

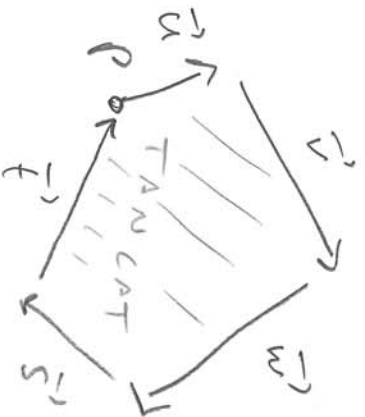
Equilibri

Un conjunt de forces aplicades sobre un punt P diem que estan en equilibri si la seva suma, o resultant, val $\vec{0}$,

NOTA: és important que el punt s'apliqui coincideixi per a totes elles.

Si $\vec{r} = \vec{u} + \vec{v} + \vec{w} + \dots = \vec{0}$, la resultant no genera acceleracions en P . (equilibri)
 En canvi, si $\vec{r} \neq \vec{0}$ la massa que hi hagi en P veurà acceleracions (no equilibri)

Gràficament, un conjunt de forces $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}, \dots$ aplicades sobre un mateix punt, estaran en equilibri si el polígon de forces és tancat,



com a conseqüència del que hem dit al punt anterior.

Teo de Camp

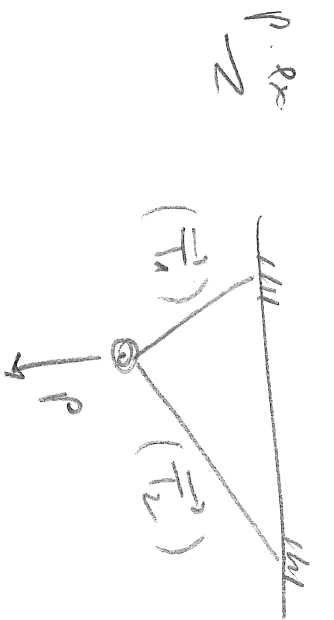
Càlcul de la força equilibrant segons

direccions donades.

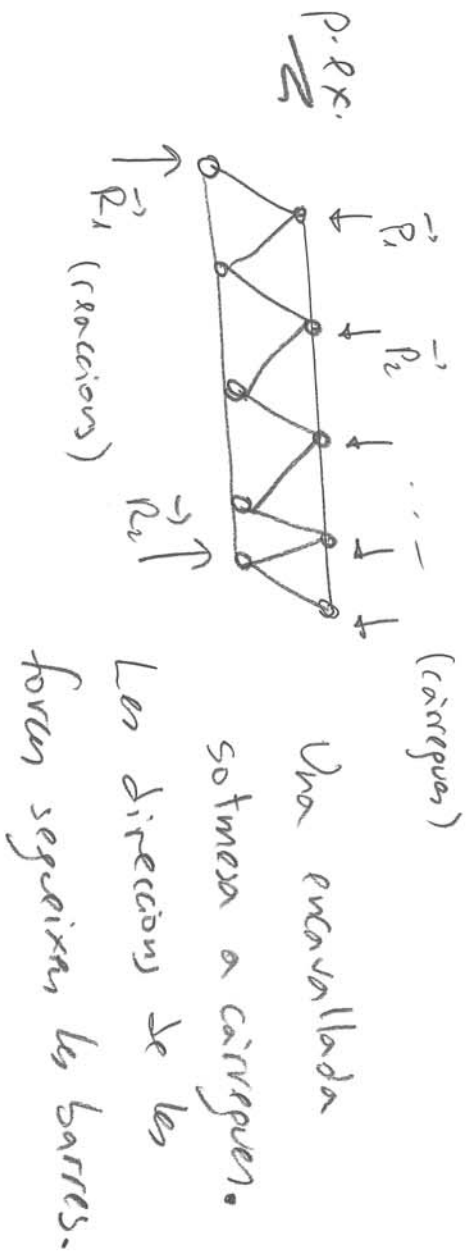
Si un conjunt de forces aplicades sobre un punt P no estan en equilibri, $\vec{r} = \vec{u} + \vec{v} + \vec{w} + \dots \neq \vec{0}$, la força $-\vec{r}$ s'anomena equilibrant.

(Actualment, $\vec{u}, \vec{v}, \vec{w}, \dots, -\vec{r}$ estan en equilibri.)

