



Figur 1. (vektorn ω är riktad ut ur pappret)

$$\mathbf{r}_B = \mathbf{r}_A + \mathbf{r}_{B/A}$$

$$\mathbf{v}_B = \mathbf{v}_A + \boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r}_{B/A}$$

$$\mathbf{a}_B = \mathbf{a}_A + \boldsymbol{\alpha} \times \mathbf{r}_{B/A} + \boldsymbol{\omega} \times (\boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r})$$

SP 5/4, 7, 11, 13. (fig12)

3 frihetsgrader, r_o , θ . Här har vi dock bara en translationsfrihetsgrad: i y -led är golvet ivägen. Det finns också en koppling mellan x_o och θ : ingen glidning sker. $x_o = r\theta$.

Beräkna accelerationen för punkten P då $a = r$ och den är i kontakt med underlaget.

Strategi:

1. Beskriv P 's bana $x_p(\theta)$, $y_p(\theta)$...
2. Använd de relativa formlerna för hastighet och acceleration ovan.

Använder strategi 2. (fig13)

$$x_o = r\theta$$

$$v_o = r\dot{\theta} = r\omega$$

$$\boldsymbol{\omega} = -\frac{v_o}{r} \mathbf{e}_z$$

$$\omega = \frac{v_o}{r}$$

Acceleration i $a_o = r \alpha$.

$$\mathbf{v}_p = \mathbf{v}_o + \boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r}_{p/o} = v_o \mathbf{e}_x + \left(-\frac{v_o}{r} \mathbf{e}_z \right) \times (-r \mathbf{e}_y) = v_o \mathbf{e}_x - v_o \mathbf{e}_x = \mathbf{0}$$

$$\begin{aligned} \mathbf{a}_p &= \mathbf{a}_o + \boldsymbol{\alpha} \times \mathbf{r}_{p/o} + \boldsymbol{\omega} \times (\boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r}_{p/o}) = \\ &= a_o \mathbf{e}_x + \left(-\frac{a_o}{r} \mathbf{e}_z \right) \times (-r \mathbf{e}_y) + \left(-\frac{v_o}{r} \mathbf{e}_z \right) \times (-v_o \mathbf{e}_x) = \\ &= a_o \mathbf{e}_x - a_o \mathbf{e}_x + \frac{v_o^2}{r} \mathbf{e}_y = \frac{v_o^2}{r} \mathbf{e}_y \end{aligned}$$

Hastigheten i P är noll: momentant roterar cykelhjulet kring kontaktpunkten.

$$\mathbf{v}_o + \boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r}_{p/o} = \mathbf{0}$$

$$\mathbf{v}_o = \boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r}_{o/p}$$

(Plan rörelse): (fig14)

SP5/12 (fig15) Det frågas efter punkten D 's hastighet.