

[www.mientayvn.com](http://www.mientayvn.com)

Khi đọc qua tài liệu này, nếu phát hiện sai sót hoặc nội dung kém chất lượng xin hãy thông báo để chúng tôi sửa chữa hoặc thay thế bằng một tài liệu cùng chủ đề của tác giả khác. Tài liệu này bao gồm nhiều tài liệu nhỏ có cùng chủ đề bên trong nó. Phần nội dung bạn cần có thể nằm ở giữa hoặc ở cuối tài liệu này, hãy sử dụng chức năng Search để tìm chúng.

Bạn có thể tham khảo nguồn tài liệu được dịch từ tiếng Anh tại đây:

[http://mientayvn.com/Tai\\_lieu\\_da\\_dich.html](http://mientayvn.com/Tai_lieu_da_dich.html)

Thông tin liên hệ:

Yahoo mail: [thanhlam1910\\_2006@yahoo.com](mailto:thanhlam1910_2006@yahoo.com)

Gmail: [frbwrthes@gmail.com](mailto:frbwrthes@gmail.com)

**Theo yêu cầu của khách hàng, trong một năm qua, chúng tôi đã dịch qua 16 môn học, 34 cuốn sách, 43 bài báo, 5 sổ tay (chưa tính các tài liệu từ năm 2010 trở về trước) Xem ở đây**

**DỊCH VỤ  
DỊCH  
TIẾNG  
ANH  
CHUYÊN  
NGÀNH  
NHANH  
NHẤT VÀ  
CHÍNH  
XÁC  
NHẤT**

Chỉ sau một lần liên lạc, việc dịch được tiến hành

Giá cả: có thể giảm đến 10 nghìn/1 trang

Chất lượng: Tạo dựng niềm tin cho khách hàng bằng công nghệ 1. Bạn thấy được toàn bộ bản dịch; 2. Bạn đánh giá chất lượng. 3. Bạn quyết định thanh toán.

TRƯỜNG ĐẠI HỌC CỬU LONG  
KHOA KỸ THUẬT CÔNG NGHỆ

\*&\*

# BÁO CÁO CẤU TẠO HỆ THỐNG TREO TRÊN ÔTÔ



GIÁO VIÊN HƯỚNG DẪN:  
TH.S NGUYỄN NGỌC HOÀNG

SINH VIÊN THỰC HIỆN:

1. BÙI HỮU HẬU
2. HÀ VĂN THẨM
3. THẠCH ĐỢI
4. THẠCH MINH DÀNG

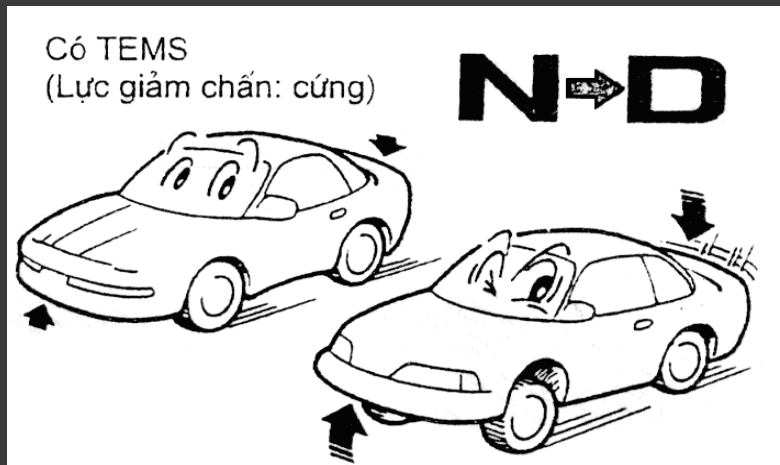
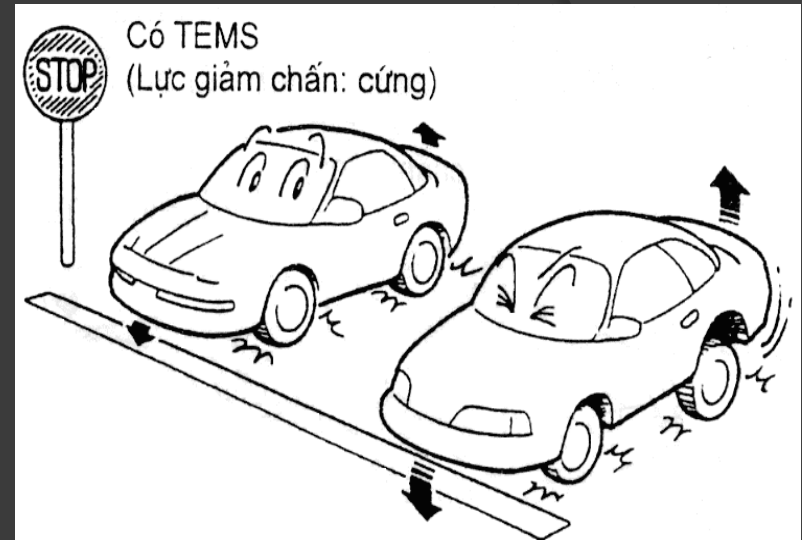
# NỘI DUNG

1. CÔNG DỤNG CỦA HỆ THỐNG TREO

2. PHÂN LOẠI VÀ CẤU TẠO CỦA HỆ THỐNG TREO

# 1. CÔNG DỤNG CỦA HỆ THỐNG TREO

- Dùng để kết nối khung hay thân xe với các cầu ô tô.
- Bộ phận đàn hồi làm giảm nhẹ các tải trọng động tác dụng từ bánh xe lên khung, đảm bảo độ êm dịu cần thiết khi di chuyển và truyền lực, moment từ đường lên khung xe.



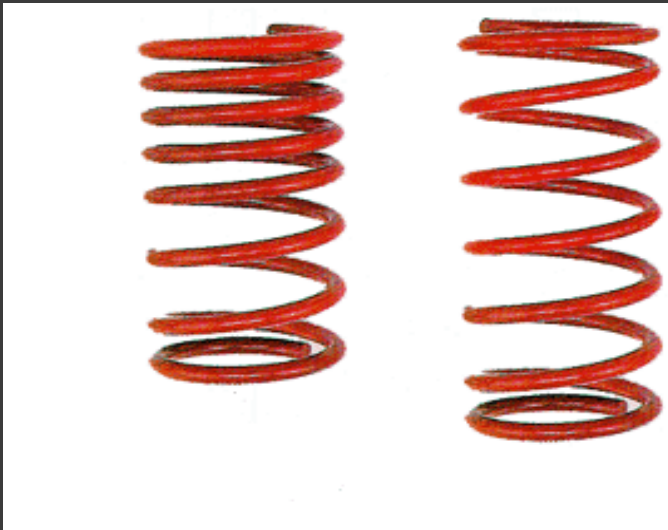
- Bộ phận dẫn hướng để truyền lực dọc, ngang và moment từ đường lên khung xe. Động học của bộ phận dẫn hướng xác định tính chắc dịch chuyển tương đối của bánh xe so với khung.
- Bộ phận giảm chấn để dập tắt các dao động của phần được treo và không được treo của ô tô.

## 2. PHÂN LOẠI VÀ CẤU TẠO CỦA HỆ THỐNG TREO

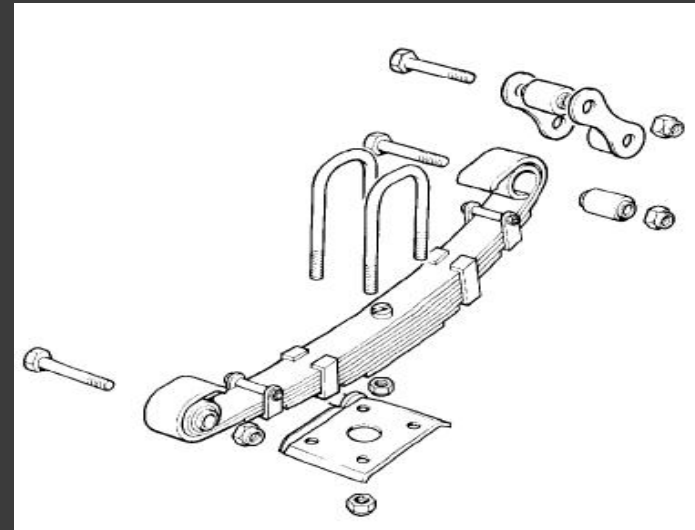
Hệ thống treo gồm 3 bộ phận chính: bộ phận đàn hồi, bộ phận dẫn hướng và bộ phận giảm chấn.

### ❖ Theo bộ phận đàn hồi:

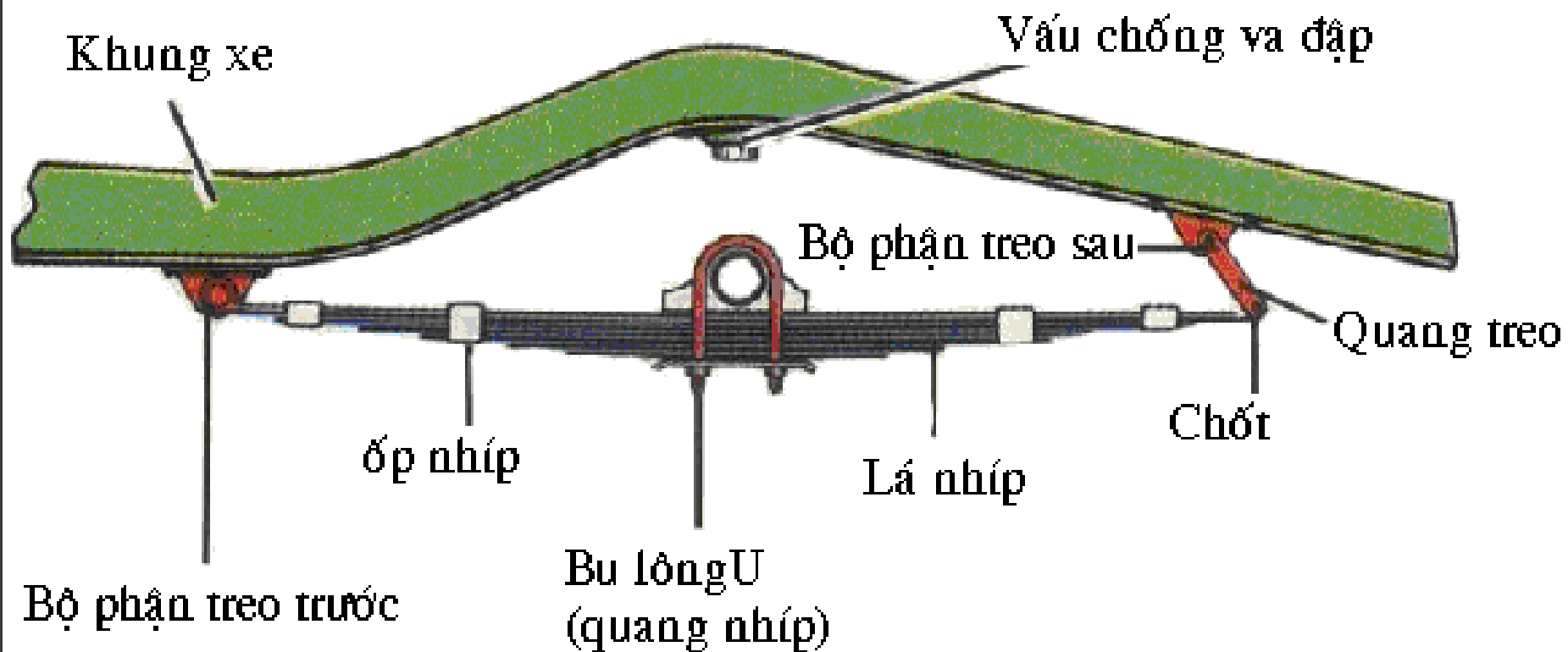
- Loại bằng kim loại (gồm có nhíp lá, lò xo xoắn ốc, thanh xoắn).
- Loại khí (gồm loại bọc bằng cao su - sợi, loại bọc bằng màng, loại ống).
- Loại thủy lực (loại ống).
- Loại cao su (gồm loại chịu nén và loại chịu xoắn).



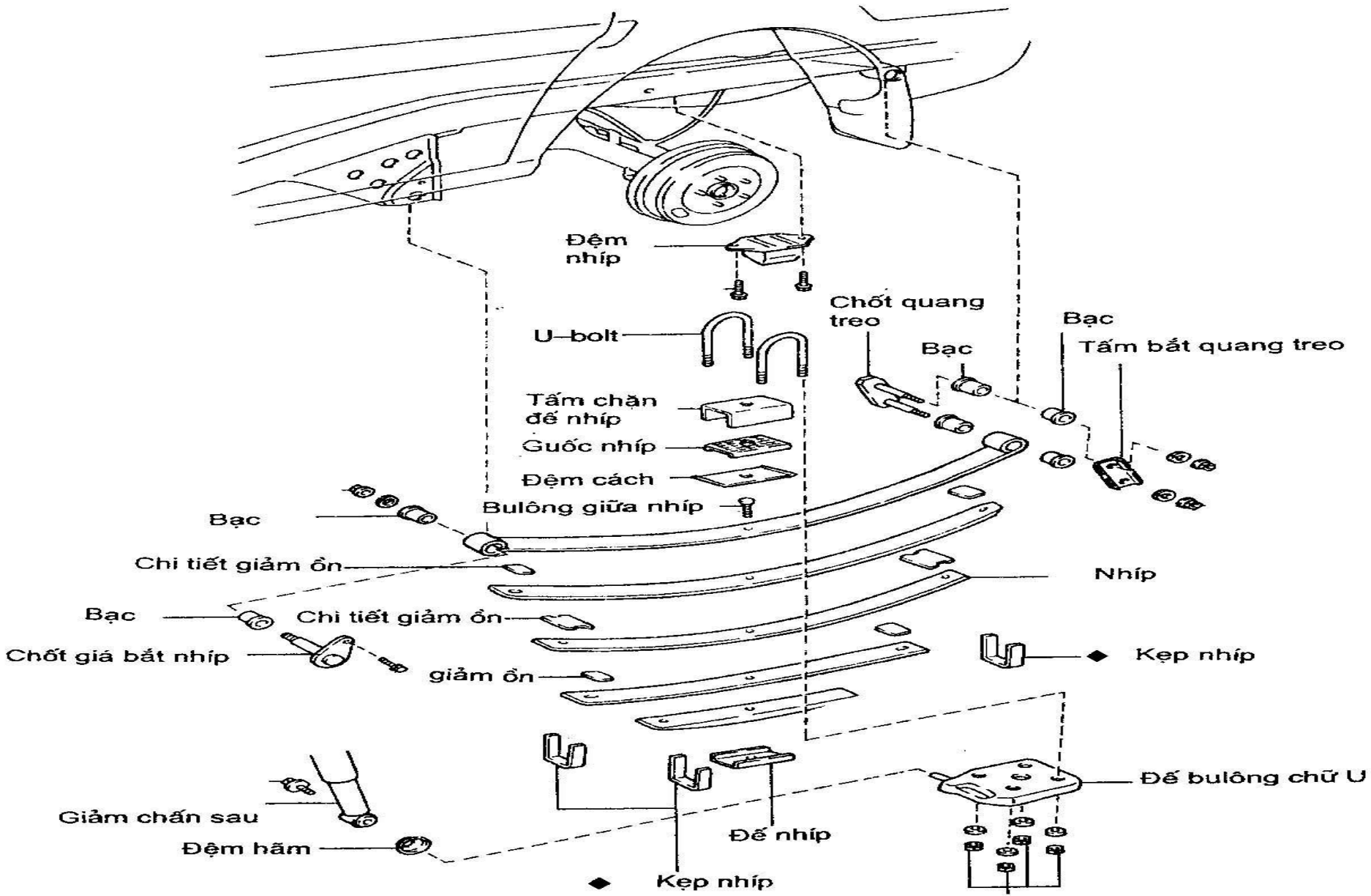
Lò xo trụ



Nhíp lá



*Bộ phận đàn hồi bằng nhíp*



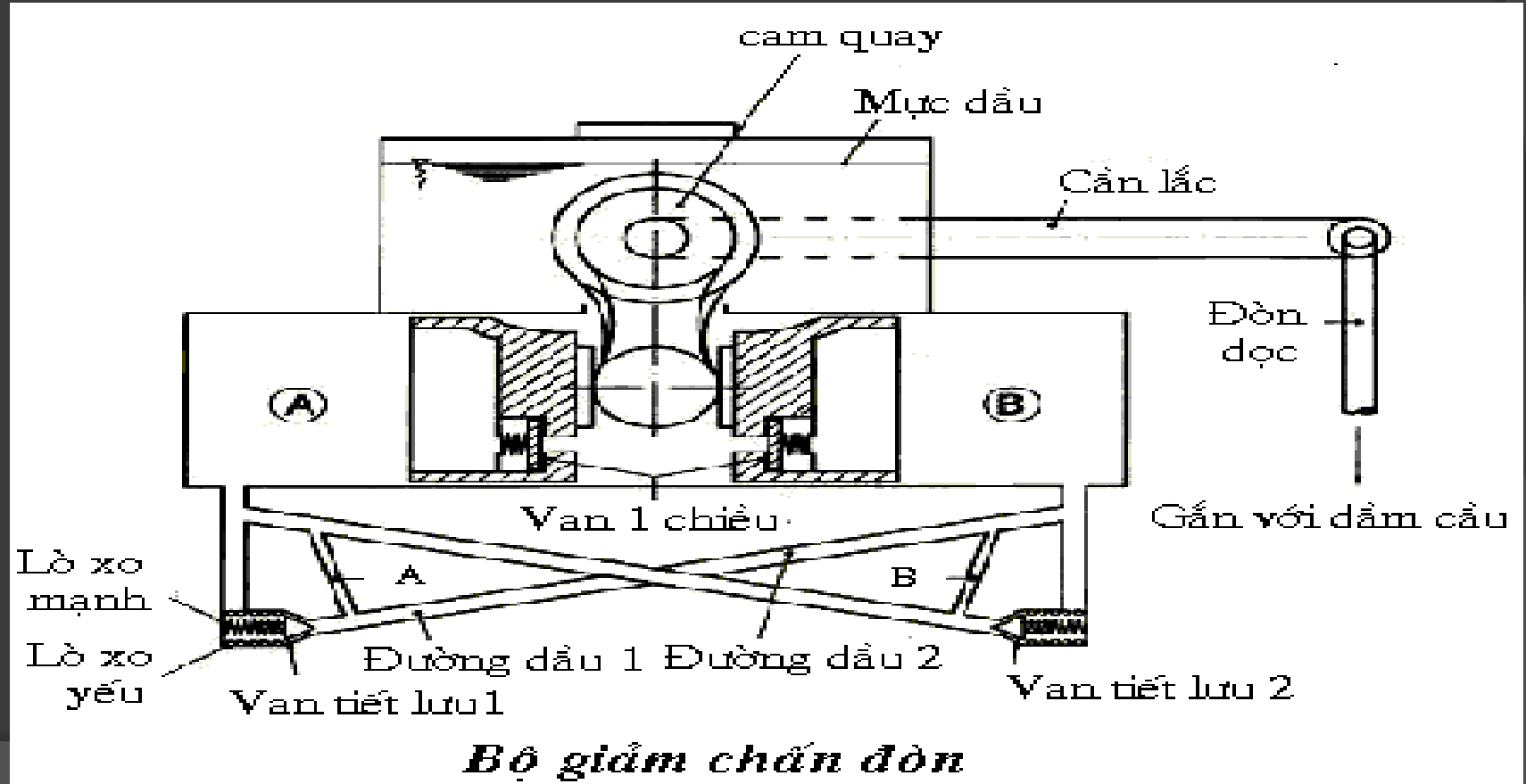
Cấu tạo nhíp đàn hồi

# ❖ Theo bộ phận giảm chấn

- Loại giảm chấn thủy lực (gồm loại tác dụng một chiều và loại tác dụng hai chiều).
- Loại ma sát cơ (gồm ma sát trong bộ phận đàn hồi và trong bộ phận dẫn hướng).

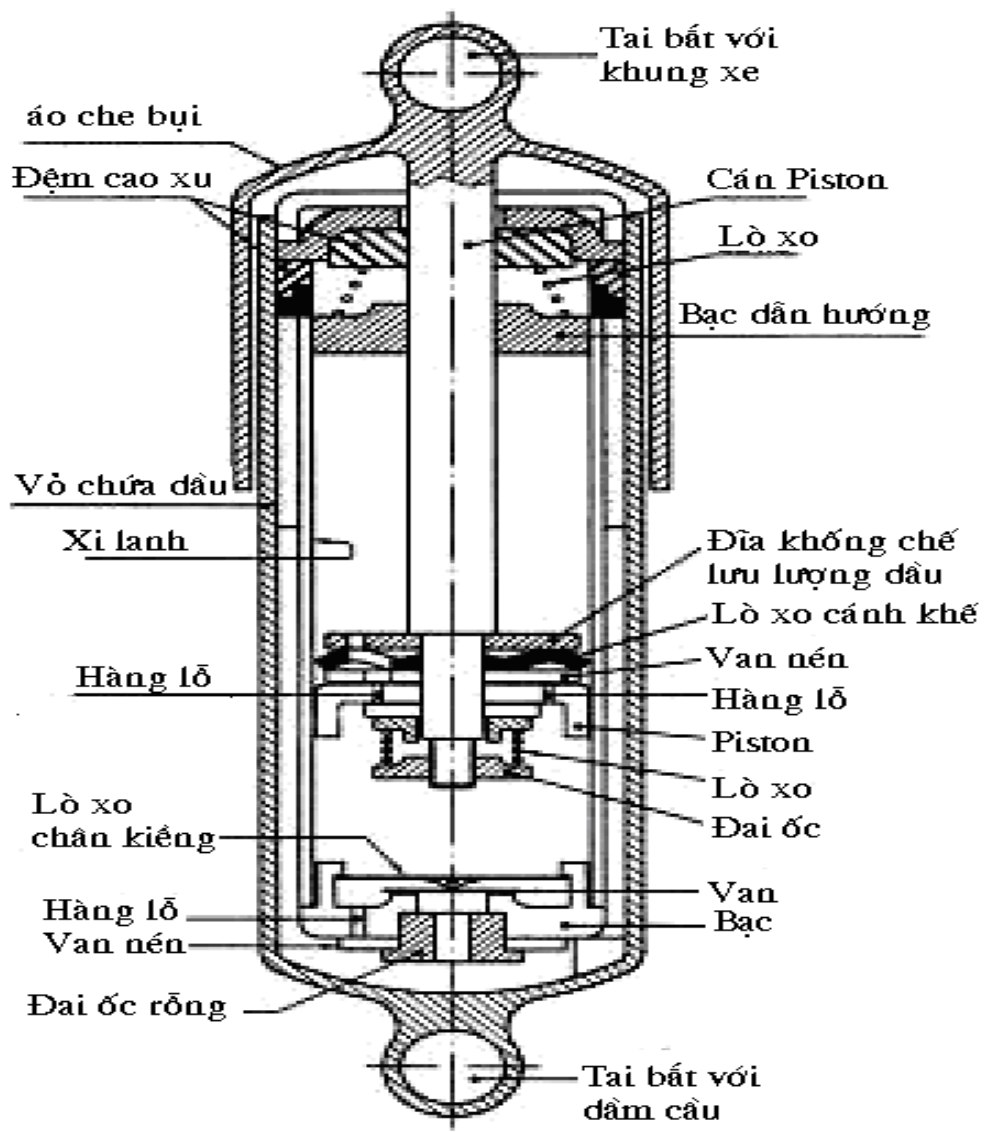
Trong giảm chấn thủy lực gồm có: giảm chấn đòn và giảm chấn ống.

## ➤ Giảm chấn đòn



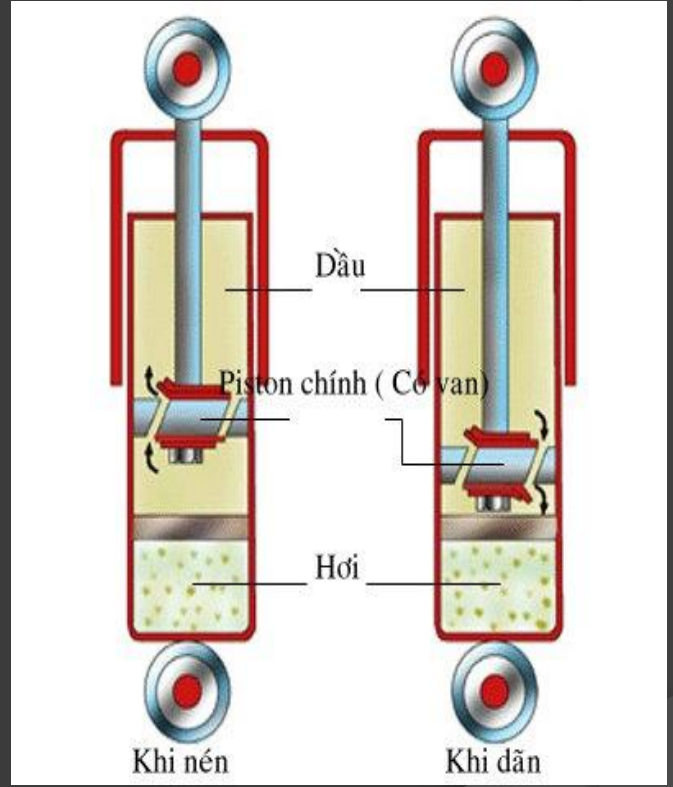


➤ Giảm chấn ống

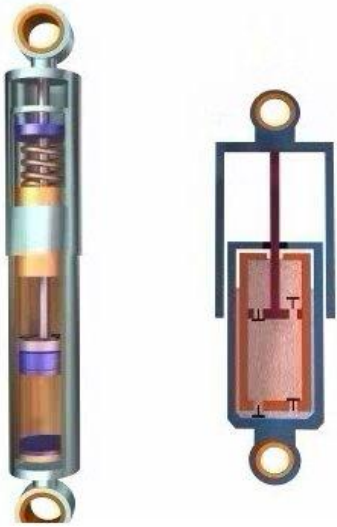


*Bộ giảm chấn ống làm việc 2 chiều*

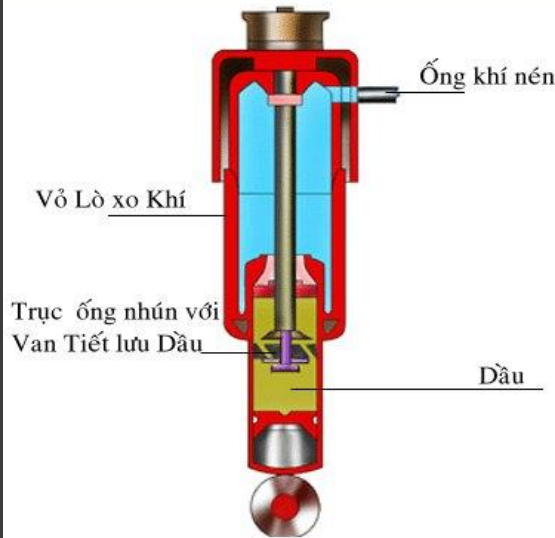
Các loại ống giảm chấn khác:



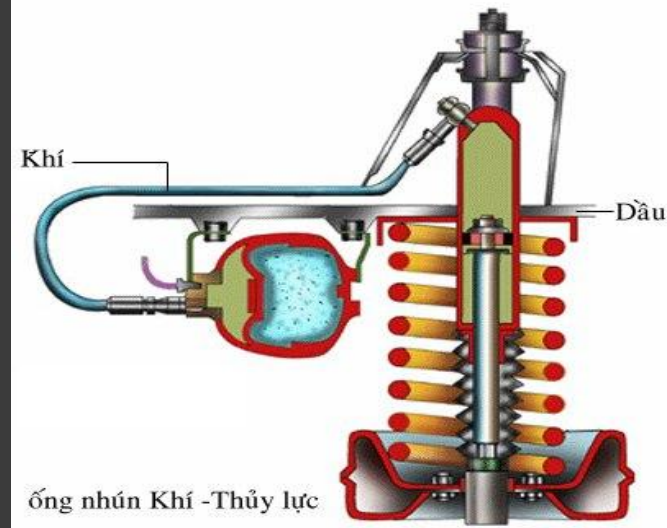
ống nhúng loại 1 ống



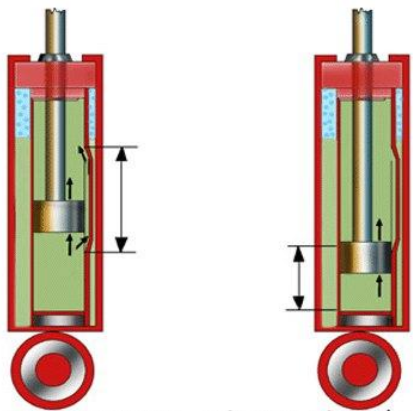
Ống nhúng loại 2 ống



Ống nhúng hơi

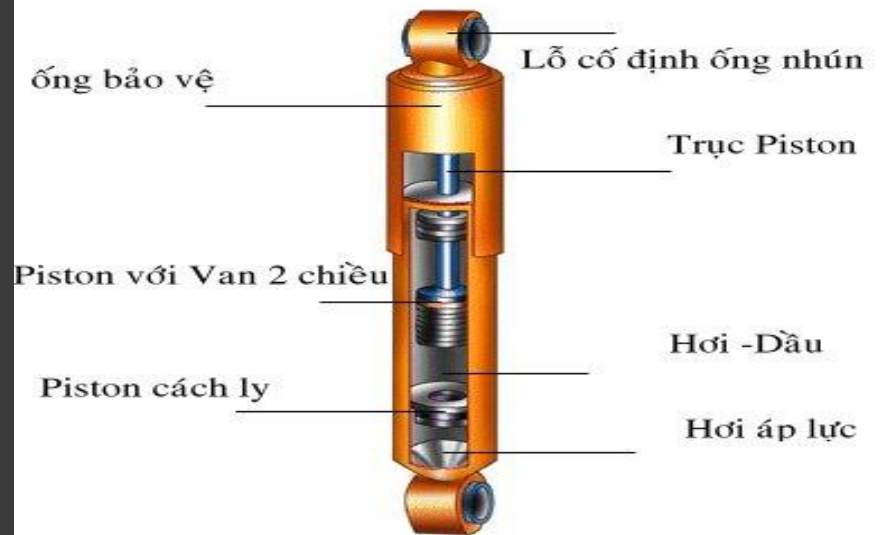


Ống nhúng khí – thủy lực



Tải nhẹ, giảm chấn mức thấp      Tải nặng, giảm chấn tăng cường

Ống nhúng vario



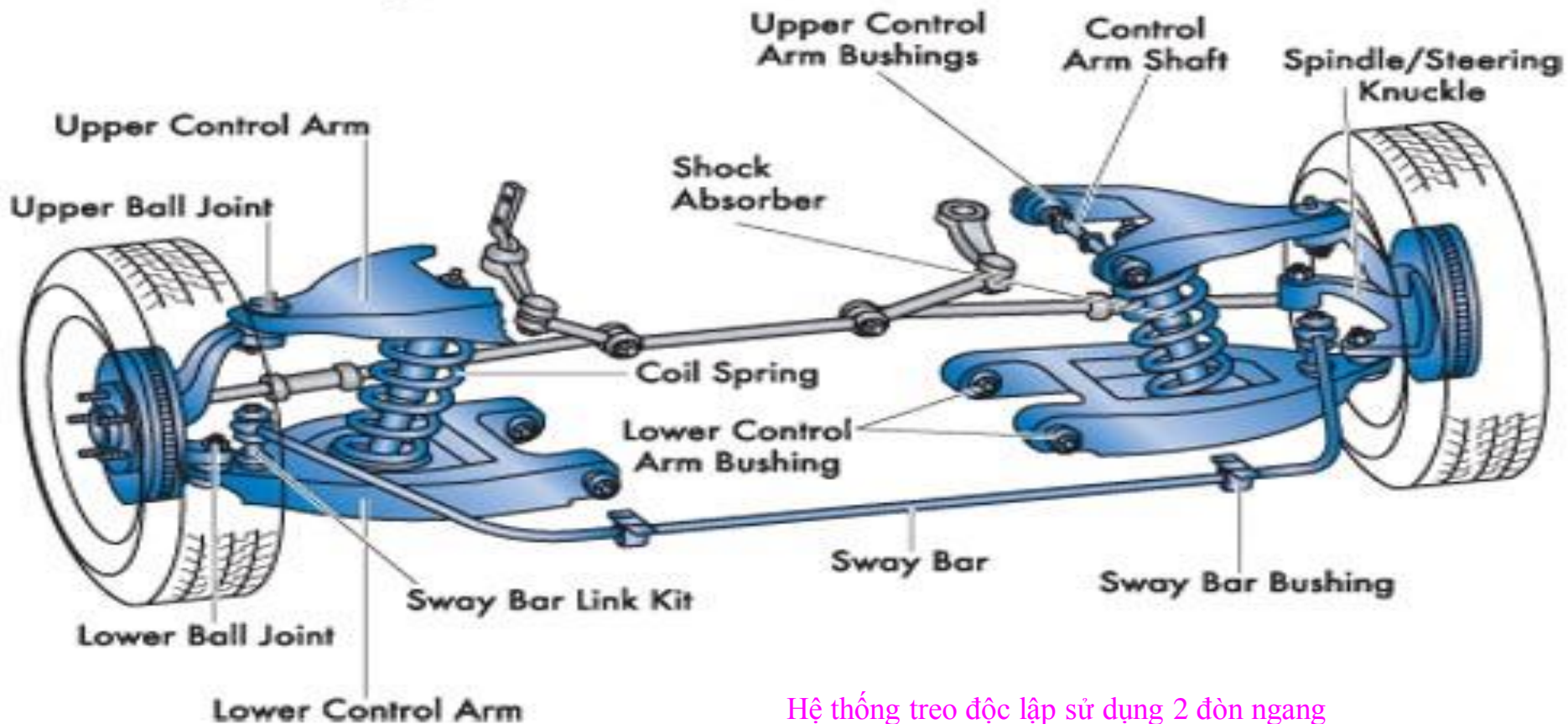
Ống nhúng loại 2 ống với hơi áp lực

## ❖ Theo bộ phận dẫn hướng

Gồm cơ cấu hướng ở hệ thống treo độc lập và cơ cấu hướng ở hệ thống treo phụ thuộc.

