

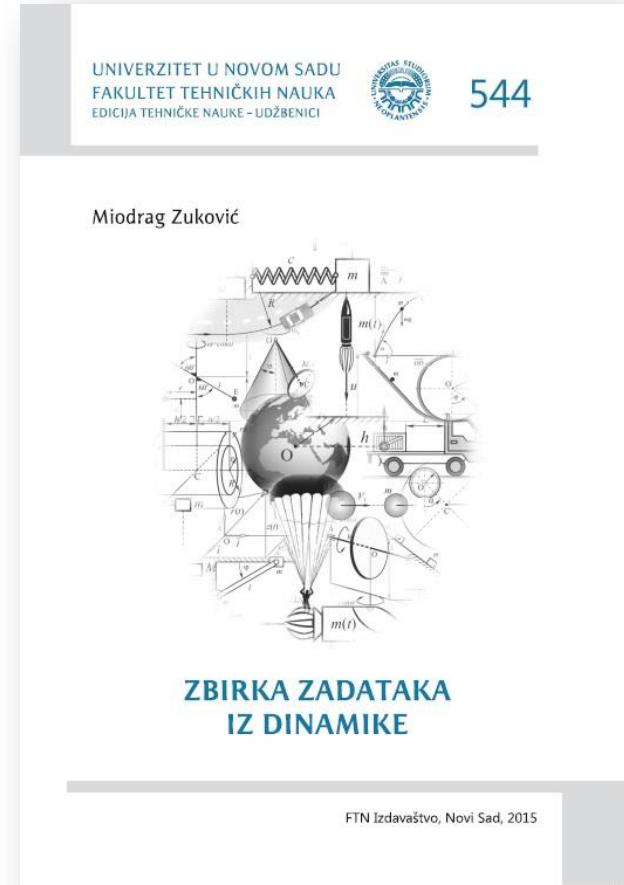
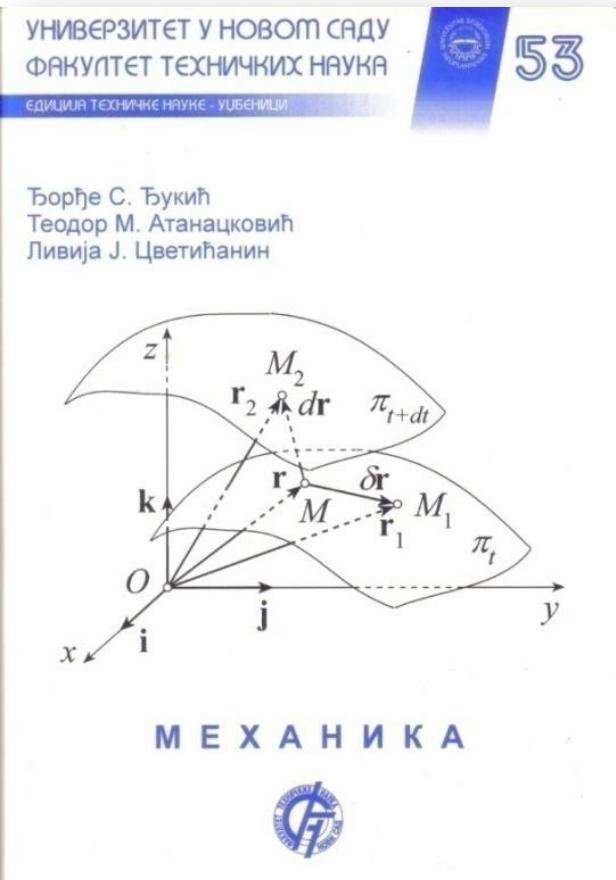
# Dinamika – vežbe 2

Kinematika i dinamika

Miodrag Zuković

Novi Sad, 2021.

# Literatura



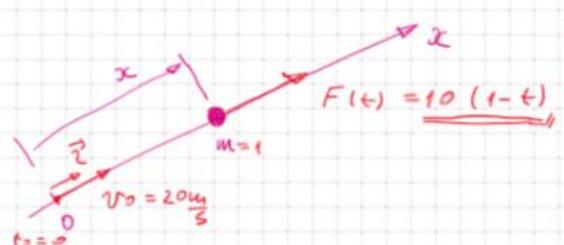
# Zadatak 1

---

Materijalna tačka, mase  $m = 1[\text{kg}]$ , kreće se pravolinijski pod dejstvom sile  $F(t) = 10(1 - t)[\text{N}]$ . Odrediti trenutak  $t_1$  u kome tačka menja smer kretanja ako je  $v_0 = 20[\text{m/s}]$ . (Vidi Zadatak 1.5)

---

Materijalna tačka, mase  $m = 1[\text{kg}]$ , kreće se pravolinijski pod dejstvom sile  $F(t) = 10(1-t)[\text{N}]$ . Odrediti trenutak  $t_1$  u kome tačka menja smer kretanja ako je  $v_0 = 20[\text{m/s}]$ . (Vidi Zadatak 28) vezba



$$t_1 = ? \quad \text{NEBA CNEP KO.}$$

$$\vec{v}_1 = 0$$

$$d\vec{I} = \vec{F} dt$$

$$\vec{I}_{01} = \int_{t_0}^{t_1} d\vec{I} = \int_{t_0}^{t_1} \vec{F} dt$$

$$\vec{K}_1 - \vec{K}_0 = \vec{I}_{01}$$

$$m \vec{v}_1 - m \vec{v}_0 = \int_{t_0=0}^{t_1=2} 10(1-t) \vec{i} dt$$

$$-m(20\vec{i}) = \left(10t - 10\frac{t^2}{2}\right) \Big|_0^{t_1} \vec{i} \quad / \cdot \vec{i}$$

