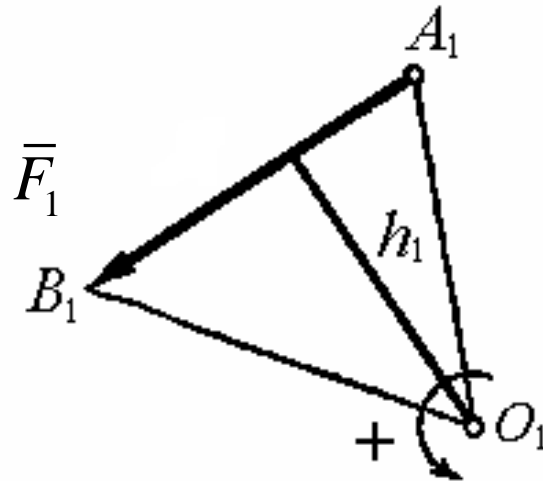
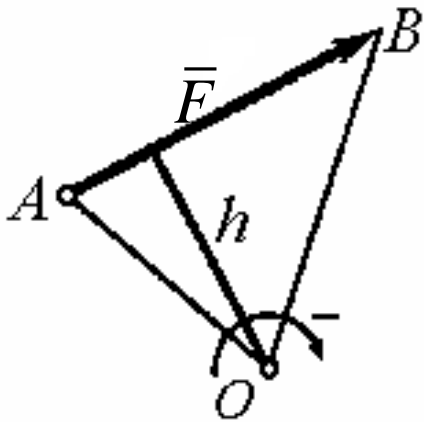


Лекция 2

1. Момент силы относительно точки.
2. Момент силы относительно оси.
3. Зависимость между моментом силы относительно оси и моментом силы относительно любой точки, лежащей на этой оси.
4. Аналитические выражения моментов силы относительно координатных осей. Пример.

1.6. Момент силы относительно точки

На плоскости

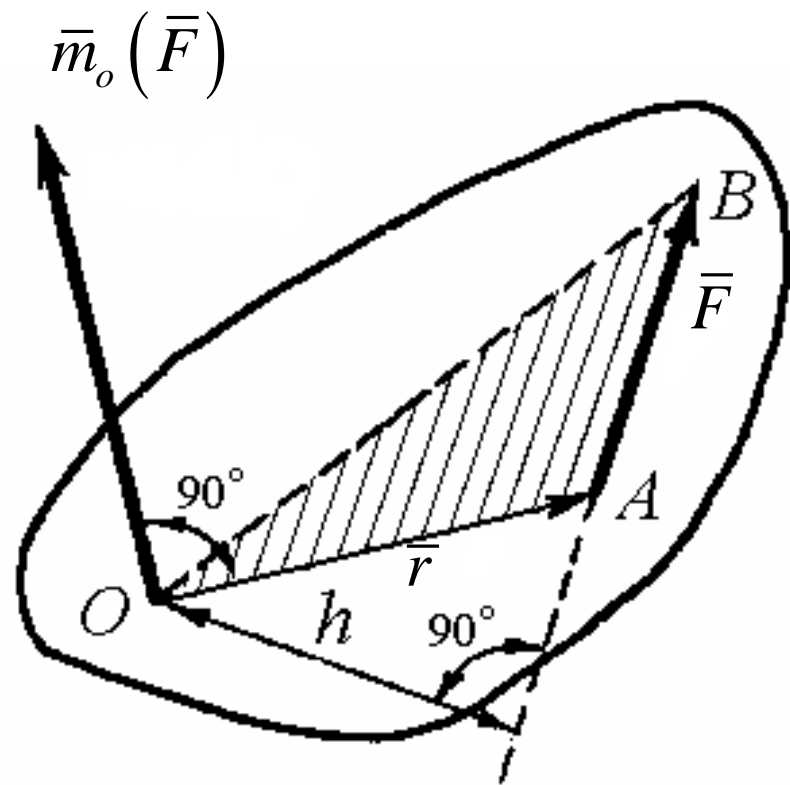


$$m_o(\bar{F}) = \pm Fh$$

$$|\bar{m}_o(\bar{F})| = 2\text{пл}\Delta OAB$$

Моментом силы относительно точки называется алгебраическая величина, равная произведению модуля силы на кратчайшее расстояние от точки до линии действия силы.