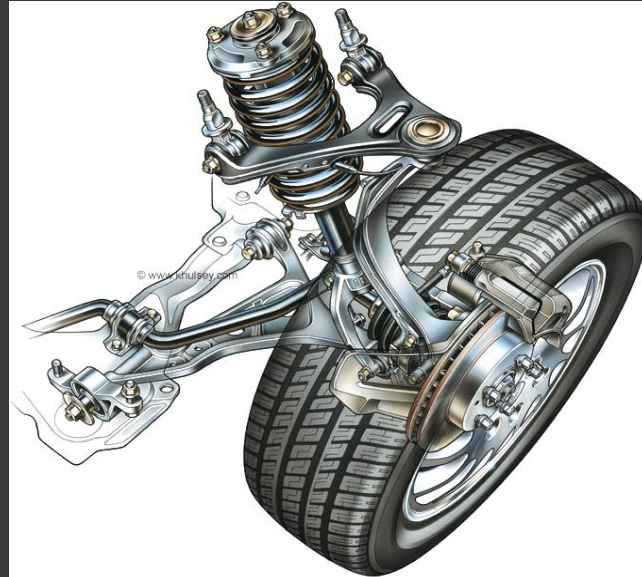
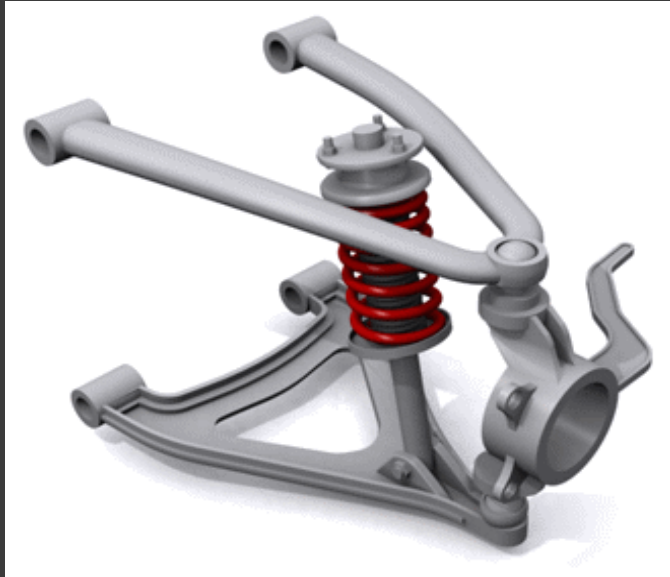
- **Hệ thống treo độc lập**: các bánh xe được gắn với thân xe một cách độc lập nên chúng có thể dịch chuyển độc lập với nhau.

Rear Wheel Drive (Typical)



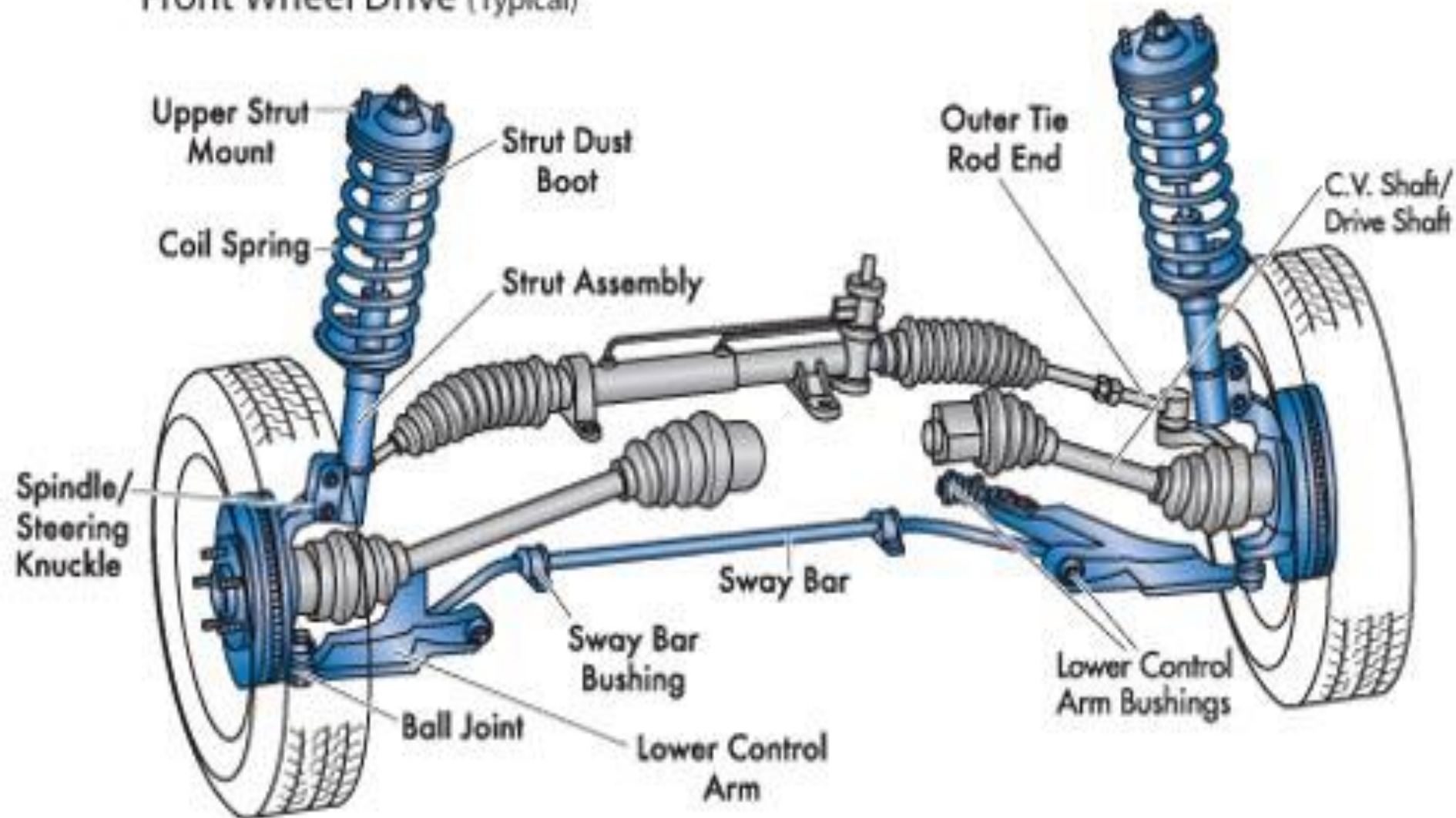
Hệ thống treo độc lập sử dụng 2 đòn ngang

## Một vài dạng bố trí bộ phận đàn hồi và giảm chấn

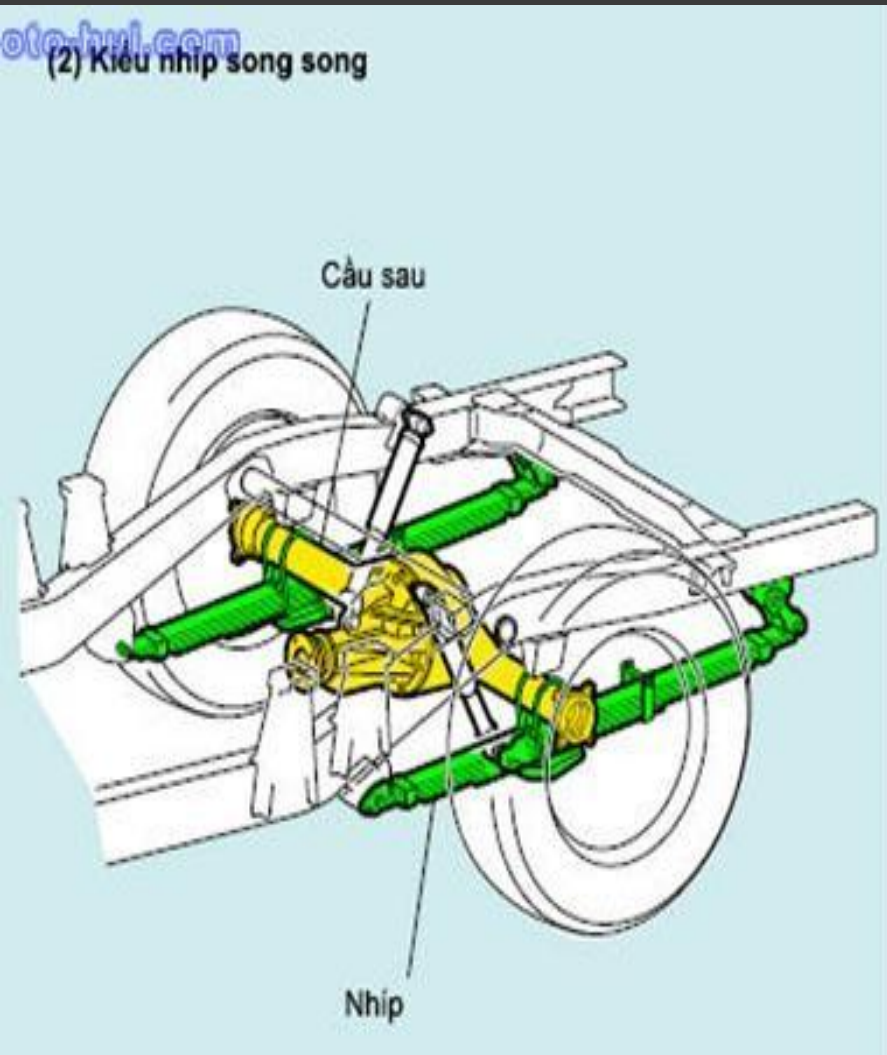


Hệ thống treo Macpherson thực chất là hệ thống treo hai đòn ngang với đòn ngang chữ A ở phía trên bằng 0.

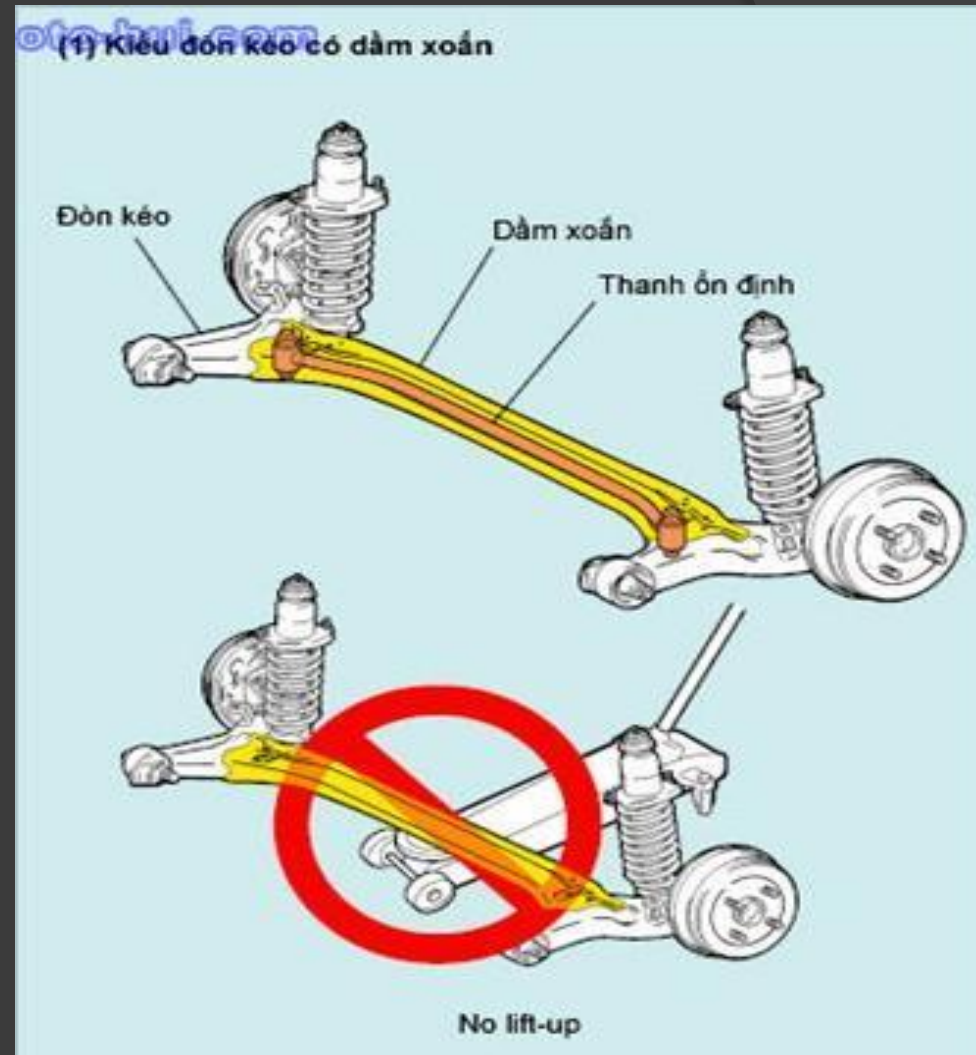
### Front Wheel Drive (Typical)



➤ Hệ thống treo phụ thuộc: các bánh xe được nối trên một cầu liền, các chi tiết hệ thống treo sẽ nối dầm cầu với thân xe.

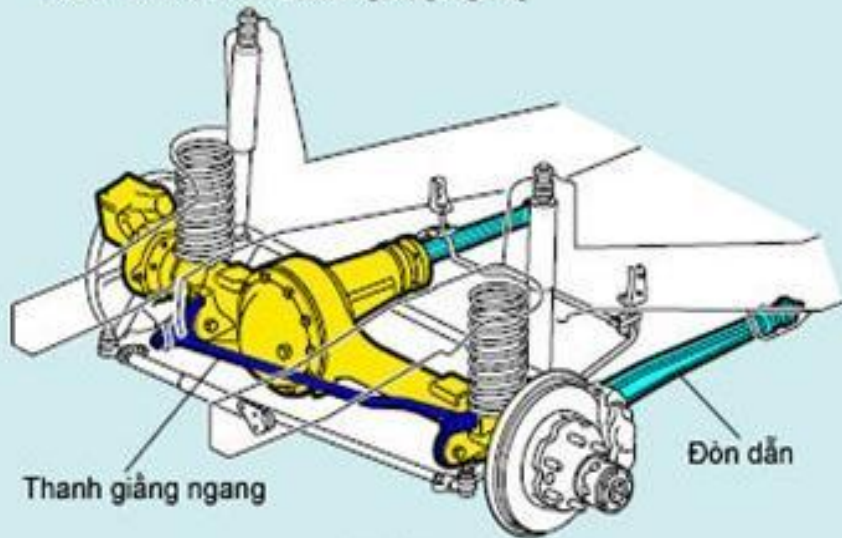


a. Kiểu nhíp song song.

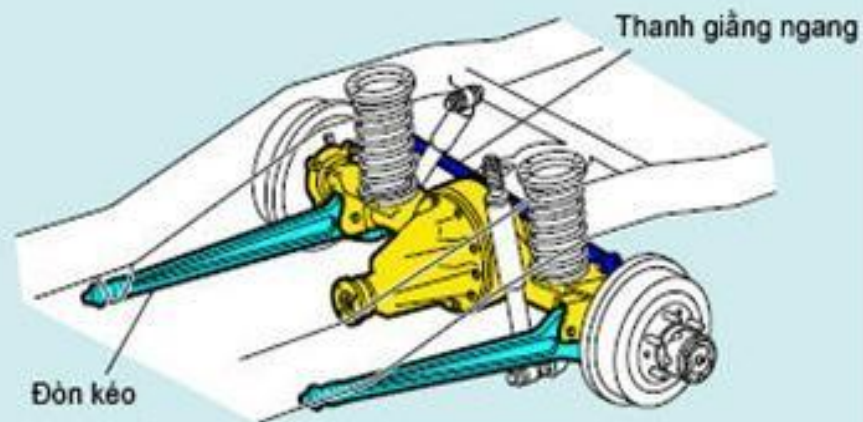


b. Kiểu đòn kéo có dầm xoắn.

(3) Kiểu đòn dẫn có thanh giằng ngang  
Kiểu đòn kéo có thanh giằng ngang

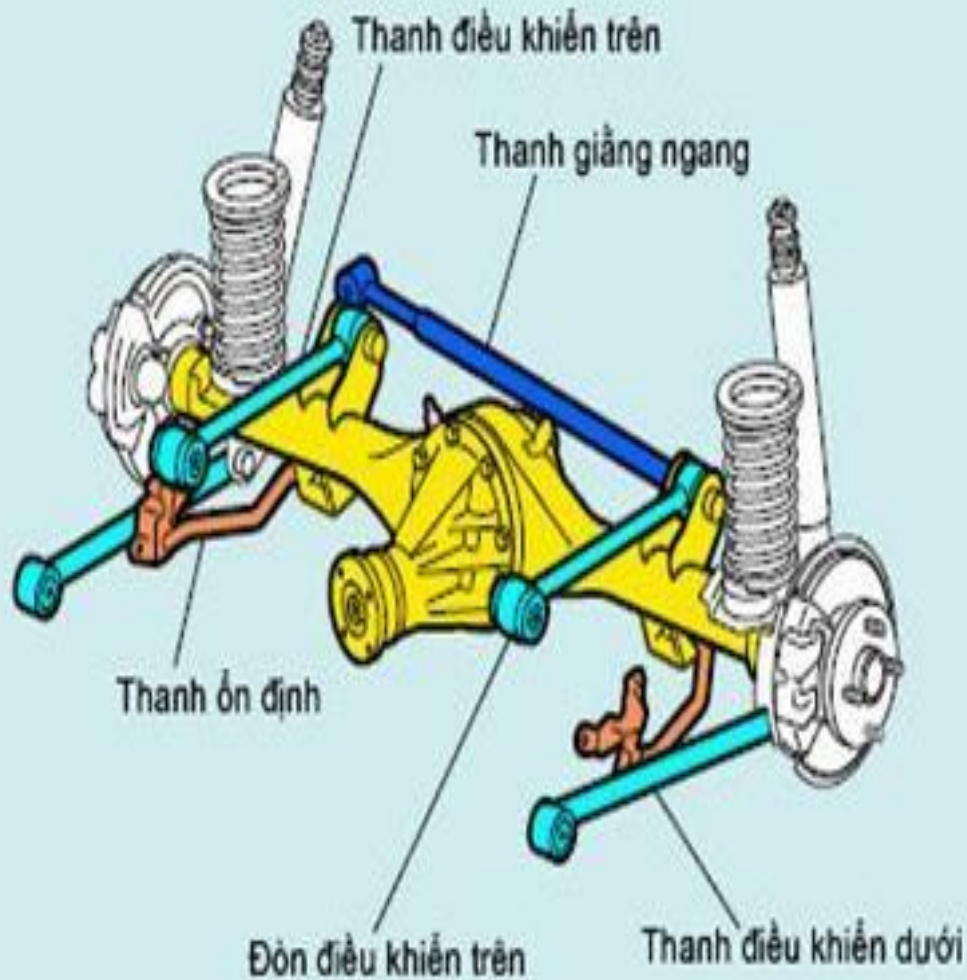


Hệ thống treo trước



Hệ thống treo sau

(4) Kiểu 4 thanh liên kết



c. Kiểu đòn dẫn, đòn kéo có thanh giằng ngang.

d. Kiểu 4 thanh liên kết.



Hình ảnh sửa chữa hệ thống treo thực tế.



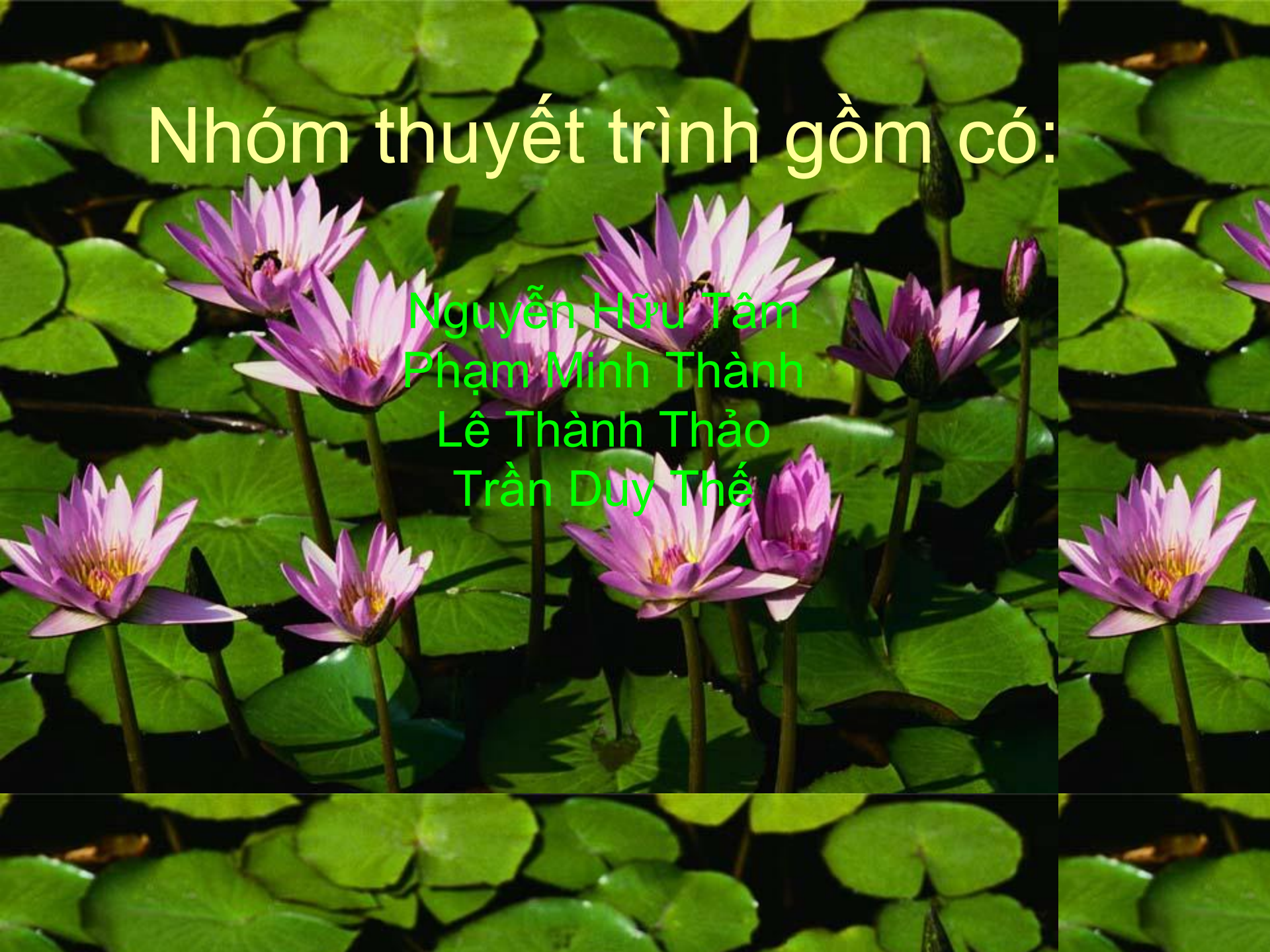
Cảm ơn các bạn đã chú ý  
lắng nghe!

KNOWLEDGE



Nhóm thuyết trình gồm có:

Nguyễn Hữu Tâm  
Phạm Minh Thành  
Lê Thành Thảo  
Trần Duy Thế



ng

C.

n.

y (cầu chì).



# Cách đấu KĐT đơn 1 bv đ/c 3 pha

- **Mạch lực:** dây 3 pha đấu vào 3 tiếp điểm thường mở chính của bộ KĐT. (phía 2RL nhiệt đã được đấu sẵn).
- **Mạch đk:** lấy 1 pha 220V qua 1 nút nhấn đấu thường kín, đấu // thường hở nối tiếp qua cuộn dây của KĐT, đầu ra qua 02 tiếp điểm của 2 RL nhiệt về dây N.

## 4. Cấu tạo và nguyên lý chung của các thiết bị điều khiển

a, Cấu tạo:

1: Cuộn dây hýt

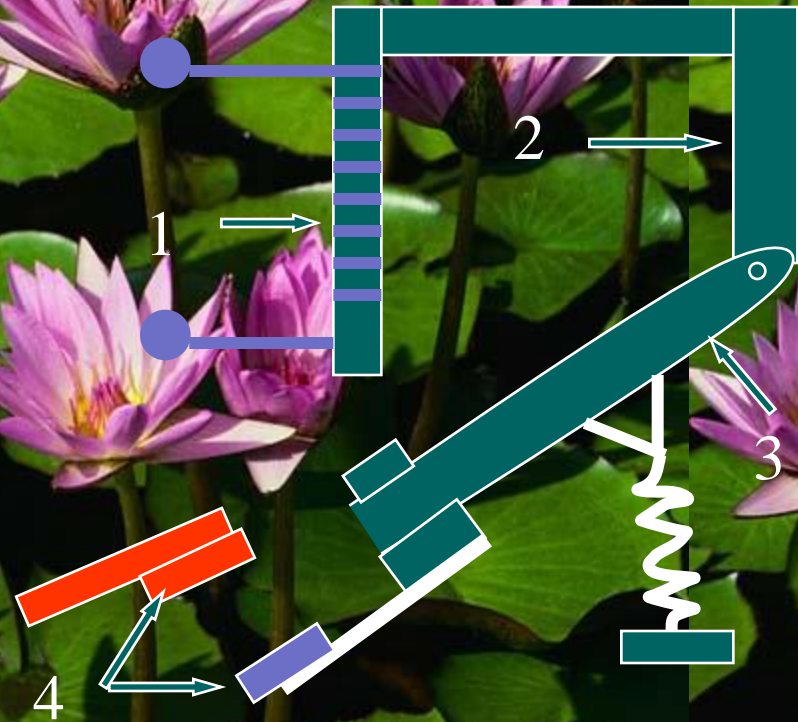
2: Phần dẫn từ tĩnh bằng vật liệu sắt từ

3: Nắp từ động

4: Tiếp điểm chớnh

b, Hoạt động: \*Trước khi cú dũng điều khiển

Trạng thỏi : Chưa cú lực từ tóe động, lũ xo kộe mở nắp từ 3 , tiếp điểm chớnh 4 mở

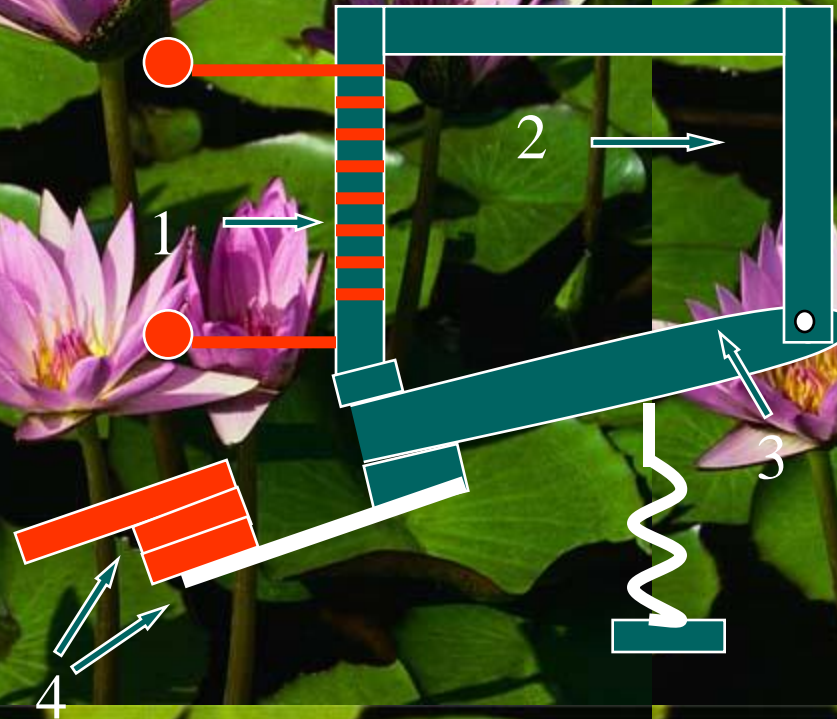


Trước khi cú dũng điều khiển

# \*Khi có dòng điều khiển

Cấu tạo:

- 1: Cuộn dây hệt
- 2: Phần dẫn từ tĩnh bằng vật liệu sắt từ
- 3: Nắp từ động
- 4: Tiếp điểm chớnh



Trạng thái : Cuộn hệt 1 cú điện, Lực từ hệt nắp từ 3, làm đúng tiếp điểm 4

• Sơ đồ nguyên lý khởi động động cơ dùng khởi động từ đơn



Hình : Nguyên lý làm việc của khởi động từ đơn

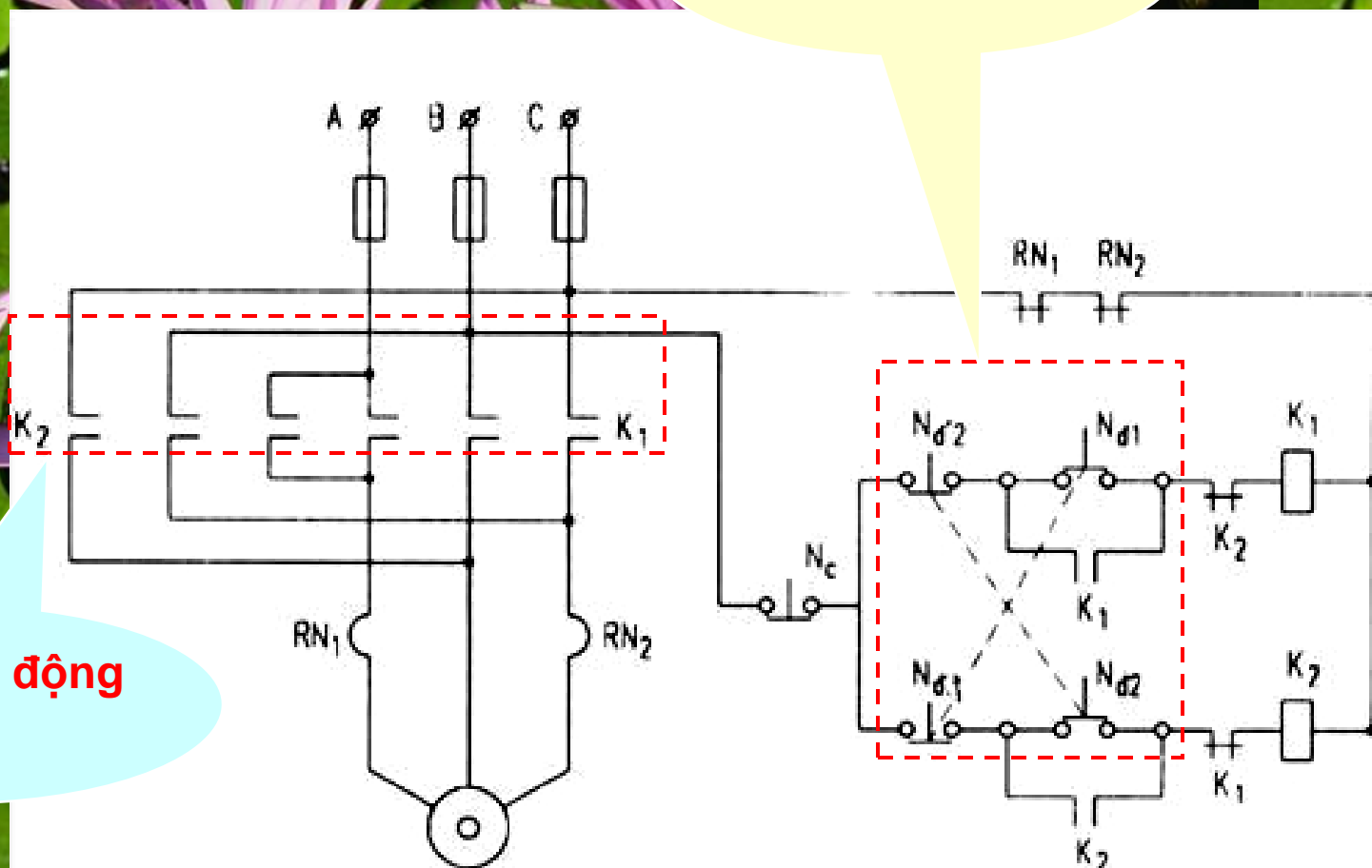


# Nguyên lý hoạt động mạch điện khởi động từ đơn.

- **Ưu điểm:** điều khiển được từ xa, an toàn, tần số thao tác cao, bảo vệ nhiều sự cố.
- **Nhược:** Mạch phức tạp, chi phí cao.

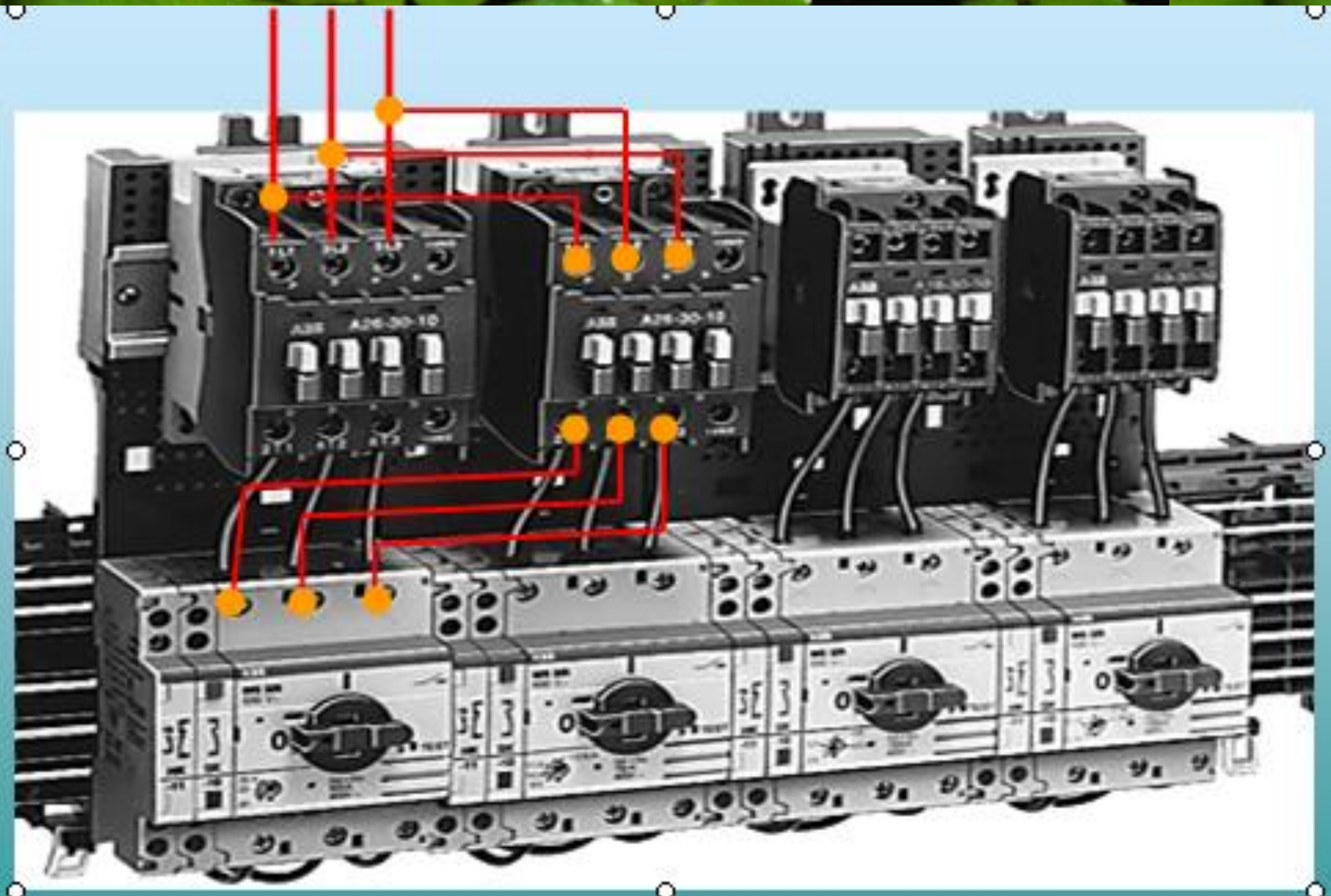
# Phương pháp dùng khởi động từ kép. Gồm 2 bộ khởi động từ đơn ghép lại.