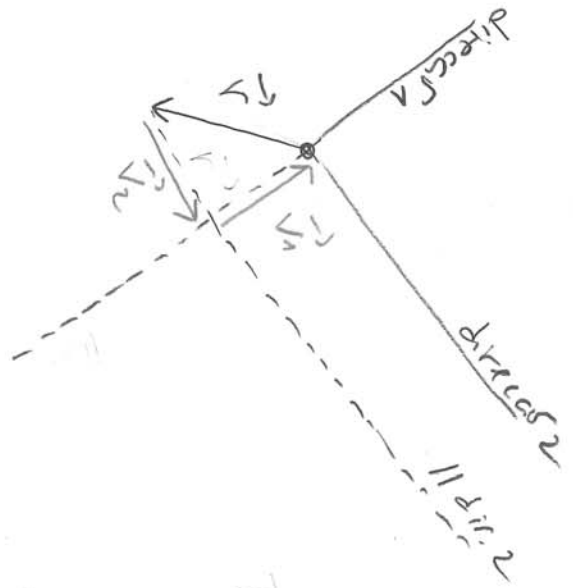
Una situació habitual consisteix en conèixer \vec{r} (la resultant), i conèixer també la direcció de les possibles reaccions del sistema que podem equilibrar \vec{r} , però no les seves magnituds.



Per conjunt de dos cables. Conèixer les direccions dels cables, però no els valors de les tensions.



En aquests casos, el procediment gràfic per a determinar la força (o forces) equilibrant consisteix en traslladar paral·lels fins a formar un polígon tancat:



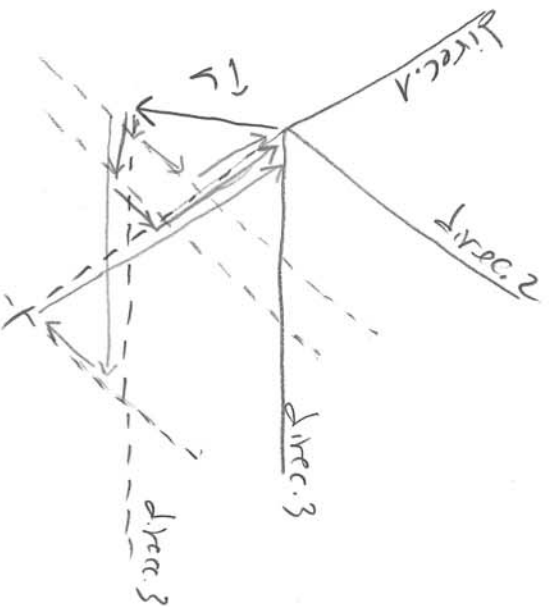
Allarguem la recta 1 i traçem paral·lela a 2 per l'extrem de \vec{v}_1 . Finalment distribuïm vectors formant ciclo.

$$\vec{v} + \vec{v}_1 + \vec{v}_2 = \vec{0}$$

(L'equilibrant és $\vec{v}_1 + \vec{v}_2$)

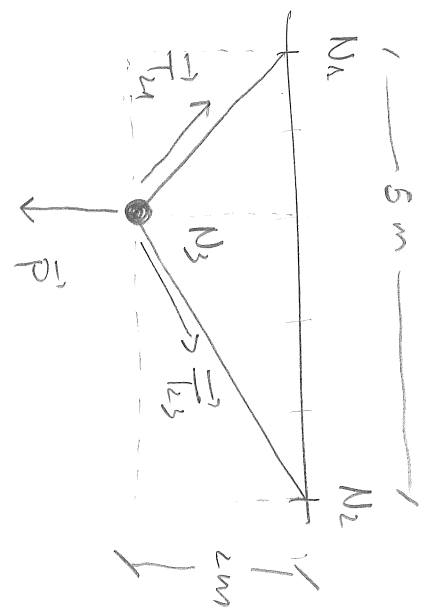
Observem que hem descompost \vec{v} segons les dues direccions donades.

Si el nombre de direccions \vec{e} gran (3' o més
 al pla, 4 o més a l'espai) el problema
 sol ser indeterminat, i trobem moltes
 descomposicions:



Quan resolguem aquest mateix problema analíticament
 (exemple superior) veurem que aquest cas s'correspon
 a sistemes d'equacions indeterminats, amb solucions
 dependent de paràmetres.

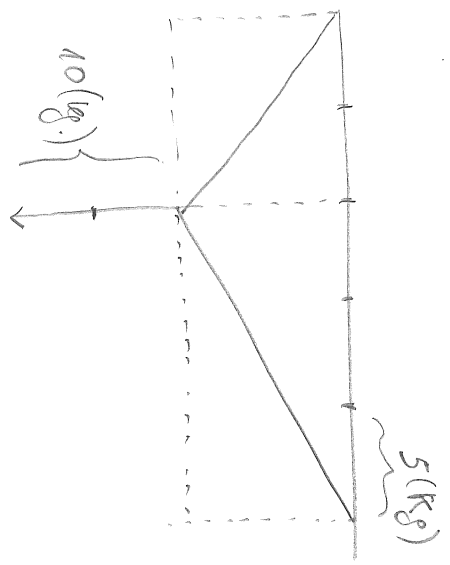
EXEMPLE Per suspèndre dos cables.