$$-20 = 10t_1 - 5t_1^2$$

$$5t_1^2 - 10t_1 - 20 = 0 \quad /:5$$

$$t_1^2 - 2t_1 - 4 = 0$$

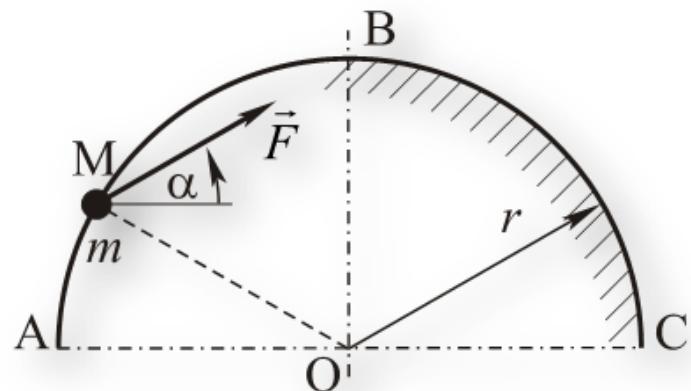
$$(t_1)_{1,2} = \frac{2 \pm \sqrt{4 + 16}}{2} = \frac{2 \pm 2\sqrt{5}}{2}$$

$$t_1 = \frac{1 + \sqrt{5}}{2} \quad \text{|| } \checkmark$$

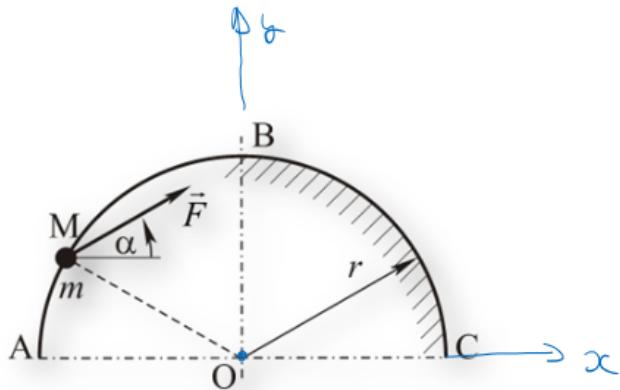
$$t_1 = \frac{1 + \sqrt{5}}{2} < 0$$

## Zadatak 2

Materijalna tačka mase  $m$  se kreće po kružnoj žici radijusa  $r$ . Na nju deluje konstantna sila  $\vec{F}$ , intenziteta  $F = \text{const}$ , čija napadna linija gradi ugao  $\alpha = \text{const}$  sa horizontalom. Odrediti rad koji ova sila izvrši na pomeranju tačke iz položaja A u položaj B, odnosno iz položaja A u položaj C.



$$A_{AB}^{\vec{F}} = ? ; A_{AC}^{\vec{F}} = ?$$



E.I. P.A.D.

$$dA^{\vec{F}} = \vec{F} \cdot d\vec{r} ; A_{AB}^{\vec{F}} = \int_A^B dA^{\vec{F}} = \int_A^B \vec{F} \cdot d\vec{r}$$

Δ EK. KOO. CUC.

$$\vec{F} = F_x \vec{i} + F_y \vec{j}$$

$$d\vec{r} = \vec{v} dt = (\dot{x} \vec{i} + \dot{y} \vec{j}) \cdot dt = \left( \frac{dx}{dt} \vec{i} + \frac{dy}{dt} \vec{j} \right) \cdot dt$$

$$\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt}$$

$$dA^{\vec{F}} = (F_x \vec{i} + F_y \vec{j}) \cdot (dx \vec{i} + dy \vec{j}) \\ = F_x dx + F_y dy$$

$$\begin{aligned} F_x &= F \cos \alpha \\ F_y &= F \sin \alpha \end{aligned}$$

$$\} \rightarrow dA^{\vec{F}} = F \cos \alpha dx + F \sin \alpha dy$$

$$A_{AB}^{\vec{F}} = \int_A^B dA^{\vec{F}} = F \cos \alpha \int_{x_A=-r}^{x_B=0} dx + F \sin \alpha \int_{y_A=0}^{y_B=r} dy$$

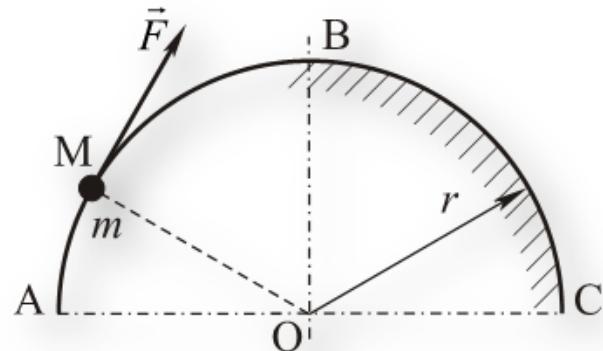
$$A_{AB}^{\vec{F}} = F \cos \alpha \left. x \right|_{-r}^0 + F \sin \alpha \left. y \right|_0^r$$

$$= F \cos \alpha (0 - (-r)) + F \sin \alpha (r - 0)$$

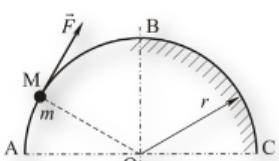
$$= F \cos \alpha \cdot r + F \sin \alpha \cdot r$$

# Zadatak 3

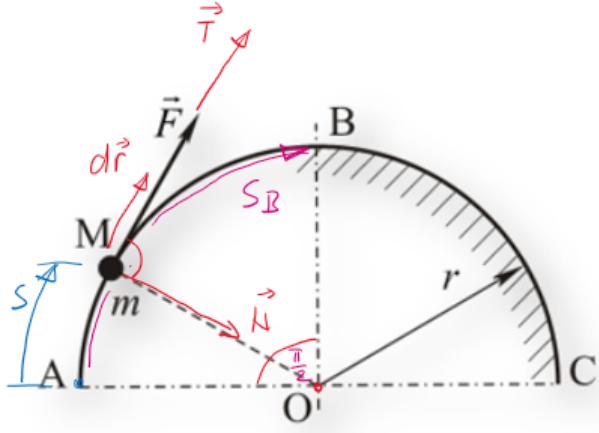
Materijalna tačka mase  $m$  se kreće po glatkoj kružnoj žici radijusa  $r$ . Na nju deluje sila  $\vec{F}$ , konstantnog intenziteta  $F = \text{const}$ , čija napadna linija stalno pada u pravac tangente na žicu. Odrediti rad koji ova sila izvrši na pomeranju tačke iz položaja A u položaj B, odnosno iz položaja A u položaj C.



