

فصل چهارم

نیرو

۱-۴- نیرو

نیرو عاملی است که باعث می‌شود، یک جسم از حالت سکون شروع به حرکت کند، یا جسمی که در حال حرکت است متوقف شود، یا باعث می‌شود یک جسم سریع‌تر یا آهسته‌تر حرکت نموده، یا مسیر حرکت جسم تغییر کند. نیرو یا نیروهایی که باعث ایجاد حرکت یا تمایل به حرکت در جسم می‌شوند نیروهای محرك می‌باشند و بالعکس نیرو یا نیروهایی که مانع از حرکت یا تمایل به توقف جسم می‌شوند، نیروهای مقاوم خوانده می‌شوند. برای مثال اگر اتومبیل روی یک جاده افقی در حال سکون باشد، حتی بدون استفاده از ترمزها نیز در همین وضعیت توقف باقی خواهد ماند. اگر اتومبیل روی جاده افقی در حال حرکت باشد، تنها نیروهای مقاوم در مقابل حرکت، اصطکاک و مقاومت هوا می‌باشد که برای جبران آن‌ها باید نیرویی مساوی و مخالف جهت آن‌ها به وسیله‌ی موتور فراهم شود تا اتومبیل بتواند به حرکت یکنواخت خود ادامه دهد. اگر نیروی اعمال شده به وسیله‌ی موتور (نیروی محرك) از مجموع نیروهای مقاوم در مقابل حرکت (در اینجا نیروی اصطکاک + نیروی مقاومت هوا) بیشتر باشد، اتومبیل در جهت نیروی بیشتر به طور یکنواخت شتاب می‌گیرد. همین طور اگر ترمز به کار گرفته شود (نیروی مقاوم دیگر) چون در این حالت نیروی محرك اتومبیل کمتر از نیروهای مقاوم حرکت آن است، بنابراین سرعت اتومبیل تحت برآیند این نیروها که در جهت مخالف حرکت اثر می‌کند، کم می‌شود تا این که کاملاً به حالت توقف درآید.

واحد نیرو در سیستم SI نیوتون (N) بوده و عبارت است از نیرویی که بتواند به جسمی به جرم یک کیلوگرم شتابی برابر 1m/s^2 بدهد یا :

$$1\text{N} = 1\text{kg} \times 1\text{m/s}^2$$

$$1\text{N} = 1\text{kg m/s}^2$$

واحد نیرو در سیستم M.K.S عملی کیلوگرم نیرو (kgf) و در سیستم انگلیسی پوند نیرو (lbf)

می‌باشد برای تبدیل واحدهای فوق به یکدیگر می‌توان از جدول پیوست استفاده کرد.

۱-۴-۲- تعادل نیروها

هنگامی که چند نیرو بر یک جسم وارد می‌شوند برای تجزیه و تحلیل تأثیر نیروها روی جسم سه نکته زیر را باید در نظر داشت :

۱- مقدار نیروها

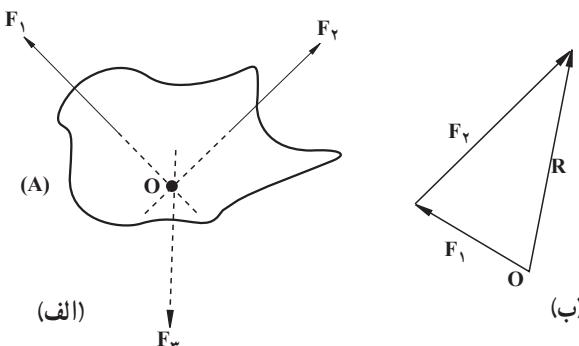
۲- نقطه‌ی اثر نیروها

۳- امتداد نیروها

با توجه به این که نیروها دارای مقدار، راستا و جهت می‌باشند، لذا کمیت‌های برداری بوده و باید آن‌ها را به صورت برداری با یکدیگر جمع نمود.

نکته دیگری که باید در مورد نیروهای وارد بر یک جسم ذکر نمود آن است که دو نیرو وقتی به حال تعادل قرار می‌گیرند که مقدار آن‌ها مساوی و جهت آن‌ها مخالف و هم راستا باشند. در شکل ۱-۴-الف نیروهای F_1 و F_2 دو نیروی وارد بر جسم ساکن A و هم صفحه هستند ولی هم راستا نمی‌باشند.

دو نیروی F_1 و F_2 جسم را از حالت سکون (تعادل) خارج می‌نمایند، حرکت جسم هم راستا و هم جهت با برآیند دو نیروی F_1 و F_2 یعنی R خواهد بود (شکل ۱-۴-ب). برای این که جسم



شکل ۱-۴- اثر دو نیرو بر جسم A

متوقف شود باید نیروی F_3 که مساوی، هم راستا و مخالف جهت نیروی R می‌باشد به جسم وارد شود. در واقع با اعمال نیروی F_3 اثر دو نیروی F_1 و F_2 خشی شده و برآیند نیروهای وارد بر جسم صفر شده است. به عبارت دیگر جمع برداری تمام نیروها صفر می‌شود. بیان ریاضی مطلب فوق به صورت زیر خواهد بود :

$\sum F = 0$ شرط تعادل

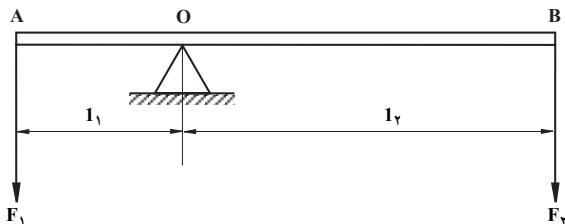
$$\Rightarrow \vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \vec{F}_3 = 0 \quad \text{یا} \quad \vec{F}_1 + \vec{F}_2 = -\vec{F}_3$$