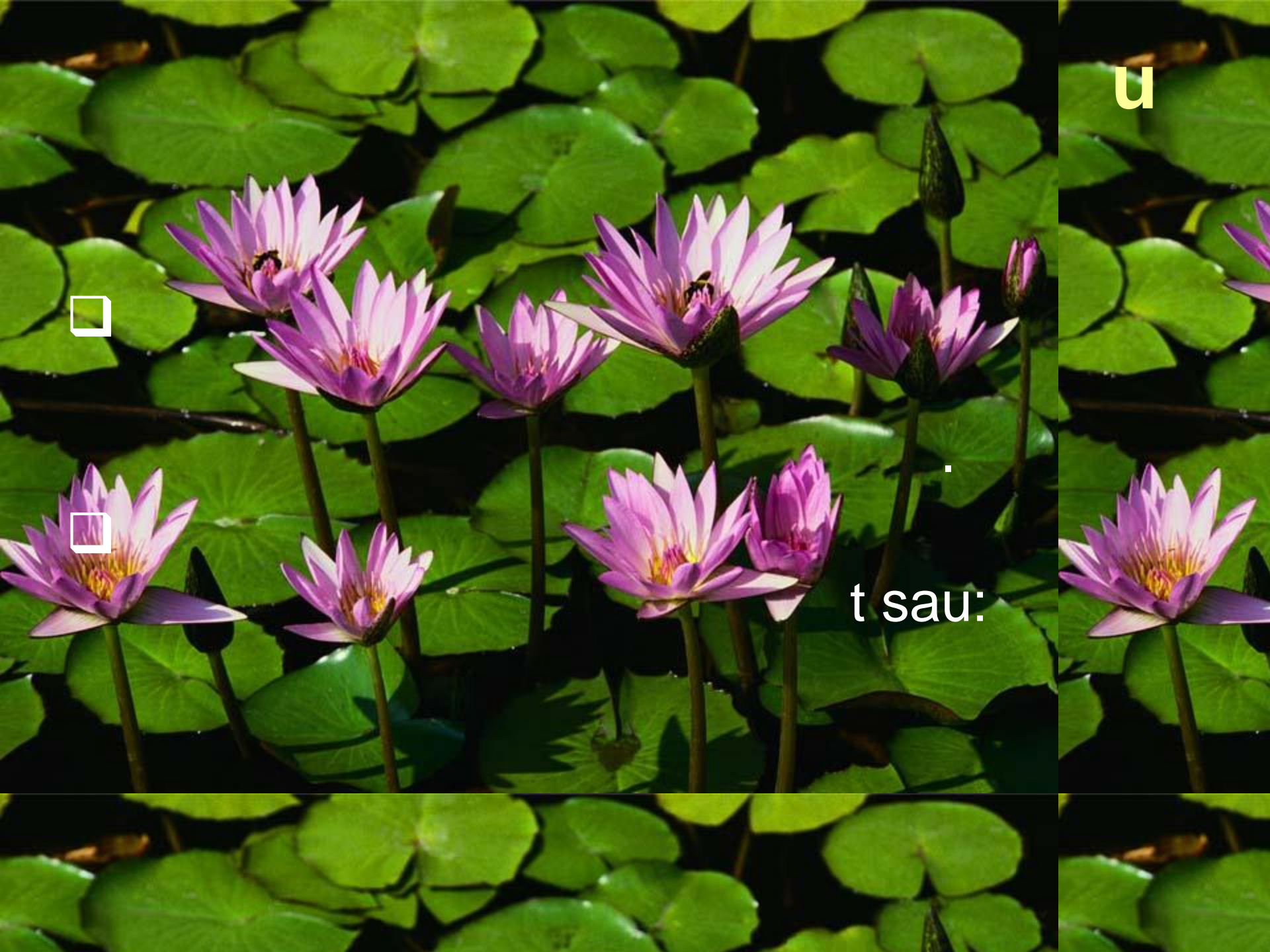
Hộp nút nhấn



Tiếp điểm động lực

Hình 5-24. Sơ đồ điều khiển đảo chiều quay động cơ lồng sóc

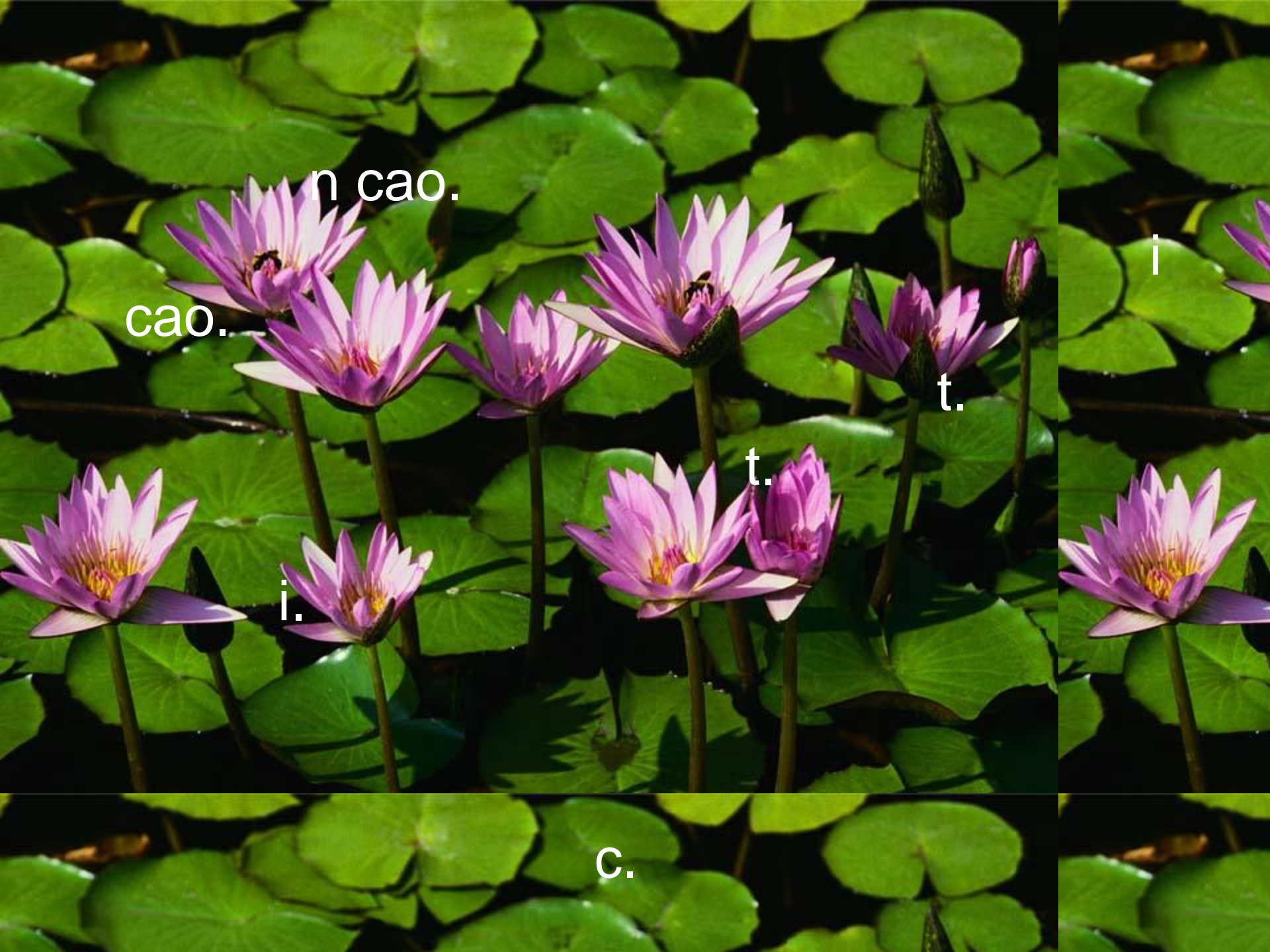




u



t sau:



n cao.

cao.

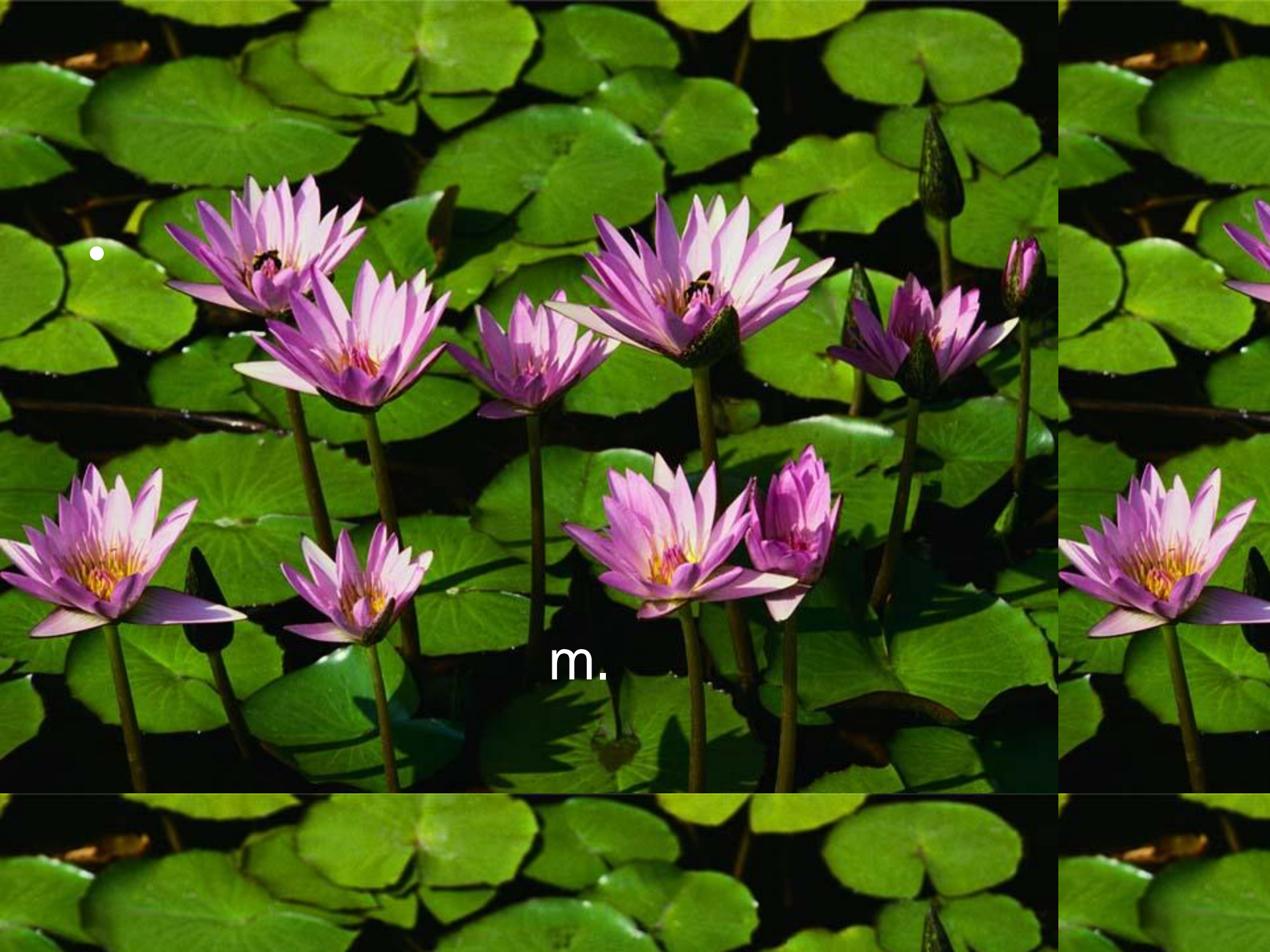
t.

t.

i.

i

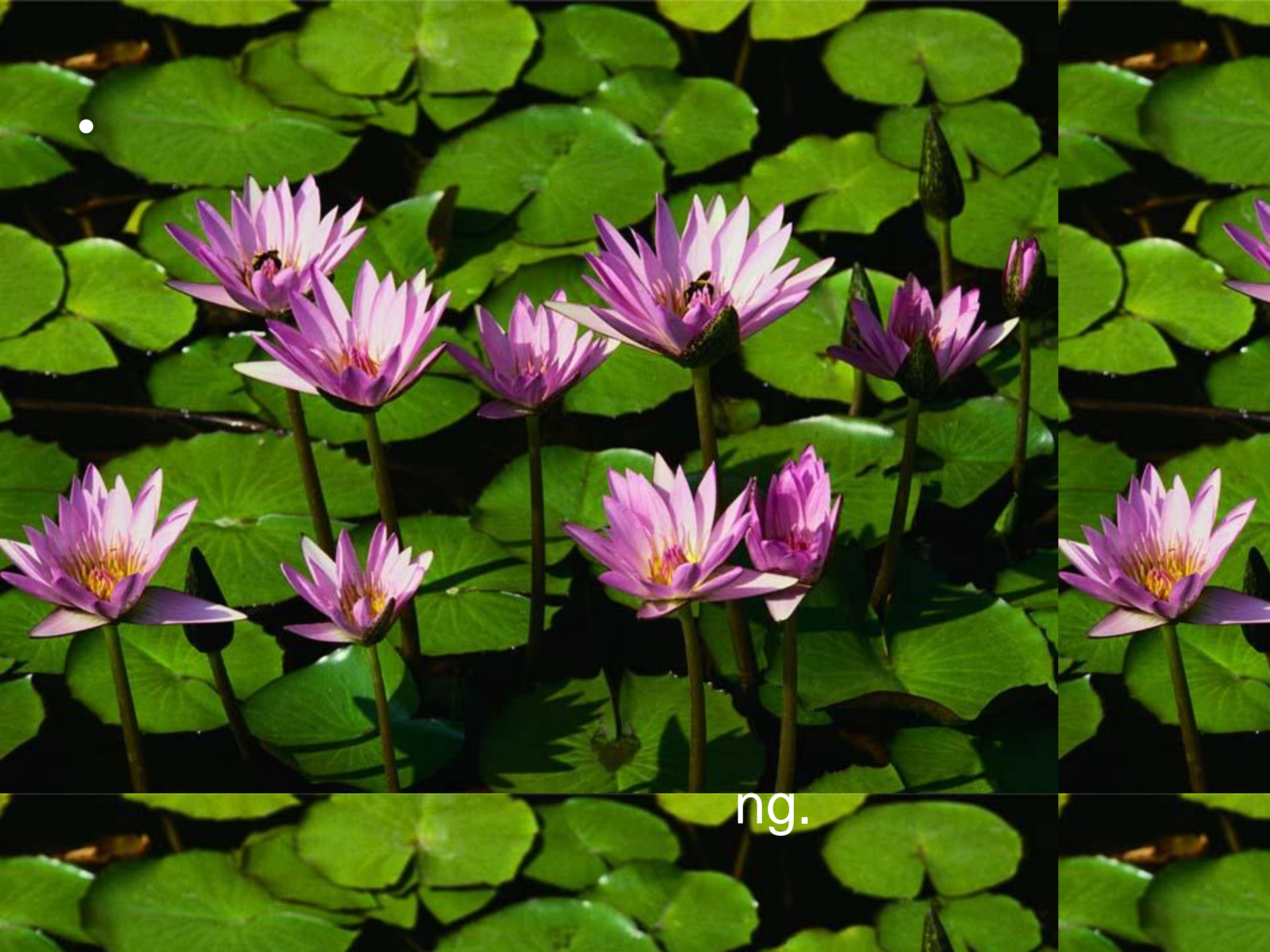
C.



m.



u K -915).



ng.





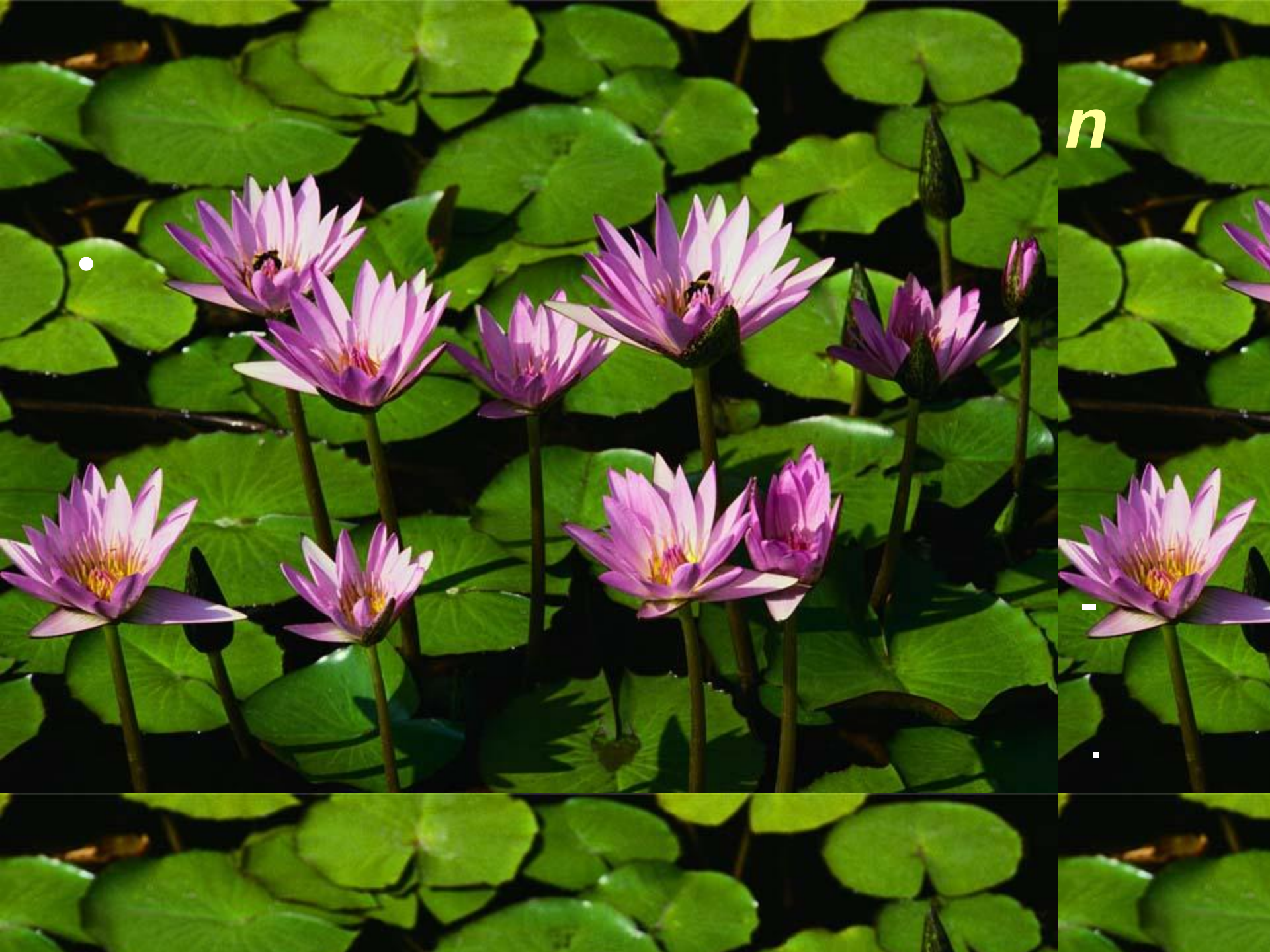
•

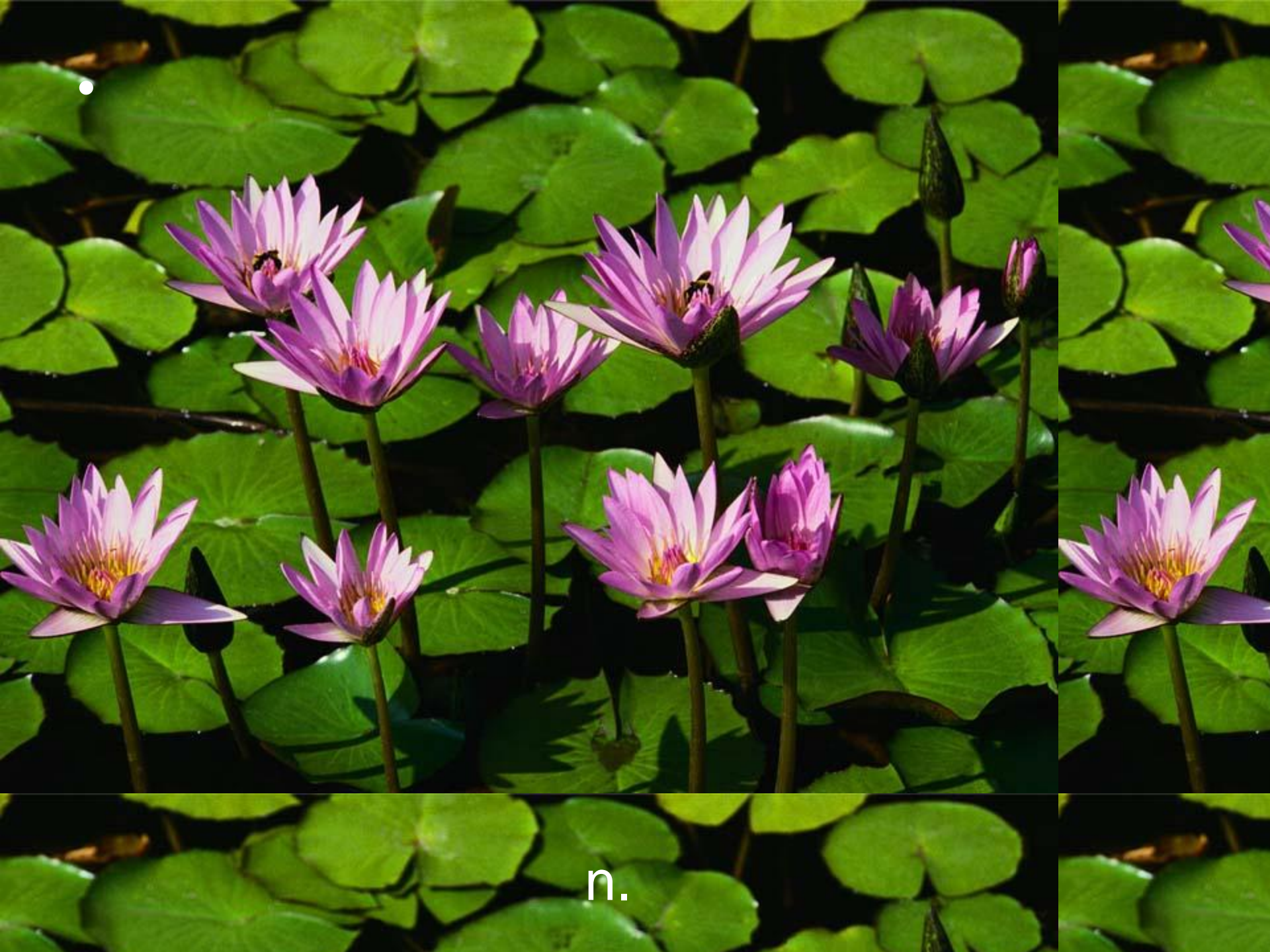
nh:

u.

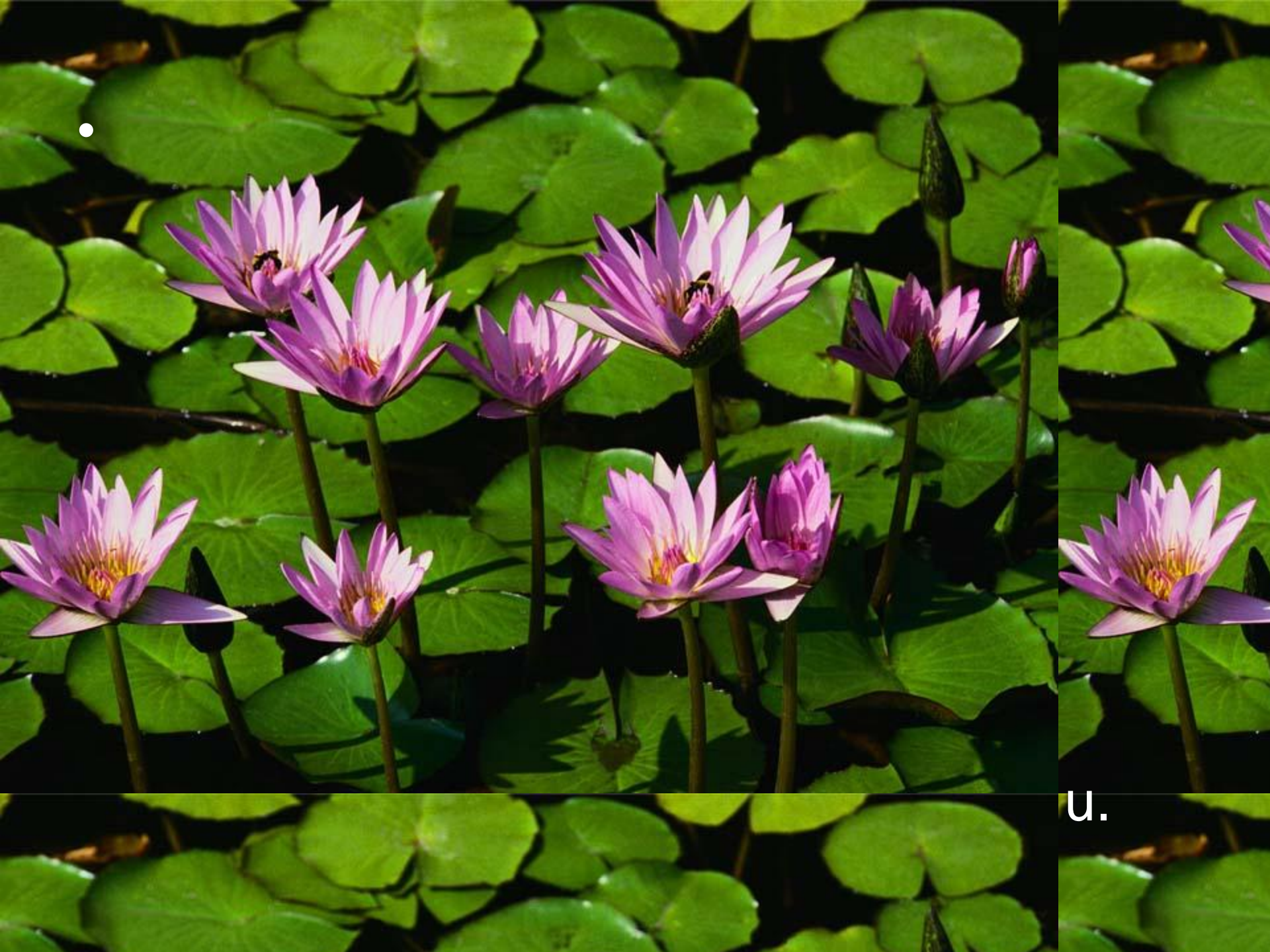
t.

a.

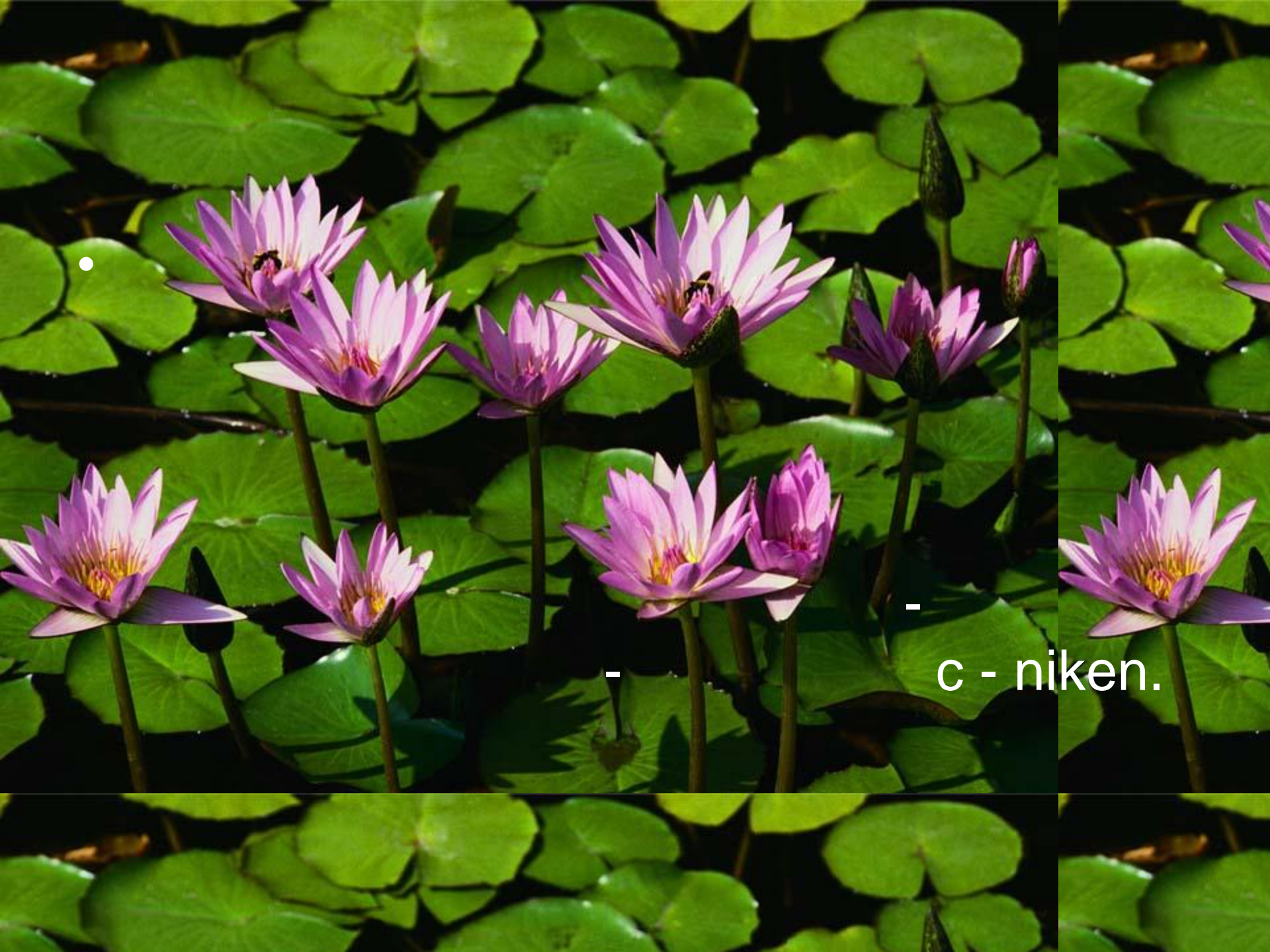




n.



u.



c - niken.



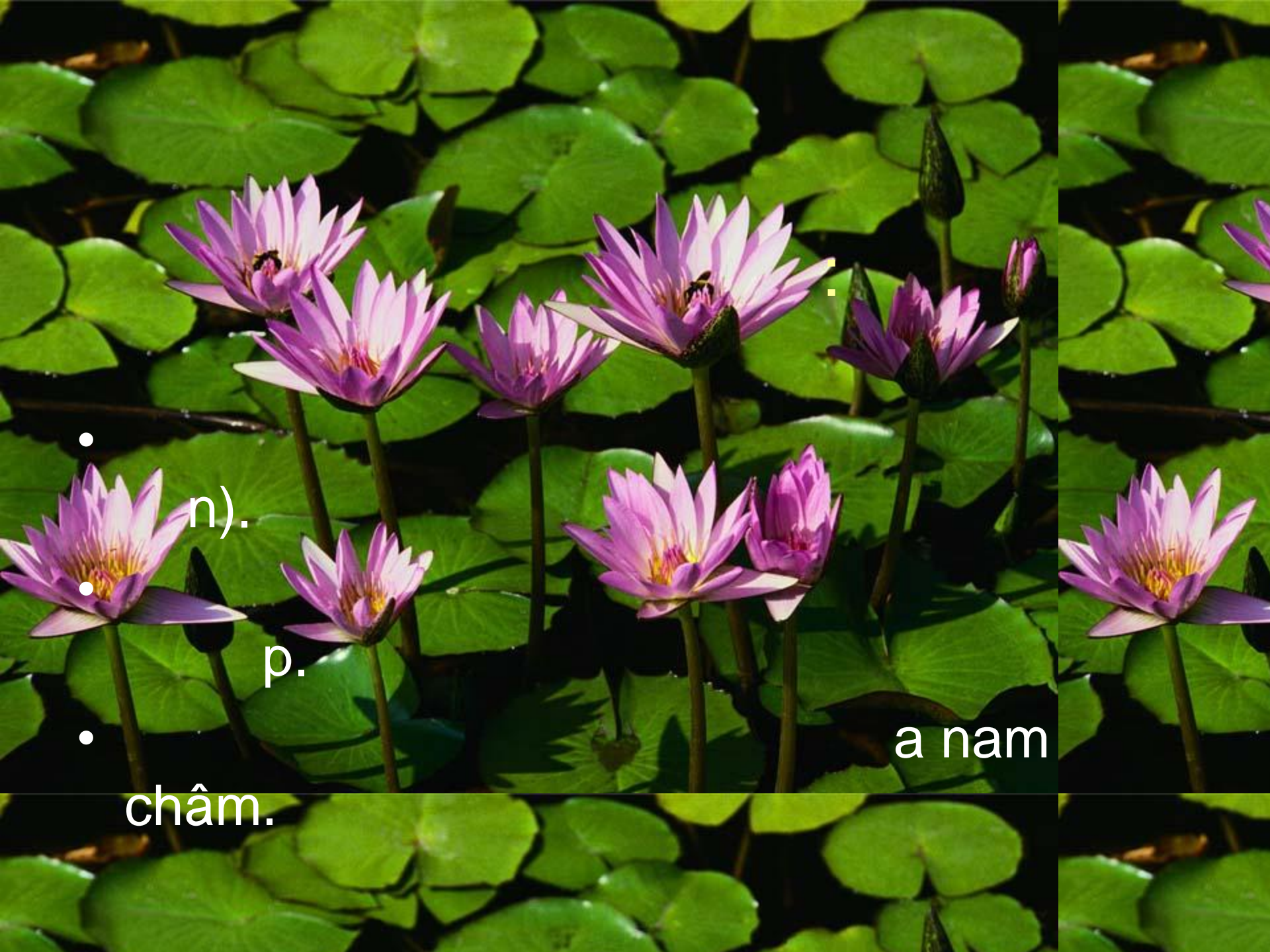
CO'

•

-

-

]



•

n).