Materijalna tačka mase  $m$  se kreće po glatkoj kružnoj žici radijusa  $r$ . Na nju deluje sila  $\vec{F}$ , konstantnog intenziteta  $F = \text{const}$ , čija napadna linija stalno pada u pravac tangente na žicu. Odrediti rad koji ova sila izvrši na pomeranju tačke iz položaja A u položaj B, odnosno iz položaja A u položaj C.



$$A_{AB}^{\vec{F}} = ?$$



$$F_T = F$$

$$dA^{\vec{F}} = F ds$$

$$\rightarrow$$

$$dA^{\vec{F}} = F ds$$

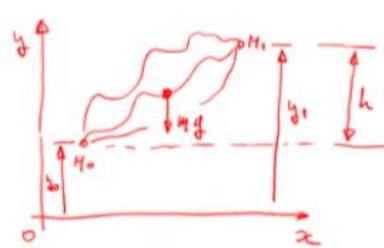
$$A_{AB}^{\vec{F}} = \int_A^B dA^{\vec{F}} = F \int_A^B ds = F \left[ s \right]_0^B = F \cdot S_B$$

$$S_B = \frac{r\pi}{2}$$

$$s_A = 0$$

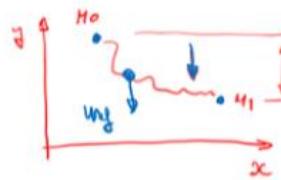
$$c = r\varphi$$

$$= F \cdot \left( \frac{r\pi}{2} - 0 \right) = F \frac{r\pi}{2}$$

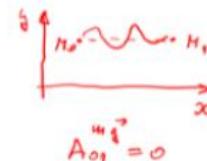


$$\begin{aligned} dA^{\vec{w}_g} &= m \vec{g} \cdot d\vec{r} \\ &= (-m \vec{g}) \cdot (dx \hat{i} + dy \hat{j}) \\ &= -m g dy \end{aligned}$$

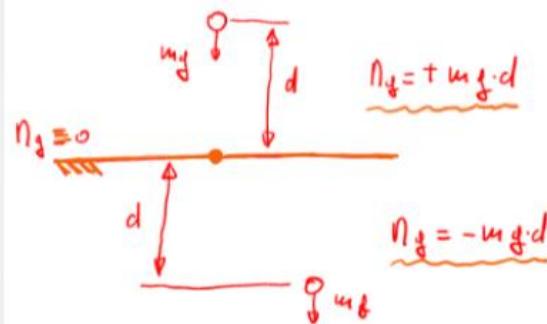
$$\begin{aligned} A_{01}^{\vec{w}_g} &= \int_0^1 dA^{\vec{w}_g} = -m g \int_0^{y_1} dy = -m g \left[ y \right]_0^{y_1} \\ &= -m g (y_1 - y_0) = -m g h \quad h = y_1 - y_0 \\ A_{01}^{\vec{w}_g} &= 0 \end{aligned}$$

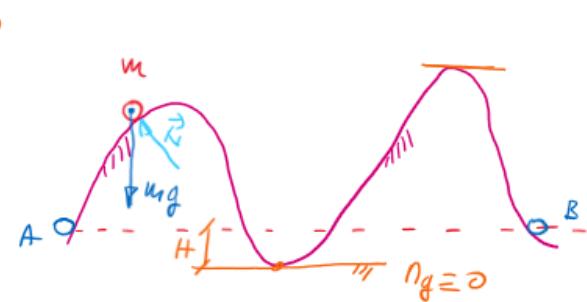
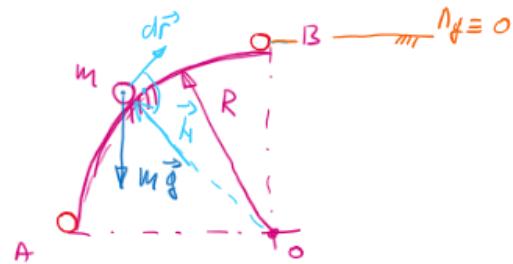
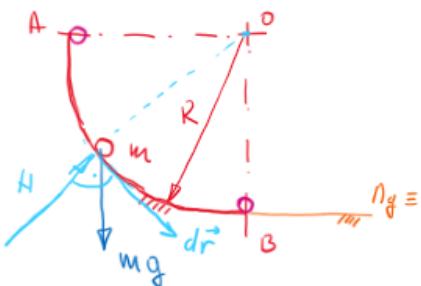


$$A_{01}^{\vec{w}_g} = +m g h$$



" $m \vec{g}$ "  $\rightarrow N_g$





$$A_{AB}^{\vec{u}_f} = +\mu_f R$$

$$A_{AB}^{\vec{N}} = \int_A^B \vec{u} \cdot d\vec{r} = \int_A^B H \cdot dr \cos 90^\circ \\ = 0$$