یعنی بردار F_3 مساوی حاصل جمع بردارهای F_1 و F_2 بوده اما در خلاف جهت برآیند آنها اثر گذاشته است، بدین ترتیب جسم A در حال تعادل قرار گرفته است. چنین شرطی (شرط در حالت تعادل قرار داشتن یک جسم) باید در مورد گشتاورهای وارد بر آن نیز صادق باشد یعنی باید :

$$\sum M = 0$$

۴-۳ گشتاور نیرو

لنگر یا گشتاور نیرو نسبت به یک نقطه انتخابی، مساوی است با حاصل ضرب نیرو در فاصله عمودی نقطه تا امتداد نیرو. میله AB را که روی تکیه گاه O قرار دارد در نظر بگیرید (شکل ۴-۲)، دو نیروی قائم بر راستای میله، و در دو انتهای آن اثر می دهیم. می خواهیم این میله را حول تکیه گاه O بچرخانیم. عواملی که در گشتن میله به دور تکیه گاه مؤثر می باشند عبارتند از نیروها و فاصله آنها تا تکیه گاه O.



شکل ۴-۲- اثر نیروها بر میله AB که روی تکیه گاه O قرار گرفته است.

بدین ترتیب عوامل مؤثر در گشتن یک جسم به دور یک محور را گشتاور نیرو می نامند. با این تعاریف می توان نوشت :

$$\text{گشتاور نیروی } F_1 \text{ حول نقطه } O = F_1 \times l_1$$

$$\text{گشتاور نیروی } F_2 \text{ حول نقطه } O = F_2 \times l_2$$

به طور کلی داریم :

$$M = F \times l \quad (4-1)$$

که در آن :

$$M = \text{گشتاور نیروی } F \text{ بر حسب نیوتون متر (N.m)}$$

F = نیروی واردہ بر جسم بر حسب نیوتون (N)

l = فاصله‌ی نیرو تا مرکز دوران بر حسب متر (m)

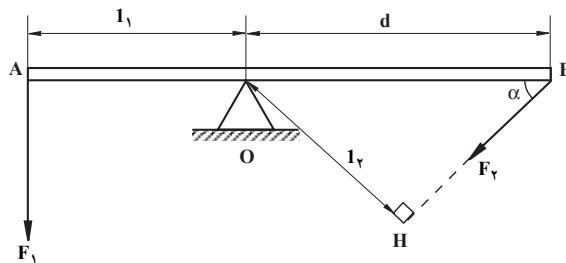
واحد گشتاور در سیستم SI بر حسب نیوتون متر (N.m) می‌باشد.

فاصله نیروها تا تکیه‌گاه را بازوی نیرو یا بازوی مؤثر می‌نامند. زمانی که این دو گشتاور باهم

برابر باشند جسم در حال تعادل است: معادله تعادل به صورت زیر می‌باشد:

$$F_1 \times l_1 = F_2 \times l_2 \Rightarrow \frac{F_1}{F_2} = \frac{l_2}{l_1}$$

توجه: اگر یکی از نیروها بر امتداد میله‌ی AB عمود نباشد، در این حالت مقدار گشتاور نیرو عبارت است از اندازه نیرو ضرب در فاصله عمودی نیرو تا تکیه‌گاه (l_2) یعنی خطی که از تکیه‌گاه بر امتداد نیرو عمود شود (شکل ۴-۳).



شکل ۴-۳ - نمایش فاصله عمودی نقطه O تا نیروی F_2 (۴-۲)

$$M_2 = F_2 \times l_2 = F_2 \times d \times \sin \alpha \quad (4-2)$$

مثال: در شکل ۴-۳ چنانچه $N = 20$ و $l_1 = 1\text{m}$ و $d = 1/5\text{m}$ باشد مقدار نیروی

تعادل‌کننده F_2 چه میزان باشد تا تیر حرکت نکند و در حالت تعادل بماند ($\alpha = 30^\circ$).

حل: با توجه به روابط ۴-۱ و ۴-۲ به صورت زیر می‌توان F_2 را به دست آورد:

$$F_1 \times l_1 = F_2 \times l_2 \Rightarrow F_2 = F_1 \times \frac{l_1}{l_2} = F_1 \times \frac{l_1}{d \sin \alpha}$$

$$\Rightarrow F_2 = 20 \times \frac{1\text{m}}{1/5 \sin 30^\circ \text{m}} = 26/6 \text{N}$$

اگر بخواهیم این مسئله را با توجه به شرط تعادل جسم یعنی $\sum M = 0$ حل کنیم صورت دیگر نگارش حل مسئله به این ترتیب خواهد بود:

$$\begin{aligned}\sum M_0 = 0 \Rightarrow -(M_1) + (M_2) = 0 \Rightarrow M_1 = M_2 \\ \Rightarrow F_1 \times l_1 = F_2 \times l_2 \Rightarrow F_2 = \frac{F_1 \times l_1}{l_2} = \frac{20 \times 1}{d \sin \alpha} = 26 / 6 N\end{aligned}$$

باید توجه داشت که علامت گشتاور با جهت چرخش نیرو مشخص می‌شود و دوران در جهت عقربه‌های ساعت با علامت مثبت و خلاف جهت عقربه‌های ساعت با علامت منفی نشان داده می‌شود. به عبارت دیگر M_1 گشتاور حاصل از نیروی F_1 با علامت منفی و M_2 گشتاور حاصل از نیروی F_2 با علامت مثبت می‌باشد.

۴-۴- گشتاور گردشی یا کوپل دورانی

اگر محوری، چرخی را بگرداند یا چرخی محوری را بچرخاند، بر هر دوی آن‌ها گشتاور گردشی وارد می‌شود و مقدار آن برابر است با نیروی مماسی^۱ وارد بر محیط چرخ ضرب در فاصله عمودی نیرو از مرکز دوران.

گشتاور گردشی ممکن است به وسیله یک چرخ دنده، چرخ تسمه یا چرخ زنجیر به وجود آید. واحد گشتاور گردشی نیز نیوتون متر (N.m) است.

