной точке.

Следовательно, в общем случае плоская система сил в результате приведения к данной точке O заменяется эквивалентной ей системой, состоящей из одной силы (главного вектора) и одной пары (главного момента).

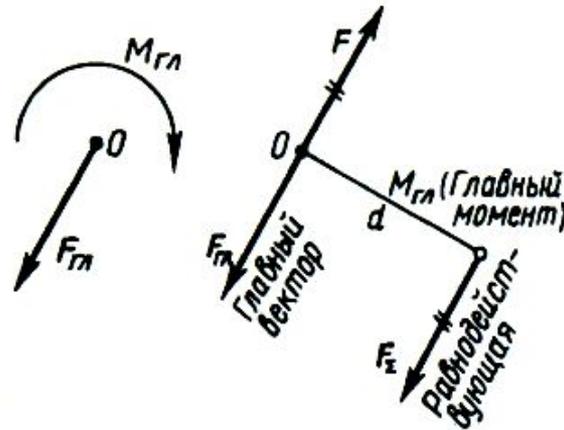
3. Свойства главного вектора и главного момента

1. Модуль и направление главного вектора не зависят от выбора центра приведения, т.к. при центре приведения силовой многоугольник, построенный из данных сил, будет один и тот же)

2. Величина и знак главного момента зависят от выбора центра приведения, т.к. при перемене центра приведения меняются плечи сил, а модули их остаются неизменными.

3. Свойства главного вектора и главного момента

3. **Главный вектор и равнодействующая системы сил векторно равны, но в общем случае не эквивалентны**, т.к. ещё имеется момент



4. **Главный вектор и равнодействующая эквивалентны** лишь в частном случае, **когда главный момент системы равен нулю**, а это при случае, когда центр приведения находится на линии действия равнодействующей

4. Теорема о моменте равнодействующей относительно точки

(Теорема Вариньона)

Момент равнодействующей силы относительно, какой либо точки, расположенной в плоскости действия сил, равен алгебраической сумме моментов составляющих сил относительно той же точки.

$$M_o (F_{\Sigma}) = \sum M_o (F_i)$$

Следствие из свойств главного вектора и теоремы Вариньона:

Главный момент плоской системы сил относительно любой точки, лежащей на линии действия ее равнодействующей, равен нулю.

Случаи приведения плоской системы произвольно расположенных сил

1. $F_{gl} \neq 0, M_{gl} \neq 0$,- общий случай.

Система сил эквивалентна равнодействующей, которая равна по модулю главному вектору, параллельна ему, направлена в ту же сторону, но по другой линии действия.

Тело находится одновременно в поступательном и вращательном движении.

2. $F_{gl} \neq 0, M_{gl} = 0$.

Система сил эквивалентна равнодействующей, линия действия которой проходит через центр приведения и совпадает с главным вектором.

Система приводится к одной равнодействующей, равной главному вектору силы.

Тело движется поступательно.

3. $F_{gl} = 0, M_{gl} \neq 0$. Система сил эквивалентна паре.

Система приводится к паре сил, момент которой равен главному.

Тело вращается.

4. $F_{gl} = 0, M_{gl} = 0$. Система сил эквивалентна нулю

Тело находится в равновесии.

5. Условия и уравнения равновесия плоской системы сходящихся сил.

Для равновесия плоской системы сил необходимо и достаточно, чтобы ее главный вектор и главный момент были равны нулю.

$$\begin{aligned}\bar{F}_{\text{гл}} = \bar{F}_{\Sigma} = \sum \bar{F}_i &= 0, \\ M_{\text{гл}} = \sum M_O(\bar{F}_i) &= 0\end{aligned}$$

5. Условия и уравнения равновесия плоской системы сходящихся сил.

Для равновесия плоской системы сил необходимо и достаточно, чтобы ее главный вектор и главный момент были равны нулю.

$$\begin{aligned}\bar{F}_{\text{гл}} = \bar{F}_{\Sigma} = \sum \bar{F}_i &= 0, \\ M_{\text{гл}} = \sum M_O(\bar{F}_i) &= 0\end{aligned}$$

Т.е. алгебраические суммы проекций всех сил на оси координат X и Y равнялись нулю и чтобы алгебраическая сумма моментов этих сил относительно любой точки плоскости также была равна нулю

Уравнения равновесия

При решении задач бывает целесообразно вместо одного или двух уравнений проекций составить уравнения моментов или только уравнения моментов. Главное чтобы в каждом из них была только одна неизвестная величина.

Основная форма уравнения равновесия

$$\begin{aligned} 1) \sum F_{ix} &= 0 \\ 2) \sum F_{iy} &= 0 \\ 3) \sum M_O (F_i) &= 0 \end{aligned}$$

Вторая форма уравнения равновесия

$$\begin{aligned} 1) \sum F_{ix} &= 0 \\ 2) \sum M_A (F_i) &= 0 \\ 3) \sum M_B (F_i) &= 0 \end{aligned}$$

Третья форма уравнения равновесия

$$\begin{aligned} 1) \sum M_A (F_i) &= 0 \\ 2) \sum M_B (F_i) &= 0 \\ 3) \sum M_C (F_i) &= 0 \end{aligned}$$