В пространстве:



$$\vec{m}_o(\vec{F}) = \vec{r} \times \vec{F}$$

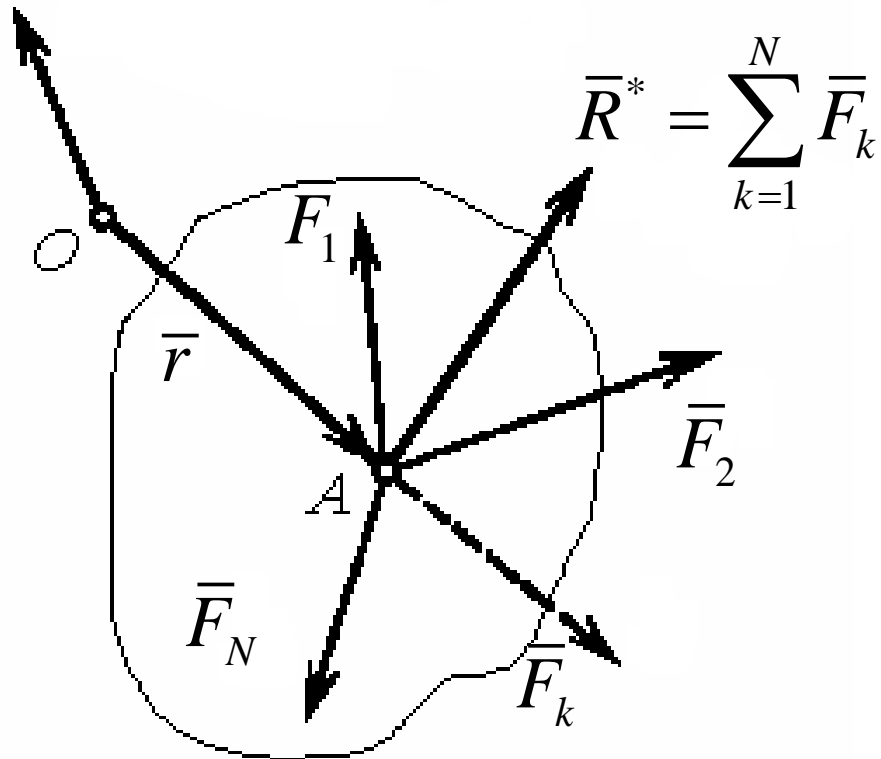
момент силы относительно некоторого центра равен векторному произведению радиус-вектора точки приложения силы на вектор силы.

Пространственная система сходящихся сил:

$$\sum_{k=1}^N \bar{m}_O(\bar{F}_k) = \sum_{k=1}^N \bar{r} \times \bar{F}_k = \bar{r} \times \sum_{k=1}^N \bar{F}_k$$

Равнодействующая $\bar{R}^* = \sum_{k=1}^N \bar{F}_k$

$$\bar{m}_O(\bar{R}^*)$$



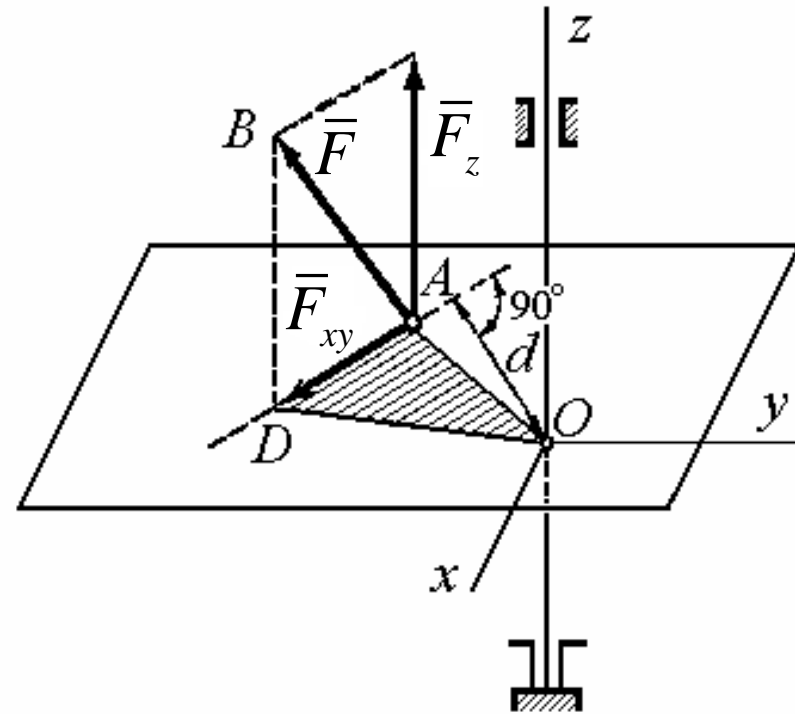
$$\bar{m}_O(\bar{R}^*) = \sum_{k=1}^N \bar{m}_O(\bar{F}_k)$$