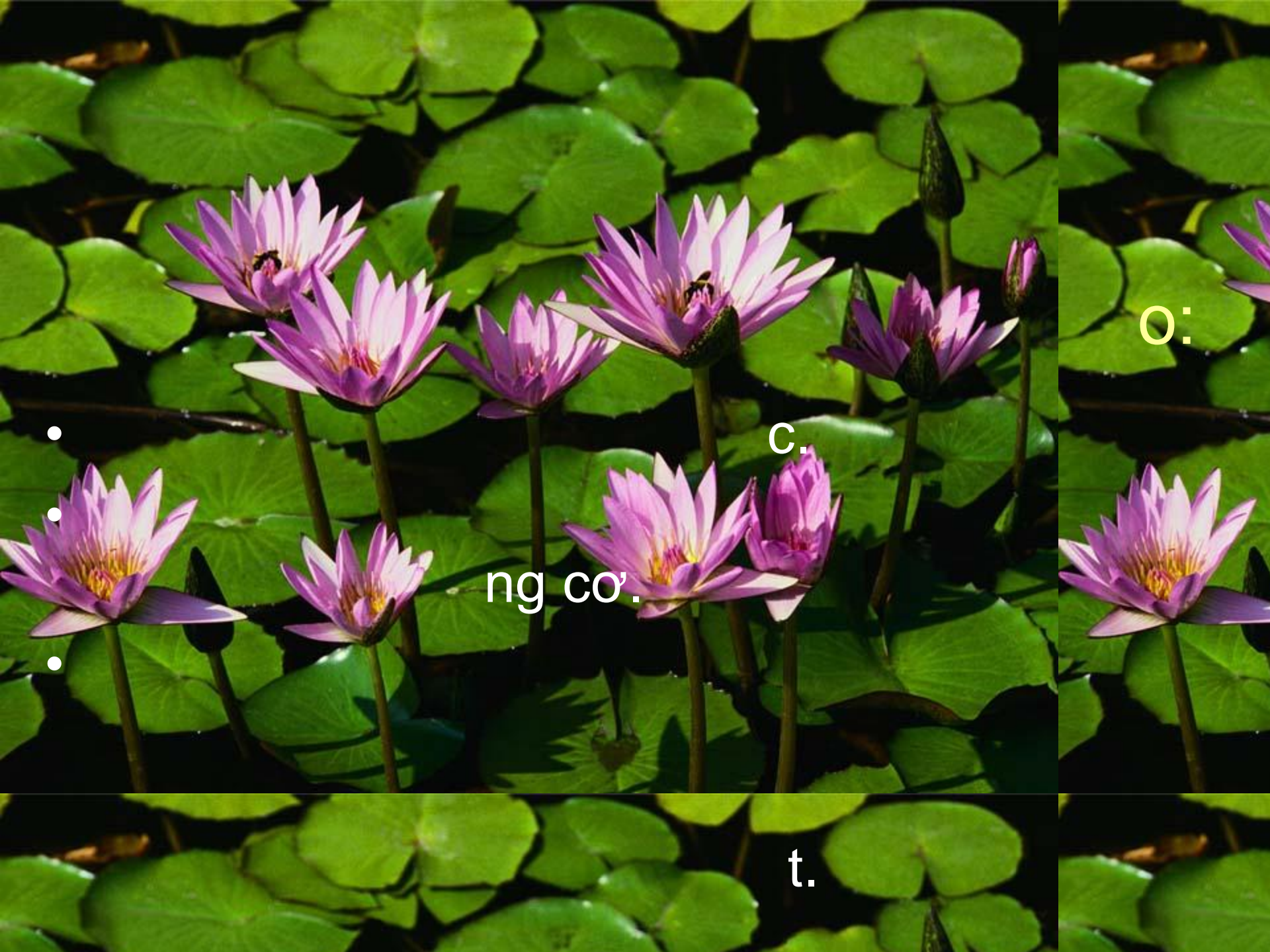
•

p.

•

châm.

a nam



•

•

•

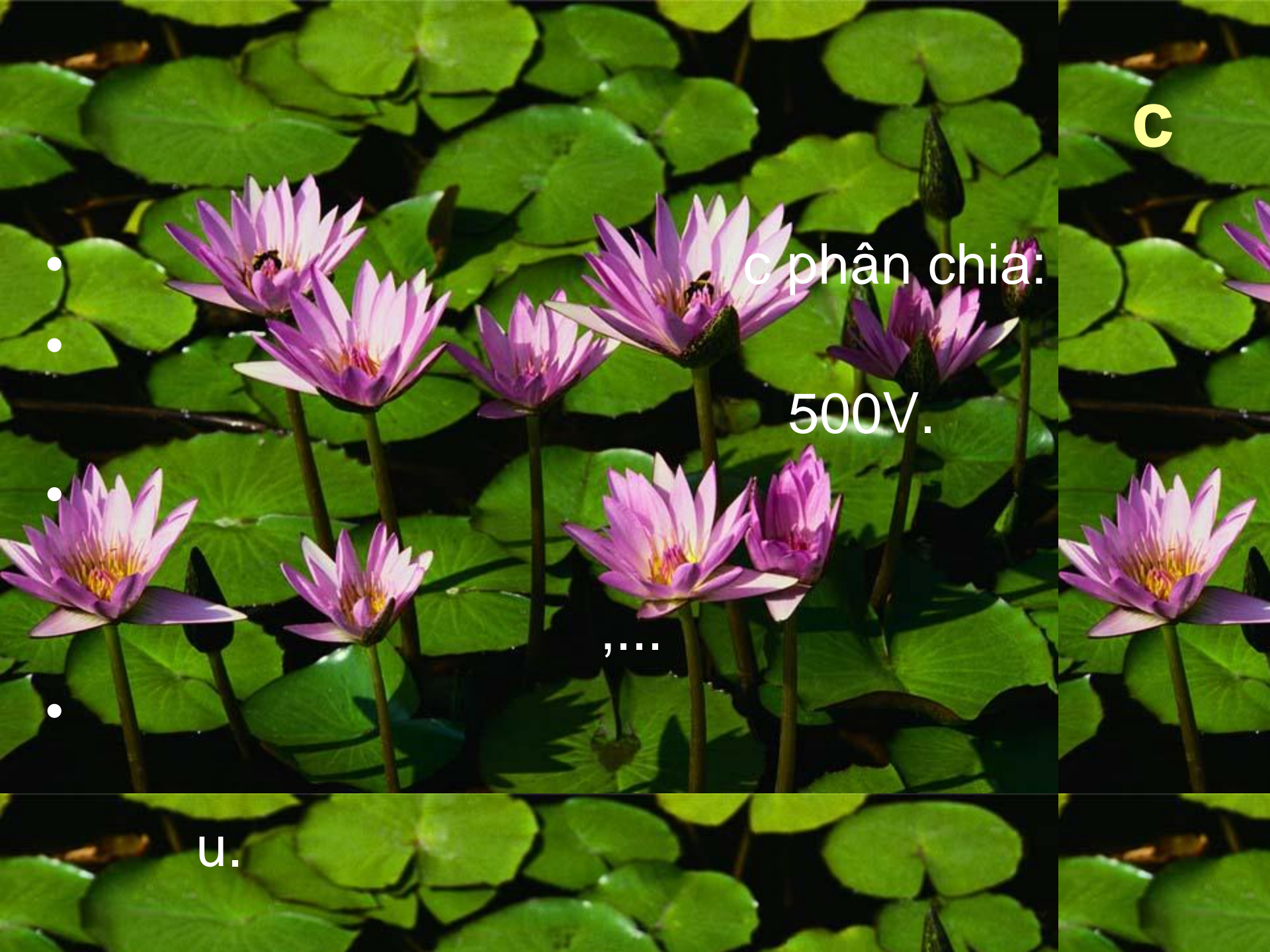
ng cơ.

C.

O:

t.





- 
- 
- 
- 

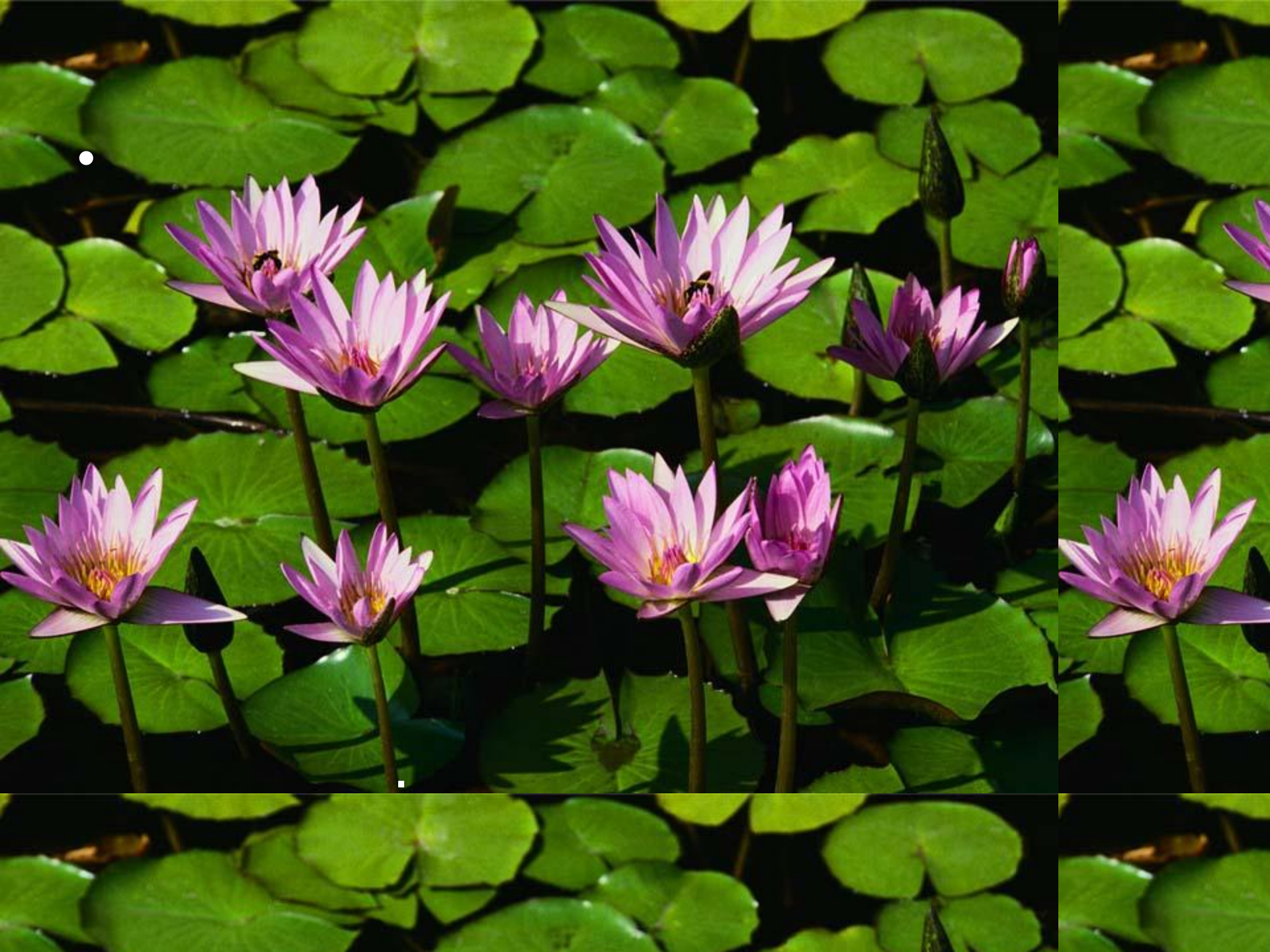
C

c phân chia:

500V.

, . . . .

u.



# RƠ LE ĐIỆN TỬ

## a, Cấu tạo:

1- Cuộn dây hýt,

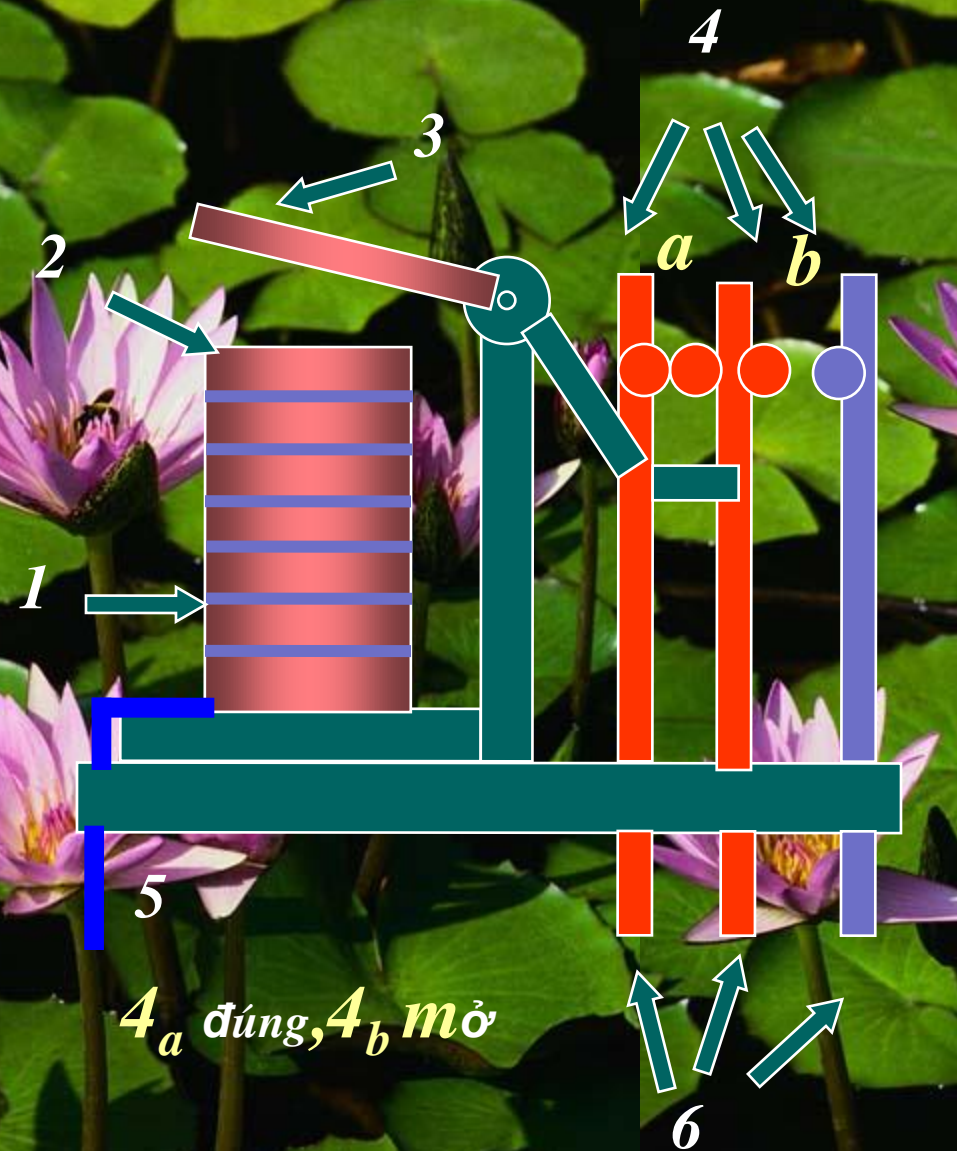
2- Mạch từ tĩnh

3- Mạch từ động (phần ứng),

4- Tiếp điểm thường đóng ,  
thường mở và cực lữ so lỏ,

5- Đầu cốt bắt dây đưa điện vào  
cuộn hýt

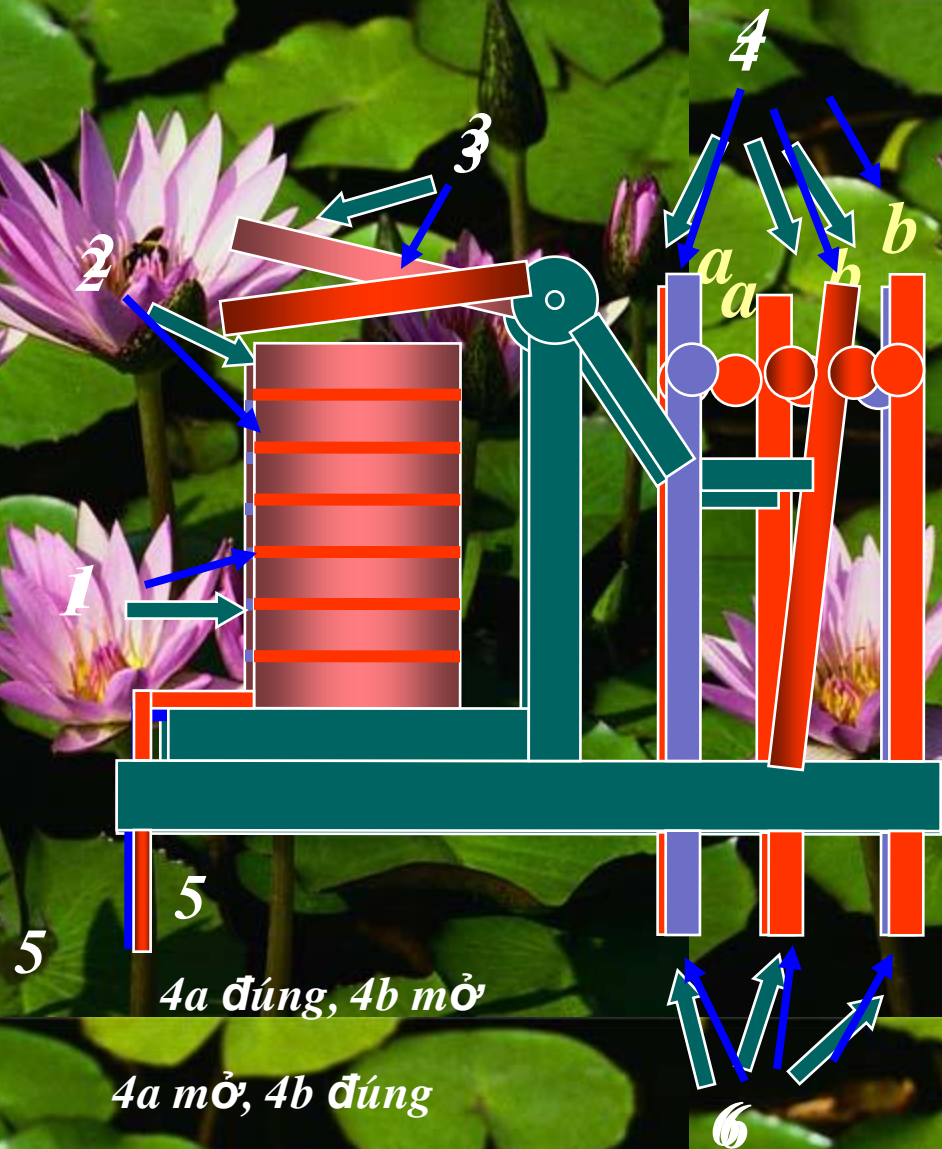
6-Đầu cốt bắt dây vào cực tiếp điểm



# ROLE ĐIỆN TỬ

## b. Hoạt động:

Cho dòng vào cuộn hýt 1 cú điện, lực từ hýt nắp từ 3, đũn bẫy đẩy lũ xo lỏ làm đứng tiếp điểm 4b, mở tiếp điểm 4a



## 2-cung tắc tơ :

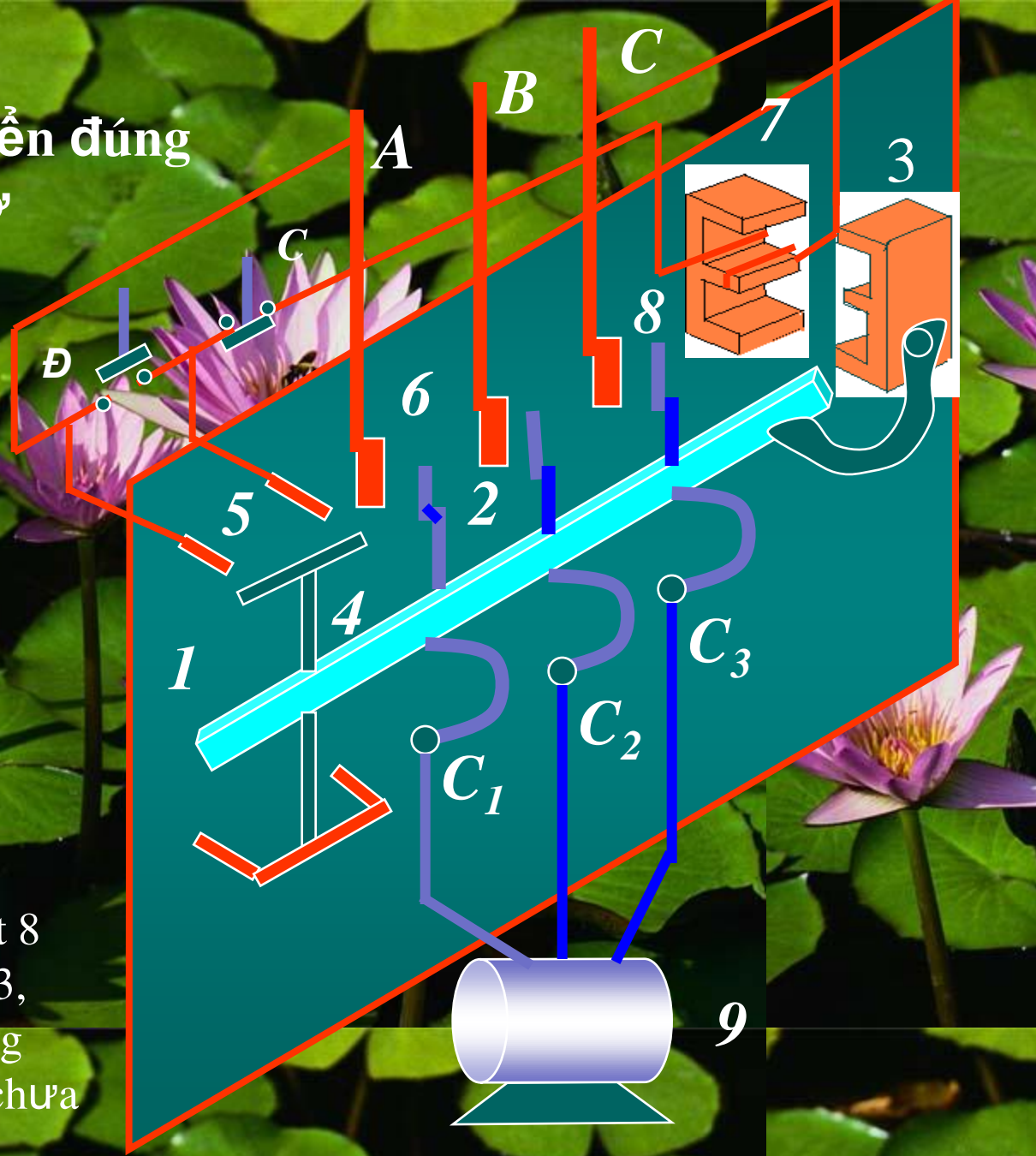
a, dụng cụ: Điều khiển đúng  
cắt mạch điện động cơ

b, Cấu tạo:

1: Trục quay 2: Tiếp điểm động 3: Nắp từ động 4:  
Tiếp điểm phụ: động 5:  
Tiếp điểm phụ: tĩnh 6:  
Tiếp điểm chính: tĩnh 7:  
Lõi thép tĩnh 8: Cuộn dây  
hết 9: Động cơ

c, Hoạt động

\* Trước khi ấn nút Đ : cuộn dây 8 chưa có điện, chưa hút nắp từ 3, cò tiếp điểm động 2 chưa đúng vào tiếp điểm tĩnh 6, động cơ chưa có điện.



## 2-cung tắc tơ :

\*Sau khi ấn nút Đ

Trạng thái của mạch :

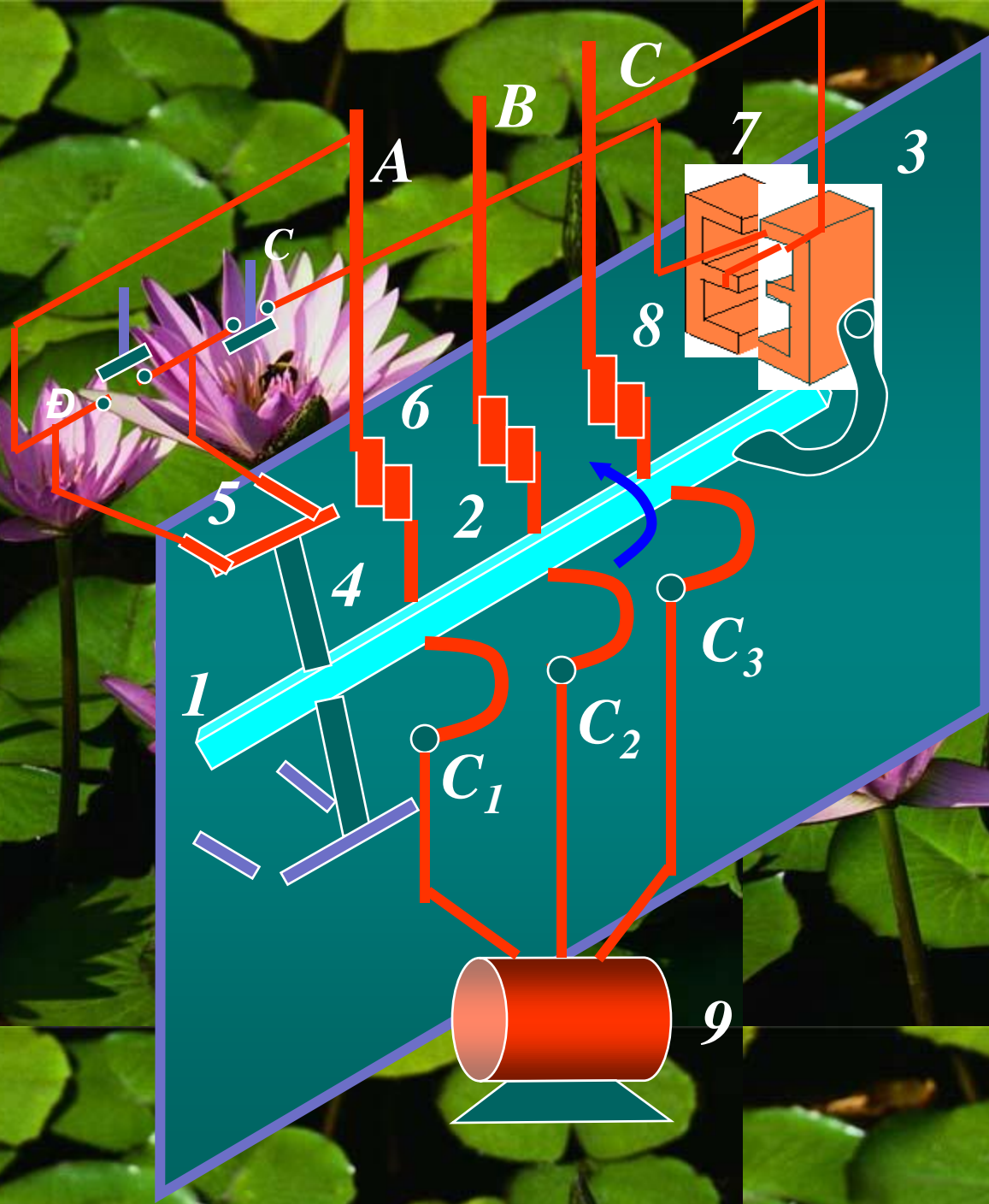
Cuộn hýt 8 cú điện ,  
lực từ hýt nắp từ

động 3 , trục 1 quay  
theo chiều đúng cốc  
tiếp chónh 2 vào 6,

động cơ cú điện,  
đồng thời đúng tiếp  
điểm phụ 4 vào 5,

mạch điện tự duy trở .

Khi bị ngăn mạch,  
chạm chập: cầu chõ  
chảy đứt, cắt mạch  
điện động cơ



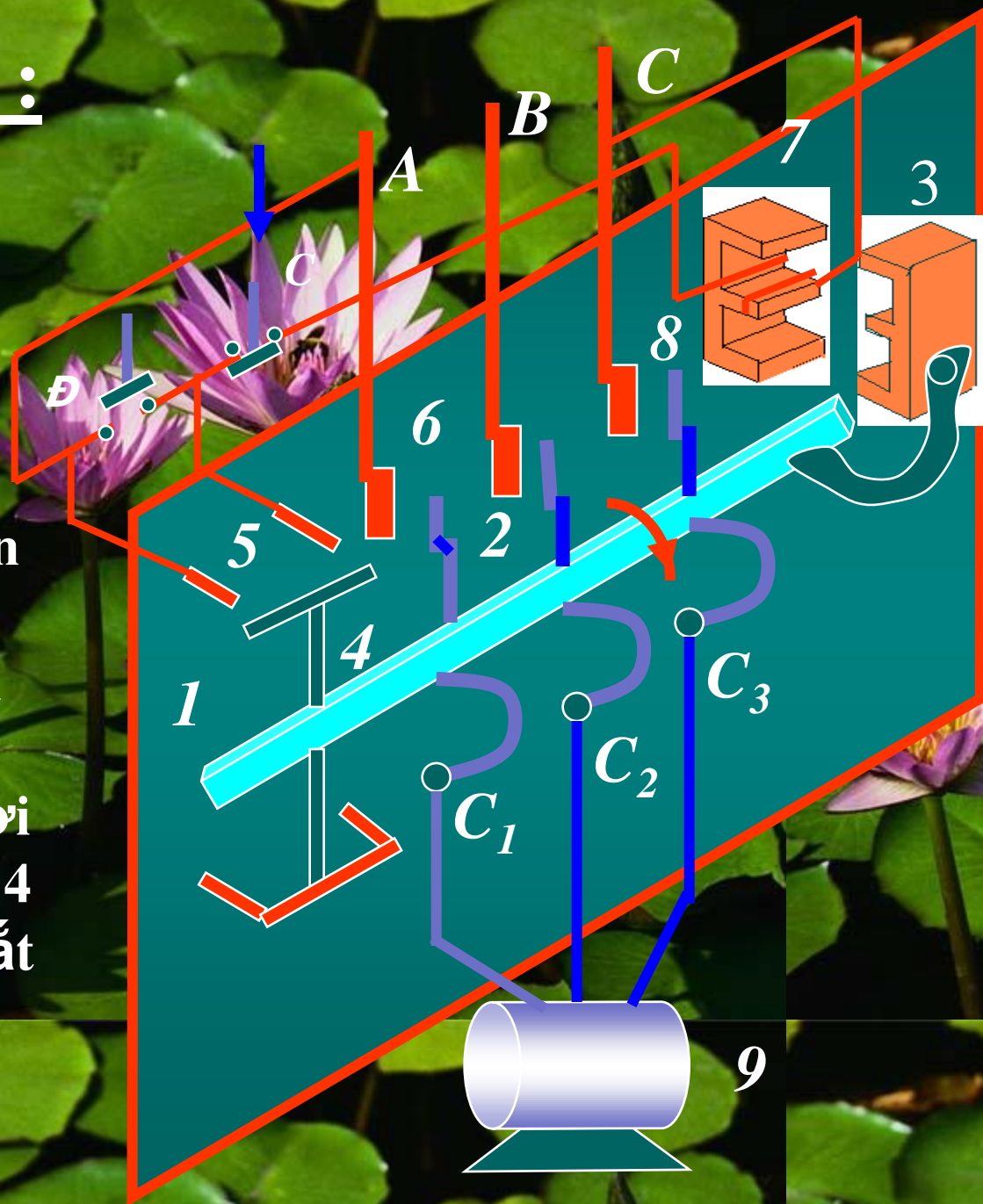
# 2-cung tắc tơ :

c, Hoạt động

\*Muốn cắt  
điện động cơ :

?