مثال: اگر گشتاور گردشی مطابق شکل ۴-۴ توسط چرخ دنده حاصل شده باشد مقدار آن روی محور چرخ‌ها به صورت زیر محاسبه می‌شود.

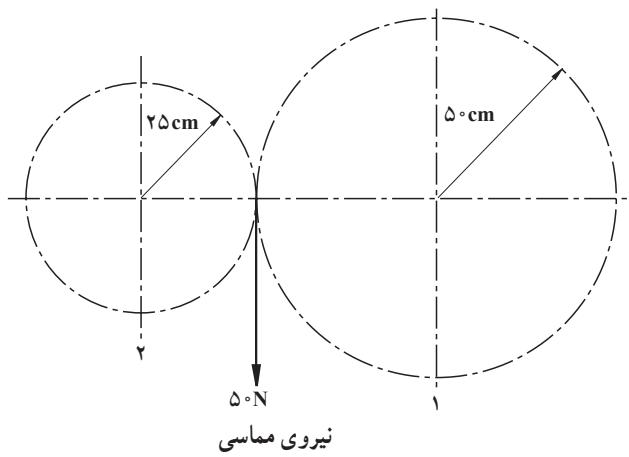
روی محور چرخ بزرگ‌تر (مخالف حرکت عقربه‌های ساعت)

$$M_1 = F \times r_1 = \frac{50 \times 50}{100} = 25 N.m$$

روی محور چرخ کوچک‌تر (موافق حرکت عقربه‌های ساعت)

$$M_2 = F \times r_2 = \frac{50 \times 25}{100} = 12.5 N.m$$

۱- منظور از نیروی مماسی، نیرویی است که بر محیط چرخ مماس بوده و امتداد آن تنها در یک نقطه دایره محیط را قطع می‌کند. در چنین حالتی نیرو در نقطه تماس بر شعاع چرخ عمود خواهد بود.



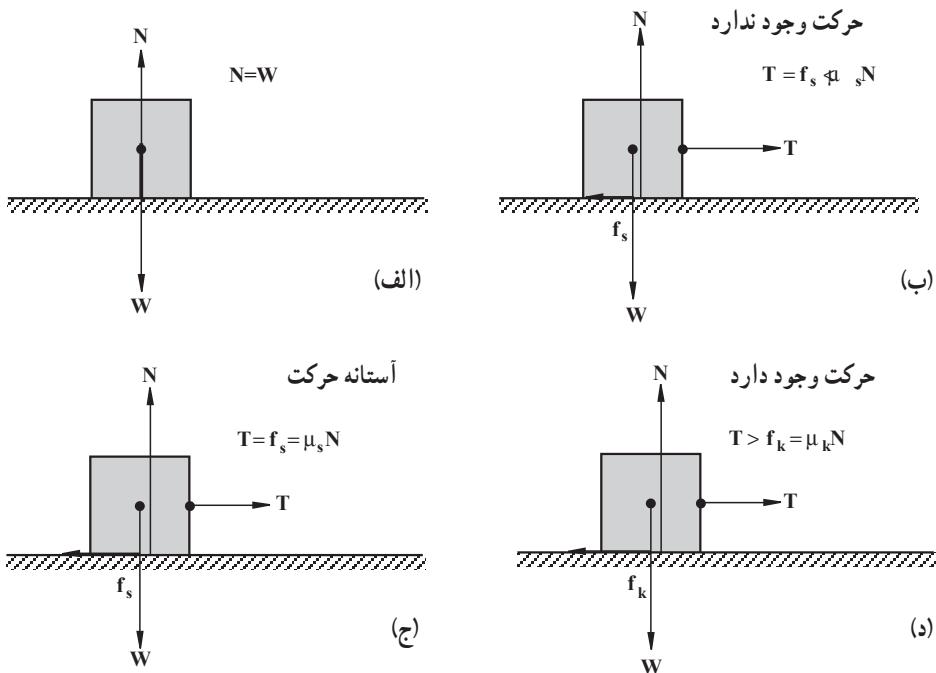
شکل ۴-۴- گشتاور گردش روی چرخ دنده

چنانچه نیروی مماسی بر محیط میله‌ای که یک سر آن به جایی گیر است وارد شود در این صورت گشتاور حاصل گشتاور پیچشی نامیده می‌شود.

۴-۵- نیروی اصطکاک

هرگاه جسمی روی سطح جسم دیگری بلغزد، هریک از دو سطح بر یکدیگر نیرویی وارد می‌کند که اولاً این نیرو در امتداد سطح است (شکل ۴-۵)، ثانیاً مانع حرکت دو جسم روی یکدیگر می‌شود. این نیرو را «نیروی اصطکاک» می‌نامند.

اگر جسم سنگین را روی زمین با نیروی کمی در امتداد افقی بکشیم، این نیرو برای به حرکت درآوردن جسم کافی نیست و جسم در حال سکون باقی می‌ماند. در این حال حتماً نیرویی مساوی و مخالف نیروی خارجی وارد بر جسم، آن را خنثی کرده است. این نیرو همان «نیروی اصطکاک در حال سکون» است. هرگاه نیروی وارد بر جسم بیشتر از نیروی اصطکاک در حال سکون باشد، جسم به حرکت درمی‌آید و در این حالت نیروی اصطکاکی را که با نیروی خارجی وارد بر جسم مقابله می‌کند «نیروی اصطکاک در حال حرکت» یا «اصطکاک جنبشی» می‌نامند (شکل ۴-۵).