$$\bar{m}_o(\bar{R}^*) = \sum_{k=1}^N \bar{m}_o(\bar{F}_k)$$

Момент равнодействующей пространственной системы сходящихся сил относительно произвольной точки равен геометрической сумме моментов сил данной системы относительно той же точки.

1.7 Момент силы относительно оси

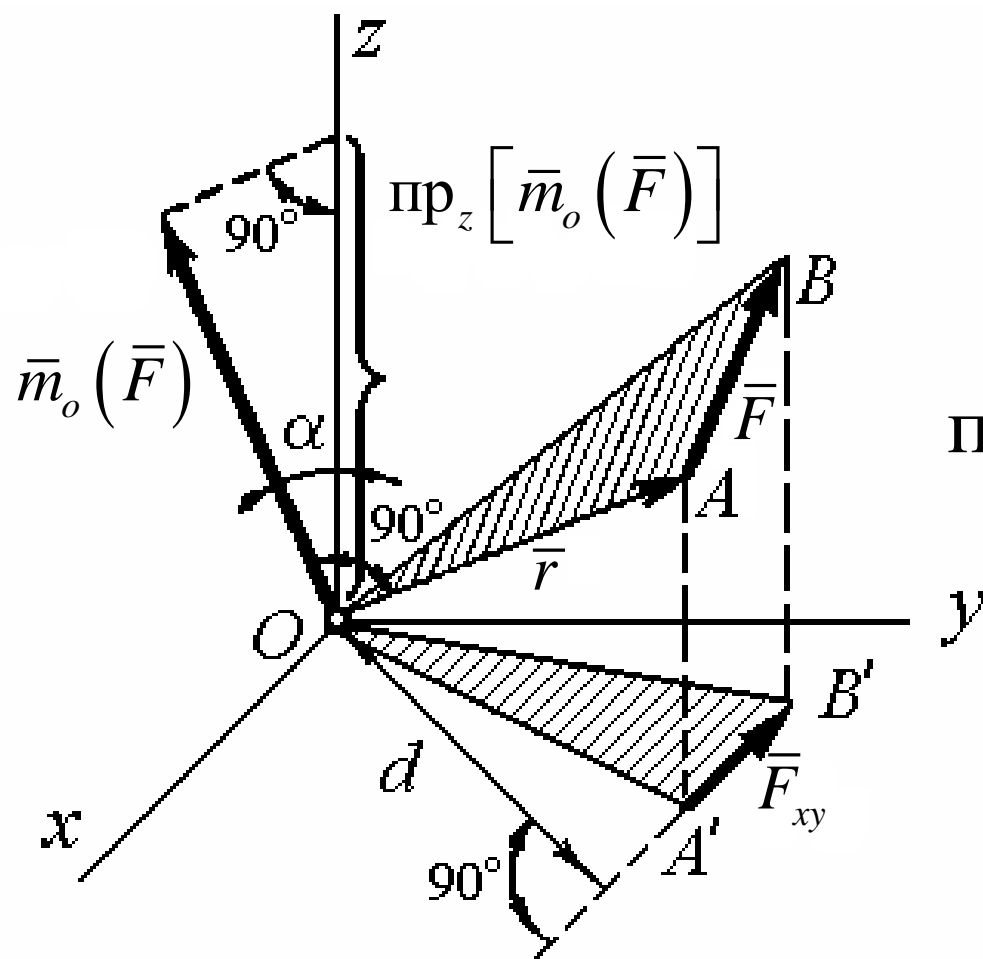
$$m_z(\bar{F}) = \pm F_{xy} \cdot d = \pm 2\text{пл}\Delta OAD$$



Момент силы относительно оси равен нулю, если сила параллельна оси или пересекает ее.