Ấn tay vào nút C , cuộn  
hết 8 mất điện , lữ xo  
kộ mở nắp từ , trục 1  
quay theo chiều mở  
tỏch còc tiếp điểm 2 rời  
6 , động cơ mất điện , 4  
tỏch rời 5 , đảm bảo cắt  
điện cuộn hýt 8

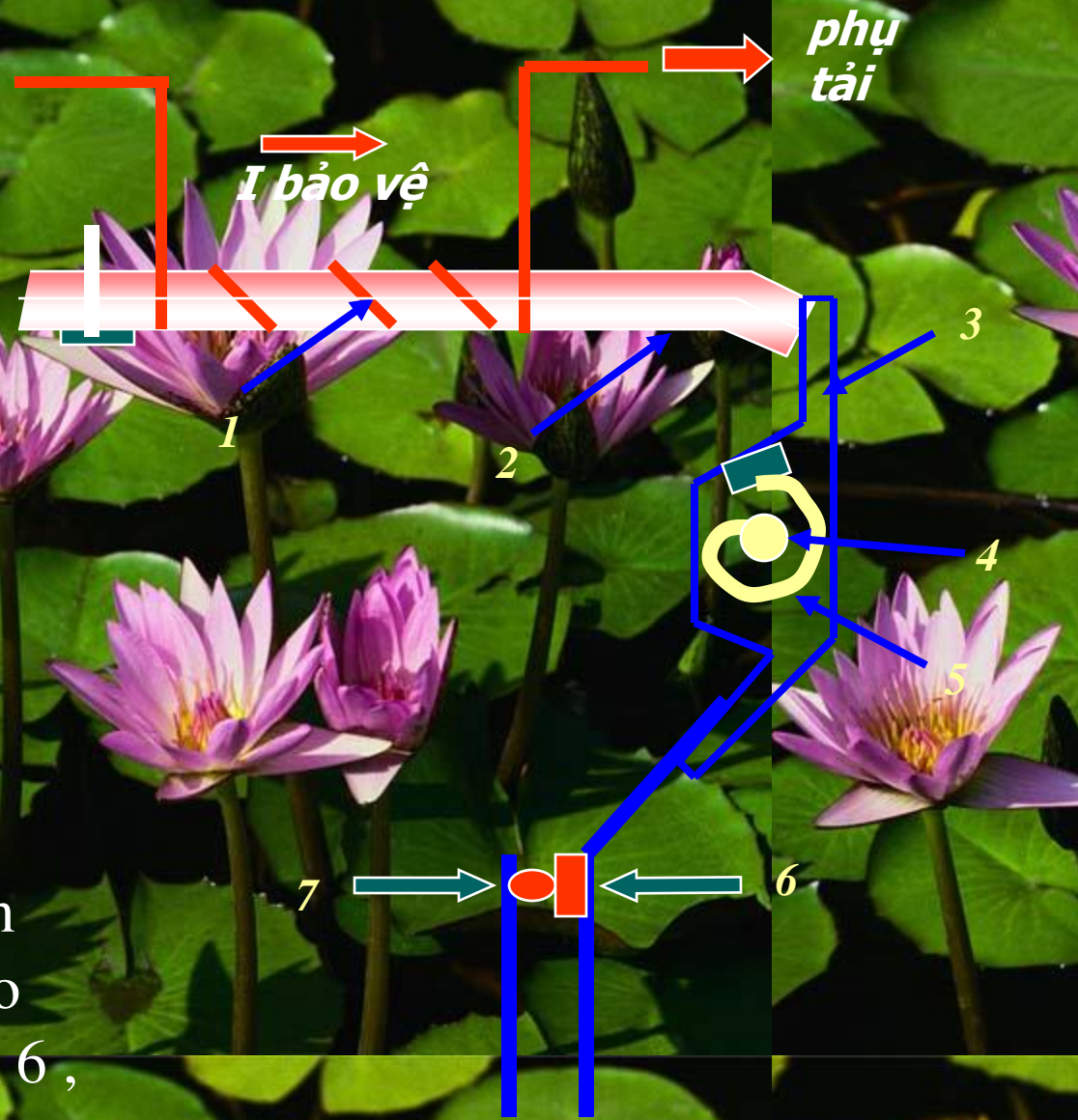


### 3. Rơ le nhiệt:

a Chức năng: Bảo vệ quá tải dài hạn cho động cơ

b. Cấu tạo: 1: Cuộn dây đốt nóng 2: Băng kẹp 3: Đũa quay cơ khò 4: Trục quay 5: Lũ xo; 6-tiếp điểm động 7: Tiếp điểm tĩnh

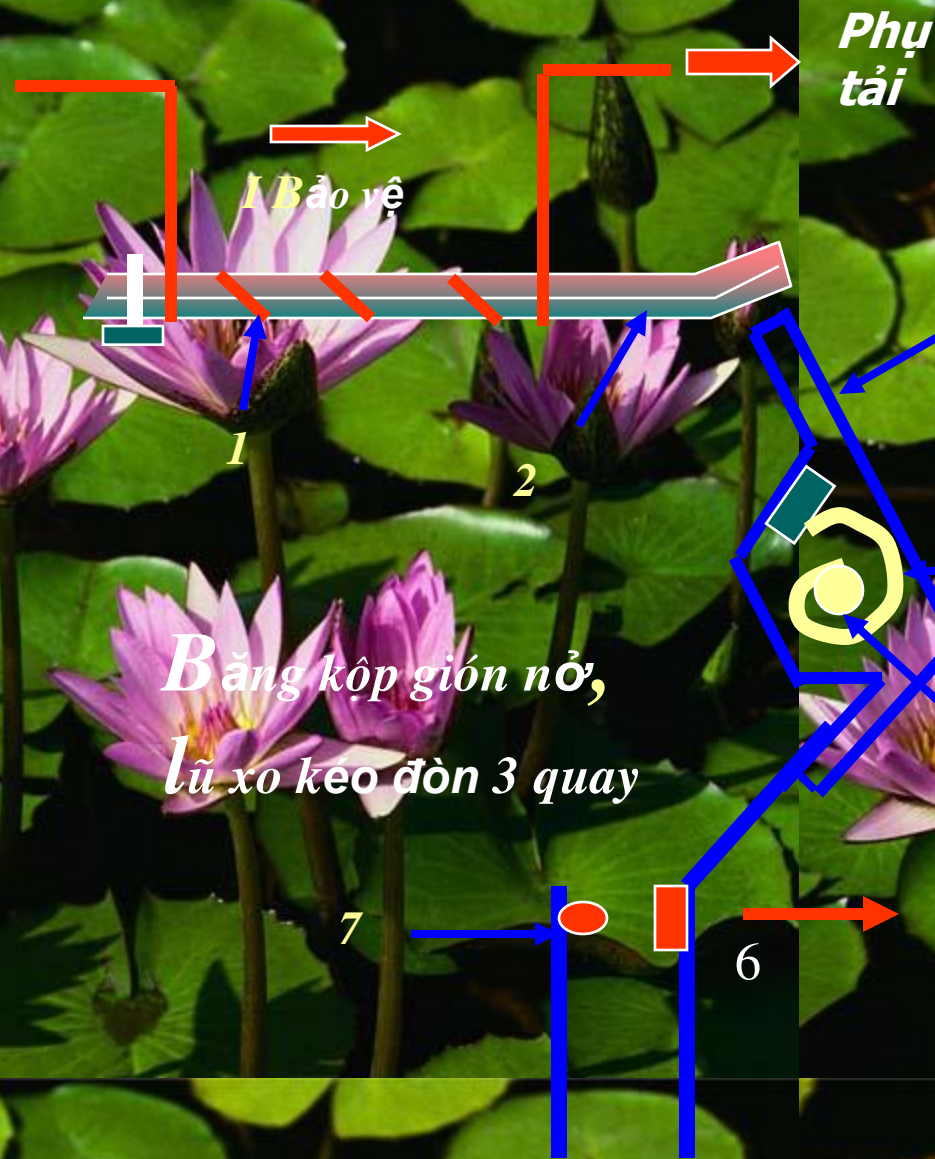
c, Hoạt động: \* Khi I cần bảo vệ ? I<sub>dm</sub> : Đũa 3 tỳ vào đầu băng kẹp 2 , tiếp điểm 6 , 7 đúng , cuộn dây cung tắc tơ cú điện



Tiếp điểm 6-7 đúng liền



\* Khi I cần bảo vệ  
> I đm : Băng kộp 2  
gión nở , cong về  
phía tròn , bật khỏi  
điểm tỳ, lữ xo 5 kộp  
đũn 3 quay quanh trục  
4 , tiếp điểm 6 tách  
rời khỏi tiếp điểm  
tĩnh 7 , cuộn dõy cụng  
tắc tơ mắt điện.



*Băng kộp gión nở,  
lữ xo kéo đòn 3 quay*

*Tiếp điểm 6,7 tách ra*

số t.t

tên gọi

ký hiệu

1

Tiếp điểm cầu dao, mỏy cắt, ỏp tụ mỏt

a: Thường mở

b: Thường đúng



2

Tiếp điểm cụng tắc tở, khởi động từ, rờ le

a: Thường mở

b: Thường đúng

c: Thường mở, khi mở cú thời gian

đ: Thường mở, khi đúng cú thời gian

e: Thường đúng, khi mở cú thời gian

f: Thường đúng, khi đúng cú thời gian



3. Tiếp điểm cú bộ phận dập hồ quang

a, Thường mở

b, Thường đóng

4. Tiếp điểm cú bộ phận trả lại vị trí ban đầu bằng tay

a. Thường mở

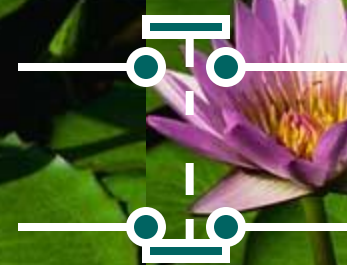
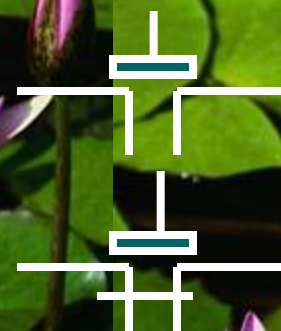
b. Thường đóng

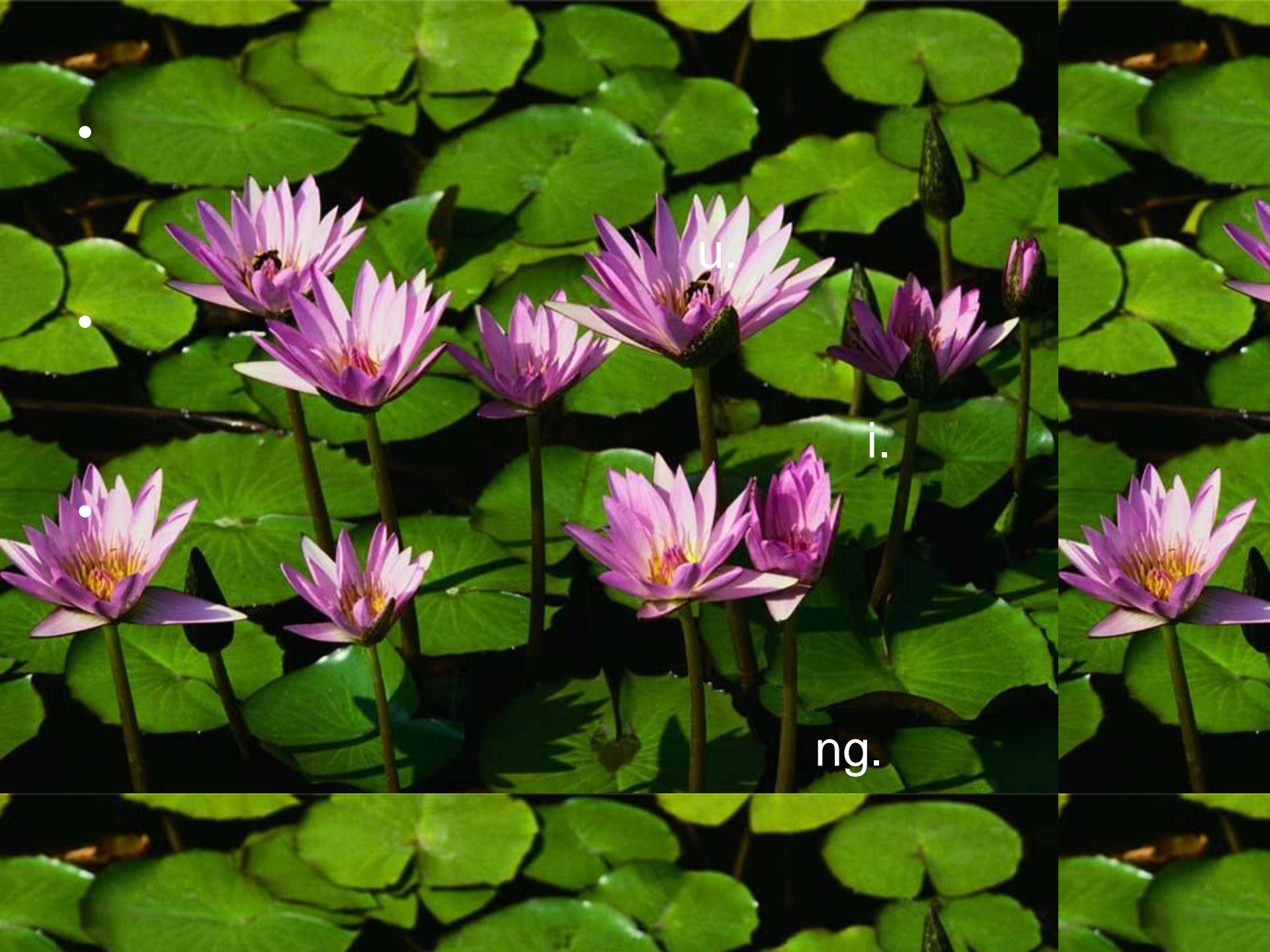
5. Nút ấn thường mở

6. Nút ấn thường đóng

7 Cuộn dây rơle, cuộn tắc tơ, khởi động từ, ổp tự môt

8 Cuộn dây rơ le nhiệt



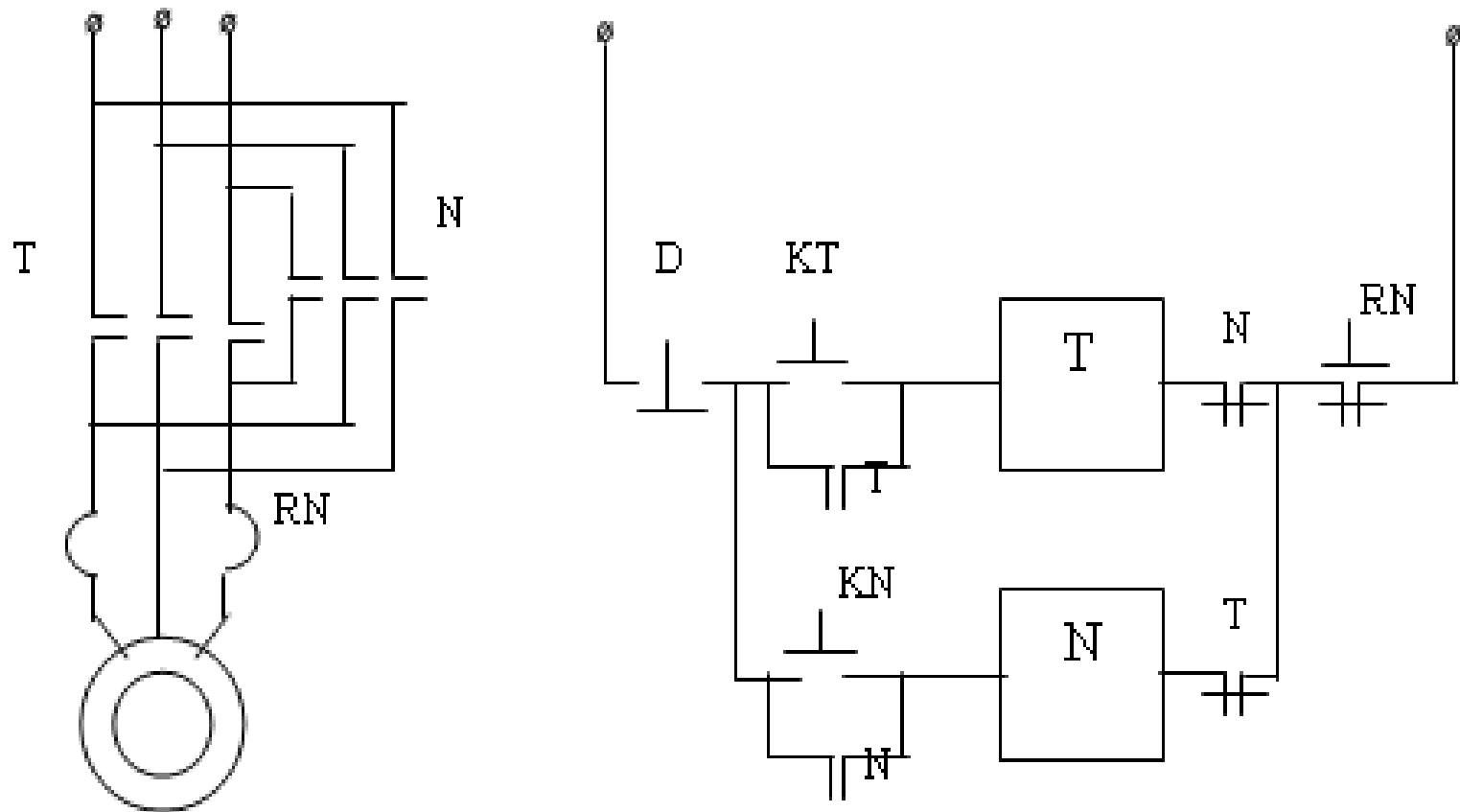


u.

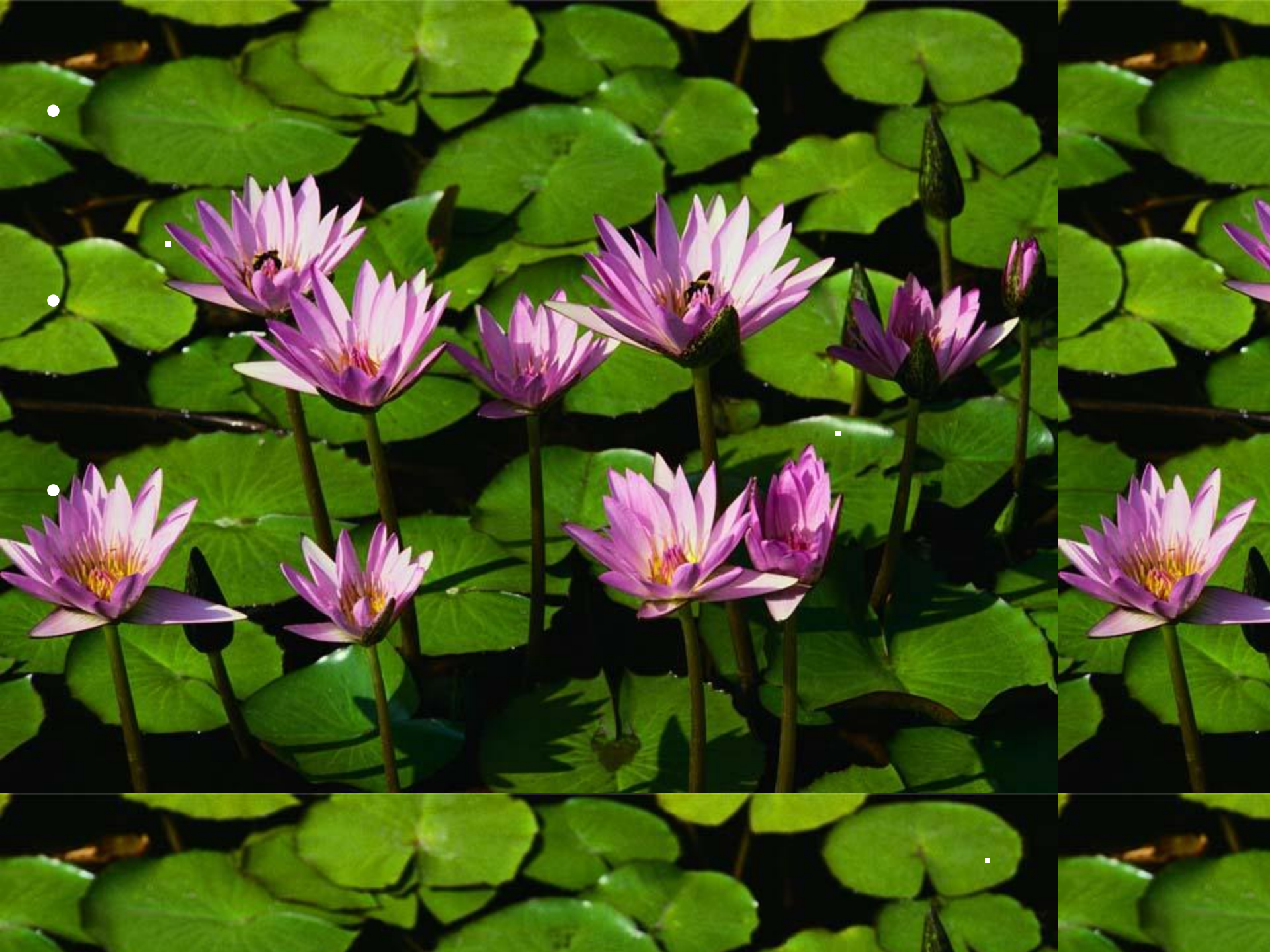
i.

ng.

quang



**Hình minh họa:** Sơ đồ dùng khởi động từ mở máy và đảo chiều động cơ không đồng bộ lồng sóc.



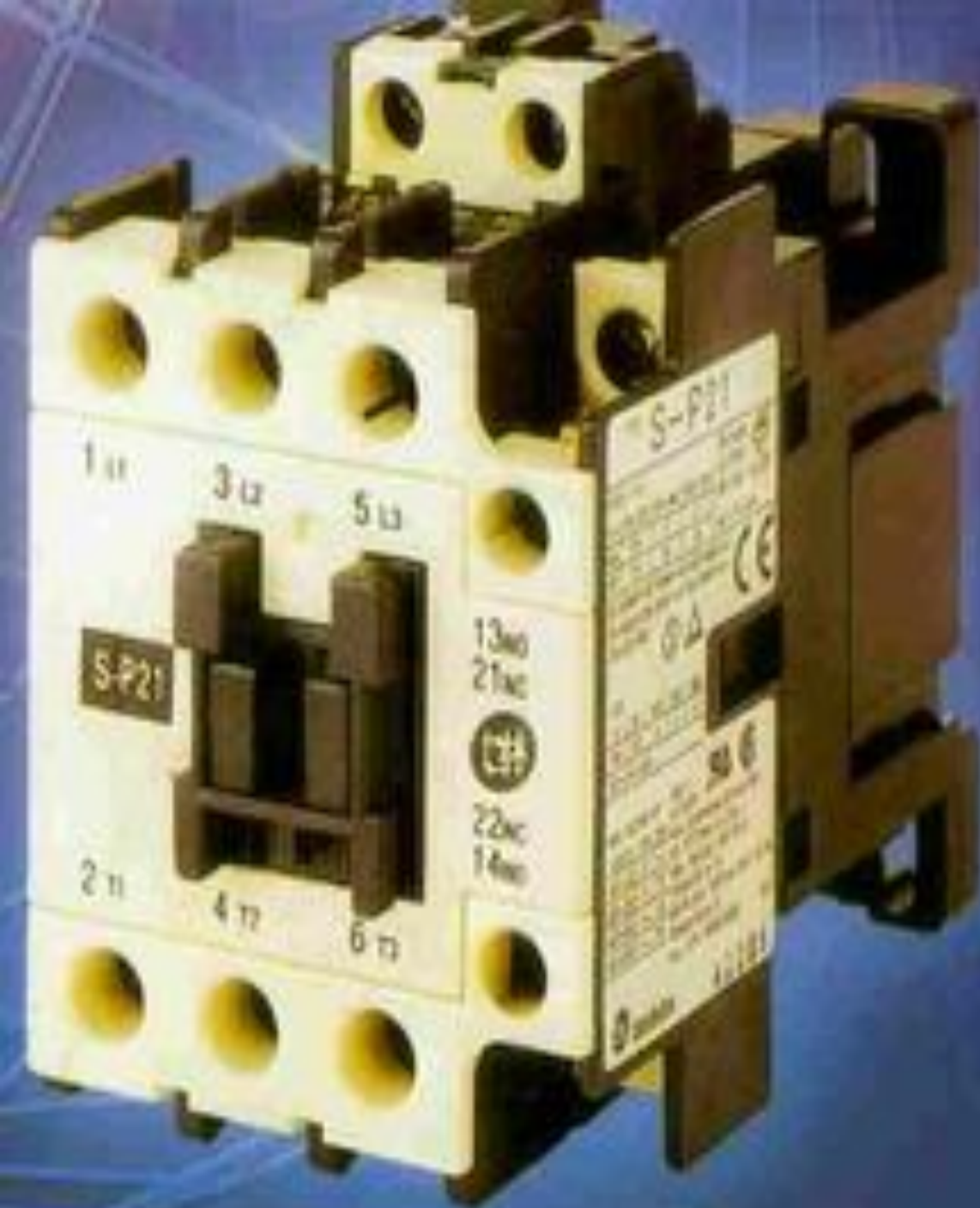
# Đ/c 3 pha lồng sóc có thể được khởi động bằng các phương pháp đơn giản sau:

- - Dùng khởi động từ đơn hoặc KĐT kép để sử dụng rơ le nhiệt bảo vệ đ/c. Trong mạch khởi động trực tiếp.
- - Sử dụng phương pháp khởi động Y-A.
- - Dùng cuộn kháng mở áy động cơ trong mạch khởi động giảm điện áp stator khi mở máy.
- - Dùng máy tự biến áp (auto-transformer) để mở máy.
- **Có sự cố thương gặp là:** Tiếp điểm bị oxy hóa nên không còn dẫn điện tốt nữa, chọn dòng nhỏ quá sẽ hỏng! Cách khắc phục: Bảo dưỡng lại tiếp điểm, cách chọn thiết bị!

# Thêm một sự cố nữa: hàn dính tiếp điểm contactor trong mạch động lực.

- Có 2 phương pháp chống hàn dính tiếp điểm:
- 1. Chọn kết cấu:
  - Chọn kết cấu sao cho cho lực điện động cùng chiều với lực ép tiếp điểm. Thay đổi dạng tiếp xúc, tiếp xúc điểm dễ bị hàn dính với dòng điện bé; tiếp xúc đường & tiếp xúc mặt dễ bị với dòng điện lớn.  
Phân khâu tiếp xúc thành nhiều cặp tiếp điểm song song.
- 2. Chọn vật liệu:
  - Nếu 2 tiếp điểm làm bằng kim loại khác nhau thì khó bị hàn dính hơn là làm bằng cùng 1 kim loại.
  - Ở môi trường không khí, các tiếp điểm kim loại gồm bị hàn dính với dòng điện lớn hơn so với các vật liệu khác.  
Nên chọn vật liệu có điện trở tiếp xúc bé ngay cả khi ngắn mạch.





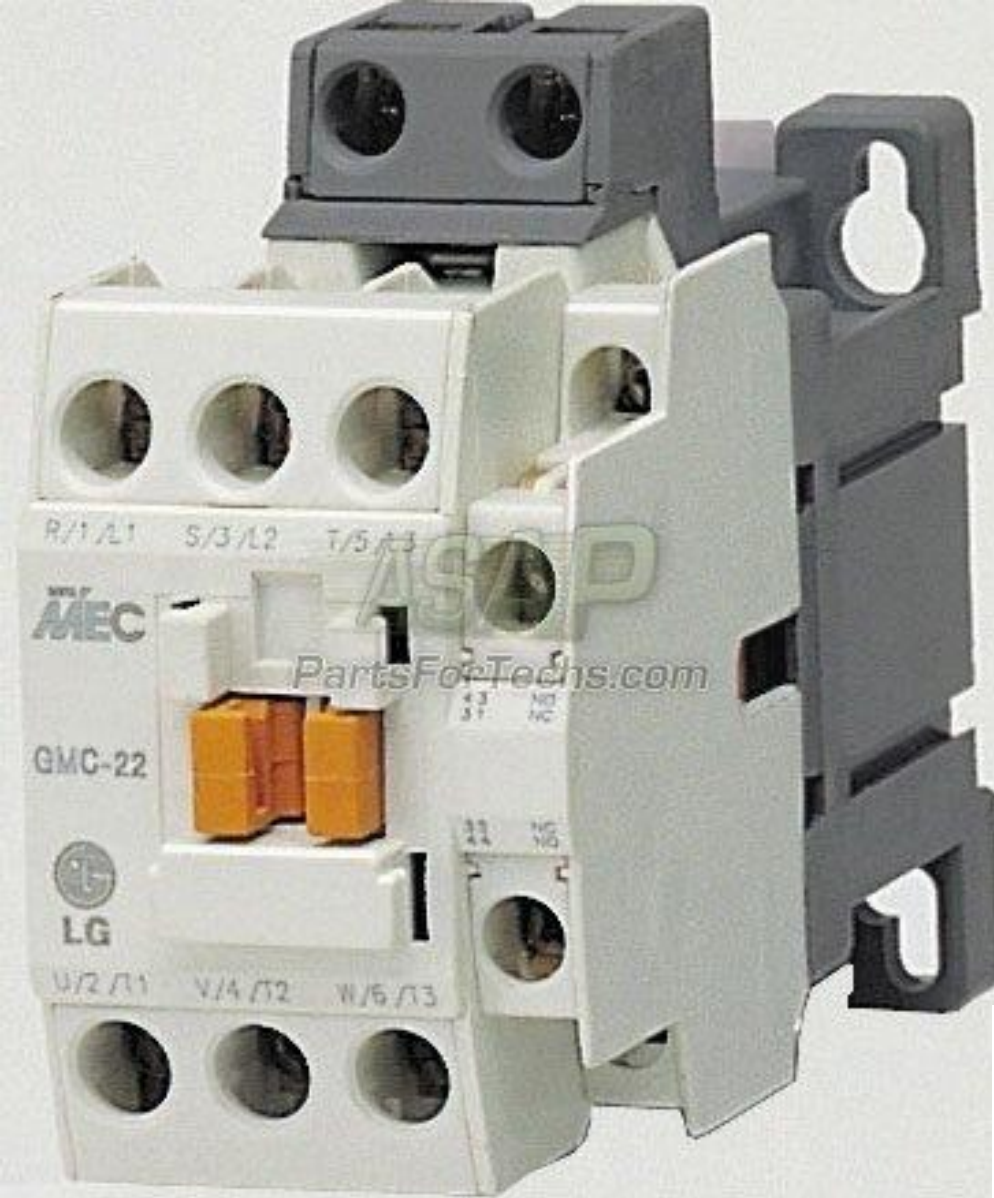
# CONTACTOR SHI-L

Giá: **117000đ**

Model **S-P21**

Xuất xứ: **Đài  
Loan**

Hiệu:  
**SHIHLIN**



**GMC-22 Contactor, 3 Pole META MEC Series**

~~\$46.69~~ **\$41.99**

**Save: 10% off**



**Ratings:**

32 amps max. continuous current.