$$N_{fB} = 0, \quad N_{fA} = \mu_f R$$

$$A_{AB}^{\vec{N}_f} = N_{fA} - N_{fB} = \mu_f R - 0 \\ = \mu_f R$$

$$A_{AB}^{\vec{u}_f} = -\mu_f R$$

$$A_{AD}^{\vec{N}} = 0$$

$$N_{fB} = 0$$

$$N_{fA} = -\mu_f R$$

$$A_{AB}^{\vec{u}_f} = N_{fA} - N_{fB} = \\ = -\mu_f R + 0 \\ = -\mu_f R$$

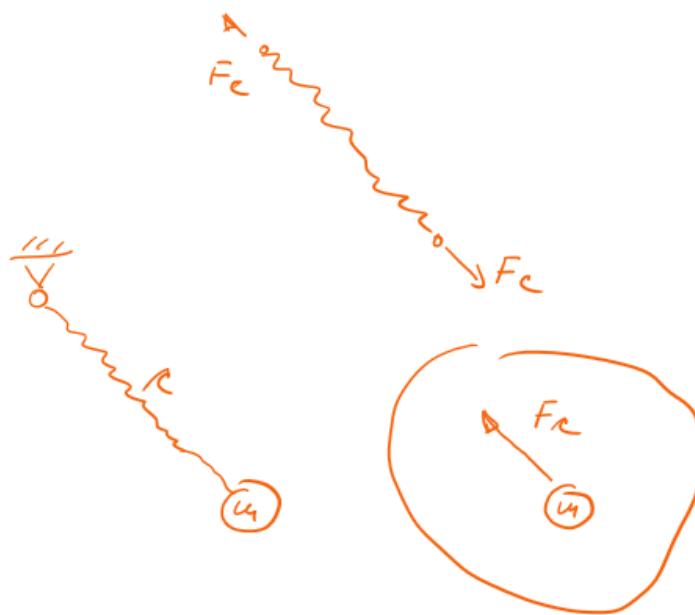
$$\underline{A_{AB}^{\vec{u}_f} = 0}$$

$$\underline{A_{AD}^{\vec{N}} = 0}$$

$$N_{fA} = +\mu_f H$$

$$N_{fB} = +\mu_f H$$

$$A_{AB}^{\vec{u}_f} = N_{fA} - N_{fB} \\ = \mu_f H - \mu_f H = 0$$

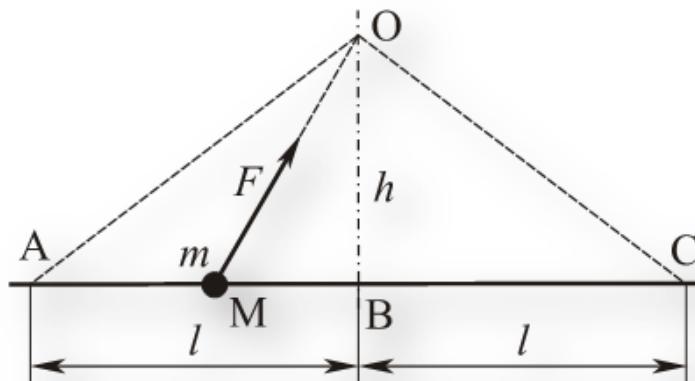


$$F_c = c \cdot \Delta l$$

$$\Pi_c = \frac{1}{2} c (\Delta l)^2$$

# Zadatak 4

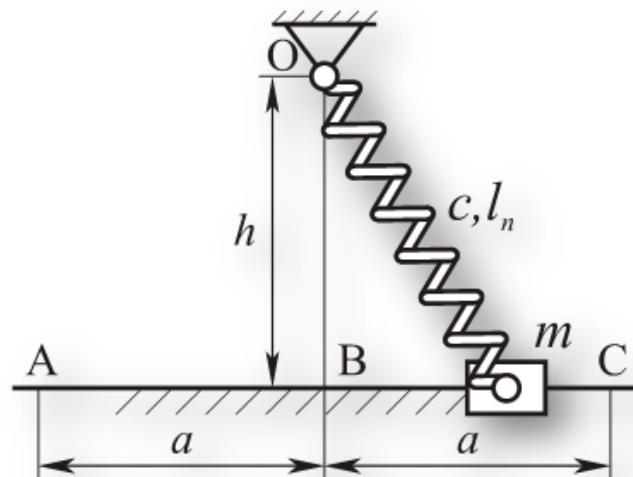
Materijalna tačka  $M$ , mase  $m$ , se kreće po pravolinijskoj žici. Na nju deluje centralna privlačna sila  $\vec{F}$ , konstantnog intenziteta  $F = \text{const}$ , sa centrom privlačenja u tački  $O$ . Odrediti rad koji ova sila izvrši na pomeranju tačke iz položaja  $A$  u položaj  $B$ , odnosno, iz položaja  $A$  u položaj  $C$ , ( $\overline{AB} = \overline{BC} = l$ ,  $\overline{OB} = h$ ).





# Zadatak 5

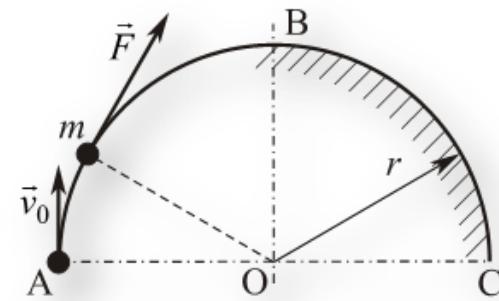
Klizač, mase  $m$ , može da se kreće po pravolinijskoj vođici. Vezan je linearnom oprugom, krutosti  $c$  i dužine  $l_n$  u nenađegnutom stanju, za nepokretnu tačku O,  $\overline{OB} = h$ . Odrediti rad sile u oprugi pri pomeranju klizača iz položaja A u položaj B, odnosno, iz položaja A u položaj C ( $\overline{AB} = \overline{BC} = a$ ). Kolike su ove veličine u slučaju  $l_n = h$ .



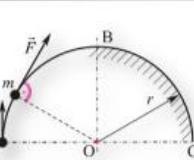


# Zadatak 6

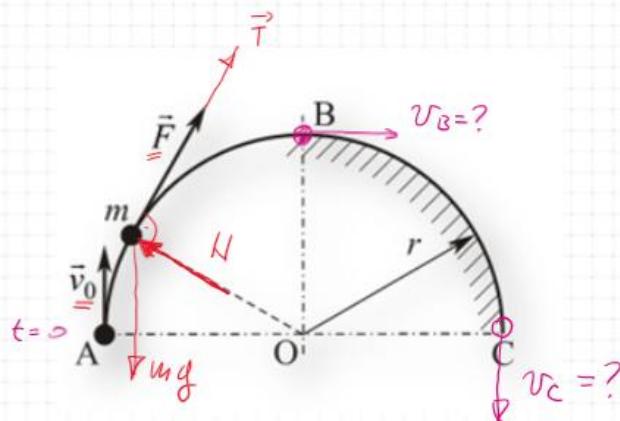
Materijalna tačka mase  $m$  se kreće po glatkoj kružnoj žici radijusa  $r$ . Žica se nalazi u vertikalnoj ravni, a tačka se kreće u homogenom polju sile zemljine teže. Na nju deluje i sila  $\vec{F}$ , konstantnog intenziteta,  $F = \text{const}$ , čija napadna linija stalno pada u pravac tangente na žicu. Odrediti brzinu tačke u položajima B i C, ako je tačka kretanje započela iz položaja A početnom brzinom  $v_0$  usmerenom naviše.



