

# Föreläsning 3

## Allmän matematisk modell (för kraftmom.)

Kraftmomentet  $M_o$  kan ställas upp på olika sätt

### Betrakta ett plan:

- 1) Momentarmens storlek gånger kraftens vinkelräta komponent

$$M_o = r(F \sin \beta) \bar{e}_z$$

- 2) Hävarm gånger kraft

$$M_o = (r \sin \beta) F \bar{e}_z$$

- 3) ~~Hävarm~~ Hävarm gånger kraft för både ~~komponenterna~~ x- / y-komponenterna av kraften.

$$M_o = (xF_y - yF_x) \bar{e}_z \quad \leftarrow \text{kryssprodukt}$$

$$\begin{vmatrix} e_x & e_y & e_z \\ x & y & 0 \\ F_x & F_y & 0 \end{vmatrix} = M_o$$

Detta gäller generellt i 3D map en punkt  $\Delta$ !

# fig 1  
s. 22

Forts...

Kraftmomentet m.a.p. A av kraftvektorn  $\vec{F}$  kan skrivas som:  ~~$\vec{M}_A = \vec{r}_{AP} \times \vec{F}$~~

$$\vec{M}_A = \vec{r}_{AP} \times \vec{F}$$

där  $\vec{r}_{AP}$  är avståndsvektorn från

A till P och där P är en punkt någonstans längs kraften  $\vec{F}$ :s  
(vektor)  
verkningslinje.

Exempel 2.10 (fort. på 2.5) #fig 2 s. 27

○  $|\vec{S}| = 1,4 \text{ kN}$

○ Bestäm kraftmomentet som  $\vec{S}$  ger m.a.p. origo  $\vec{M}_0$

Enligt 2.5:  $S \cdot \vec{e}_{AB} = 200(3, 2, -6) \text{ [N]}$

$$\vec{M}_0 = \vec{r}_A \cdot \vec{S} = 200 \begin{vmatrix} \vec{e}_x & \vec{e}_y & \vec{e}_z \\ 0 & 3 & 6 \\ 3 & 2 & -6 \end{vmatrix} = 200(-30, 18, -9) \text{ [Nm]}$$

Alt 2:  $\vec{M}_0 = \vec{r}_B \times \vec{S} = 200 \begin{vmatrix} \vec{e}_x & \vec{e}_y & \vec{e}_z \\ 3 & 5 & 0 \\ 3 & 2 & -6 \end{vmatrix} = 200(-30, 16, -9) \text{ [Nm]}$

Detta kan sedan projiceras på  $\vec{e}_{ox}$ ,  $\vec{e}_{oz}$  eller  $\vec{e}_s$ .

# Kraftparsmoment

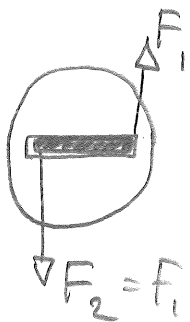
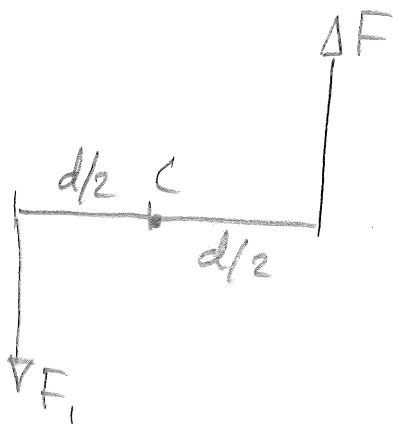


Bild på en skruv med istoppad skruvmejsel, uppifrån.

Här är  $F_1$  kraft på skruven

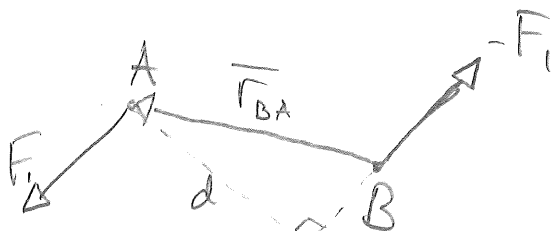


$$M_C = \frac{d}{2} F_1 + \frac{d}{2} \cdot F_1 = \boxed{d F_1}$$

(Engelsk beteckning: couple.)

I tre dimensioner:

Kraftsumman är 0



$$\vec{M}_P = \vec{r}_{BA} \times \vec{F}_1 \equiv \vec{C}$$

$\vec{C}$  couple

**FRI VEKTOR!**

# Resultant till ett kraftsystem

# fig 1, s. 40

$$\vec{F} = \sum_k \vec{F}_k$$

$$M_P = \sum_l \vec{L}_l + \sum_k \vec{r}_{PAk} \times \vec{F}_k$$

## Föreläsning 3

En krafts verkan i en godtycklig punkt

# fig 1, s. 33

Googla kraft-kraftparmoment

Resultant till ett kraftsystem # fig 1, s. 40

~~$$M_P = \sum_k \vec{L}_k$$~~ 
$$M_P = \sum \vec{L}_k$$