2HP @ 115 - 120VAC single phase

3HP @ 220 - 240VAC single phase

7.5HP @ 200 - 240VAC three phase

10HP @ 440 - 480VAC three phase

15HP @ 575VAC three phase



Khởi động từ

Giá: 0

Liên hệ

**TRUNG TÂM ĐIỆN TỬ ĐIỆN LẠNH BÁCH KHOA**

**Địa chỉ: Số 456 Đường Bưởi - Ba Đình - Hà Nội**

**Điện thoại: (84-4) 3761.07.08**

**Fax: (84-4) 3761.21.99**

**Đường dây nóng: 090.222.3455 - 090.222.3456**

**Phục vụ 24/7**



## Mechanical Interlocking Contactor (LC2-D/F)





## AC Contactor (GMC)

<b>Packing:</b>	Exporting Package
<b>Model:</b>	AGMC
<b>Standard:</b>	IEC60947-2
<b>Productivity:</b>	200,000 Pcs/Year
<b>HS Code:</b>	85369000
<b>Trademark:</b>	AOE
<b>Origin:</b>	China
<b>Min. Order:</b>	100pcs
<b>Transportation:</b>	by sea or by air





## Thermal Relay (LR2-D, 3UA, LR2-K)

<http://www.made-in-china.com/showroom/aogegroup/product-detailBbcnUNkAYuhx/China-Thermal-Relay-LR2-D-3UA-LR2-K-.html>

## Contact Details

# AOE

<b>Company Name:</b>	AOE Group Co., Limited
<b>Company Address:</b>	No. 428 Rma, Tianmu (M) Road, Shanghai, China
<b>City/Province:</b>	Shanghai/Shanghai
<b>Country/Region:</b>	China
<b>Zip/Postal Code:</b>	200070
<b>Telephone Number:</b>	86-13017799911
<b>Contact Person:</b>	<u><a href="#">Ms. Yang</a></u>
<b>Position:</b>	Manager
<b>Department:</b>	Sale Department
<b>Showroom:</b>	<u><a href="http://www.made-in-china.com/">http://www.made-in-china.com/</a></u>

# BAR2 thermal relay



**DINWAY**



Loại	Đánh giá làm việc hiện tại của nhiệt relay		Nhiệt thành phân	
			Đánh giá hiện tại (A)	Đánh giá thiết lập phạm vi (A)
BAR2-D13	25	BAR2-D1301	0,16	0.10-0.16
		1302	0,25	0.16-0.25
		1303	0,40	0.25-0.40
		1304	0,63	0.40-6.3
		1305	1,0	0,63-1,0
		1306	1,6	1,0-1,6
		13X6	2,0	1,25-2,0
		1307	2,5	1.6-2.5
		1308	4,0	2,5-4,0
		1310	6,0	4,0-6,0
		1312	8,0	5,5-8,0

# THERMAL RELAY

# GRAINGER



5AB74



Description	Brand Mfr. Model #	Ship Usually Qty. Ships**	Price	Catalog Page
-------------	-----------------------	------------------------------	-------	-----------------

Modules, Overload, IEC  
IEC Overload Module, Thermal Setting  
Range 1.25 - 5.0 A, 110-240 VAC, 3  
Phase, Class 10, Finger Guard, Plug In  
Mounting, Test Button

SCHNEIDER  
ELECTRIC  
LUCB05FU  
1 Today \$132.65 299





Description

Brand  
Mfr. Model #

Ship Usually   
Qty. Ships\*\*

Price

Catalog  
399  
Page



Modules,Overload,IEC  
IEC Overload Module, Thermal Setting  
Range 3.0 - 12.0 A, 110-240 VAC, 3  
Phase, Class 10, Finger Guard, Plug In  
Mounting, Test Button

SCHNEIDER  
ELECTRIC  
LUCB12FU

1 Today

\$179.75

299

5AB76



Modules,Overload,IEC  
IEC Overload Module, Thermal Setting  
Range 8.0 - 32.0 A, 110-240 VAC, 3  
Phase, Class 10, Finger Guard, Plug In  
Mounting, Test Button

SCHNEIDER  
ELECTRIC  
LUCB32FU

1 1-3 Days

\$200.75

299

5AB80

 View Larger

[Add to Personal List](#)

[Add to Order](#)



Modules,Overload,IEC  
IEC Overload Module, Thermal Setting  
Range 4.5 - 18.0 A, 110-240 VAC, 3  
Phase, Class 10, Finger Guard, Plug In  
Mounting, Test Button

SCHNEIDER  
ELECTRIC  
LUCB18FU

1 1-3 Days

\$141.10

299

5AB78





Modules,Overload,IEC  
 IEC Overload Module, Thermal Setting  
 Range 8.0 - 32.0 A, 110-240 VAC, 3  
 Phase, Class 10, Finger Guard, Plug In  
 Mounting, Test Button

SCHNEIDER  
 ELECTRIC  
 LUCB32FU

1

1-3 Days

\$200.75

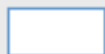
299

5AB80

[View Larger](#)

[Add to Personal List](#)

[Add to Order](#)



Modules,Overload,IEC  
 IEC Overload Module, Thermal Setting  
 Range 4.5 - 18.0 A, 110-240 VAC, 3  
 Phase, Class 10, Finger Guard, Plug In  
 Mounting, Test Button

SCHNEIDER  
 ELECTRIC  
 LUCB18FU

1

1-3 Days

\$141.10

299

5AB78



5E732



Starter, Motor, NEMA 1  
Magnetic Motor Starter, Non  
Reversing, NEMA Size 0, Maximum  
Current 18 Amps, Number of Poles  
3, Coil Voltage 208 VAC

SQUARE D	1	Today	\$346.50	290
8536SBG2V08H20				



[Starter, Motor, NEMA 1](#)

Magnetic Motor Starter, Non

Reversing, NEMA Size 0, Maximum  
Current 18 Amps, Number of Poles  
3, Coil Voltage 208 VAC

SQUARE D  
8536SBG2V08H20

1

Today

\$346.50

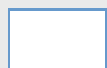
290

5E738

[View Larger](#)

[Add to Personal List](#)

[Add to Order](#)



[Starter, Motor, NEMA 1](#)

Magnetic Motor Starter, Non

Reversing, NEMA Size 1, Maximum  
Current 27 Amps, Number of Poles  
3, Coil Voltage 120 VAC

SQUARE D  
8536SCG3V02H20S

1

Today

\$367.50

290

5F019



Starter, Motor, NEMA 1  
Magnetic Motor Starter, Non  
Reversing, NEMA Size 0, Maximum  
Current 18 Amps, Number of Poles  
3, Coil Voltage 240 VAC

SQUARE D  
8536SBG2V03H20

1

Today

\$346.50

290

5E734

[View Larger](#)

[Add to Personal List](#)

[Add to Order](#)



Starter, Motor, NEMA 1  
Magnetic Motor Starter, Non  
Reversing, NEMA Size 2, Maximum  
Current 45 Amps, Number of Poles  
3, Coil Voltage 120 VAC

SQUARE D  
8536SDG1V02H20S

1

Today

\$640.50

290

5F059

## Starter, Motor, 3 Pole

Magnetic Motor Starter, Non

Reversing, NEMA Size 2, Maximum  
Current 45 Amps, Number of Poles  
3, Coil Voltage 120 VAC

SQUARED

8536SD01V02H20S

1

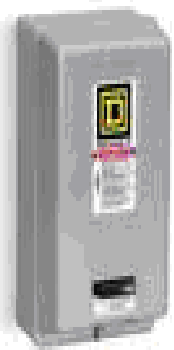
Today

\$522.00

290







### Starter, Motor, NEMA 1

Magnetic Motor Starter, Non Reversing, NEMA Size 1, Maximum Current 27 Amps, Number of Poles 3, Coil Voltage 208 VAC

SQUARE D  
8536SCG3V08H20

1

Today

\$367.50

290

5F025

View Larger

Add to Personal List

Add to Order



### Starter, Motor, 3 Pole

Magnetic Motor Starter, Non Reversing, NEMA Size 3, Maximum Current 90 Amps, Number of Poles 3, Coil Voltage 120 VAC

SQUARE D  
8536SEO1V02H20S

1

Today

\$963.00

290

5F115



Starter, Motor, NEMA 1  
 Magnetic Motor Starter, Non  
 Reversing, NEMA Size 0, Maximum  
 Current 18 Amps, Number of Poles  
 3, Coil Voltage 480 VAC

SQUARE D  
 8536SBG2V06H20

1

Today

\$346.50

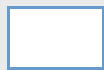
290

5E736

[View Larger](#)

[Add to Personal List](#)

[Add to Order](#)



Starter, Motor, 3 Pole  
 Magnetic Motor Starter, Non  
 Reversing, NEMA Size 0, Maximum  
 Current 18 Amps, Number of Poles  
 3, Coil Voltage 480 VAC

SQUARE D  
 8536SBO2V06H20

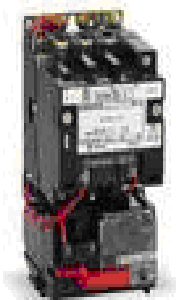
1

Today

\$317.25

290

5E752



Starter, Motor, 3 Pole  
 Magnetic Motor Starter, Non  
 Reversing, NEMA Size 4, Maximum  
 Current 135 Amps, Number of  
 Poles 3, Coil Voltage 120 VAC

SQUARE D  
 8536SFO1V02H20S

1

Today

\$2,054.00

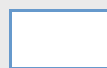
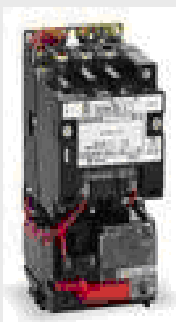
290

5F155

[View Larger](#)

[Add to Personal List](#)

[Add to Order](#)



Starter, Motor, 3 Pole  
 Magnetic Motor Starter, Non  
 Reversing, NEMA Size 1, Maximum  
 Current 27 Amps, Number of Poles  
 3, Coil Voltage 480 VAC

SQUARE D  
 8536SCO3V06H20

1

Today

\$370.75

290

5F039

General AOH30LMAW4



General AOH30LMAW4

Giá bán : **0 VNĐ** (0,00 USD)

Cửa hàng bán rẻ nhất :

**vidic (Toàn quốc) (Hết hàng)**

Có tất cả **1** cửa hàng bán **General AOH30LMAW4**  
(Bạn có thể xem thông tin và so sánh giá)





## Daikin FTY25CVMA8

**Giá bán :** **8.000.000 VNĐ** (458,45 US\$)  
(Khoảng giá: 8.000.000 VNĐ ~ 8.000.000 VNĐ)

Gian hàng được Vatgia.com đảm bảo khi mua Daikin FTY25CVMA8  
🌟 🌐 [dienlanhthanhhanh](#) (Hà Nội) (8.000.000 VNĐ - 458,45 US\$)

**Cửa hàng bán rẻ nhất :**

- 🌐 [dienlanhthanhhanh](#) (Hà Nội) (8.000.000 VNĐ - 458,45 US\$)
- 🌐 [hopphat](#) (Hà Nội) (8.050.000 VNĐ - 461,32 USD) ⚠️ 🌐
- 🌐 [goodsmart](#) (Hà Nội) (Hết hàng)





Có tất cả **3** cửa hàng bán **Daikin FTY25CVMA8**  
(Bạn có thể xem thông tin và so sánh giá)

FTY25CVMA



# FTY25CVMA

Giá bán : **8.300.000 VNĐ** (475,64 USD)  
(Khoảng giá: 8.300.000 VNĐ ~ 8.725.000 VNĐ)

Gian hàng được Vatgia.com đảm bảo khi mua FTY25CVMA   
  [dienlanhthanhhanh](#) (Hà Nội) (8.300.000 VNĐ - 475,64 USD) 

Cửa hàng bán rẻ nhất :

 [dienlanhthanhhanh](#) (Hà Nội) (8.300.000 VNĐ - 475,64 USD)  

[vidic](#) (Toàn quốc) (500,00 USD - 8.725.000 VNĐ)   [Mua hàng](#)

[thienmavn](#) (Toàn quốc) (Hết hàng)

Có tất cả 4 cửa hàng bán FTY25CVMA  
(Bạn có thể xem thông tin và so sánh giá)

Những Điều hoà khác cùng mức giá bán



 <p><b>Daikin FTY25CVMA8</b>  <b>8,000,000 VNĐ</b>              (458,45 USD)</p>	 <p><b>Daikin FT35BVM</b>  <b>7,600,000 VNĐ</b>              (435,53 USD)</p>	 <p><b>Daikin FT35DVM</b>  <b>8,800,000 VNĐ</b>              (504,30 USD)</p>	 <p><b>Daikin FTXD25DVMA</b>  <b>8,500,000 VNĐ</b>              (487,11 USD)</p>	 <p><b>Hitachi RAS\RAC 09CH7</b>  <b>7,970,000 VNĐ</b>              (456,73 USD)</p>
--	--	---	---	---

Giá của các cửa hàng

Xem giá theo Tỉnh/ Thành phố:

Những TP nào được lựa chọn sẽ có nền vàng

T	Tên cửa hàng bán FTY25CVMA	Giá  (1 USD = 17,450 VNĐ)	Bảo Hành	Phí vận chuyển	Địa chỉ, điện thoại cửa hàng
1	Điện Lạnh Thanh Hạnh    0,0 [0] 	<b>8.300.000 VNĐ</b> (475,6 USD) Giá thấp nhất Cập nhật: 21/11/2008 - 21:14  Báo sai giá  Báo hết hàng	12 Tháng	Liên hệ	32 Nguyễn Lương Bằng, Đống Đa - Rất hân hạnh được phục vụ quý khách 24/7 (Hà Nội) <b>Tel : 04-38511757 / 04-22152426 / 0903419148</b>
2	CÔNG TY KỸ THUẬT ĐIỆN TỬ VIỄN THÔNG HÀ NỘI (VIDIC COMPANY LTD)    0,0 [0]	<b>500,00 USD</b> (8.725.000 VNĐ) +425.000 Cập nhật: 21/11/2008 - 13:30  Báo sai giá  Báo hết hàng	-	Liên hệ	2 Ngõ 149/25 Nguyễn Ngọc Nại, Quận Thanh Xuân, Hà Nội (Toàn quốc) <b>Tel : 04-35334096</b>

 Báo sai giá  Báo hết hàng  Lưu vào Favorites

# Contactor 4 cực LC1D (dùng cho cầu trục)



Kw	A	NC+NO	Mã	AC( Utd)	AC( Utd)
4	9	1	LC1D09	14.2	25
5.5	12	1	LC1D12	17.5	30.11
7.5	18	1	LC1D18	22.73	44.89
11	25	1	LC1D25	31.82	51.14
15	32	1	LC1D32	39.77	59.66
18.5	38	1	LC1D38	45.45	68.18
18.5	40	1	LC1D40	62.50	102.27
22	50	1	LC1D50	76.70	130.68
30	65	1	LC1D65	96.59	139.20
37	80	1	LC1D80	127.84	198.86
45	95	1	LC1D95	159.09	198.86
55	115	1	LC1D115	215.91	352.27
75	150	1	LC1D150	272.73	431.82

<http://www.hiendaihoa.com/showroom/files/product/2008-01/lc1d.jpg>



# Sản phẩm khác cùng loại



**GV2-ME**

CB bảo vệ động cơ  
dạng từ 0.09kw

<http://www.hiendaihoa.com/showroom/files/product/2008-01/gv2me.gif>



**GV2-LE**

CB bảo vệ động  
cơ dạng từ

<http://www.hiendaihoa.com/showroom/files/product/2008-01/gv2.gif>



**Telemecanique**

**Altistart 48**

<http://www.hiendaihoa.com/showroom/files/product/2007-10/btan041206.jpg>



# Telemecanique Altistart 48

<http://www.hiendaihoa.com/showroom/files/product/2007-12/masterpctntnt021206.jpg>

**Tính năng của Khởi động từ Teys loại LC1D**

Khởi động từ loại LC1D ,dùng cho điều khiển động cơ có công suất lên tới 75 KW tải AC3.Cuộn dây điều khiển có điện áp điều khiển AC,DC Tích hợp 2 tiếp điểm phụ 1NO+1NC,Độ bền cơ khí và đ□/span>





## Contactor LC1F

Sản phẩm > Schneider Electric > Thiết bị phân phối hạ thế > Aptomat tích hợp bảo vệ và Contactor > LC1K (P, F..)

- - Khởi động từ loại LC1F, dùng cho điều khiển động cơ có công suất lên tới 450KW, tải AC3
- - Cuộn dây điều khiển có điện áp điều khiển AC, DC
- - Độ bền cơ khí và độ bền điện cao - 5 - 10 triệu lần đóng cắt cho contactor từ 115 - 500A; 630-800A

# Các thông số kỹ thuật

A	KW	A	Reference		List price
					(VND)
115	59	200		LC1F115	4,500,000
			AC Coil	LX1-FF***	1,100,000
150	80	250		LX4-FF***	1,650,000
				LC1F150	5,500,000
			AC Coil	LX1-FF***	1,100,000
			DC Coil	LX4-FF***	1,650,000
185	100	275		LC1F185	6,000,000
			AC Coil	LX1-FG***	1,300,000
225	110	315		LX4-FG***	1,950,000
				LC1F225	8,000,000
			AC Coil	LX1-FH****	1,300,000
			DC Coil	LX4-FH***	1,950,000
265	140	350		LC1F265	11,000,000
			AC Coil	LX1-FH****	1,600,000
330	180	400		LX4-FH***	2,400,000
				LC1F330	12,500,000
			AC Coil	LX1-FH****	1,600,000
			DC Coil	LX4-FH***	2,400,000
400	220	500		LC1F400	16,500,000
			AC Coil	LX1-FJ***	2,400,000
500	280	700		LX4-FJ***	3,600,000
				LC1F500	22,000,000
			AC Coil	LX1-FK***	3,200,000
			DC Coil	LX4-FK***	4,800,000
630	375	1000		LC1F630	27,000,000
				AC Coil	

# Để biết thêm chi tiết mời liên hệ:

- CÔNG TY CỔ PHẦN TỰ ĐỘNG HÓA ĐÔNG DƯƠNG
- Đc: 153 Hoàng Văn Thái, Phường Khương Trung, Quận Thanh Xuân, Hà Nội
- Đt: 84-4-5680582 / 5680583 Fax: 84-4-5680581
- Mobile phone: 0913554609 / 0913501357  
Email: [infor\\_indochina@fpt.vn](mailto:infor_indochina@fpt.vn)  
[sales\\_indochina@fpt.vn](mailto:sales_indochina@fpt.vn)
- Website: <http://www.schneider.com.vn>

Contactor LC1D

Contactor  
LC1D25008

Contactor  
LC1F

Tiếp điểm phụ  
LADN

## Loại nhỏ dưới 75 kW : LC1D

- Khởi động từ loại LC1D, dùng cho điều khiển động cơ có công suất lên tới 75 KW, tải AC3
- Cuộn dây điều khiển có điện áp điều khiển AC, DC hoặc loại DC tiêu thụ ít năng lượng
- Tích hợp 2 tiếp điểm phụ, 1 NO và 1 NC
- Độ bền cơ khí với độ bền điện cao - 30 triệu lần đóng cắt cho contactor từ 9 - 38A
- Tấm che ở mặt trước ngăn không cho bụi thâm nhập khởi động từ
- Cuộn dây điều khiển có thể thay thế lẫn nhau

**Khởi động với cuộn dây điều khiển loại AC hoặc DC**

# Thermal Relay

[Thermal Relay \(LR2-D, 3UA, LR2-K\)](#)



Place of origin: **China**

Model No: **LC1-D**

Model: ATR

Standard: IEC292-1,  
IEC337-  
18 VDE0660

HS Code: 85364100

Trademark: AOE





AMP Range	Number of Poles	Form	Series	Type£	\$ Price
40A-63A	β	B12	B	<a href="#">TJF40</a>	285.
63A-100A	3	B12	B	<a href="#">TJF63</a>	285.
100A-160A	3	B12	B	<a href="#">TJF100</a>	312.
160A-250A	3	B12	B	<a href="#">TJF160</a>	312.

# Khởi động từ





<b>Stt</b>	<b>Tên sản phẩm</b>
1	Khởi động từ K150 - 125A (220V - 380V)
2	Khởi động từ K150 - 100A (220V - 380V)
3	Khởi động từ K50 - 40A (220V - 380V)
4	Khởi động từ K50 - 25A (220V - 380V)
5	Khởi động từ K20 - 20A (220V - 380V)
6	Khởi động từ K20 - 16A (220V - 380V)
7	Khởi động từ K20 - 10A (220V - 380V)

# Khởi động từ



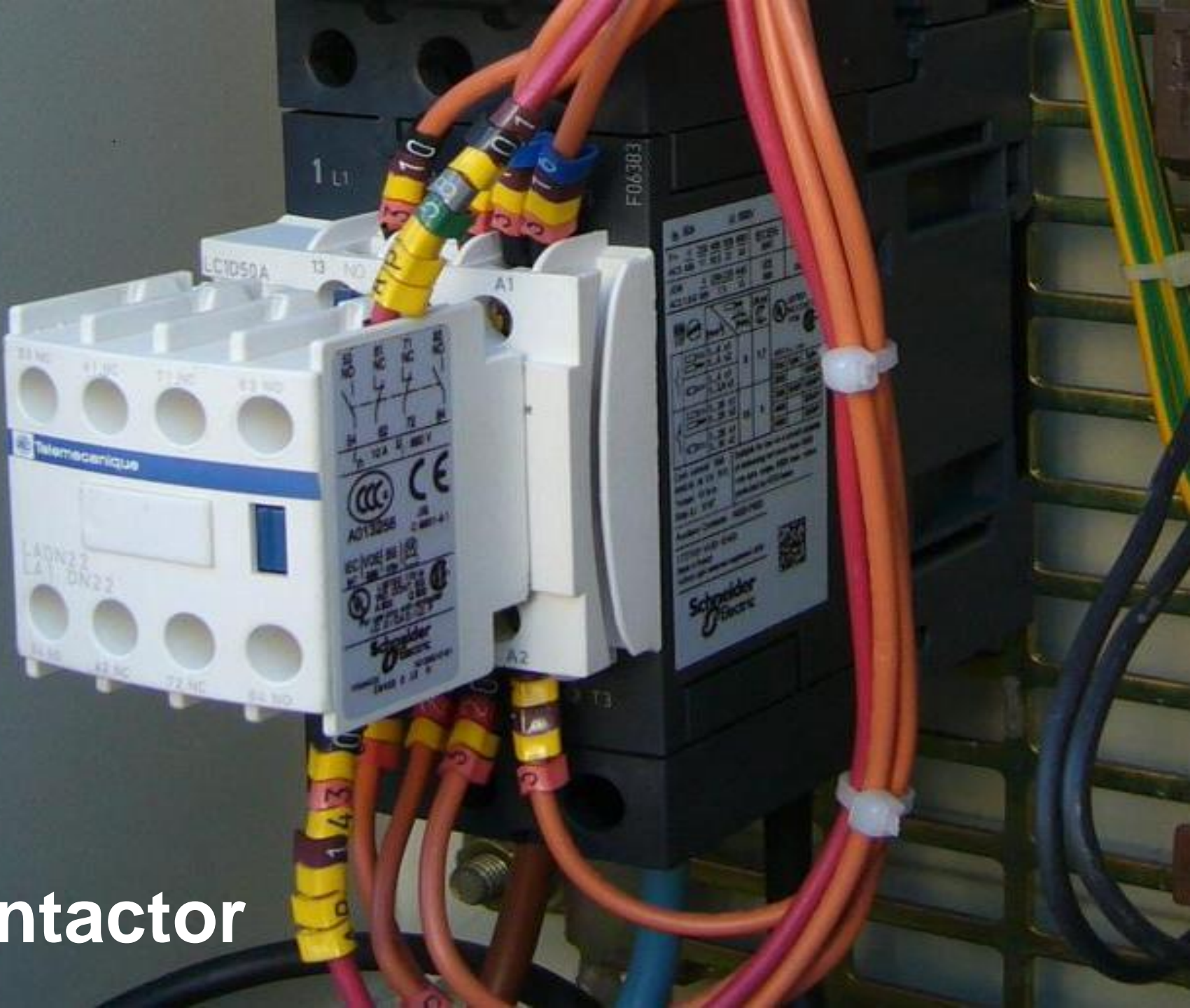


**AC Contactor**



**AC Contactor  
relay**

# AC Contactor









**imagesCAPY7AX1**



**DC Contactor**

# JX1 3TF contactor



**JYMCCEB**



**5d588cafeeba6558**



[enteri.en.alibaba.com](http://enteri.en.alibaba.com)

**New Type  
LC1 D80**

**ENTERI<sup>TM</sup>**



Place of Origin:China

Main Circuit Rating Voltage:1000v

Phase:3

Electricity Type:AC

Number of Pole:3

Model Number:LC1-D40

Brand Name:Enteri

Certification:ISO9001

### Company Info

Company Published: 2007

Online Postings: [Products \(145\)](#), [Selling Leads \(198\)](#)

Country/Territory: China

Business Type: **Manufacturer, Trading Company, Agent**

Number of Employees: 51 - 100 People

**ENTERI**<sup>TM</sup>

Type NEW LC1-D40 AC Contactor, DC

[Contact this Member](#)

[Contact this Member](#)

Email your Message



**CONTACTOR+ROLE  
NHIET**



**Rơle nhiệt**





### CÔNG TY TNHH TM CƠ ĐIỆN TỰ ĐỘNG HOÁ ATC (ID: 613)

Địa chỉ : 328 Trần khát Chân, Hai Bà Trưng, Hà Nội

Điện thoại : (+84-4) 3 972 3483 Hotline: 0989 814 778

Email : [info@atc-automation.com.vn](mailto:info@atc-automation.com.vn) (  Chọn liên hệ )

Website : <http://www.atc-automation.com.vn>

» Xem chi tiết



### CÔNG TY TNHH TÂN TRIỀU (ID: 607)

Địa chỉ : 656 Đại Lộ Bình Dương, Phường Hiệp Thành, TX.TDM, Tỉnh Bình Dương

Điện thoại : 0650. 210 279 - 0909 199102 (Mr Sang)

Email : [tantrieuautonics@vnn.vn](mailto:tantrieuautonics@vnn.vn), [tantrieuautonics@yahoo.com](mailto:tantrieuautonics@yahoo.com) (  Chọn liên hệ )

Website : <http://www.tantrieuautomation.com>

» Xem chi tiết



### CÔNG TY TNHH GIẢI PHÁP TỰ ĐỘNG VÀ THIẾT BỊ ĐIỀU KHIỂN (ID: 623)

Địa chỉ : 36 Đào Duy Anh, P.9, Q. Phú Nhuận, TP HCM, Việt Nam

Điện thoại : (84-8) 8443 993

Email : [ntphan@aschcm.com](mailto:ntphan@aschcm.com) (  Chọn liên hệ )

Website : <http://www.aschcm.com>



## CÔNG TY TNHH MTV THƯƠNG MẠI DỊCH VỤ GIA NGUYỄN NGUYỄN (ID: 798)

Địa chỉ : 33 Hoa Hồng 2, P.2, Q. Phú Nhuận, TP.HCM

Điện thoại : 08.5174923

Email : [phuong.gnn@gmail.com](mailto:phuong.gnn@gmail.com) (  Chọn liên hệ )

Website : <http://www.gnn.com.sg>

» [Xem chi tiết](#)



## CÔNG TY CẤN ĐIỆN TỬ NHẬP KHẨU ĐÔNG DƯƠNG (ID: 1010)

Địa chỉ : Số 20 Ngõ 1/32 Khâm Thiên Q. Đống Đa - Hà Nội

Điện thoại : 04.62942990

Email : [duongvandong1979@yahoo.com](mailto:duongvandong1979@yahoo.com) (  Chọn liên hệ )

Website : [www.cannhapkhou.com](http://www.cannhapkhou.com)

» [Xem chi tiết](#)



## CÔNG TY TNHH THIẾT BỊ TỰ ĐỘNG HÀN VIỆT (ID: 1134)

Địa chỉ : 76/1 QL15 PHƯỜNG BÌNH ĐÀ, TP BIÊN HÒA, TỈNH ĐỒNG NAI, VIỆT NAM

Điện thoại : 061.3813305 0989.050804 ( Mr. Trung )

Email : [trungcdtvn@yahoo.com](mailto:trungcdtvn@yahoo.com) (  Chọn liên hệ )



HET!

# Công nghệ chế tạo máy/chất lượng bề mặt gia công

## Chương 2 : CHẤT LƯỢNG BỀ MẶT GIA CÔNG

### 2.1. Khái niệm về chất lượng bề mặt gia công. 2.1.1. Khái niệm

#### Hình 2.1

- Chất lượng của lớp kim loại bề mặt ( CLBM) chịu ảnh hưởng bởi vật liệu gia công, phương pháp gia công cơ và chế độ công nghệ gia công.
- CLBM ảnh hưởng rất lớn đến tính chất sử dụng của chi tiết máy.
- Nội dung nghiên cứu: Khái niệm về CLBM → ảnh hưởng của CLBM đến tính chất sử dụng của CTM → Các yếu tố ảnh hưởng đến CLB → Phương pháp đánh giá CLBM → Phương pháp đảm bảo CLBM.

### 2.1.2. Tính chất hình học lớp bề mặt

#### 1. Nhám bề mặt.

- Tập hợp các mấp mô tế vi bề mặt quan sát trên một khoảng ngắn tiêu chuẩn được gọi là nhám bề mặt.
- Một số chỉ tiêu đánh giá (Hình 2.2):

#### Hình 2.2

Theo TCVN 2511-1995 nhám bề mặt được đánh giá theo 7 chỉ tiêu (\*). Thường sử dụng 2 chỉ tiêu là Ra và Rz, trong đó:

+ Ra – Sai lệch số học trung bình của rôphin. Ra được xác định theo công thức:  
(2.1)

+ Rz - Chiều cao mấp mô rôphin theo mười điểm. Rz được xác định theo công thức:

(2.2)

- Theo Theo TCVN 2511-1995 thì độ nhám bề mặt được chia làm 14 cấp từ cấp 1 đến cấp 14 ứng với các giá trị Ra và Rz. Trị số của Ra và Rz tham khảo Bảng 2. Chú ý: Đối với độ nhám thô và rất tinh, việc kiểm tra chỉ áp dụng cho Rz. Đối với độ nhám trung bình, việc kiểm tra chỉ áp dụng cho Ra.

Cấp độ nhám Ra (µm) Rz (µm) Chiều dài chuẩn l (mm) Không lớn hơn 1 320 8 2 160 3 80 4 40 2,5 5 20 6 1,6 0,8 7 0,8 8 0,4 9 0,2 0,25 10 0,1 11 0,05 12 0,025 13 0,063 0,08 14 0,032

- Ghi ký hiệu trên bản vẽ chi tiết: Theo TCNV 5707-1993. Yêu cầu về độ nhám bề mặt được cho theo giá trị của Ra hoặc Rz .

- Khi độ nhám bề mặt từ cấp 6 đến cấp 12: Ghi theo Ra.

Ví dụ:

- Khi độ nhám bề mặt từ cấp 1- cấp 5 và cấp 13,14: Ghi theo Rz .

Ví dụ:

## 2. Sóng bề mặt

Chu kỳ không bằng phẳng của bề mặt quan sát trong khoảng lớn tiêu chuẩn được gọi là sóng bề mặt.

### 2.1.3. Tính chất cơ lý lớp bề mặt

Trong quá trình gia công cơ, dưới tác dụng của các quá trình vật lý xảy ra trong vùng cắt, lớp kim loại bề mặt bị biến dạng dẻo (BDD). Sau khi gia công, BDD làm bề mặt sẽ tạo nên lớp biến cứng và ứng suất dư (USD) lớp bề mặt.

Lớp biến cứng bề mặt được đặc trưng bởi mức độ biến cứng và chiều sâu lớp biến cứng. USD lớp bề mặt được đặc trưng bởi trị số, dấu và chiều sâu phân bố USD

## 2.2 - ảnh hưởng CLBM tới tính chất sử dụng của chi tiết máy.

### 2.2.1. Ảnh hưởng của nhám bề mặt

#### a. Ảnh hưởng đến tính chống mòn

Nhiều công trình nghiên cứu đã chứng minh rằng ma sát và độ mòn của CTM phụ thuộc vào chiều cao và hình dáng của các nhấp mô.

Hình 2.3 là các đường cong chi độ nhám tối ưu (các điểm O1 và O2) ứng với độ mòn ban đầu nhỏ nhất của các bề mặt tiếp xúc.

Hình 2.3

b. Ảnh hưởng đến tính chống ăn mòn Nhám bề mặt còn ảnh hưởng rất lớn đến tính chống ăn mòn hóa học của lớp bề mặt chi tiết (hình 2.4).

Hình 2.4

Tại đáy các mấp mô là nơi chứa các dung dịch ăn mòn như axit, muối.v.v... Quá trình ăn mòn hóa học này ở lớp bề mặt xảy ra theo hướng sườn dốc của các mấp mô, do đó các mấp mô cũ bị mất đi và các mấp mô mới được hình thành.

Như vậy, độ nhám bề mặt càng cao và Bán kính đáy các mấp mô càng lớn thì càng tăng khả năng chống ăn mòn. Có thể chống ăn mòn hóa học bằng phương pháp bảo vệ bề mặt khác như mạ (mạ nhôm, mạ niken), sơn phủ bề mặt .v.v.

### c. Ảnh hưởng đến độ bền mỏi

Nhám bề mặt ảnh hưởng rất lớn đến độ bền mỏi của chi tiết, đặc biệt là các chi tiết chịu tải trọng va đập và đổi đầu. Vì tại đáy các mấp mô là nơi tập trung ứng suất với trị số rất lớn, tại đó sẽ xuất hiện các vết nứt tế vi - đó chính là nguyên nhân phá hỏng chi tiết. Vì vậy, nếu độ nhám bề mặt tăng, bán kính đáy các mấp mô lớn thì sẽ nâng cao độ bền mỏi của chi tiết.

Ví dụ: bề mặt vật liệu thép được đánh bóng có độ bền mỏi cao hơn 40% so với bề mặt không được đánh bóng.

### d. Ảnh hưởng đến độ chính xác mối ghép

Nhám bề mặt ảnh hưởng rất lớn đến độ chính xác của mối ghép. - Với các mối ghép có khe hở, trong giai đoạn mòn ban đầu chiều cao Rz bị san phẳng từ 65 - 75% do đó khe hở mối ghép tăng lên, độ chính xác mối ghép giảm.

- Với mối ghép có độ dôi, khi ép chiều cao Rz bị chèn xuống làm cho độ bền của mối ghép giảm xuống.

Việc Rz phù hợp với đặc tính các mối ghép có thể theo công thức kinh nghiệm sau:

Khi đường kính lắp ghép

$\Phi > 50$  mm:

$$Rz = (0,1 - 0,15) \delta \quad (\mu\text{m}) \quad (2.3)$$

Khi đường kính lắp ghép

$\Phi = 18 - 50$  mm:

$$Rz = (0,15 - 0,2) \delta \quad (\mu\text{m}) \quad (2.4)$$

Khi đường kính lắp ghép  $\Phi < 18$  mm:

$$Rz = (0,2 - 0,25) \delta \quad (\mu\text{m}) \quad (2.5)$$

### 2.2.2 - Ảnh hưởng của biến cứng bề mặt

Bề mặt biến cứng có thể tăng độ bền mỏi của CTM lên khoảng 20% và tăng độ chống mòn của nó lên 2 - 3 lần. Cả chiều sâu và mức độ biến cứng của lớp bề mặt đều có ảnh

hướng đến độ bền mỏi của CTM. Vì lớp biến cứng bề mặt hạn chế khả năng gây ra các vết nứt tế vi tại đáy các mấp mô ( Đó chính là nguyên nhân làm phá hỏng chi tiết).

### 2.2.3- Ảnh hưởng của ứng suất dư bề mặt

USD trên lớp bề mặt ảnh hưởng rất lớn đến độ bền mỏi của CTM. USD nén trên lớp bề mặt có khả năng làm tăng độ bền mỏi của CTM còn USD kéo trên lớp bề mặt làm giảm độ bền mỏi của chi tiết. Ví dụ: đối với chi tiết từ vật liệu thép độ bền mỏi của nó có thể tăng lên 50% khi trên lớp bề mặt có ứng USD nén và độ bền mỏi giảm 30% khi trên lớp bề mặt có USD kéo.

## 2.3- Các yếu tố ảnh hưởng đến CLBM

### 2.3.1. Ảnh hưởng đến nhám bề mặt.

a. Ảnh hưởng của các thông số mang tính chất in dập hình học của dụng cụ cắt và chế độ cắt

- ảnh hưởng của góc nghiêng chính  $\varphi$ :  $\varphi$  tăng  $\rightarrow$  Rz tăng
- ảnh hưởng của góc nghiêng phụ  $\varphi_1$ :  $\varphi_1$  tăng  $\rightarrow$  Rz tăng
- ảnh hưởng của bán kính mũi dao  $r$ :  $r$  tăng  $\rightarrow$  Rz giảm
- ảnh hưởng của lượng chạy dao  $S$ :  $S$  tăng  $\rightarrow$  Rz tăng

Nếu lượng chạy dao  $S$  quá nhỏ ( $S < 0.03$  mm/vòng) thì trị số của Rz lại tăng. Nguyên nhân: do  $S$  nhỏ hơn bán kính mũi dao nên xảy hiện tượng trượt của mũi dao trên bề mặt gia công.

- ảnh hưởng của chiều sâu cắt  $t$ :  $t$  ít ảnh hưởng đến nhám bề mặt. Tuy nhiên không nên cắt với  $t$  quá nhỏ

b. Ảnh hưởng của biến dạng dẻo lớp bề mặt

BDD lớp bề mặt ảnh hưởng rất lớn đến nhám bề mặt. BDD lớp bề mặt tăng làm tăng nhám bề mặt. Vì vậy, tất cả các nguyên nhân làm tăng BDD lớp bề mặt đều làm tăng nhám bề mặt.

- Ảnh hưởng của tốc độ cắt  $v$ .

Tốc độ cắt  $v$  ảnh hưởng rất lớn đến BDD lớp bề mặt do đó ảnh hưởng rất lớn đến nhám bề mặt .

Khi gia công vật liệu dẻo (thép), quan hệ giữa vận tốc cắt và Rz như hình 2.5.

Hình 2.5

- + Khi tốc độ cắt  $v$  thấp, nhiệt cắt không cao, BDD lớp bề mặt nhỏ vì vậy nhám bề mặt Rz khá nhỏ.
- + Khi tăng tốc độ cắt  $v$  lên khoảng 20 - 60 m/phút thì nhiệt cắt lớn, lực cắt lớn, biến dạng dẻo lớp bề mặt lớn và trong khoảng vận tốc này lẹo dao xuất hiện nên nhám bề mặt Rz lớn.
- + Nếu tiếp tục tăng tốc độ cắt  $v > 60$  m/ph, tốc độ cắt lớn hơn tốc độ hình thành BDD, do đó BDD không kịp hình thành và do ở khoảng vận tốc cắt này lẹo dao không hình thành được nên nhám bề mặt Rz giảm.