Materijalna tačka mase  $m$  se kreće po glatkoj kružnoj žici radijusa  $r$ . Žica se nalazi u vertikalnoj ravni, a tačka se kreće u homogenom polju sile zemljine teže. Na nju deluje i sila  $\vec{F}$ , konstantnog intenziteta,  $F = \text{const}$ , čija napadna linija stalno pada u pravac tangente na žicu. Odrediti brzinu tačke u položajima B i C, ako je tačka kretanje započela iz položaja A početnom brzinom  $v_0$  usmerenom naviše.



$$v_B = ? , v_C = ?$$



$$E_{kB} - E_{kA} = A_{AB}^N + A_{AB}^F + A_{AB}^{mg}$$

$$\frac{1}{2} m v_B^2 - \frac{1}{2} m v_0^2 = F \cdot r \pi - m g \cdot R \quad | \cdot \frac{2}{m}$$

$$v_B^2 = v_0^2 + \frac{\cancel{m}}{\cancel{m}} F \frac{r \pi}{R} - \frac{2}{\cancel{m}} m g R$$

$$v_B = \sqrt{ - - - - }$$

$$E_{kC} - E_{kA} = A_{AC}^N + A_{AC}^F + A_{AC}^{mg}$$

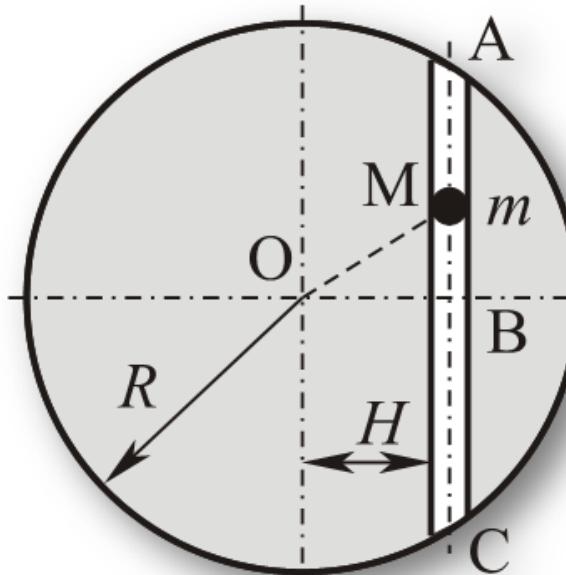
$$\frac{1}{2} m v_C^2 - \frac{1}{2} m v_0^2 = F \cdot r \pi$$

$$v_C^2 = - - - -$$

$$v_C = \sqrt{ - - - - }$$

# Zadatak 7

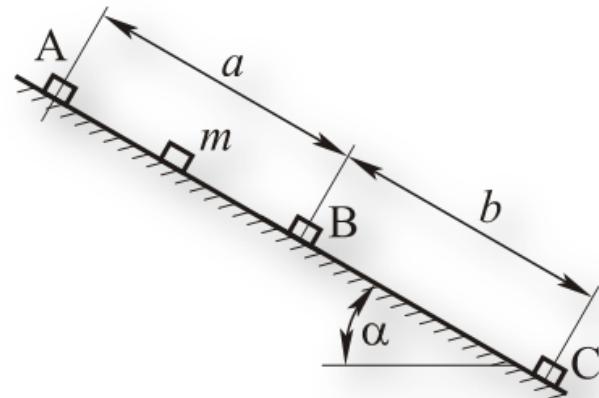
U glatkom vertikalnom žlebu, urezanim u nepokretni kružni cilindar, radijusa  $R$ , kreće se materijalna tačka  $M$ , mase  $m$ . Najkraće rastojanje žleba od ose cilindra iznosi  $H$ . Tačka se kreće u homogenom polju sile zemljine teže. Na nju deluje i centralna privlačna sila, sa centrom privlačenja u tački  $O$ , koja se nalazi na osi cilindra u ravni žleba, čiji je intenzitet obrnuto proporcionalan rastojanju tačke od centra dejstva sile,  $F = \frac{k}{OM}$ ,  $k = \text{const} > 0$ . Ako je tačka kretanje započela iz položaja  $A$ , bez početne brzine, odrediti brzinu tačke i reakciju žleba u položaju  $B$ .

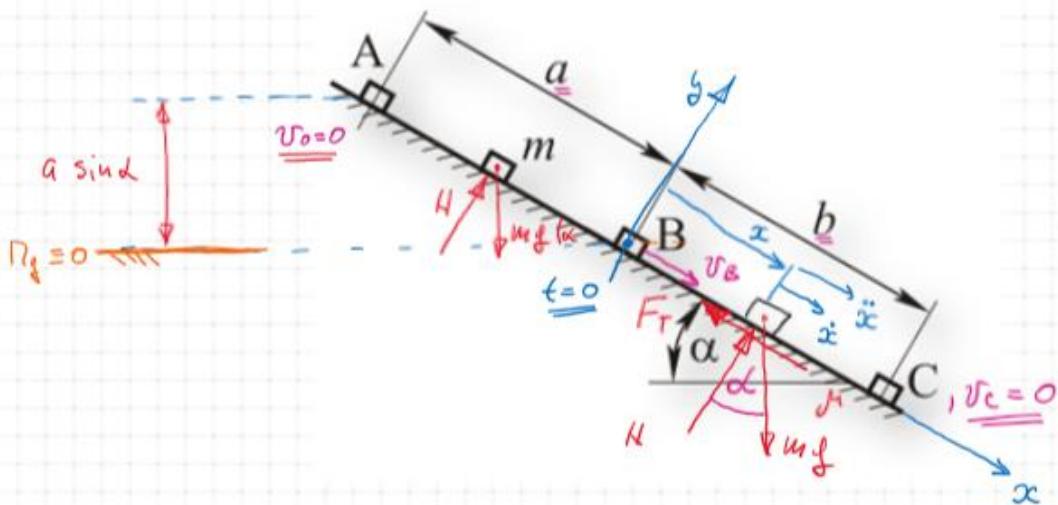




# Zadatak 8

Materijalna tačka mase  $m$  se nalazi na strmoj ravni nagibnog ugla  $\alpha$ . Kretanje započinje iz položaja A iz stanja mirovanja. Na prvom delu puta, od položaja A do položaja B, dužine  $a$ , strma ravan je glatka. Na drugom delu puta, od položaja B do položaja C, dužine  $b$ , strma ravan je hrapava. Koeficijent trenja između tačke i strme ravni je  $\mu = 2 \tan \alpha$ . Ako se tačka ponovo zaustavlja u položaju C odrediti koliki je odnos  $\frac{a}{b}$ .