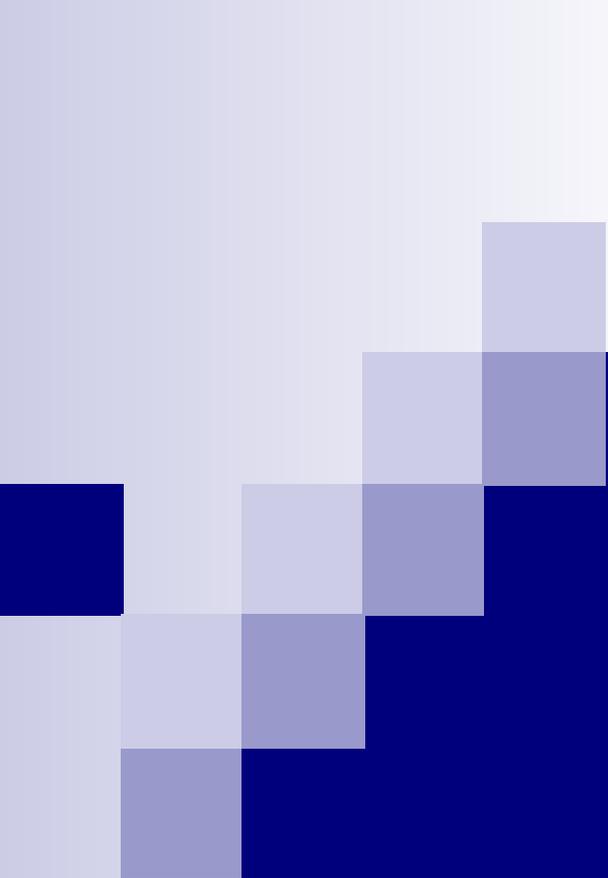
Уравнения равновесия

Вторая форма уравнения равновесия

$$1) \sum F_{ix} = 0$$

$$2) \sum M_A (F_i) = 0$$

$$3) \sum M_B (F_i) = 0$$



Закрепление пройденного материала

ВОПРОСЫ ДЛЯ САМОКОНТРОЛЯ



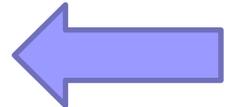
Зависят ли значение и направление главного вектора от положения центра приведения?

А) не зависят



Б) зависят





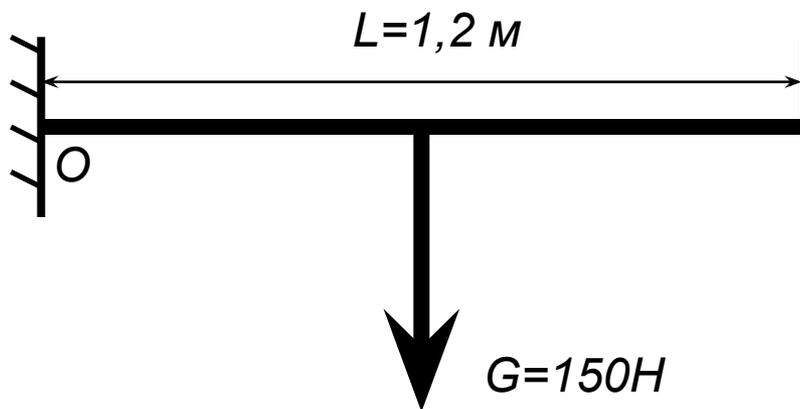


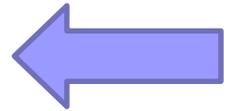
Сила тяжести стержня равна 150 Н.
Определите момент силы тяжести
относительно закрепленного конца
стержня – точки О?

A. $M_o(G)=180H$

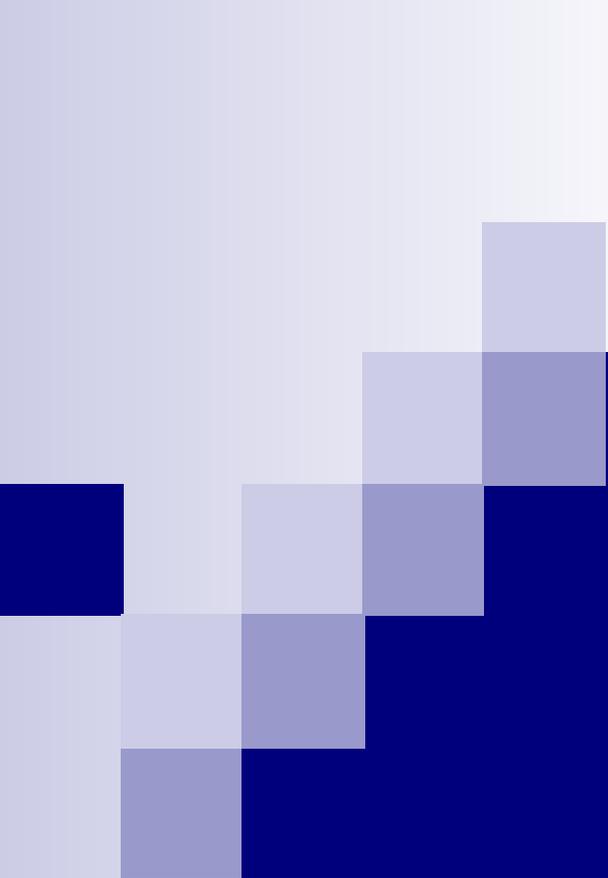
B. $M_o(G)=125H$

C. $M_o(G)=90H$









Домашнее задание

Домашнее задание:

- [1] стр.27-35;
- Изучить параграф 17 (стр. 29-30) [1] и найти ошибки в рисунке 30 и тексте параграфа;
- Выполнить задания в рабочей тетради стр. 8-9

- На сегодня урок закончен!

Спасибо за внимание