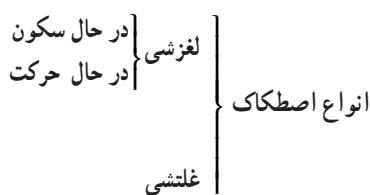


شکل ۴-۵- نمایش اصطکاک در حال سکون و در حال حرکت

نیروی اصطکاک به عوامل زیر بستگی دارد :

- ۱- اندازه نیروی عمود بر سطح تماس
- ۲- صافی یا زبری سطح تماس
- ۳- جنس دو قطعه در سطح تماس

۱-۴- انواع اصطکاک جنبشی: به طور کلی، اصطکاک جنبشی را می‌توان به دو دسته اصطکاک لغزشی و غلتتشی تقسیم کرد. اصطکاک لغزشی مانند اصطکاک بین لنت ترمز و کاسه چرخ در تراکتور یا حرکت جسم روی سطح افق یا سطح شیبدار می‌باشد. این اصطکاک بر دو نوع است : اصطکاک در حال سکون و اصطکاک در حال حرکت. اصطکاک غلتتشی مانند اصطکاک چرخ با سطح تماس در وسایل نقلیه یا تراکتور، اصطکاک در بلبرینگ‌ها و امثال آن می‌باشد.



الف – اصطکاک لغزشی: در شکل ۴-۵ فرض کنید نیروی T به تدریج از صفر افزایش یابد. این نیرو یک نیروی عکس العمل اصطکاکی f_s را ایجاد کرده که در ابتدا مساوی و مخالف جهت T بوده، بنابراین هیچ‌گونه حرکتی اتفاق نمی‌افتد. اگر نیروی T زیادتر شود، به هر حال به مقداری خواهد رسید که با حد اکثر f_s برابر خواهد بود. این مقدار نیرو را که بیشترین حد f_s است نیروی اصطکاک در حال سکون یا نیروی اصطکاک آستانه حرکت می‌نامند. با افزایش نیروی T جسم در جهت نیروی T شروع به حرکت خواهد کرد. همین که جسم شروع به حرکت کرد به طور واضح درخواهیم یافت که نیروی لازم T برای حرکت جسم به طور یکنواخت در امتداد صفحه کمی کاهش می‌یابد زیرا اصطکاک در حال حرکت (f_k) معمولاً کمتر از اصطکاک در حال سکون (f_s) می‌باشد.

روابط اصطکاک لغزشی :

$$f_s = \mu_s \cdot N \quad (4-3)$$

$$f_k = \mu_k \cdot N \quad (4-4)$$

در این روابط داریم :

f_s = نیروی اصطکاک در حال سکون

μ_s = ضریب اصطکاک در حال سکون

f_k = نیروی اصطکاک در حال حرکت

μ_k = ضریب اصطکاک در حال حرکت

N = نیروی عکس العمل سطح بر جسم

ضرایب اصطکاک μ_s و μ_k بستگی به اندازه‌های سطوح تماس ندارد بلکه به طور محسوسی تابع نوع، جنس و ماهیت مواد، درجه صیقلی بودن سطوح، دما، رطوبت و غیره است. جدول ۱-۱ مقادیر تقریبی ضرایب اصطکاک در حال سکون برای سطوح مختلف اجسام خشک را نشان می‌دهد.

۱- حد اکثر f_s مناسب با ضریب اصطکاک (μ) و نیروی عمود بر سطح (N) خواهد بود.

جدول ۱-۴

نام جسم	ضریب اصطکاک
فلز روی فلز	۰/۶ - ۰/۱۵
فلز روی چوب	۰/۶ - ۰/۲۰
فلز روی سنگ	۰/۷۰ - ۰/۳۰
فلز روی چرم	۰/۶ - ۰/۳۰
چوب روی چوب	۰/۵ - ۰/۲۵
چوب روی چرم	۰/۵ - ۰/۲۵
سنگ روی سنگ	۰/۷۰ - ۰/۴۰
خاک روی خاک	۱/۰۰ - ۰/۲۰
لاستیک روی سیمان	۰/۹۰ - ۰/۶۰

مثال: نیروی لازم برای جابه‌جا کردن دستگاهی که نیروی وزن آن (۸۰۰ kgf) است را به دست آورید. ضریب اصطکاک در حال سکون $۵/۰$ در نظر گرفته شود.

$$N = W = ۸۰۰\text{ N}$$

$$f_s = \mu_s \cdot N = ۵/۰ \times ۸۰۰\text{ N} = ۴۰۰\text{ N}$$

مثال: قطعه‌ای مطابق شکل ۴-۶ روی سطح شیب‌دار قرار گرفته است. محاسبه کنید زاویه سطح شیب‌دار را برای لحظه‌ای که جسم بخواهد در اثر نیروی وزن خود به سمت پایین حرکت کند. حل: در این حالت اگر جسم به سمت پایین حرکت کند نیروی اصطکاک (f_s) به سمت بالا اثر کرده و در لحظه تعادل این نیرو باید برابر مؤلفه نیروی وزن در امتداد سطح شیب‌دار (F) باشد (N). مؤلفه قائم نیروی (W).

$$F = f_s$$

$$f_s = \mu_s \times N$$

$$N = W \times \cos \alpha \quad F = W \times \sin \alpha \quad \text{و}$$

$$1\text{--}1\text{ kgf} = 9/8\text{ N}$$

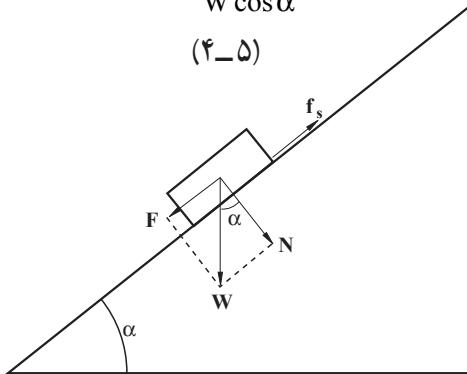
با جانشینی کردن مقادیر محاسبه شده برای F و f_s خواهیم داشت :

$$F = \mu_s \times N$$

$$W \times \sin \alpha = \mu_s \times W \cos \alpha \Rightarrow \mu_s = \frac{W \sin \alpha}{W \cos \alpha} = \tan \alpha$$

$$\boxed{\mu = \tan \alpha}$$

(۴-۵)