Моментом силы относительно оси называется алгебраическая величина момента проекции этой силы на плоскость, перпендикулярную к данной оси, относительно точки пересечения этой плоскости с осью.

1.8 Зависимость между моментом силы относительно оси и моментом силы относительно любой точки, лежащей на этой оси



$$|m_o(\bar{F})| = 2\text{пл}\Delta OAB$$

$$|m_z(\bar{F})| = 2\text{пл}\Delta OA'B'$$

$$\text{пл}\Delta OA'B' = \text{пл}\Delta OAB \cos \alpha$$

$$|m_z(\bar{F})| = |m_o(\bar{F})| \cos \alpha,$$

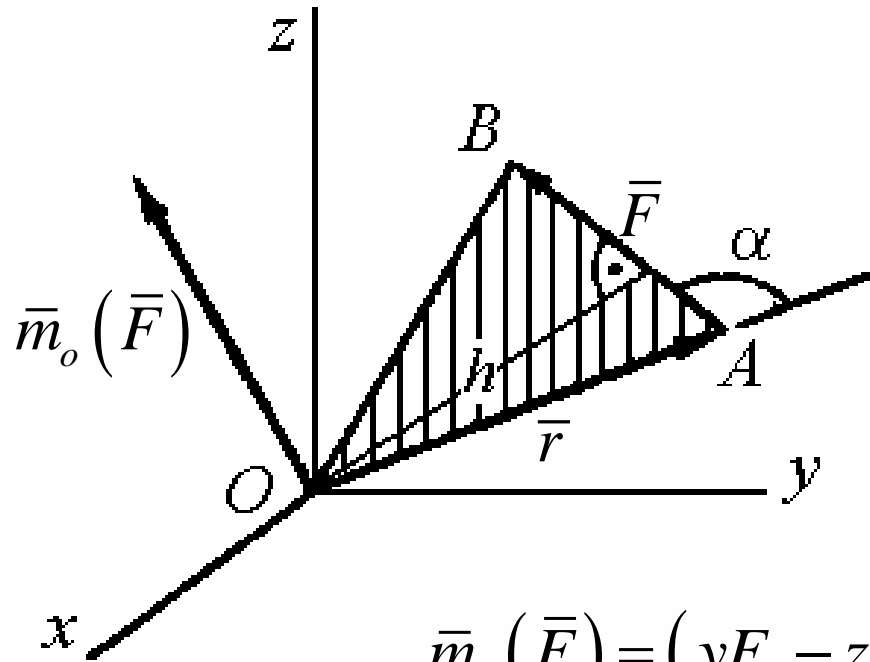
$$\text{или } |m_z(\bar{F})| = \text{пр}_z \bar{m}_o(\bar{F})$$

$$\left| m_z(\bar{F}) \right| = \left| m_o(\bar{F}) \right| \cos \alpha,$$

$$\text{или } \left| m_z(\bar{F}) \right| = \text{пр}_z \bar{m}_o(\bar{F})$$

Момент силы относительно оси равен проекции на эту ось вектора момента силы относительно произвольной точки, лежащей на этой оси.

1.9 Аналитические выражения моментов силы относительно координатных осей



$$\bar{m}_o(\bar{F}) = \bar{r} \times \bar{F} = \begin{vmatrix} \bar{i} & \bar{j} & \bar{k} \\ x & y & z \\ F_x & F_y & F_z \end{vmatrix}$$

$$\bar{m}_o(\bar{F}) = (yF_z - zF_y)\bar{i} + (zF_x - xF_z)\bar{j} + (xF_y - yF_x)\bar{k}$$

$$m_x(\bar{F}) = yF_z - zF_y, \quad m_y(\bar{F}) = zF_x - xF_z, \quad m_z(\bar{F}) = xF_y - yF_x$$

Момент силы относительно оси можно вычислить, зная проекции силы и координаты точки ее приложения.