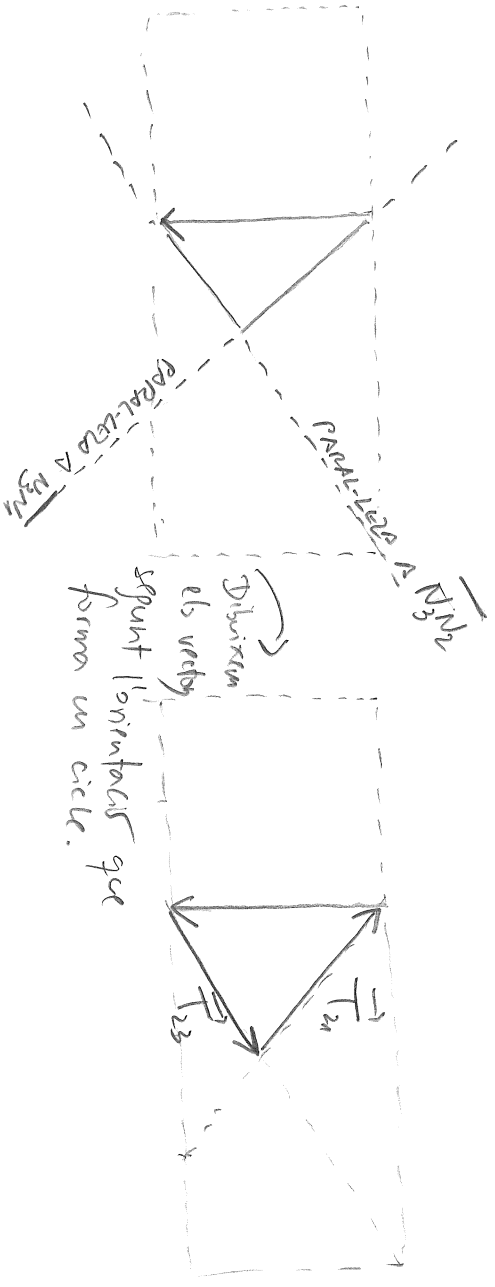
Per trobar les tensions dels cables \vec{T}_{23} i \vec{T}_{21} hem de descompondre \vec{P} segons les direccions dels cables $\overline{N_3N_1}$ i $\overline{N_3N_2}$, de manera que $\vec{P} + \vec{T}_{21} + \vec{T}_{23} = \vec{0}$ (equilibri)

SOLUCIÓ GRAVITAT

Sistema $\|\vec{P}\| = 10 \text{ (kg)}$ Introduïm un eix de referència per a les forces:

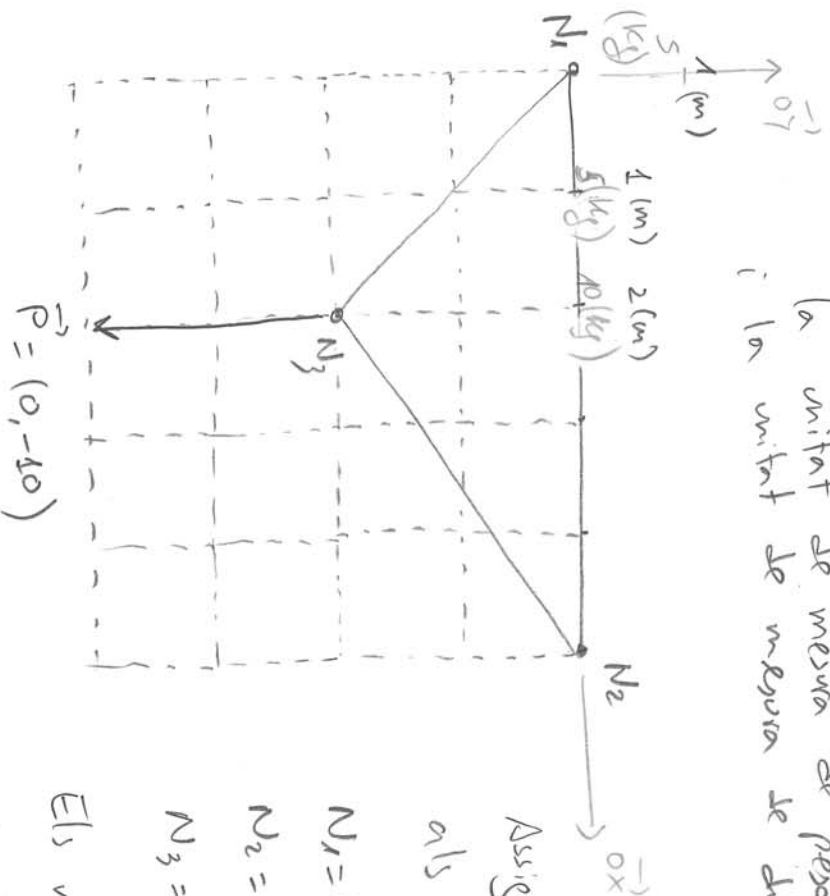


I dibuixem un polígon tancat, seguint les direccions dels cables:



SOLUCIÓ ANALÍTICA

Introduïm uns eixos de coordenades, i hi representem la unitat de mesura de pesos i la unitat de mesura de distàncies.



Assignem coordenades als nodes N_1, N_2, N_3 .

$$N_1 = (0, 0)$$

$$N_2 = (5, 0)$$

$$N_3 = (2, -2)$$

Els nodes són punts, amb els quals formem els

vectors directors dels cables (i de les tensions)

$$\vec{N_3 N_2} = N_2 - N_3 = (5, 0) - (2, -2) = (3, 2)$$

$$\vec{N_3 N_1} = N_1 - N_3 = (0, 0) - (2, -2) = (-2, 2)$$

A continuació, imposarem les condicions d'equilibri:

$$\vec{T}_{32} + \vec{T}_{31} + \vec{P} = \vec{0}$$

que ens proporciona dues equacions:

$$\left[\begin{array}{l} \text{Eq. I} \\ \text{Eq. II} \end{array} \right] \begin{cases} T_{32x} + T_{31x} + 0 = 0 \\ T_{32y} + T_{31y} - 10 = 0 \end{cases} \quad \text{on } \vec{T}_{32} = (T_{32x}, T_{32y}) \\ \vec{T}_{31} = (T_{31x}, T_{31y})$$

De moment tenim 2 equacions i 4 incògnites.

Ens calen dues equacions més, que ens les

donem les direccions dels cables:

$$\vec{T}_{32} \parallel N_3 N_2 : \begin{vmatrix} T_{32x} & 3 \\ T_{32y} & 2 \end{vmatrix} = 0 \rightarrow \boxed{2T_{32x} - 3T_{32y} = 0} \quad \text{[Eq III]}$$

Nota: fem servir el determinant i la idea que dos vectors linealment dependents tenen determinant nul, Ho justificarem més endavant.

Una via alternativa a l'ús de determinants:

$$\vec{T}_{32} \parallel N_3 N_2 : (T_{32x} \ T_{32y}) = \alpha \cdot (3, 2)$$

$$\begin{cases} 3\alpha = T_{32x} \\ 2\alpha = T_{32y} \end{cases} \rightarrow \alpha = \frac{T_{32x}}{3} = \frac{T_{32y}}{2} \rightarrow$$

$$\rightarrow \boxed{2 \cdot T_{32x} - 3 T_{32y} = 0} \quad \text{[Eq III]}$$

Sembla ment:

$$\vec{T}_{31} \parallel N_3 N_1 : \begin{vmatrix} T_{31x} & -2 \\ T_{31y} & 2 \end{vmatrix} = 0 \rightarrow \boxed{2T_{31x} + 2T_{31y} = 0} \quad \text{[Eq IV]}$$

Per tant, la solució del sistema

$$\left. \begin{array}{l} \text{[Eq. I]} \quad \overline{T}_{32x} + \overline{T}_{31x} = 0 \\ \text{[Eq. II]} \quad \overline{T}_{32y} + \overline{T}_{31y} = 10 \\ \text{[Eq. III]} \quad 2\overline{T}_{32x} - 3\overline{T}_{32y} = 0 \\ \text{[Eq. IV]} \quad 2\overline{T}_{31x} + 2\overline{T}_{31y} = 0 \end{array} \right\}$$

ens donarà els vectors demanats.