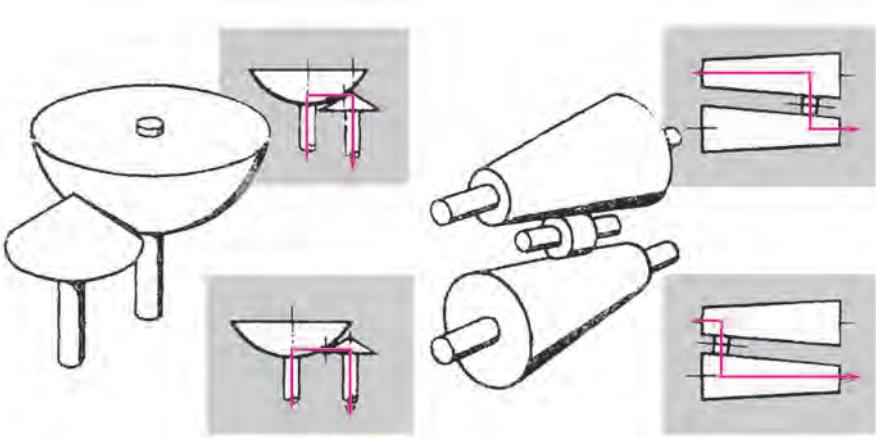
شکل ۶-۴- حرکت جسم روی سطح شیبدار

از حل این مسئله نتیجه می‌گیریم که اگر ضریب اصطکاک دو قطعه روی هم، برابر با تانژانت زاویه سطح شیبدار باشد جسم در حال تعادل است، اما هنگامی که تانژانت زاویه سطح شیبدار کوچک‌تر از ضریب اصطکاک باشد، جسم در محل خود در حال سکون بوده و اگر تانژانت زاویه سطح شیبدار بزرگ‌تر از ضریب اصطکاک باشد جسم به سمت پایین به حرکت درمی‌آید. بنابراین می‌توان نوشت :

$\mu = \tan \alpha$	حالت تعادل
$\mu > \tan \alpha$	حالت سکون
$\mu < \tan \alpha$	وضعیت حرکت

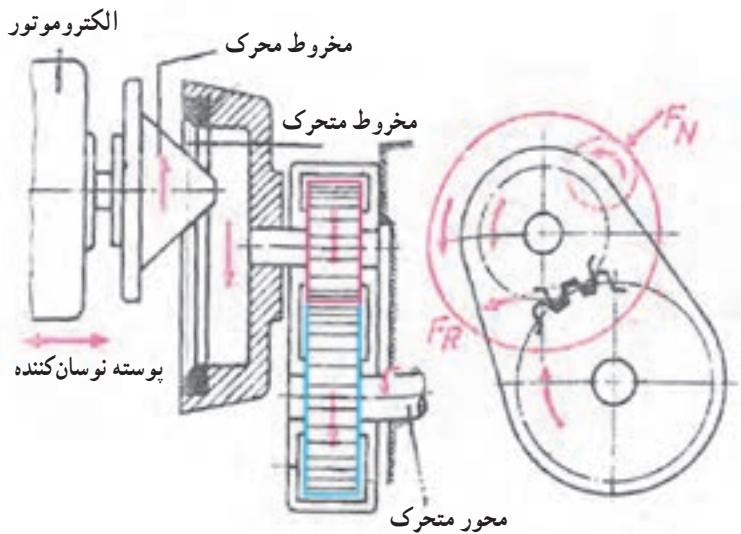
ب- اصطکاک غلتشی: از اصطکاک برای انتقال نیرو استفاده می‌شود. بعضی از کاربردهای آن عبارتند از :

۱- چرخ‌های اصطکاکی مخروطی: این وسایل ممکن است که از دو مخروط خارجی و یک استوانه منتقل کننده حرکت، یک مخروط و یک نیم کره و یا یک مخروط خارجی و یک مخروط داخلی (PK) تشکیل شده باشند.



الف - دو مخروط خارجی و استوانه متنقل کننده حرکت ب - یک مخروط و یک نیم کره

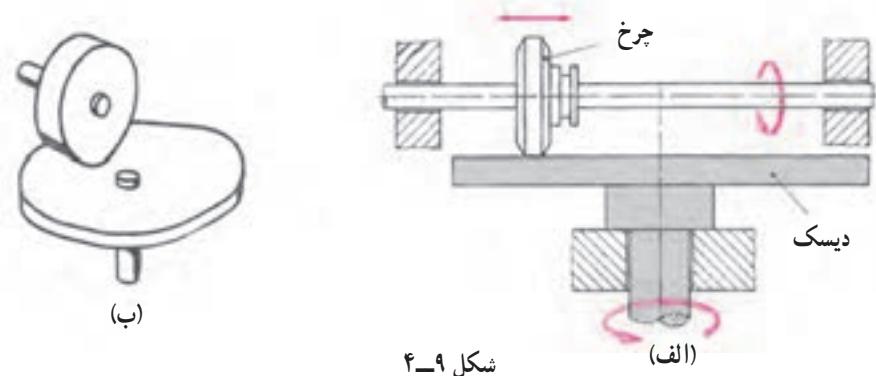
شکل ۴-۷



شکل ۴-۸

۲- چرخ های اصطکاکی بشقابی: ساده ترین فرم انتقال حرکت غیرپله‌ای به وسیله‌ی چرخ‌های اصطکاکی، استفاده از یک استوانه لغزانی است که با پیشانی یک دیسک در تماس می‌باشد. در این وسایل ممکن است که استوانه محرک بوده و یا متحرک واقع شود. اما به دلیل غیرموازی بودن حرکات، استهلاک آن‌ها زیاد و ضرب بهره این نوع دستگاه‌ها کم می‌باشد. در پاره‌ای از این‌گونه

دستگاهها می‌توان با تغییر محل استوانه از یک سمت به سمت دیگر، علاوه بر تغییر سرعت دوران، جهت حرکت را نیز عوض کرد. وقتی یک چرخ یا یک استوانه روی سطحی بغلند، چون در عمل جسم صلب کامل و مطلوب وجود ندارد، چرخ یا سطح یا هردو تغییر شکل می‌دهند. مقدار این تغییر شکل‌ها به جنس چرخ و نوع سطح اتکا بستگی دارد.