Пример 1.2

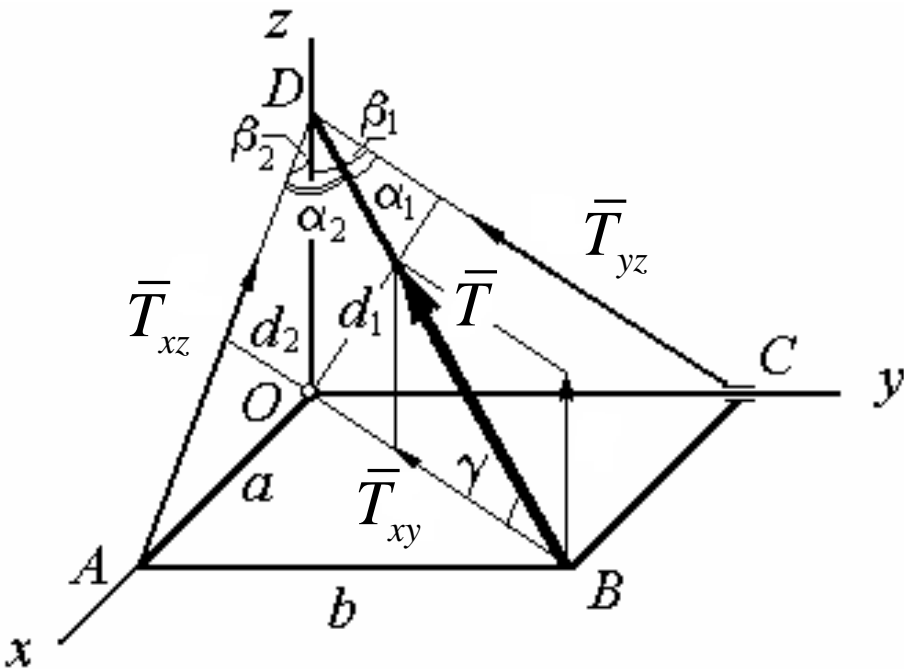
Дано:

$$OA = CB = a$$

$$OC = AB = b$$

$$\angle DBO = \gamma$$

Определить моменты силы \bar{T}



Решение:

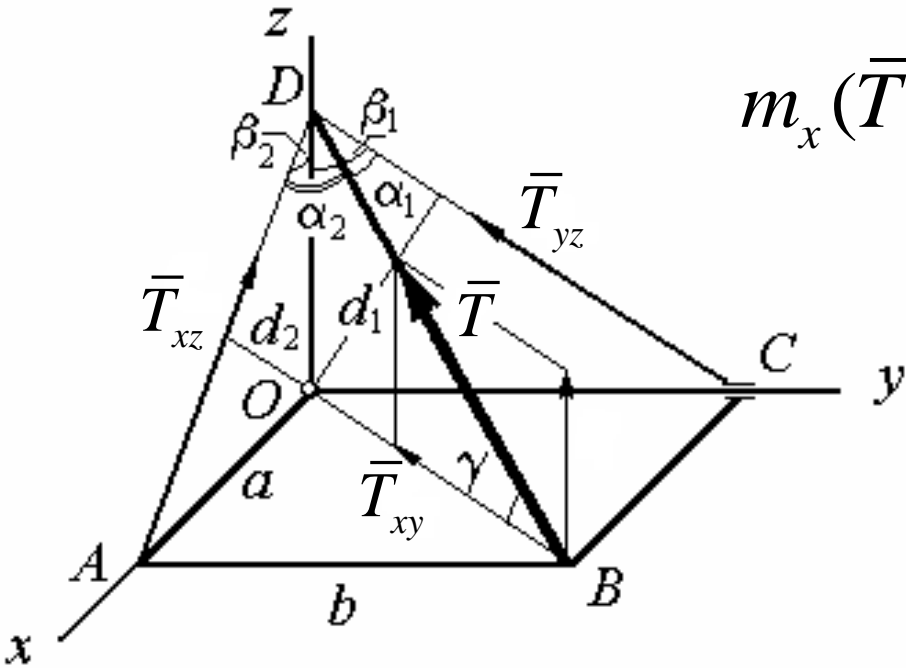
I. По определению:

$$m_x(\bar{T}) = T_{yz} \cdot d_1$$

Обозначим теперь $\angle BDC = \alpha_1$ и $\angle ODC = \beta_1$,
находим

$$T_{yz} = T \cdot \cos \alpha_1 = T \frac{DC}{DB}$$

$$d_1 = OD \cdot \sin \beta_1 = OD \frac{OC}{DC}$$



$$m_x(\bar{T}) = T \frac{DC}{DB} OD \frac{OC}{DC} = T \cdot OC \frac{OD}{BD}$$

$$OC=b, \quad \text{a} \quad \frac{OD}{BD} = \sin \gamma.$$

Окончательно: $m_x(\bar{T}) = T \cdot b \cdot \sin \gamma$

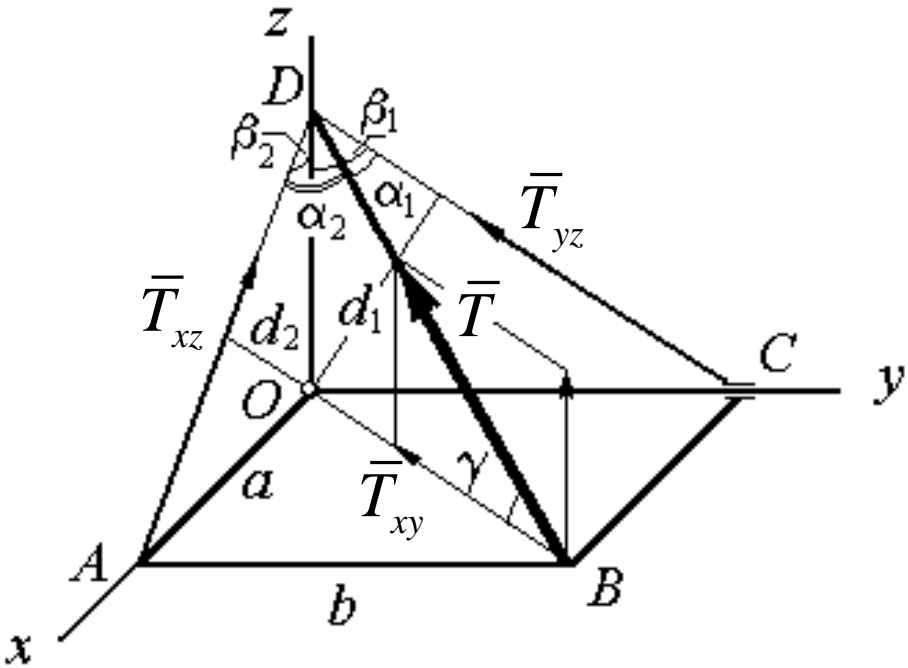
Аналогично: $m_y(\bar{T}) = -T_{xz} \cdot d_2$

$$T_{xz} = T \cos \alpha_2 = T \frac{DA}{DB}, \quad d_2 = OD \sin \beta_2 = OD \frac{OA}{DA}$$

$$m_y(\bar{T}) = -T \frac{DA}{DB} OD \frac{OA}{DA} = -T \cdot OA \frac{OD}{DB}$$

$$m_y(\bar{T}) = -T \cdot a \cdot \sin \gamma$$

$$m_z(\bar{T}) = 0 \quad (\text{т.к. линия действия силы пересекает ось } z)$$



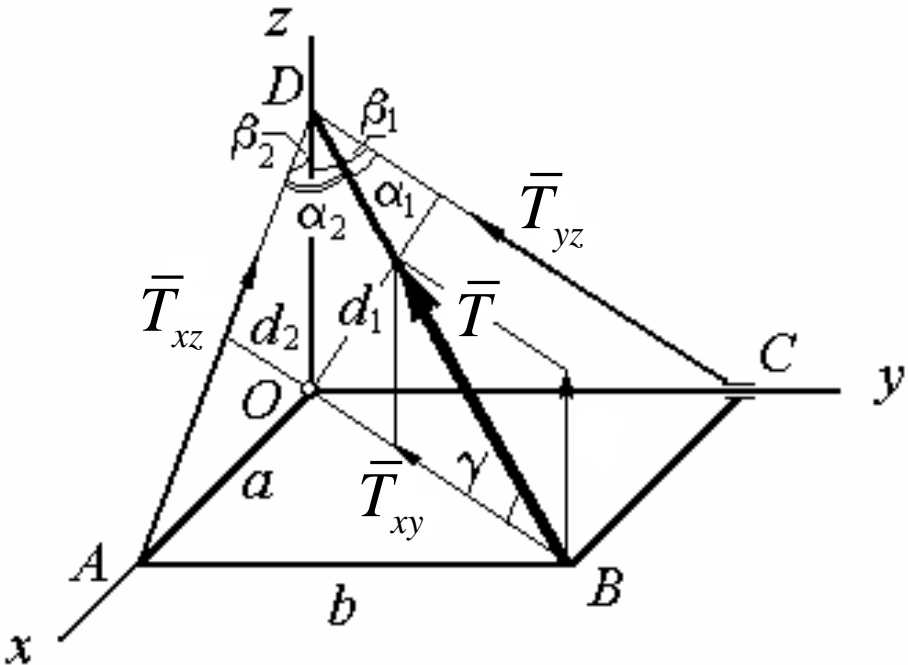
$$\text{II. } \bar{T} = \bar{T}_z + \bar{T}_{xy}$$