"B-C"

$$E_{kC} + \eta_C \neq E_{kB} + \eta_B$$

"A-B"

$$E_{kB} - E_{kA} = A_{AB} + A_{AB}$$

$$\frac{1}{2} m v_B^2 - 0 = \mu_f \cdot a \sin \alpha$$

$$v_B^2 = 2 g a \sin \alpha$$

$$E_k + \eta = \text{const}$$

$$E_{kB} + \eta_B = E_{kA} + \eta_A$$

$$\frac{1}{2} m v_B^2 = + \mu_f \cdot a \sin \alpha$$

$$v_B^2 = 2 g a \sin \alpha$$

"B - C"

$$E_{kC} + \eta_C \neq E_{kB} + \eta_B$$

II b.3.  $m\ddot{x} = m\ddot{g} + \vec{N} + \vec{F}_T \quad / \cdot \vec{z} \quad / \cdot \vec{f}$

(1)  $m\ddot{x} = m\ddot{g} \sin \alpha - F_T$

(2)  $0 = N - m\ddot{g} \cos \alpha$

(3)  $F_T = \mu N$

(2)  $\rightarrow N = m\ddot{g} \cos \alpha = \text{const}$

(3)  $\rightarrow F_T = \mu m\ddot{g} \cos \alpha = \text{const}$

$$\mu = 2 \tan \alpha = 2 \frac{\sin \alpha}{\cos \alpha}$$

(1)  $\rightarrow m\ddot{x} = m\ddot{g} \sin \alpha - \mu m\ddot{g} \cos \alpha$

$$\ddot{x} = g \sin \alpha - 2 \frac{\sin \alpha}{\cos \alpha} \cdot g \cos \alpha$$

$\ddot{x} = -g \sin \alpha = \text{const} < 0$

$$\ddot{x} = -g \sin \alpha = \text{const} < 0$$

$$\ddot{x} = \frac{d\dot{x}}{dt} = \frac{dx}{dt} \frac{d\dot{x}}{dx} = \dot{x} \frac{d\dot{x}}{dx}$$

$$\dot{x} \frac{d\dot{x}}{dx} = -g \sin \alpha \rightarrow \int \dot{x} d\dot{x} = -g \sin \alpha dx$$

$$\left. \frac{\dot{x}^2}{2} \right|_0^B = -g \sin \alpha \quad \left. x \right|_0^B \rightarrow \left. 0 - \frac{U_B^2}{2} = -g \sin \alpha (B - 0) \right|$$

$$U_B^2 = 2 g \sin \alpha \cdot B$$

$$U_B^2 = 2 g a \sin \alpha$$

\*

\*\*

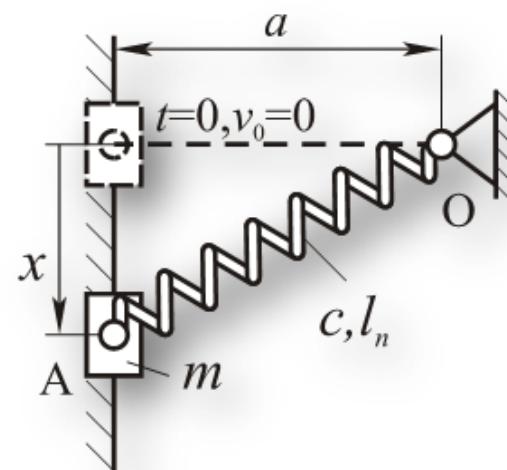
$$2 g a \sin \alpha = 2 g \sin \alpha \cdot b$$

$$a = b$$

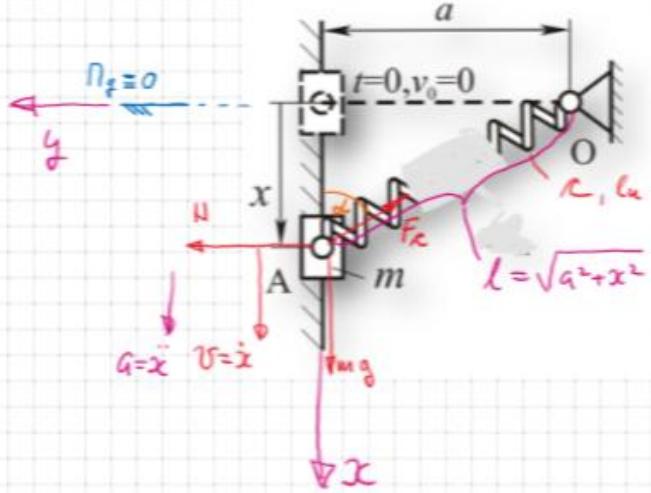
$$\left. \frac{a}{b} = 1 \right|$$

# Zadatak 9

Klizač A, mase  $m$ , nalazi se na glatkoj vertikalnoj vođici. Vezan je oprugom, krutosti  $c$  i dužine  $l_n$  u nenapregnutom stanju, za nepokretnu tačku O. Kretanje započinje, bez početne brzine, iz položaja u kome je opruga horizontalna. Odrediti brzinu klizača i reakciju vođice u funkciji položaja klizača, koordinate  $x$ . Klizač se kreće u homogenom polju sile zemljine teže.