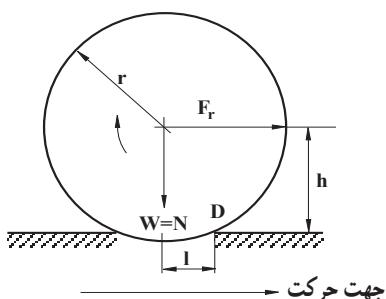


چنانچه در شکل ۴-۱۰ مشاهده می‌شود برای ایجاد حرکت غلتشی یک چرخ روی سطح، باید چرخ بتواند برجستگی حاصل از تغییر شکل را ختنی نماید. برای محاسبه نیروی محرك لازم برای این کار نسبت به نقطه D (مرکز دوران) گشتاور گرفته و شرط تعادل را برای آن می‌نویسیم:

$$\sum M_D = 0$$

$$F_r \times h - N \times l = 0$$

$$F_r \times h = N \times l$$



شکل ۴-۱۰- اصطکاک غلتشی مؤثر روی یک چرخ

در این روابط داریم:

F_r = نیروی اصطکاک غلتشی برحسب نیوتن

h = طول مؤثر گشتاور محرك بر حسب سانتی‌متر

N = نیروی عمود بر سطح برحسب نیوتن

۱ = طول مؤثر گشتاور مقاوم بر حسب سانتی متر
چون در عمل اختلاف اندازه r و h بسیار ناچیز است می توان به جای h مقدار r را قرار داد :

$$F_r \times r = N \times 1$$

حال اگر از این رابطه مقدار نیروی اصطکاک غلتشی موردنظر باشد می توان آن را به صورت زیر به دست آورد :

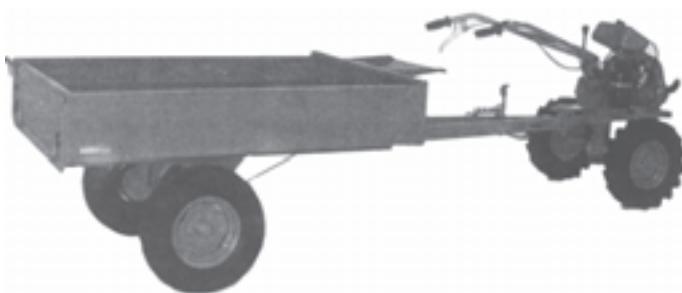
$$F_r = \frac{1}{r} \times N \quad (4-6)$$

مقدار طول مؤثر گشتاور مقاوم (۱) به جنس چرخ و جنس سطح اتکا بستگی دارد.
نسبت $\frac{1}{r}$ در اصل همان ضریب اصطکاک غلتشی (μ_m) می باشد.
مثال: نیروی لازم برای به حرکت درآوردن یک تریلر مطابق شکل ۱۱-۴ را حساب کنید، اگر نیروی وزن وارد بر محور بارکش $N = 10000\text{N}$ و قطر چرخ های آن $47/5$ سانتی متر و طول مؤثر گشتاور مقاوم آن $4 = 1$ سانتی متر باشد.

$$N = \frac{W}{\mu} = 5000\text{N} \quad \text{نیروی عمود بر سطح هر چرخ}$$

$$F_r = \frac{1}{r} \times N = \frac{4}{47/5} \times 5000 = 421/0.5\text{N} \quad \text{نیروی اصطکاک غلتشی هر چرخ}$$

$$F_r \times 2 = 421/0.5 \times 2 = 841/1\text{N} \quad \text{نیروی اصطکاک غلتشی دو چرخ}$$



شکل ۱۱-۴- تریلر متصل به تراکتور دو چرخ (تیلر)

۶-۴- کار (یادآوری)

اگر جسمی تحت اثر نیرو جا به جا شود کار انجام شده است. اگر نیرو به جسم ساکن وارد شود و در آن حرکت ایجاد نکند، کاری صورت نمی گیرد. بنابر تعريف، کار برابر است با حاصل ضرب نیرو در فاصله جا به جایی نیرو.

$$W = F \times d \quad (4-6)$$

در این فرمول داریم :

$$W = \text{کار بر حسب ژول (J)}$$

$$F = \text{نیرو بر حسب نیوتون (N)}$$

$$d = \text{جابه جایی بر حسب متر (m)}$$

واحد کار در سیستم بین‌المللی SI، نیوتون متر (N.m) است که ژول (J) نامیده می‌شود. وقتی نیروی یک نیوتونی جسم را در راستای خود یک متر جابه‌جا کند یک ژول کار انجام شده است. اگر راستای بردار نیرو با راستای بردار جابه‌جایی یکی نباشد (زاویه‌دار باشد) کار از رابطه $4-7$ محاسبه می‌شود.

$$W = F \times d \cos\theta \quad (4-7)$$

θ زاویه بین راستای بردار نیرو و راستای جابه‌جایی

۴-۴ - انرژی (یادآوری)

انرژی به عنوان عامل انجام دهنده کار تعریف می‌شود و واحد آن ژول می‌باشد. انرژی می‌تواند به صورت‌های مختلف وجود داشته باشد مانند : انرژی حرارتی، انرژی الکتریکی و انرژی مکانیکی. انواع انرژی مکانیکی : انرژی مکانیکی بر دو نوع است.