Khi gia công kim loại giòn (gang) các mảnh kim loại bị trượt và vỡ ra không theo thứ tự do đó làm tăng độ nhám bề mặt. Tăng tốc độ cắt sẽ giảm được hiện tượng vỡ vụn của kim loại và như vậy làm tăng độ nhám bề mặt.

- Ảnh hưởng của lượng chạy dao S

Lượng chạy dao S ngoài ảnh hưởng mang tính chất hình học như đã nói ở trên, còn có ảnh hưởng lớn đến mức độ BDD và biến dạng đàn hồi ở bề mặt gia công, do đó ảnh hưởng rất lớn đến nhám bề mặt. Hình 2.6 là đồ thị quan hệ giữa lượng chạy dao S và Rz khi gia công thép cacbon.

Hình 2.6

Khi gia công với lượng chạy dao  $S=(0,02 - 0,15)$  mm/vòng thì bề mặt gia công có Rz nhỏ. Nếu gia công với  $S < 0,02$  mm/vòng Rz sẽ tăng lên vì ảnh hưởng của BDD lớn hơn ảnh hưởng của các yếu tố hình học. Nếu lượng chạy dao  $S > 0,15$  mm/vòng thì BDD tăng kết hợp với ảnh hưởng của các yếu tố hình học, làm Rz tăng (đoạn BC trên hình 2.6).

Như vậy: để đảm bảo độ nhám bề mặt và năng suất gia công nên chọn giá trị lượng chạy dao S trong khoảng từ 0,02 đến 0,125 mm/vòng đối với thép cacbon.

- Ảnh hưởng của chiều sâu cắt t

Chiều sâu cắt nhìn chung không có ảnh hưởng đáng kể đến độ nhám bề mặt. Tuy nhiên nếu chiều sâu cắt quá lớn thì rung động trong quá trình cắt tăng, do đó Rz tăng. Ngược lại, chiều sâu cắt quá nhỏ sẽ làm cho dao bị trượt trên bề mặt gia công và xảy ra hiện tượng cắt không liên tục, do đó Rz tăng.

- Ảnh hưởng của vật liệu gia công

Vật liệu gia công ảnh hưởng đến độ nhám bề mặt chủ yếu là do khả năng BDD. Vật liệu dẻo và dai (thép ít cacbon), càng dễ BDD sẽ làm cho Rz tăng. Vật liệu càng cứng, càng khó BDD và độ hạt càng nhỏ thì Rz giảm.

Độ cứng của vật liệu gia công tăng thì sẽ hạn chế được ảnh hưởng của tốc độ cắt tới nhám bề mặt.



- Ảnh hưởng của dung dịch trơn nguội

Dung dịch trơn nguội làm giảm ma sát trong vùng gia công, giảm nhiệt cắt, giảm lực cắt, giảm BDD bề mặt do đó làm giảm Rz .

### c. Ảnh hưởng của rung động của hệ thống công nghệ

Rung động của HTCN tạo ra chuyển động tương đối có chu kỳ giữa dụng cụ cắt và chi tiết gia công, làm thay đổi điều kiện ma sát, gây nên độ sóng và nhấp nhô tế vi trên bề mặt gia công. Nếu rung động có tần số lớn, biên độ nhỏ sẽ gây ra nhám bề mặt. Nếu rung động có tần số nhỏ, biên độ lớn sẽ gây ra sóng bề mặt. Rung động giảm - độ nhám bề mặt tăng.

### 2.3.2. Ảnh hưởng đến lớp biến cứng bề mặt

BDD lớp bề mặt tăng sẽ làm tăng lớp biến cứng bề mặt. Vì vậy tất cả các nguyên nhân làm tăng lực cắt sẽ làm tăng BDD lớp bề mặt do đó sẽ làm tăng mức độ biến lớp bề mặt. Tăng thời gian tác dụng của lực cắt sẽ làm tăng chiều sâu lớp biến cứng.

## 2.4. Phương pháp đánh giá chất lượng bề mặt.

### 2.4.1. Đánh giá độ nhám bề mặt.

Để đánh giá độ nhám bề mặt người ta dùng các phương pháp sau đây:

#### a. Phương pháp so sánh.

- So sánh bằng mắt.
- So sánh bằng kính hiển vi quang học.

b. Đo các chỉ tiêu nhám bề mặt bằng phương pháp quang học (dùng kính hiển vi Linich).

c. Đo các chỉ tiêu nhám bề mặt Ra, Rz , Rmax .v.v. bằng máy dò profin.

### 2.4.2. Đánh giá mức độ và chiều sâu biến cứng.

- Để đánh giá mức độ và chiều sâu biến cứng người ta chuẩn bị một mẫu kim tương rồi đưa mẫu này lên kiểm tra để đo độ cứng.
- Để đo chiều sâu biến cứng, dùng đầu kim cương tác động lần lượt xuống bề mặt mẫu từ ngoài vào trong, từ đó sẽ xác định được chiều sâu biến cứng.

### 2.4.3- Đánh giá ứng suất dư.

Để đánh giá (xác định) ứng suất dư người ta thường dùng tia Ronghen kích thích trên bề mặt mẫu một lớp dày 5 -10  $\mu\text{m}$  và sau mỗi lần kích thích ta chụp ảnh đồ thị Ronghen.

Phương pháp này cho phép đo được cả chiều sâu biến cứng. Tuy nhiên, phương pháp này rất phức tạp và tốn nhiều thời gian cho điều chỉnh đồ thị Ronghen (mất khoảng 10 giờ trong một lần đo).

#### 4.5. Phương pháp đảm bảo chất lượng bề mặt.

1/ Lựa chọn được phương pháp gia công hợp lý. Vì : ứng với một phương pháp gia công chỉ đạt được một cấp chính xác và một cấp độ nhám nhất định. Khả năng đạt độ nhám bề mặt của các phương pháp gia công tham khảo trong các sổ tay CNCT máy. Ví dụ:

2/ Lựa chọn được chế độ công nghệ hợp lý. Ví dụ:

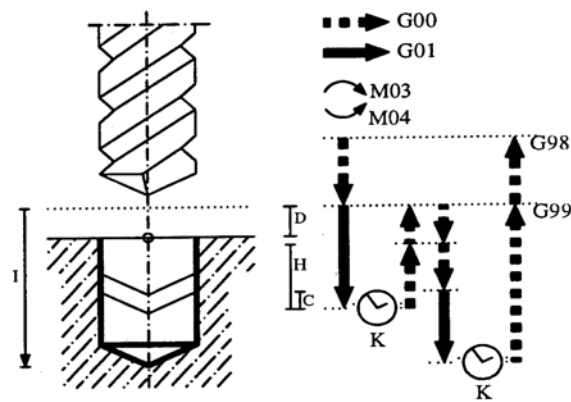
## 5- 4 Một số chu trình phay trong hệ điều khiển FAGOR

### 5.4.1 Chu trình khoan lỗ sâu G69

Chu trình này thực hiện các bước khoan liên tiếp cho đến khi đạt được tọa độ đã lập trình. Lùi dao với một khoảng cố định sau mỗi bước khoan hoặc thực hiện lùi dao đến mặt phẳng tham chiếu cho mọi bước khoan J. Có thể lập trình thời gian dừng cho mỗi bước khoan.

Khi làm việc trong hệ tọa độ Đề các, cấu trúc cơ bản của *block* như sau:

Dạng câu lệnh: **G69 G98/G99 X \_Y \_Z \_B \_C \_D \_H \_J \_K \_L \_R \_**



Hình 5-23: Chu trình gia công khoan lỗ sâu trên máy phay

**G98:** Lùi dao về mặt phẳng ban đầu (*initial plane*) sau khi lỗ đã được khoan xong.

**G99:** Lùi dao về mặt phẳng tham chiếu (*reference plane*) sau khi lỗ đã được khoan xong.

**X, Y:** Tọa độ điểm gia công. Các giá trị này tùy chọn. Điểm này có thể lập trình trong hệ tọa độ Đề các hoặc hệ tọa độ cực và các tọa độ này là tuyệt đối hay tương đối tùy thuộc vào máy đang làm việc ở G90 hoặc G91.

**Z:** Định nghĩa tọa độ mặt phẳng tham chiếu. Nó có thể lập trình trong hệ tọa độ tuyệt đối hoặc tương đối. Trong trường hợp Z không được lập trình, CNC sẽ lấy vị trí của dao trước khi gọi chu trình xem như tọa độ mặt phẳng tham chiếu.

**I:** Định nghĩa chiều sâu khoan toàn bộ của lỗ. Nó có thể được lập trình trong hệ tọa độ tuyệt đối hoặc tương đối và trong trường hợp này nó sẽ dựa vào mặt phẳng tham chiếu.

**B:** Định nghĩa chiều sâu bước khoan theo hướng trục chính.

**C:** Định nghĩa khoảng cách từ vị trí đã khoan sát trước tới vị trí mà dao sẽ chạy dao nhanh đến để gia công cho bước tiếp theo. Nếu C không được lập trình thì coi như C có giá trị bằng 1mm (0.04 inch). Nếu C được lập trình với giá trị bằng 0 thì CNC sẽ hiển thị thông báo lỗi.

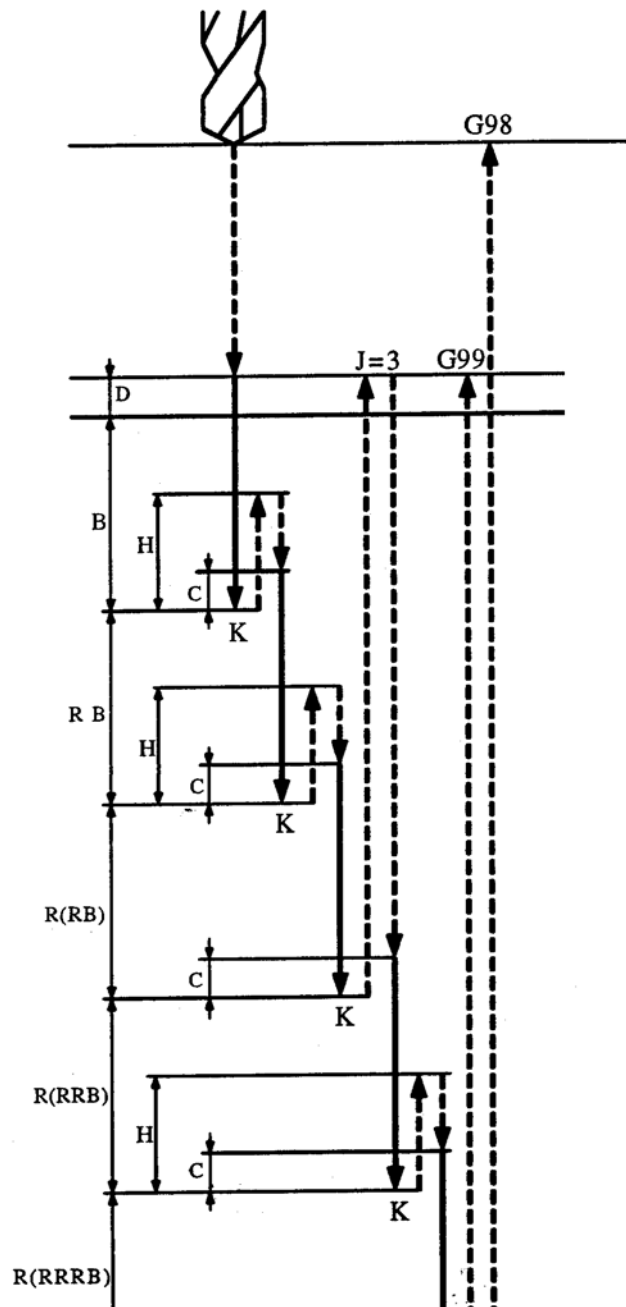
**D:** Định nghĩa khoảng cách an toàn giữa mặt phẳng tham chiếu và bề mặt của chi tiết. Nếu nó không được lập trình thì D có giá trị bằng 0.

**H:** Định nghĩa khoảng cách lùi dao nhanh sau mỗi bước khoan. Nếu H không được lập trình thì sẽ lùi dao dọc theo trục chính đến mặt phẳng tham chiếu sau mỗi bước khoan. Nếu lập trình với H có giá trị bằng 0 thì CNC sẽ hiển thị thông báo lỗi.

**J:** Chỉ định sau bao nhiêu bước khoan thì dao lùi dao nhanh đến mặt phẳng tham chiếu (G00). Nếu J không được lập trình hoặc lập trình với giá trị bằng 0 thì J sẽ nhận giá trị bằng 1 và dao sẽ lùi về mặt phẳng tham chiếu sau mỗi một bước khoan.

**K :** Xác định thời gian dừng sau mỗi bước khoan trước khi thực hiện lùi dao, K được tính bằng phần trăm của giây. Nếu không được lập trình, thì K sẽ có giá trị bằng 0.

**L:** Định nghĩa giá trị nhỏ nhất mà mỗi bước khoan có thể thực hiện cắt gọt được. Tham số này được sử dụng với giá trị R khác 1. Nếu không được lập trình hoặc lập trình với giá trị bằng 0 thì nó sẽ nhận giá trị bằng 1.



Hình 5-24: Sơ đồ khoan lỗ sâu

R: Hệ số làm giảm bước khoan "B". Nếu R không được lập trình hoặc lập trình có giá trị bằng 0 thì R sẽ nhận giá trị bằng 1.

- Nếu R bằng 1, thì toàn bộ các bước khoan sẽ bằng giá trị "B" đã lập trình.
- Nếu R nhỏ hơn 1, bước khoan đầu tiên sẽ là "B", bước thứ hai là "Rx B", bước thứ ba là "Rx Rx B" và tiếp tục như thế, sau bước khoan thứ hai, bước khoan kế tiếp sẽ là tích của R và bước khoan trước nó. Trong trường hợp này, CNC không cho phép các bước khoan nhỏ hơn giá trị L đã lập trình.

Ví dụ:

```
T1 D1
M06
G00 G90 X0 Y0 Z0 .....; Điểm bắt đầu
G69 G98 G91 X100 Y25 Z-98 I-52 B12 C2 D2 H5 J2 K150 L3 R0.8 F100
S500 M08. . . . . ; Định nghĩa chu trình
G80 .....; Hủy bỏ chu trình
G90 X0 Y0. ....; Dịch chuyển nhanh về vị trí ban đầu
M30 .....; Kết thúc chương trình
```

#### 5.4.2 Chu trình khoan G81

Chu trình này khoan tại điểm được chỉ định cho đến khi đạt được toạ độ đã được lập trình. Có thể lập trình dừng chạy dao có thời hạn (có một khoảng thời gian dừng) ở đáy của lỗ khoan để làm bóng lỗ.

Khi làm việc ở hệ toạ độ Đề các, cấu trúc cơ bản của *block* như sau:

Dạng câu lệnh: **G81 G98/G99 X\_ Y\_ Z\_ I\_ K\_**

**G98:** Dao lùi về mặt phẳng ban đầu (*initial plane*) sau khi lỗ được khoan xong.

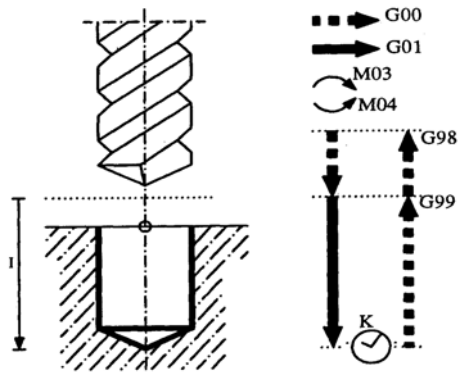
**G99:** Dao lùi về mặt phẳng tham chiếu (*reference plane*) sau khi lỗ được khoan xong.

X,Y: Toạ độ điểm gia công. Các giá trị này tùy chọn. Điểm này có thể lập trình trong hệ toạ độ Đề các hoặc hệ toạ độ cực và các toạ độ này là tuyệt đối hay tương đối tùy thuộc vào máy đang làm việc ở G90 hoặc G91.

Z: Định nghĩa toạ độ mặt phẳng tham chiếu (*Reference plane*). Nó có thể lập trình ở hệ toạ độ tuyệt đối hoặc tương đối. Trong trường hợp Z không được lập trình, CNC sẽ lấy vị trí của dao trước khi gọi chu trình xem như toạ độ mặt phẳng tham chiếu.

I: Định nghĩa chiều sâu khoan. Nó có thể lập trình trong hệ tọa độ tuyệt đối hoặc tương đối và trong trường hợp này nó sẽ dựa vào mặt phẳng tham chiếu.

K: Định nghĩa thời gian dừng sau mỗi bước khoan trước khi thực hiện lùi dao, K được tính bằng phần trăm của giây. Nếu không được lập trình, thì K sẽ có giá trị bằng 0.



Hình 5-25: Chu trình gia công khoan trên máy phay

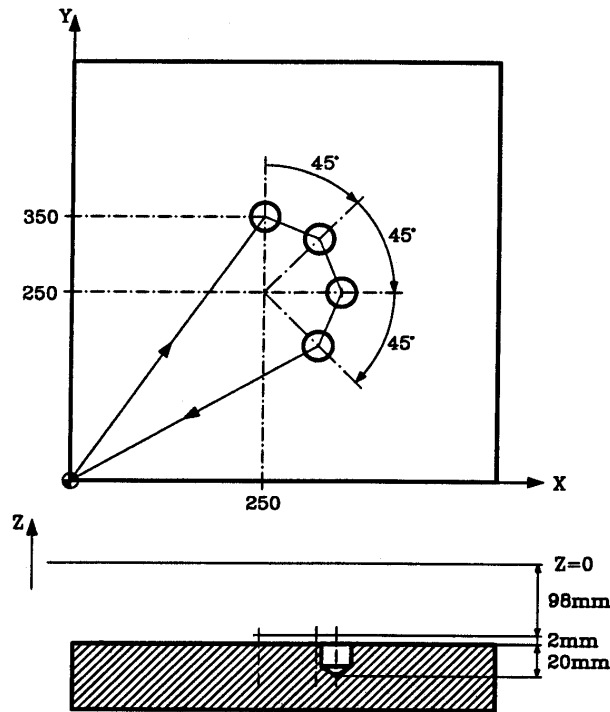
Ví dụ:

T01

M06

G00 G90 X0 Y0 Z0 ..... ; Điểm bắt đầu

G81 G98 G00 G91 X250 Y350 Z-98 I-22 F100 S500 . . ; Chu trình khoan



Hình 5.26: Chu trình gia công khoan trên máy phay

G93 I250 J250 .....; *Thiết lập góc tọa độ cực*  
 Q-45 N3 .....; *Quay một góc 45° và lặp lại chu trình 3 lần*  
 G80.....; *Hủy bỏ chu trình*  
 G90 X0 Y0 .....; *Dịch chuyển nhanh về vị trí ban đầu*  
 M30 .....; *Kết thúc chương trình*

### 5.4.3 Chu trình khoan G82

Chu trình này khoan tại điểm chỉ định cho đến khi đạt được tọa độ cuối cùng được lập trình. Sau đó nó thực hiện dừng chạy dao có thời hạn ở đáy của lỗ khoan. Khi làm việc ở hệ tọa độ Đề các, cấu trúc cơ bản của block như sau:

Dạng câu lệnh: **G82 G98/G99 X\_ Y\_ Z\_ I\_ K\_**

**G98:** Dao lùi về mặt phẳng ban đầu (*initial plane*) sau khi lỗ khoan xong.

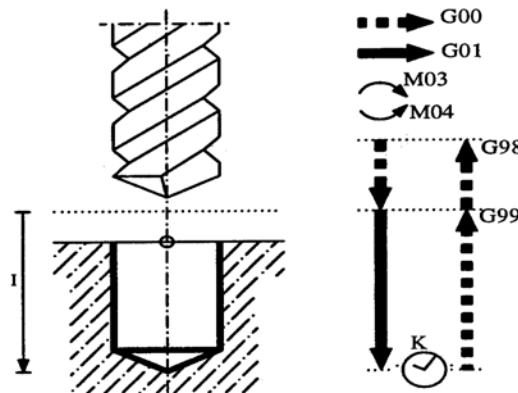
**G99** Dao lùi về mặt phẳng tham chiếu (*reference plane*) sau khi lỗ được khoan xong.

X,Y: Tọa độ điểm gia công. Các giá trị này tùy chọn. Điểm này có thể lập trình trong hệ tọa độ Đề các hoặc hệ tọa độ cực và các tọa độ này là tuyệt đối hay tương đối tùy thuộc vào máy đang làm việc ở G90 hoặc G91.

Z: Định nghĩa tọa độ mặt phẳng tham chiếu (*Reference plane*). Nó có thể lập trình ở hệ tọa độ tuyệt đối hoặc tương đối. Trường hợp Z không được lập trình, CNC sẽ lấy vị trí của dao trước khi gọi chu trình xem như tọa độ mặt phẳng tham chiếu.

I: Định nghĩa chiều sâu khoan. Nó có thể lập trình trong hệ tọa độ tuyệt đối hoặc tương đối và trong trường hợp này nó sẽ dựa vào mặt phẳng tham chiếu.

K: Định nghĩa thời gian dừng sau mỗi bước khoan trước khi thực hiện lùi dao, K được tính bằng phần trăm của giây. Nếu không được lập trình thì K sẽ có giá trị bằng 0.



Hình 5-27: Chu trình gia công khoan lỗ sâu trên máy phay

Ví dụ:

T01

M06

G00 G90 X0 Y0 Z0 ..... ; *Điểm bắt đầu*

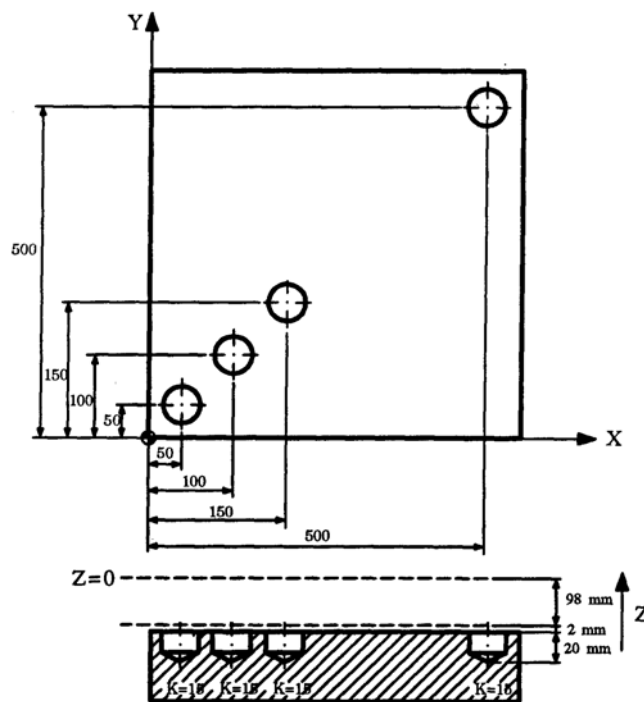
**G82 G99 G00 G91 X50 Y50 Z-98 I-22 K150 F100 S500 N3;** *3 vị trí gia công*

G98 G90 G00 X500 Y500 ..... ; *Định vị nhanh và chu trình gia công*

G80 ..... ; *Hủy bỏ chu trình*

G90 X0 Y0 ..... ; *Dịch chuyển nhanh về vị trí ban đầu*

M30 ..... ; *Kết thúc chương trình*



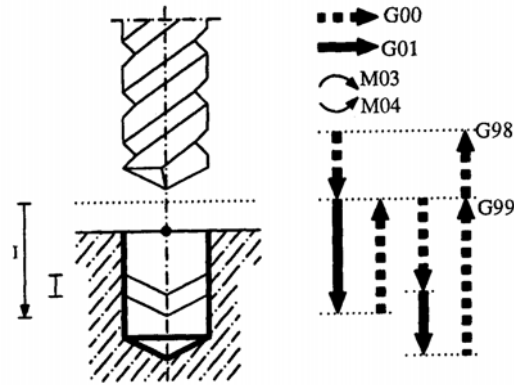
Hình 5-28: Chu trình gia công lỗ trên máy phay

#### 5.4.4 Chu trình khoan lỗ sâu G83

Chu trình này thực hiện các bước khoan liên tiếp cho đến khi đạt được tọa độ cuối cùng đã được lập trình. Dao lùi về mặt phẳng tham chiếu sau mỗi bước khoan. Khi làm việc ở hệ tọa độ Đề các, cấu trúc cơ bản của block như sau:

Dạng câu lệnh: **G83 G98/ G99 X\_ Y\_ Z\_ I\_ J\_**





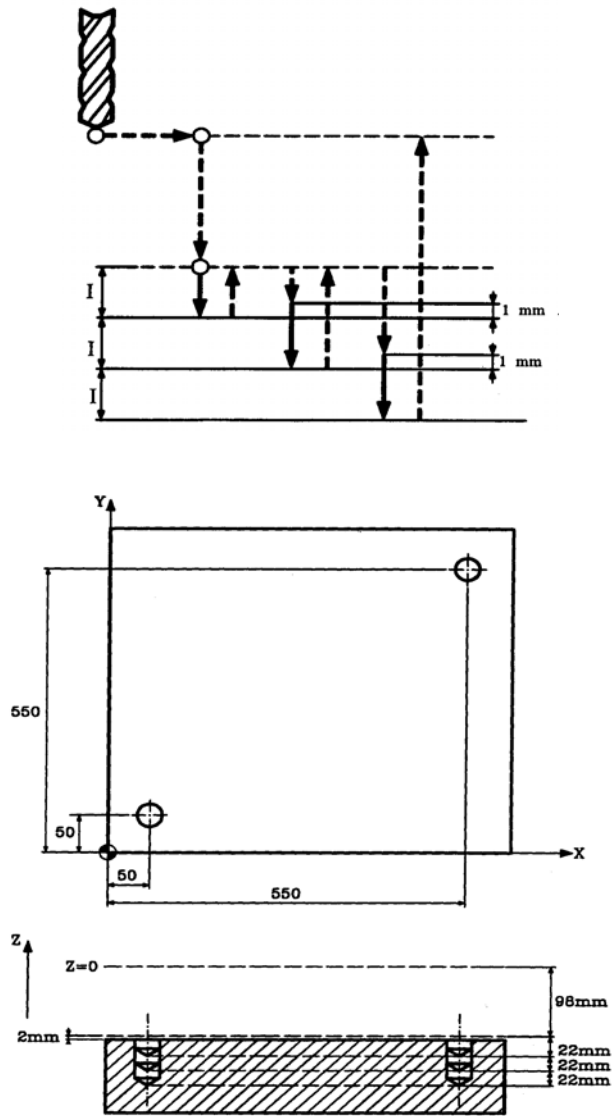
Hình 5-29: Chu trình gia công khoan lỗ sâu trên máy phay

**G98:** Dao lùi về mặt phẳng ban đầu (*initial plane*) sau khi lỗ được khoan xong.

**G99:** Dao lùi về mặt phẳng tham chiếu (*reference plane*) sau khi lỗ được khoan xong.

**X,Y:** Tọa độ điểm gia công. Các giá trị này tùy chọn. Điểm này có thể lập trình trong hệ tọa độ Đề các hoặc hệ tọa độ cực và các tọa độ này là tuyệt đối hay tương đối tùy thuộc vào máy đang làm việc ở G90 hoặc G91.

**Z:** Định nghĩa tọa độ mặt phẳng tham chiếu (*Reference plane*). Nó có thể được lập trình ở hệ tọa độ tuyệt đối hoặc tương đối. Trong trường hợp Z không được lập trình, CNC sẽ lấy vị trí của dao trước khi gọi chu trình xem như tọa độ mặt phẳng tham chiếu.



Hình 5-30: Chu trình khoan lỗ sâu

I: Định nghĩa giá trị của mỗi bước khoan theo phương trục chính.

J: Định nghĩa số bước khoan mà chương trình thực hiện gia công.

Ví dụ:

T01

M06

G00 X0 Y0 Z0 ..... ; *Điểm bắt đầu*

**G83 G99 G90 G00 X50 Y50 Z-98 I-22 J3 F100 S500 M04** ; *Gọi chu trình*

G98 G00 G91 X500 Y500 ..... ; *Định vị và chu trình*

G80 ..... ; *Hủy bỏ chu trình*

G90 X0 Y0 ..... ; *Dịch chuyển nhanh về vị trí ban đầu*

M30 ..... ; *Kết thúc chương trình*

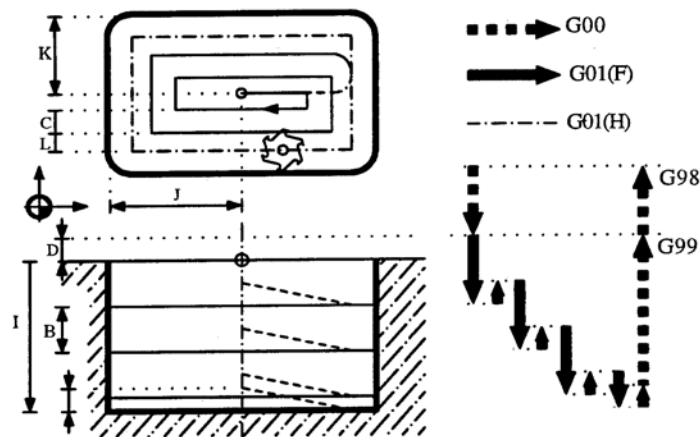
#### 5.4.5 Chương trình gia công túi hình chữ nhật G87 (RECTANGULAR POCKET)

Chu trình này thực hiện gia công một túi (hốc) hình chữ nhật tại điểm chỉ định cho đến khi đạt được tọa độ cuối cùng với chiều sâu cắt và tốc độ chạy dao đã được lập trình. Bước gia công tinh cuối cùng có tốc độ chạy dao thích ứng với nó.

Để đạt được bề mặt gia công tinh của các thành túi tốt, CNC cho ăn dao vào và chạy dao ra theo hướng tiếp tuyến đối với bước phay sau cùng trong khi gia công mỗi lớp cắt.

Khi làm việc trong hệ tọa độ Đề các, cấu trúc cơ bản của *block* như sau:

Dạng câu lệnh: **G87 G98/G99 X\_Y\_Z\_I\_J\_K\_B\_C\_D\_H\_L\_**



Hình 5-31: Chu trình gia công túi, hốc trên máy

**G98:** Lùi dao về mặt phẳng ban đầu mỗi khi túi được gia công xong.

**G99:** Lùi dao về mặt phẳng tham chiếu mỗi khi túi được gia công xong.

X,Y: Vị trí của điểm gia công, các giá trị này là tùy chọn. Điểm này có thể được lập trình trong hệ tọa độ Đề Các hoặc hệ tọa độ cực và các tọa độ này là tuyệt đối hoặc tương đối tùy thuộc vào máy đang làm việc ở G90 hay G91.

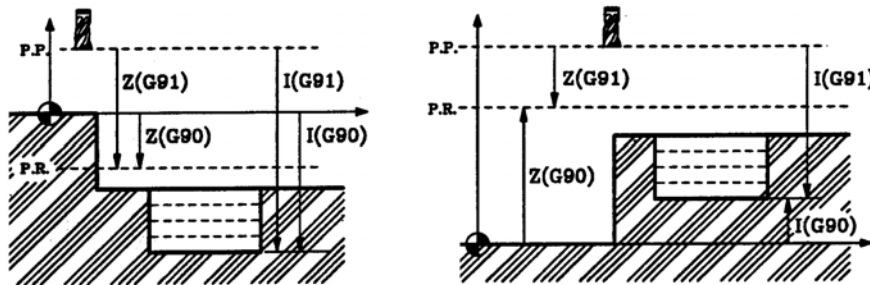
Z: Định nghĩa tọa độ mặt phẳng tham chiếu.

Khi lập trình ở hệ tọa độ tuyệt đối, nó sẽ dựa vào điểm 0 của chi tiết (*Part Zero*) và khi lập trình ở hệ tọa độ tương đối, nó sẽ dựa vào mặt phẳng ban đầu (*P.P*)

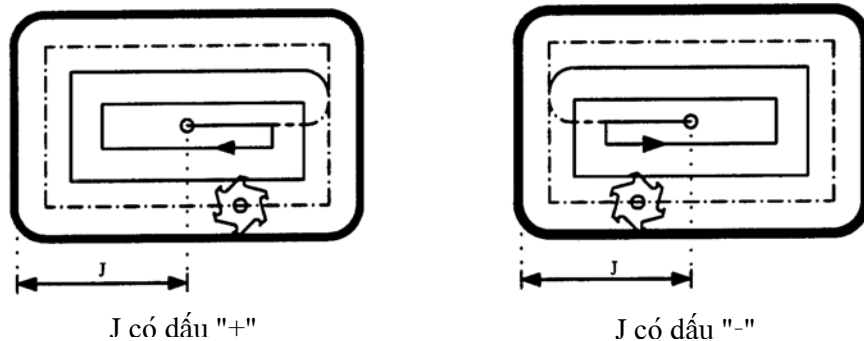
Nếu Z không được lập trình, thì CNC sẽ lấy vị trí của dao trước khi gọi chu trình coi như mặt phẳng tham chiếu. Do đó mặt ban đầu (*P.P*) và mặt phẳng tham chiếu (*P.R*) trùng nhau.

I: Định nghĩa chiều sâu gia công.

Khi lập trình trong hệ tọa độ tuyệt đối nó sẽ dựa vào điểm 0 của chi tiết (*Part Zero*) và khi lập trình trong hệ tọa độ tương đối, nó sẽ dựa vào mặt phẳng ban đầu (*P.P*).



J: Định nghĩa khoảng cách từ tâm đến cạnh của túi theo trục hoành (trục X). Dấu của nó chỉ thị hướng gia công ( Cùng chiều kim đồng hồ hoặc ngược chiều kim đồng hồ).



Hình 5-32: Sơ đồ ăn dao gia công túi

K: Định nghĩa khoảng cách từ tâm đến cạnh của túi theo trục tung (trục Y).

B: Định nghĩa chiều sâu cắt.

Nếu B được lập trình có dấu dương (+) thì toàn bộ chu trình sẽ được gia công cùng chiều sâu cắt có giá trị bằng hoặc nhỏ hơn giá trị B đã lập trình.

Nếu B được lập trình có dấu âm thì toàn bộ túi sẽ được thực hiện với chiều sâu cắt đã cho ngoại trừ lớp cắt sau cùng.