$$\bar{m}_o(\bar{T}) = \bar{m}_o(\bar{T}_z) + \bar{m}_o(\bar{T}_{xy})$$

$$m_x(\bar{T}) = m_x(\bar{T}_z) + m_x(\bar{T}_{xy})$$

$$m_y(\bar{T}) = m_y(\bar{T}_z) + m_y(\bar{T}_{xy})$$

$$m_z(\bar{T}) = m_z(\bar{T}_z) + m_z(\bar{T}_{xy})$$

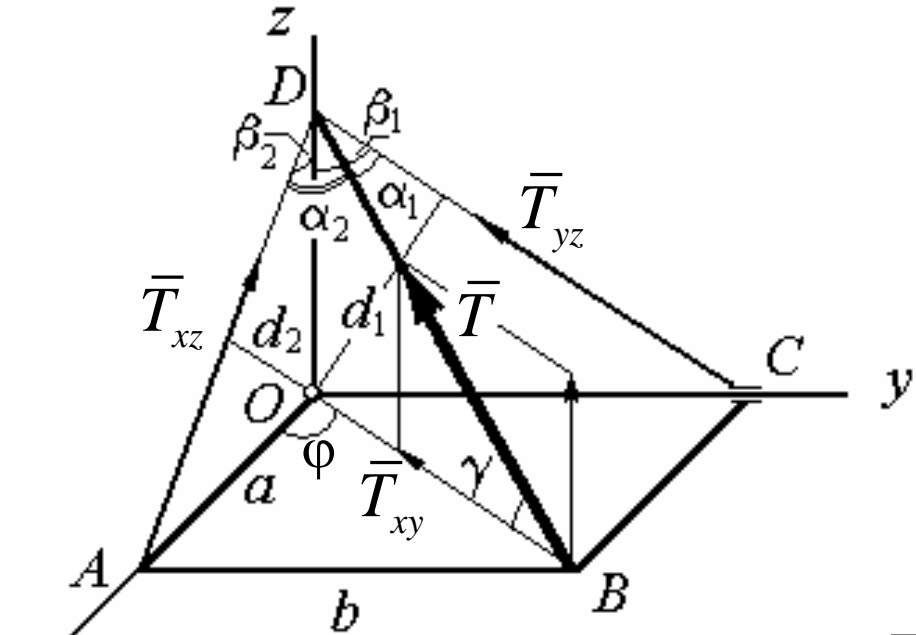


$$m_x(\bar{T}) = m_x(\bar{T}_z),$$

$$m_y(\bar{T}) = m_y(\bar{T}_z)$$

$$m_x(\bar{T}) = T \cdot b \cdot \sin \gamma$$

$$m_y(\bar{T}) = -T \cdot a \cdot \sin \gamma$$



III.

$$m_x = yF_z - zF_y,$$

$$m_y = zF_x - xF_z$$

$$T_x = T \cdot \cos \gamma \cdot \cos \varphi,$$

$$T_y = T \cdot \cos \gamma \cdot \sin \varphi, \quad T_z = T \cdot \sin \gamma.$$

$x = a, y = b$ и $z = 0$, тогда

$$m_x(\bar{T}) = T \cdot b \cdot \sin \gamma$$

$$m_y(\bar{T}) = -T \cdot a \cdot \sin \gamma$$