Escrivim el sistema en forma matricial:

$$\underbrace{\begin{pmatrix} 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 2 & -3 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 2 & 2 \end{pmatrix}}_M \begin{pmatrix} \overline{T}_{32x} \\ \overline{T}_{32y} \\ \overline{T}_{31x} \\ \overline{T}_{31y} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 10 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Calculant la inversa de M ,

$$\begin{pmatrix} \overline{T}_{32x} \\ \overline{T}_{32y} \\ \overline{T}_{31x} \\ \overline{T}_{31y} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0'6 & 0'6 & 0'2 & -0'3 \\ 0'4 & 0'4 & -0'2 & -0'2 \\ 0'4 & -0'6 & -0'2 & 0'3 \\ -0'4 & 0'6 & 0'2 & 0'2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 \\ 10 \\ 0 \\ -6 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 6 \\ 4 \\ -6 \\ 6 \end{pmatrix}$$

M^{-1}

$$\text{Donc } \overrightarrow{T}_{32} = (6, 4) \quad ; \quad \overrightarrow{T}_{31} = (-6, 6)$$

Finalment, els mòduls de les tensions són:

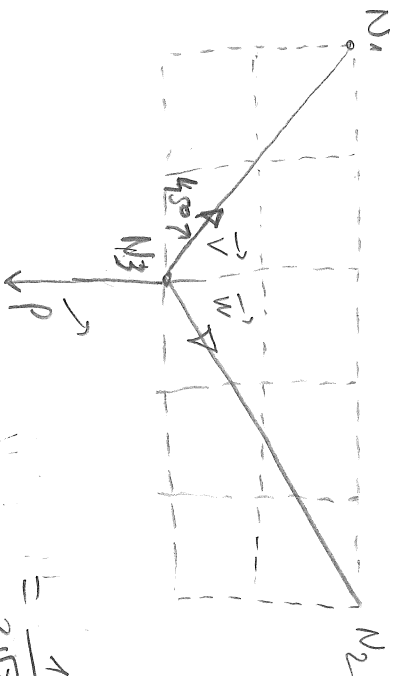
$$\|\vec{T}_{32}\| = \sqrt{6^2 + 4^2} = \sqrt{52} \text{ (kg)}$$

$$\|\vec{T}_{31}\| = \sqrt{(-6)^2 + 6^2} = \sqrt{72} \text{ (kg)}$$

Observem que un problema senzill genera un nombre considerable d'operacions. Així fa que el mètode analític sigui adèquat, sobretot, per a la resolució amb ordinador.

SOLUCIÓ ANALÍTICA (segon mètode)

A la pràctica, si es vol fer resolució analítica manual, se sol adoptar una estratègia diferent (apartament), basada en vectors unitaris.



$$\vec{v} = \frac{\vec{N_3M_1}}{\|\vec{N_3M_1}\|} = \frac{1}{\|(-2, 2)\|} (-2, 2) =$$

$$= \frac{1}{2\sqrt{2}} (-2, 2) = \left(-\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}}\right) =$$

$$\left(= (\cos 45^\circ, \sin 45^\circ) \right) \text{ "expressió útil"} \\ \text{si coneixem l'angle}$$

del cable respecte a \vec{Ox}

$$\vec{w} = \frac{\vec{N}_3 N_2}{\|\vec{N}_3 N_2\|} = \frac{1}{\|(3,2)\|} (3,2) = \left(\frac{3}{\sqrt{13}}, \frac{2}{\sqrt{13}} \right)$$

↳ pour le système :

$$\vec{T}_{31} \cdot \vec{v} + \vec{T}_{32} \vec{w} + \vec{p} = \vec{0} \quad \text{ou} \quad \vec{T}_{31} = \|\vec{T}_{31}\|$$

$$\vec{T}_{32} = \|\vec{T}_{32}\|$$

$$\vec{T}_{31} \left(-\frac{1}{\sqrt{2}}, \frac{1}{\sqrt{2}} \right) + \vec{T}_{32} \left(\frac{3}{\sqrt{13}}, \frac{2}{\sqrt{13}} \right) = (0, 10)$$

\vec{T}_1 , component a component,

$$\left. \begin{aligned} -\frac{\vec{T}_{31}}{\sqrt{2}} + \frac{3}{\sqrt{13}} \vec{T}_{32} &= 0 \\ \frac{\vec{T}_{31}}{\sqrt{2}} + \frac{2}{\sqrt{13}} \vec{T}_{32} &= 10 \end{aligned} \right\} \begin{array}{l} \text{Système de 2 eqs. i 2 inconnues} \\ \text{que on solve directement} \\ \text{les tensions au modul, } \vec{T}_{31} \text{ i } \vec{T}_{32} \end{array}$$

$$\vec{T}_{31} = \sqrt{72} \quad (\text{eq})$$

$$\vec{T}_{32} = \sqrt{52}$$