$$U(x) = ?, \quad H(x) = ?$$



- NOT. CURE

$$E_k + \Pi = \text{const}$$

$$\underbrace{E_k + \Pi}_{\text{const}} = E_{k0} + \Pi_0 \quad | +$$

$$E_k = \frac{1}{2} m v^2$$

$$\Pi = \Pi_g + \Pi_c = -m g x + \frac{1}{2} R (\sqrt{a^2 + x^2} - l_n)^2$$

$$\Pi_0 = \Pi_{g0} + \Pi_{c0} = 0 + \frac{1}{2} R (\underbrace{a - l_n}_{(\Delta l)_0})^2$$

$$F_x = R \cdot \Delta l \quad \left\{ \begin{array}{l} \Pi_c = \frac{1}{2} R (\Delta l)^2 \end{array} \right.$$

$$* \quad \frac{1}{2} m v^2 - m g x + \frac{1}{2} R (\sqrt{a^2 + x^2} - l_n)^2 = \frac{1}{2} R (a - l_n)^2 \quad / \cdot \frac{2}{m}$$

$$v_{(x)} = \sqrt{2 g x - \frac{R}{m} (\sqrt{a^2 + x^2} - l_n)^2 + \frac{R}{m} (a - l_n)^2}$$

$$H(x) = ?$$

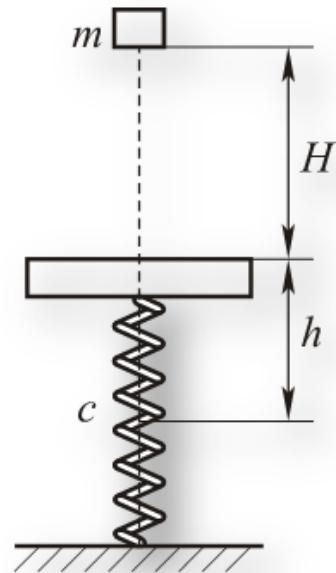
$$\text{II Pb. 3. } \underbrace{m\vec{a} = m\vec{g} + \vec{N} + \vec{F}_c}_{\text{~~~~~}} / \cdot \vec{j}$$

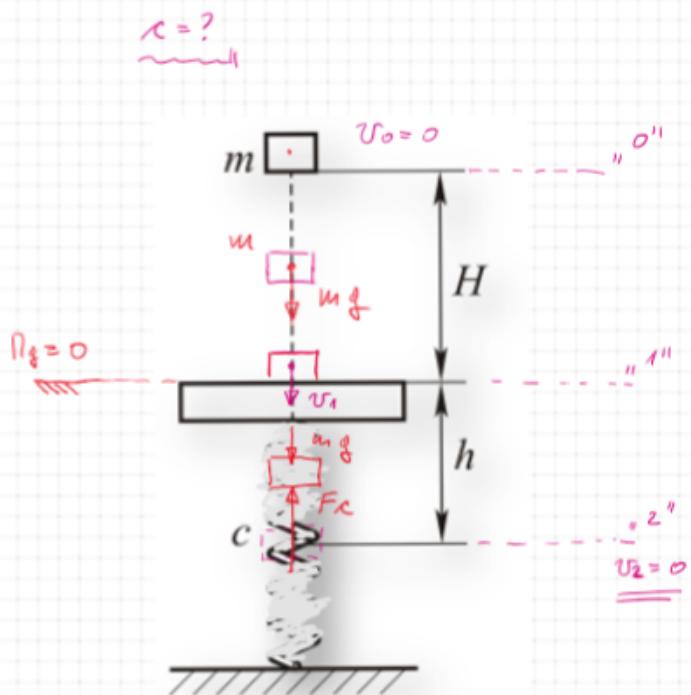
$$0 = H - F_c \sin \alpha \rightarrow H = F_c \cdot \sin \alpha = (c \Delta l) \cdot \sin \alpha$$

$$\boxed{H(x) = c \cdot (\sqrt{a^2 + x^2} - l_u) \cdot \frac{a}{\sqrt{a^2 + x^2}}}$$

# Zadatak 10

Teret mase  $m$  pada bez početne brzine, sa visine  $H$ , na ploču zanemarive mase, koja je postavljena na linearnu oprugu krutosti  $c$ . Usled pada tereta na ploču opruga se (maksimalno) sabije za dužinu  $h$ . Odrediti krutost opruge  $c$ .





$$\text{“0 - 1”} \quad E_{k1} + \cancel{D}_1^{\cancel{O}} = E_{k0} + \cancel{D}_0^{\cancel{O}}$$

$$\frac{1}{2}m v_1^2 = mg \cdot H \rightarrow v_1 = \sqrt{2gH}$$

“1 - 2”

$$E_{k2} + \cancel{D}_2^{\cancel{O}} = E_{k1} + \cancel{D}_1$$

$$E_{k1} = \underbrace{\frac{1}{2}m v_1^2}_{\text{“1”}} = mgh$$

$$D_1 = D_{g1} + D_{c1} = 0 + \frac{1}{2}\kappa \left( \underbrace{\frac{0}{\Delta x_1}}_{\text{“0”}} \right)^2 = 0$$

$$D_2 = D_{g2} + D_{c2} = -mgh + \frac{1}{2}\kappa \left( \underbrace{-h}_{\text{“2”}} \right)^2$$

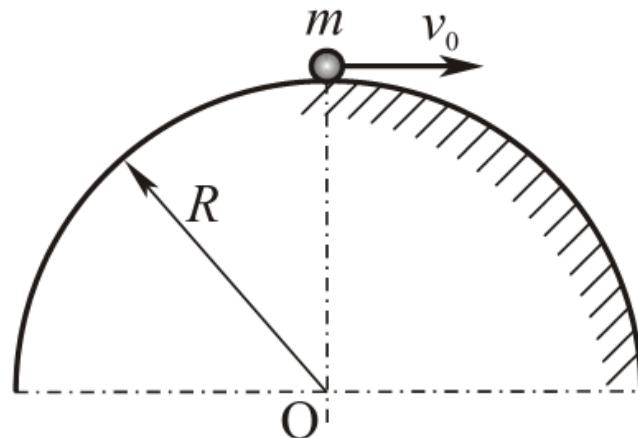
$$-mgh + \frac{1}{2}\kappa h^2 = \frac{1}{2}mv_1^2 \quad / \cdot \frac{2}{h^2}$$