الف - انرژی پتانسیل یا نهانی ب - انرژی جنبشی

الف - انرژی پتانسیل: هر جسمی که در ارتفاعی قرار بگیرد دارای انرژی پتانسیل است پس انرژی پتانسیل به دو عامل، یکی ارتفاع جسم از زمین و دیگری وزن جسم مربوط است. اگر جسمی به جرم m کیلوگرم به طور عمودی تا ارتفاع h متر نسبت به سطح زمین بالا برده شود، نیروی لازم برای انجام چنین عملی بر بر نیروی جاذبه زمین که بر جسم اثر می‌کند یعنی، وزن آن $W = mg$ نیوتون خواهد بود. کار انجام شده برای بالا بردن جسم با استفاده از رابطه $4-6$ برابر خواهد بود با :

$$W_p = mgh \quad (4-8)$$

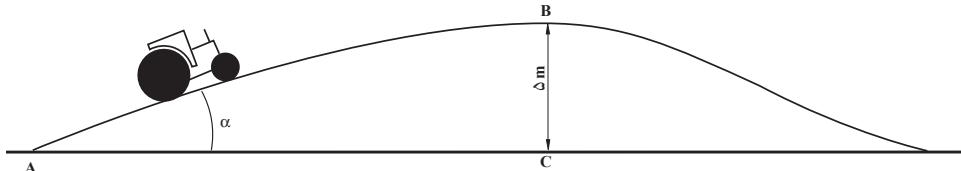
این مقدار کار انجام شده به هدر نرفته و در جسم به صورت انرژی پتانسیل ذخیره شده است.

بدین ترتیب فرمول انرژی پتانسیل به صورت زیر در می‌آید :

$$E_p = W \times h \quad (4-9)$$

که در آن E_p انرژی پتانسیل و W نیروی وزن جسم و h ارتفاع جسم از زمین است.

مثال: تراکتوری به جرم 220 کیلوگرم مطابق شکل ۴-۱۲ روی تپه‌ای حرکت کرده و به نقطه B می‌رسد که ارتفاع آن نقطه از پای تپه (نقطه A) 5 متر است. انرژی پتانسیل تراکتور را به خاطر موقعیتش از پای تپه محاسبه کنید.



شکل ۴-۱۲

$$\text{انرژی پتانسیل } E_p = W \times h = mgh$$

$$= 220\text{ kg} \times 9.8 \text{ m/s}^2 \times 5 \text{ m} = 107800 \text{ Nm} = 107800 \text{ J} = 107.8 \text{ kJ}$$

ب - انرژی جنبشی: هر جسمی که در حال حرکت باشد یعنی سرعت داشته باشد، دارای انرژی جنبشی است. انرژی جنبشی به دو عامل بستگی دارد: ۱ - جرم جسم، ۲ - مجدور سرعت جسم. در فرمول انرژی جنبشی، ضریب تناسب عدد $\frac{1}{2}$ می‌باشد. بنابراین فرمول انرژی جنبشی به صورت زیر درمی‌آید:

$$E_C = \frac{1}{2}mv^2 \quad (4-10)$$

در این رابطه E_C انرژی جنبشی (J) و m جرم (kg) و v سرعت جسم ($\frac{m}{s}$) می‌باشد.

انرژی جنبشی اجسامی که حرکت دورانی دارند را نیز می‌توان با رابطه ۴-۱۰ محاسبه کرد.

مثال: اگر سرعت دورانی یک دروگر بشتابی 3000 دور بر دقیقه باشد و تیغه دروگر به جرم 100 گرم بوده و در فاصله 210 میلی‌متری از محور بشتاب قرار گرفته باشد (شکل ۴-۱۳) برای

محاسبه انرژی جنبشی این تیغه که یک جسم چرخان است به ترتیب زیر عمل می‌شود:

$$E_C = \frac{1}{2}mv^2 \quad \text{تیغه}$$

در این رابطه جرم تیغه مشخص است اما سرعت محیطی تیغه باید تعیین شود. می‌دانیم که:

$$v = r\omega \quad (\text{m/s}) \quad \text{و} \quad \frac{2\pi n}{60} \quad (\text{rad/s})$$

$$\omega = \frac{2 \times 3 / 14 \times 300}{60} = 314 \text{ rad/s}$$

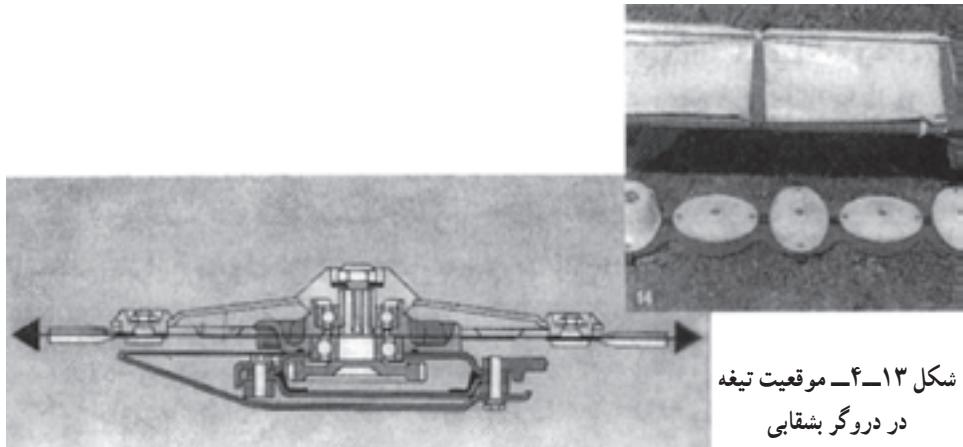
سرعت محیطی تیغه برابر خواهد بود با:

$$r = 210 \text{ mm} = 0.21 \text{ m}$$

$$v = 0.21 \times 314 = 65.94 \text{ m/s}$$

بدین ترتیب انرژی جنبشی تیغه برابر خواهد شد با :