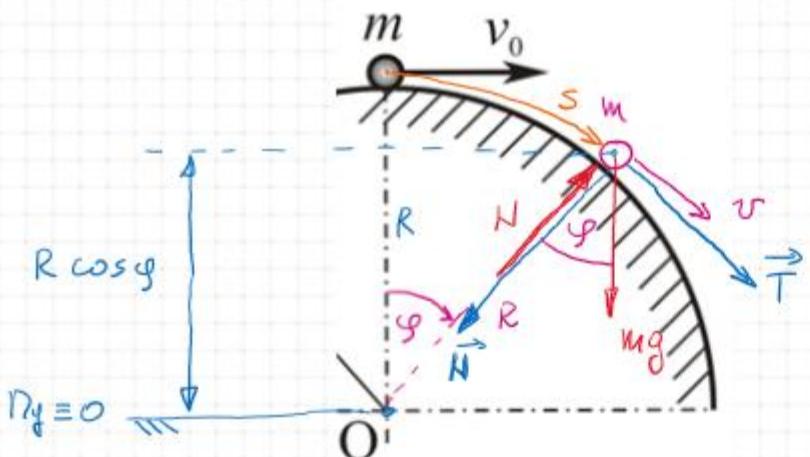
$$\kappa = \frac{1}{h^2} mv_1^2 \cdot \frac{2}{h^2} + mg \cdot \frac{2}{h^2}$$

$$\boxed{\kappa = \frac{m}{h^2} (2g) + 2 \frac{mg}{h^2}}$$

# Zadatak 11

Kuglica, mase  $m$ , nalazi se na vrhu glatke nepokretne polulopte, poluprečnika  $R$ . U početnom trenutku saopštena joj je brzina intenziteta  $v_0$  u horizontalnom pravcu. Odrediti položaj u kom će se kuglica odvojiti od podloge. Koliku početnu brzinu treba saopštiti kuglici da bi se odvojila u početnom trenutku? Da li kuglica može stići do podnožja polulopte bez odvajanja od nje?





$$* \vec{I} \cdot \vec{T} / \vec{N}$$

$$(1) m \cdot R \ddot{\varphi} = m g \sin \varphi$$

$$(2) m \cdot \frac{v^2}{R} = m g \cos \varphi - N$$

$$(2) \rightarrow \boxed{N = m g \cos \varphi - m \frac{v^2}{R} = \dots} \quad **$$

$$\varphi_{og6} = ? \rightarrow N(\varphi_{og6}) = 0$$

$$N(\varphi) = ?$$

II Hb3.  $\boxed{m \vec{a} = m \vec{g} + \vec{N}}$

$$TP = \mathcal{K}\{0, R \vec{g}_\varphi\}$$

$$\boxed{s = R \varphi} \rightarrow \dot{s} = R \dot{\varphi} \rightarrow \ddot{s} = R \ddot{\varphi}$$

$$\boxed{\dot{s} = \dot{\varphi} = R \dot{\varphi}}$$

$$\vec{a} = \ddot{s} \vec{T} + \frac{\dot{s}^2}{R} \vec{N}$$

$$\vec{a} = \underbrace{R \ddot{\varphi}}_{ar} \vec{T} + \underbrace{\frac{R \dot{\varphi}^2}{R}}_{\frac{v^2}{R}} \vec{N}$$

$$\boxed{U(g) = ? \quad (U(g) = R \dot{\varphi}(g) = ?)}$$

$$\underline{\text{I}} \quad (1) \quad \dot{\varphi} \frac{d\dot{\varphi}}{d\varphi} = \frac{g}{R} \sin \varphi \quad \int \rightarrow \dot{\varphi}(\varphi) \rightarrow U(\varphi) = -$$

$$\underline{\text{II}} \quad E_k + \Pi = E_{k0} + \Pi_0$$

$$\frac{1}{2} m v^2 + m g R \cos \varphi = \frac{1}{2} m v_0^2 + m g R / 2$$

$$\boxed{v^2 = v_0^2 + g R - 2 g R \cos \varphi} \quad \star \star \star$$

$$\left. \begin{array}{l} \star \star \star \\ \times \times \end{array} \right\} \rightarrow H(g) = m g \cos \varphi - \frac{m}{R} (v_0^2 + 2 g R - 2 g R \cos \varphi)$$

$$\boxed{H(g) = 3 m g \cos \varphi - 2 m g - m \frac{v_0^2}{R}} \quad \star$$

$$\varphi_{opt} = ? \rightarrow H(\varphi_{opt}) = 0$$

$$\star \rightarrow H(\varphi_{opt}) = \boxed{3 m g \cos \varphi_{opt} - 2 m g - m \frac{v_0^2}{R} = 0}$$

$$\cos \varphi_{opt} = \frac{2}{3} + \frac{1}{3} \frac{v_0^2}{g R}$$

$$\varphi_{opt} = \arccos( \quad )$$

$$v_0 = ? \rightarrow \varphi_{opt} = 0 \rightarrow \cos \varphi_{opt} = \boxed{\cos 0 = \frac{2}{3} + \frac{1}{3} \frac{v_0^2}{g R}}$$

$$\boxed{v_0 = \sqrt{g R}} \quad (\gg)$$

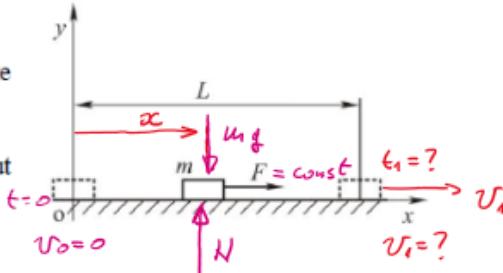
1. Materijalna tačka mase  $m$  započinje kretanje po glatkoj horizontalnoj ravni, u homogenom polju sile zemljine teže, iz stanja mirovanja. Na nju dejstvuje i horizontalna sila  $F$ , konstantnog intenziteta. Odrediti:

- a) diferencijalne jednačine kretanja materijalne tačke,

- b) parametarsku jednačinu kretanja tačke  $(x(t))$ ,

- c) trenutak  $t_1$  do kog je tačka prešla put dužine  $L$ ,

- d) brzinu tačke u trenutku  $t_1$ .



$$\text{II Pb. 3. } m \vec{\alpha} = \vec{F} + m \vec{g} + \vec{N} / \cdot \vec{z} / \cdot \vec{s}$$

$$(1) m \cdot \ddot{x} = F \rightarrow \frac{d \dot{x}}{dt} = \frac{F}{m} \rightarrow \int d \dot{x} = \frac{F}{m} \int dt \rightarrow$$

$$(2) 0 = H - mg$$

$$\dot{x} = \int \rightarrow x$$

$$t_1 = ? \rightarrow \boxed{x(t_1) = L} \rightarrow t_1$$

$$v_1 = \dot{x}(t_1) = \dots$$

# Dinamika – vežbe 2

Kinematika i dinamika

Miodrag Zuković

Novi Sad, 2021.