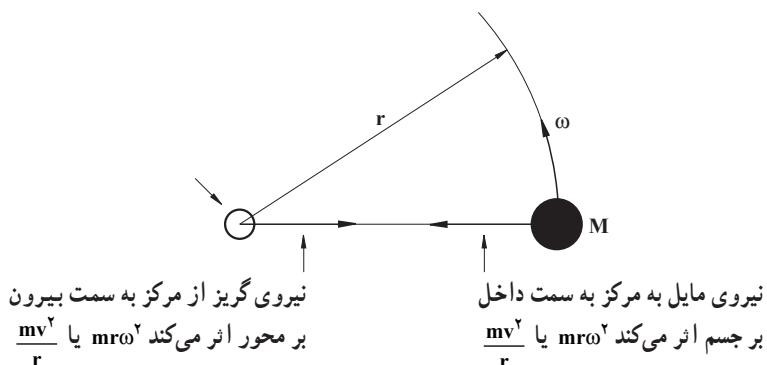
$$E_C = \frac{1}{2} mv^2 = \frac{1}{2} \times 0.1 \times (65.94)^2 = 217.4 \text{ J}$$



شکل ۱۳-۴- موقعیت تیغه
در دروگر بشتابی

۱۴-۸- نیروی گریز از مرکز

اگر جسمی را به انتهای ریسمان نازکی وصل کنیم سپس ریسمان و جسم متصل به آن را روی صفحه افقی، بچرخانیم، جسم یک نیروی کشنی به طرف خارج از مرکز دوران، روی ریسمان اعمال خواهد کرد. این کشش ساعی، نیروی گریز از مرکز نام داشته و عکس العمل آن، نیروی مایل به مرکز نامیده می شود.



شکل ۱۴-۴- نمایش نیروهای گریز از مرکز و مایل به مرکز در جسم متصل به ریسمان و در حال گردش حول محور آن

نیروی گریز از مرکز، از مقاومت جسم در مقابل تغییر در جهت حرکت ناشی شده و به وسیله نیروی مایل به مرکز تشنان داده می‌شود بنابراین داریم :

$$F = \frac{mv^2}{r} = mr\omega^2 \quad (4-11)$$

در شکل ۴-۱۴ اگر جسمی به جرم m در شعاع r به محور متصل باشد و محور با سرعت ω بچرخد، آن‌گاه نیرویی به سمت خارج بر یاتاقانی که محور داخل آن می‌چرخد، اثر می‌کند.

مثال: دروگر بشقابی شکل ۴-۱۰ را درنظر بگیرید چنانچه تیغه‌ی ۸۰ گرمی این بشقاب در فاصله ۲۱ میلی‌متری از مرکز آن با سرعت ۳۰۰۰ دور بر دقیقه بگردد، نیروی گریز از مرکز وارد بر پین نگهدارنده تیغه را حساب کنید.

حل:

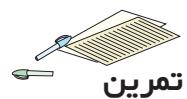
$$m = 80 \text{ gr} = 0.08 \text{ kg} \quad r = 210 \text{ mm} = 0.21 \text{ m}$$

$$n = 3000 \text{ rpm} \Rightarrow \omega = \frac{2\pi n}{60} = \frac{2 \times 3 / 14 \times 3000}{60} = 314 \text{ rad/s}$$

$$F = mr\omega^2 = 0.08 \times 0.21 \times 314^2 = 1656 / 14 \text{ N}$$

بنابراین در حین کار مقدار ۱۶۵۶/۱۴ نیوتون نیرو به صورت برشی بر پین نگهدارنده تیغه در روی بشقاب وارد می‌شود.

در مثال فوق بررسی کنید با تغییر سرعت حرکت دورانی و جرم جسم نیروی وارد بر پین به چه نسبتی تغییر می‌کند.

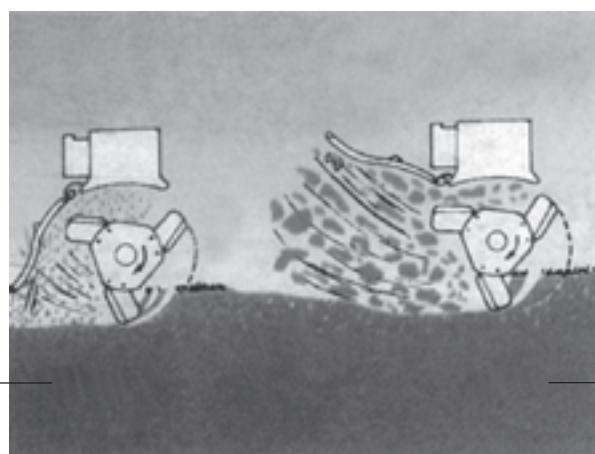


تمرین

- ۱- نیروی مقاوم و نیروی محرک را تعریف کنید.
- ۲- مفهوم اصطکاک لغزشی و اصطکاک غلتشی را با رسم شکل بیان کنید.
- ۳- عوامل مؤثر بر نیروی اصطکاک را نام ببرید.
- ۴- یک خاک همزن دوار در عمق ۲۵ سانتی‌متری خاک را خرد می‌کند محور تیغه‌ها با سرعت $n = 20$ دور بر دقیقه می‌گردد و فاصله نوک تیغه تا مرکز محور دوران ۳۰ سانتی‌متر می‌باشد. مطلوب است :

الف - سرعت زاویه‌ای تیغه‌ها

ب - سرعت محیطی در نوک تیغه‌ها



الف) دور محور تند

ب) دور محور کند

شکل ۴-۱۵

۵ - در مسئله ۶ اگر جرم تیغه‌ها 1000 گرم فرض شود و در فاصله 20 سانتیمتری از مرکز دوران اثر کند انرژی جنبشی هر تیغه را حساب کنید. مسئله را با $n = 300 \text{ دور بر دقیقه}$ حل کنید.

۶ - در یک آسیاب چکشی که با سرعت 50 rpm می‌گردد اگر جرم تیغه‌ها 200 گرم باشد نیروی گریز از مرکز وارد بر محور نگهدارنده تیغه‌ها (چکش‌ها) را حساب کنید. فاصله مرکز ثقل تیغه تا محور دوران $cm 20$ است.