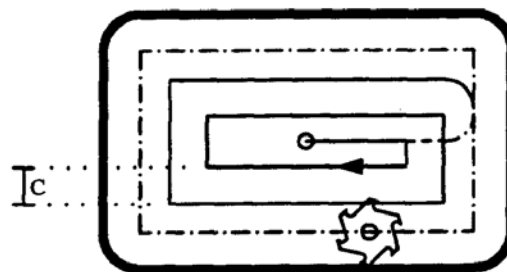
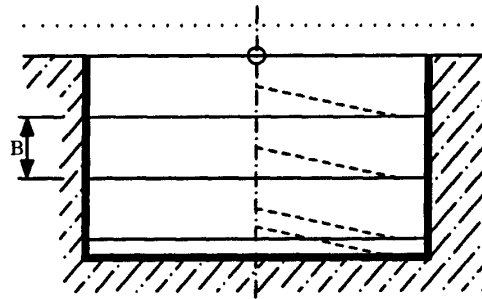
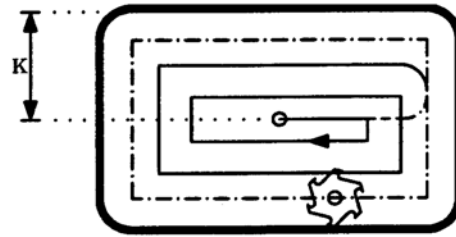
C: Định nghĩa lượng chạy dao theo mặt phẳng chính.

Nếu C có giá trị dương thì toàn bộ chu trình được thực hiện cùng lượng chạy dao có giá trị bằng hoặc nhỏ hơn giá trị C đã lập trình.

Nếu C có giá trị âm, thì toàn bộ túi được gia công cùng lượng chạy dao C đã cho ngoại trừ bước phay cuối cùng.

Nếu C không được lập trình, thì CNC coi như C có giá trị bằng 3/4 đường kính của dao đã chọn.

Nếu C được lập trình có giá trị lớn hơn đường kính của dao đã chọn hoặc có giá trị bằng 0, thì CNC sẽ hiển thị lỗi.



Hình 5-33: Sự phụ thuộc vào các tham số khi gia công

#### 5.4.6 Chu trình gia công túi hình trụ G88 (CIRCULAR POCKET)

Chu trình này thực hiện gia công túi hình tròn tại một điểm chỉ định cho đến khi đạt được toạ độ cuối cùng với chiều sâu cắt, tốc độ chạy dao đã lập trình. Bước gia công tinh có tốc độ chạy dao thích ứng.

Khi làm việc trong hệ toạ độ Đề các, cấu trúc cơ bản của block như sau:

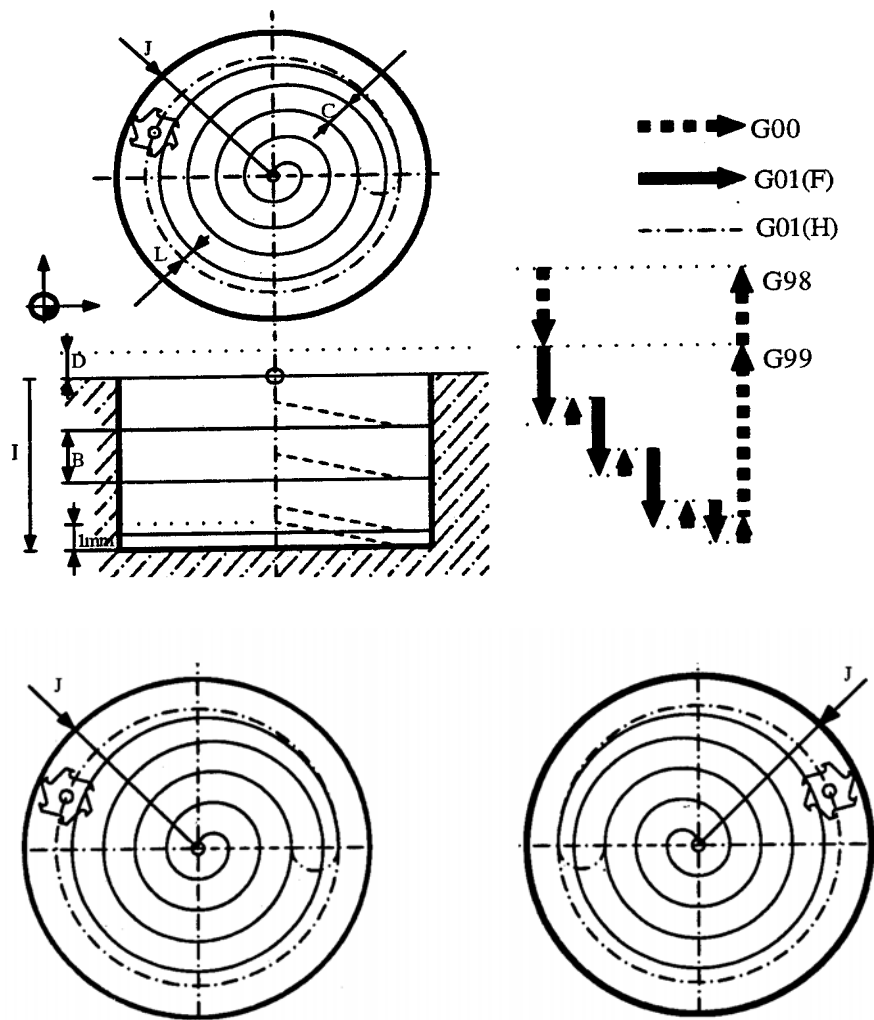
Dạng câu lệnh: **G88 G98/G99 X Y Z I J B C D H L**

**G98:** Lùi dao về mặt phẳng ban đầu mỗi khi túi được gia công xong.

**G99:** Lùi dao về mặt phẳng tham chiếu mỗi khi túi được gia công xong.

X, Y: Tọa độ của điểm gia công và các giá trị này là tùy chọn. Điểm này có thể lập trình trong hệ tọa độ Đề các hoặc hệ tọa độ cực và các tọa độ này là tuyệt đối hoặc tương đối tùy thuộc vào máy đang làm việc ở G90 hay G91.

Z: Định nghĩa tọa độ mặt phẳng tham chiếu. Nó có thể lập trình trong hệ tọa độ tuyệt đối hoặc tương đối và trong trường hợp này nó sẽ dựa vào mặt phẳng ban đầu. Nếu không được lập trình, CNC sẽ lấy vị trí của dao trước khi gọi chu trình làm mặt phẳng tham chiếu.



Hình 5-34: Chu trình gia công các túi hình trụ

I: Định nghĩa chiều sâu gia công. Nó có thể lập trình trong hệ tọa độ tuyệt đối hoặc tương đối và trong trường hợp này nó dựa vào mặt phẳng tham chiếu.

J: Định nghĩa bán kính của túi. Dấu của J chỉ định hướng gia công.

B: Định nghĩa chiều sâu cắt.

Nếu B được lập trình có dấu ( + ) thì toàn bộ túi sẽ được gia công cùng chiều sâu cắt có giá trị bằng hoặc nhỏ hơn giá trị B đã lập trình.

Nếu B được lập trình có dấu ( - ) thì toàn bộ túi sẽ được gia công với giá trị chiều sâu cắt bằng giá trị B đã lập trình trừ lớp cắt cuối cùng.

C: Định nghĩa lượng chạy dao theo mặt phẳng chính.

Nếu C được lập trình với giá trị dương thì toàn bộ túi sẽ được gia công cùng bước phay có giá trị bằng hoặc nhỏ hơn giá trị C đã lập trình.

Nếu C có giá trị âm thì toàn bộ túi sẽ được gia công cùng lượng chạy dao bằng giá trị C đã lập trình trừ bước cắt cuối cùng.

Nếu C không được lập trình thì CNC coi như C có giá trị bằng 3/4 giá trị bán kính dao đã chọn.

Nếu C được lập trình có giá trị lớn hơn đường kính dao đã chọn hoặc bằng 0 thì CNC hiển thị lỗi.

D: Định nghĩa kích thước giữa mặt phẳng chuẩn và mặt phẳng mà túi bắt đầu được gia công .

#### 5.4.7 Chu trình gia công túi có đảo G66

Chu trình này thực hiện gia công từ tọa độ đầu tiên đến tọa độ cuối cùng với chiều sâu cắt và tốc độ chạy dao đã được lập trình, bước gia công tinh cuối cùng có tốc độ chạy dao tương ứng.

Khi làm việc trong hệ tọa độ *Đềcác*, cấu trúc cơ bản của *block* như sau:

Dạng câu lệnh: **G66 R\_ C\_ F\_ S\_ E\_**

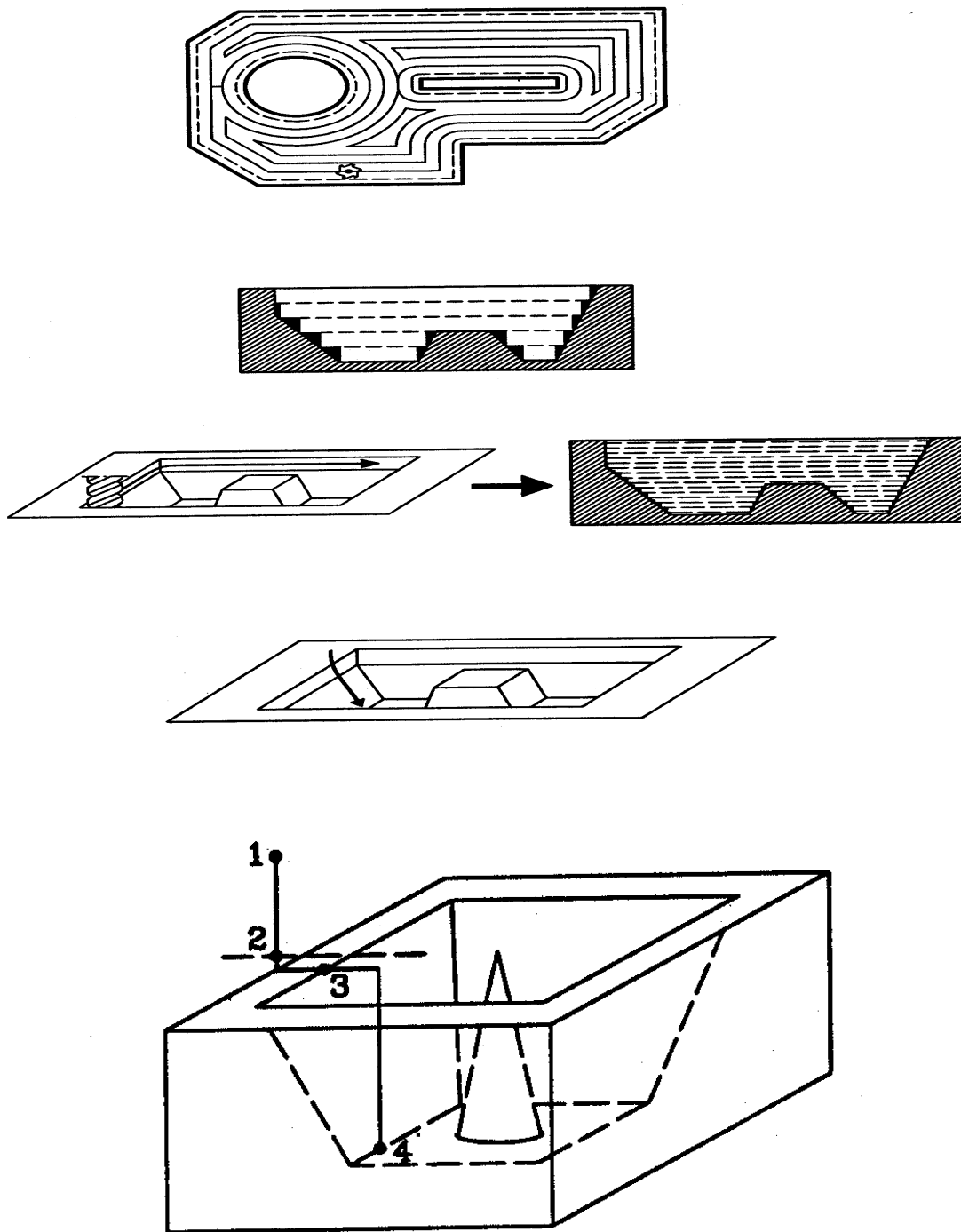
R: Là số *block* của bước gia công thô của chương trình gia công.

C: Là số *block* của bước gia công bán tinh của chương trình gia công.

F: Là số *block* của bước gia công tinh của chương trình gia công.

S: Là số *block* đầu tiên nơi bắt đầu gia công biên dạng theo chu trình .

E: Là số *block* cuối cùng nơi kết thúc gia công biên dạng theo chu trình.

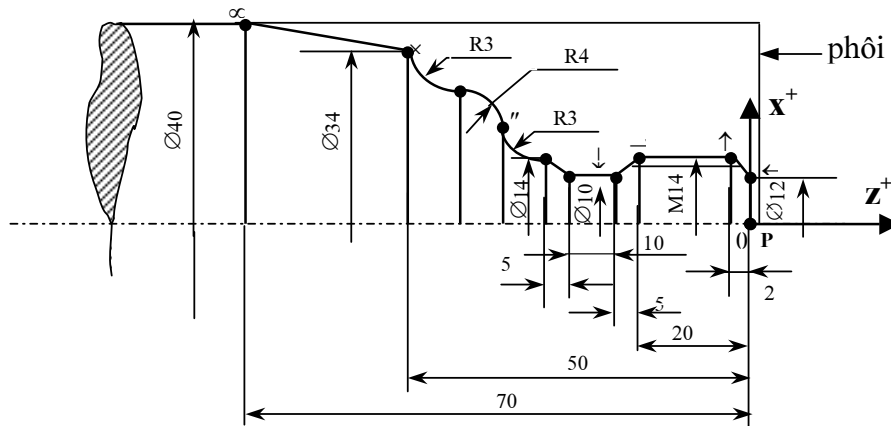


Hình 5-35: Chu trình gia công túi có đảo

## 5.5 Một số chương trình gia công trong hệ thống điều khiển FAGOR

### 5.5.1 Gia công chi tiết trên máy tiện MAGNUM

Ví dụ 1: Cho chi tiết như hình vẽ, phôi đúc bằng vật liệu hợp kim nhôm, kích thước phôi  $\phi 40 \times 120\text{mm}$



Hình 5-36: Bản vẽ chi tiết gia công

Thiết lập tọa độ các điểm:

Điểm	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
X( $\phi$ )	0	12	14	14	10	10	14	20	28	34	40
-Z	0	0	2	20	25	35	40	43	47	50	70

Trên cơ sở các giá trị đã có ở bảng tọa độ, ta gá phôi lên mâm cặp, thao tác để lấy giá trị các thông số cần thiết. Số "zero offset" nhập vào G54, "tool offset" của dao tiện trái (T3) nhập vào D3, của dao tiện ren (T6) nhập vào D6. Chương trình gia công được viết như sau:

```

N01 G74           {Tự động trở về vị trí chuẩn}
N02 G54           {Gọi số zero offset}
N03 G90 G94      {Lập trình theo HTĐ tuyệt đối, hệ đơn vị tốc độ tiến dao
                  F mm/phút}
N04 D3T3         {gọi dao tiện trái T03, số hiệu hiệu chỉnh D03}
N05 F40 S500     {Lượng tiến dao mm/phút, tốc độ trục chính 500 (v/p)}
N06 G00 X40.5 Z0 {Chạy dao nhanh đến X_ Z_}
N07 G68 X12 X0 C0.3 D0.5 L0.1 M0.1 F50 H30 S08 E13 {Gọi chu trình
                  G68 gia công ăn dao dọc}
N08 G01 X14 Z-2  {Nội suy đường thẳng}
    
```



N09 Z-40

N01 G02 X20 Z-43 R3      *{Nội suy cung tròn theo chiều kim đồng hồ }*

N11 G03 X28 Z-47 R4      *{Nội suy cung tròn ngược chiều kim đồng hồ }*

N12 G02 X34 Z-50 R3

N13 G01 X40 Z-70

N14 G74

N15 T6 D6                      *{Gọi dao tiện ren T06 để gia công rãnh côn, tránh sự va chạm của T, số hiệu chính dao D03}*

N16 G00 X14.5 Z-20

N17 G68 X14.5 Z-20 C0.3 D0.5 L0.1 M0.1 F50 H30 S18 E21

N18 G01 X14 Z-20

N19        X10 Z-25

N02                Z-35

N21        X14 Z-40

N22 G74                      *{Trở về điểm chuẩn}*

N23 G95                      *{Tốc độ tiến dao mm/vòng}*

N24 F2 S200

N25 G00 X14 Z0.5

N26 G86 X14 Z0 Q14 R-25 I0.86 B-0.05 D0.3 C2 A-20      *{Gọi chu trình gia công ren}*

N27 G74                      *{Kết quả sau chu trình này là ren1 đầu mỗi bước bằng 2mm}*

N28 G00 X14 Z1.5

N28 G86 X14 Z1 Q14 R-25 I0.86 B-0,05 D0.3 C2 A-20

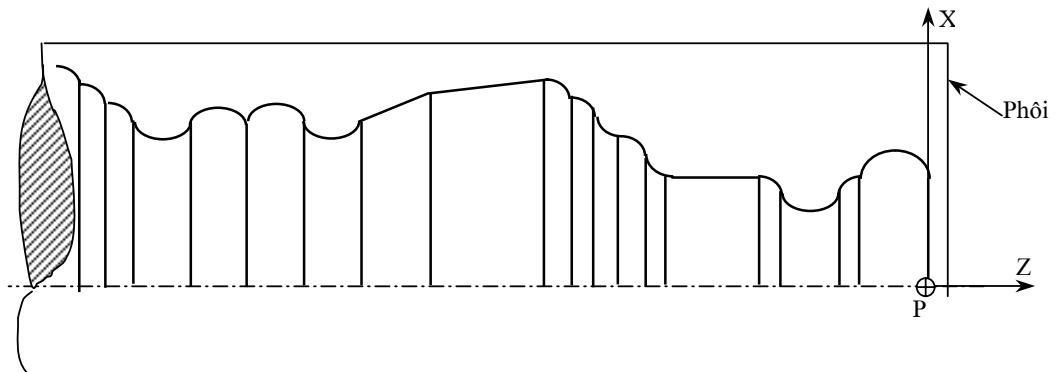
N29 G74                      *{Sau chu trình này đoạn ren trở thành ren 2 đầu mỗi bước bằng 1mm}*

N40 G30                      *{Kết thúc chương trình, trở về đầu chương trình}*

Đến đây ta đã lập trình xong, tiến hành mô phỏng để kiểm tra và sau đó đi vào gia công và đạt được chi tiết yêu cầu.

Ví dụ 2:

Có chi tiết gia công như hình vẽ.



Hình 5-37: Hình dáng chi tiết gia công

Chương trình gia công:

G54

G94 G97 G90

T06 D06

F40 S500 M03

G00 X39 Z0

G68 X29 Z0 C0.3 D0.2 F30 S2 E24

N2 G03 X39 Z-5 R5

N3 X29 Z-10 R5

N4 X25 Z-14 R2

N5 G02 Z-19 R2.5

N6 G03 X33 Z-21 R2

N7 G01 Z-36

N8 G03 X31 Z-37 R1

N9 G02 Z-39 R1

N10 G03 Z-41 R1

N11 G02 Z-43 R1

N12 G03 X33 Z-44 R1

N13 X18 Z-51.5 R7.5

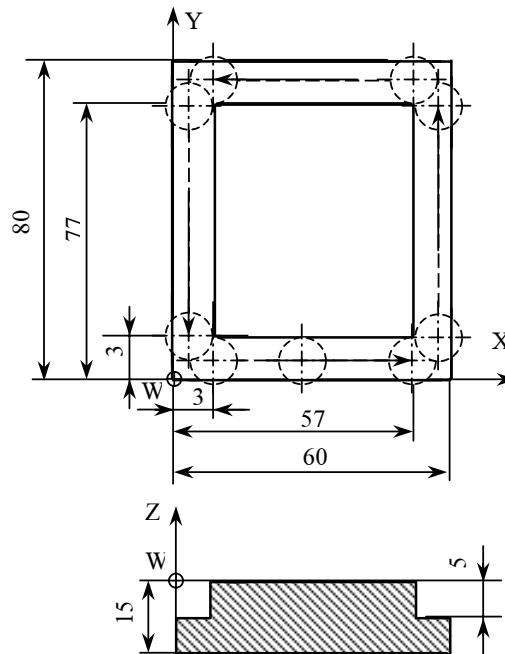
N14 G01 X10 Z-55.5  
 N15 X8 Z-65.5  
 N16 G02 X10 R1  
 N17 G03 Z-72.5 R3  
 N18 Z-76.5 R2  
 N19 G02 X18 Z-77.5 R1  
 N20 G01 X12 Z-82.5  
 N21 G02 X20 Z-86.5 R4  
 N22 G01 X24 Z-88.5  
 N23 G03 X32 Z-92.5 R4  
 N24 G01 Z-95  
 N25 G00 X45 Z50  
 N26 G30

### 5.5.2 Gia công chi tiết trên máy phay SUPERNOVA

Ví dụ 1: Cho chi tiết gia công như hình vẽ:

Chương trình gia công.

N1 G74  
 N2 G54  
 N3 T01 D1 M06  
 N4 S500 M03  
 N5 G00 X0 Y0 Z2  
 N6 G90 G01 Z-5 F60  
 N7 G42 X3 Y3  
 N8 X57  
 N9 Y77  
 N10 X3



Hình 5-38: Bản vẽ chi tiết

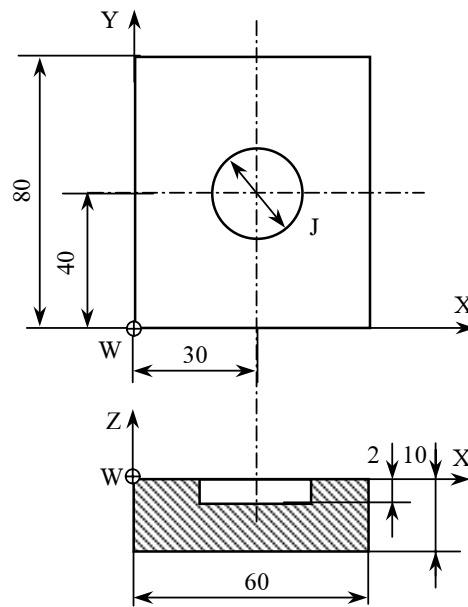
N11 Y3  
 N12 G40 G00 Z2  
 N13 T07  
 N14 M06  
 N15 M30

Ví dụ 2: Gia công lỗ

Cho chi tiết gia công như hình vẽ:

Chương trình gia công

N1 G74  
 N2 G54  
 N3 T01 D1 M06  
 N4 S500 M03  
 N5 G00 G90 X0Y0 Z2  
 N6 G88 G98 G00 G90  
 X30 Y40 Z-2 I-6 J20 B4  
 C4 D2 H1 L1 F50 T01 D01  
 M03  
 N7 G80  
 N8 G90 X0 Y0 Z2  
 N9 G30



Hình 5-39: Bản vẽ chi tiết

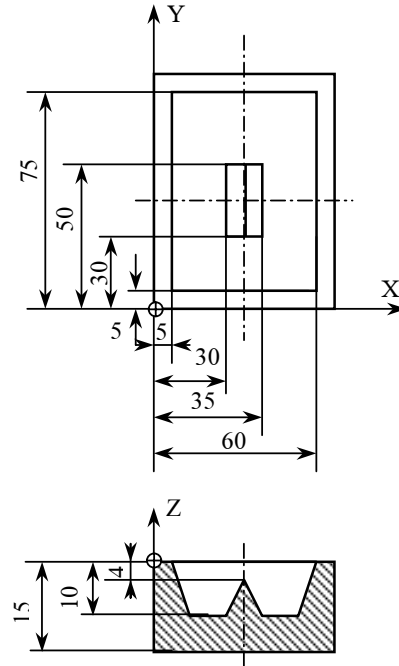
Ví dụ 3: Gia công 3D.

Cho chi tiết gia công như hình vẽ:

Chương trình gia công:

N1 G74  
 N2 G55  
 N3 M06  
 N4 T06 D06

N5 G17 G00 G43  
     G90 Z20 S400  
     M04  
 N6 G05  
 N7 G66 R9 C10  
     F11 S12 E31  
     M30  
 N9 G67 A45 B2 C4 I-10  
     R5 F60 T06 D06  
 N10 G67 A45 B1 I-10 R5 F70  
     T66 D06  
 N11 G68 B05 L0.75 Q0 I-10  
     R3 F50 T06 D06  
 N12 G17 XY  
 N13 G00 G90 X5 Y40 Z4  
 N14 G01 Y75  
 N15 X55  
 N16 Y5  
 N17 X5  
 N18 X40  
 N19 G17 XY  
 N20 G00 G90 X30 Z30  
 N21 G01 X25  
 N22 X50  
 N23 X35  
 N24 X40  
 N25 X30  
 N26 G18 X2  
     G00 G90 X5 Z0



Hình 3-40: Bản vẽ chi tiết

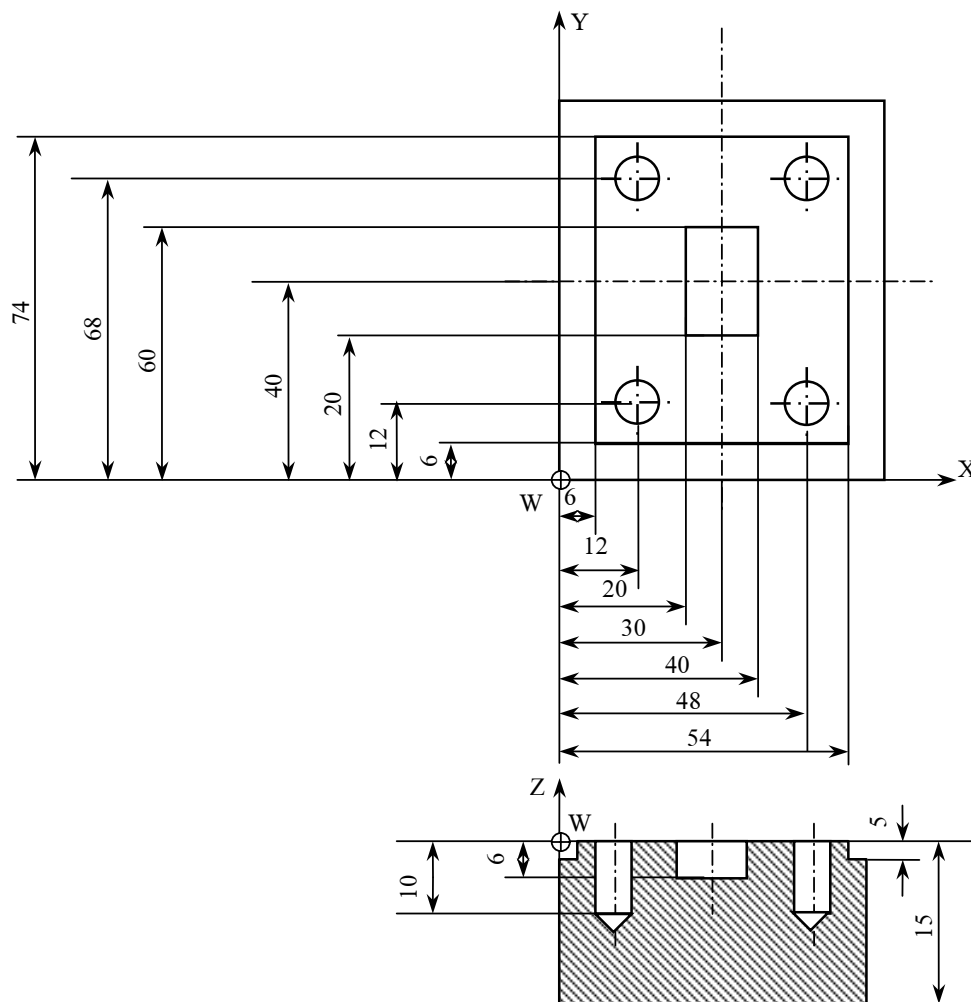
N27 G01 X8 Z-10  
N28 G19 YZ  
N29 G00 G90 Y30 Z-10  
N30 G01 Y40 Z-4  
N31 G00 X0 Y0 Z20  
N32 T07  
N33 M06  
N34 M02

Ví dụ 4: Gia công 3D thay dao tự động.

Cho chi tiết như hình vẽ:

Chương trình gia công:

N1 G74  
N2 G55  
N3 T06 D06  
N4 M06  
N5 S500 M03  
N6 G00 X0 Y0 Z2  
N7 G90 G01 F50  
N8 G42 X6 Y6 Z-2  
N9 X54  
N10 X74  
N11 X6  
N12 Y6  
N13 G40 G00 Z10  
N14 M05  
N15 M06  
N16 T01 D01  
N17 G92 G44 Z.5



Hình 5-41: Bản vẽ chi tiết gia công

N18 G83 G99 G00 G90 X12 Y12 Z-2 Y-10

N19 G98 G00 G90 X48 Y10

X48 Y68

X12 Y68

X12 Y12

N20 G80

N21 G90 X0 Y0 Z2

N22 M05

N23 M06

N24 T03 D03  
 N25 G92 G44 Z2  
 N26 G17 G00 G44 G90 S500 G04  
 N27 G05  
 N28 G66 R28 C29 F80  
 N29 M30  
 N30 G67 B5 C4 I-6 R3 F80 T03 D03  
 N31 G67 B2 Y-6 R3 F80 T03 D03  
 N32 G68 B15 L0.5 Q0 I-6 R3 F80 T06 D06  
 N33 G17 XY  
 N34 G90 G00 X20 Y20 Z2  
 N35 G01 X40  
                                 Y60  
                                 X20  
                                 Y20  
 N36 G188 XZ  
 N37 G00 X20 Z0  
 N38 G03 X20 Z-6 I6 K0  
 N39 G0 X0 Y0 Z20  
 N40 T07  
 N41 M06  
 N42 M30  
 N43 M02

Ví dụ 5: Chu trình gia công túi có đảo.

Cho chi tiết gia công như hình vẽ:

Chương trình gia công:

N1 G74

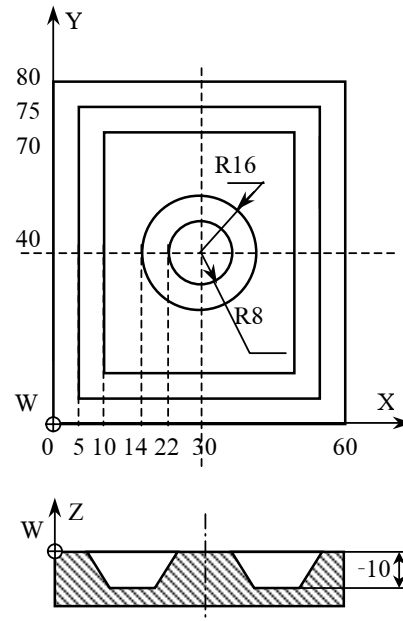
N2 G54



```

N3 T01 D01
N4 S500 M3
N5 G0 X0Y0 Z10
N6 G66 R10 C15 F20 S25 E30
M30
N10 G67 B3 C4 I-10 R4 F70 T1
      M6
N15 G67 B2 I-8 R4 F70 T1 D1
      M6
N20 G68 B1.5 L0.5 Q0 I-10 RA
      F70 T1 D1 M6
N25 G17
G90 G0 X5 Y40 Z2
G01      Y75
      X55
      X5
      Y0
G18 XZ
G0 X5 Z0
G01 X10 Z-1
G17
G90 G00 X22 Y40
G02 X22 Y40 I8 J0
G18 XZ
G90 G01 X22 Z-10
N30 G00 X27 Z0
T07
M06
M30

```



Hình 5-42: Bản vẽ chi tiết gia công



**Câu 1: Tại sao cần có các phương pháp gia công đặc biệt?**

**TL:**

- Chúng ta đã quen với các pp gia công truyền thống như: tiện, phay, bào, khoan... sử dụng dụng cụ cắt để tác động vào khối bề mặt gia công nhờ biến dạng phá hủy (lưỡi cắt của dụng cụ cắt thì có hình dạng hình học xác định hoặc có hình dạng hình học cụ thể).
- Ngoài các pp gia công truyền thống này, ngày nay với sự tiến bộ của khoa học kỹ thuật một số các pp gia công sử dụng cơ chế khác để tách phoi trong quá trình gia công, người ta gọi bằng thuật ngữ "gia công đặc biệt". "Gia công đặc biệt" sử dụng năng lượng cơ, điện, nhiệt, hóa hoặc kết hợp các dạng năng lượng này. Đặc biệt các pp này có sử dụng dao cắt khí gia công thông thường.
- Bên cạnh đó, "gia công đặc biệt" ra đời còn đáp ứng các nhu cầu và tầm quan trọng về mặt thương mại lẫn công nghệ. Bao gồm những nhu cầu:

- + nhu cầu gia công những vật liệu kim loại hay phi kim loại mới pt. Những loại vật liệu mới này thường có sức bền, độ cứng và độ dẻo cao, rất khó gia công bằng các pp thông thường.
- + nhu cầu gia công những chi tiết hình học phức tạp, bất thường, khó hoặc không thể gia công bằng pp truyền thống.
- + nhu cầu tránh làm hỏng bề mặt của chi tiết do sự xuất hiện của các ứng suất phá sinh trong gia công truyền thống.

Ta có thể kể đến một vài ví dụ: Trong các thiết bị bay, sử dụng vật liệu có độ bền cao. Như hợp kim Titan, các loại thép có độ bền cao hoặc siêu bền, các loại vật liệu phi kim loại (composite, sợi thủy tinh...). Hợp kim Titan có cùng độ bền với thép hợp kim cùng độ bền nhưng khối lượng riêng chỉ bằng 1 nửa, tuổi thọ chống ăn mòn cao trong hầu hết các môi trường khác nghiệt. Chính vì thế gia công cắt gọt các chi tiết làm bằng kim loại mới rất khó khăn và trong một số trường hợp là ko thể dc. Vì lý do đó khi thiết kế máy móc, đôi khi người ta sử dụng vật liệu có tính chất sử dụng chưa phải là hoàn thiện như mong muốn, nhưng lại có tính chất công nghệ đạt yêu cầu.

Điều này làm giảm đi các đặc tính làm việc và đặc trưng chất lượng của máy. Vì vậy trên thế giới hiện nay, tương ứng với các vật liệu mới dc phát minh, người ta phải tìm kiếm các pp gia công mới để gia công những vật liệu này.

=> tính ưu việt của các pp gia công đặc biệt:

- có khả năng gia công tất cả các vật liệu với bất kỳ tính chất cơ lý nào vì chúng ko ảnh hưởng đến nhiều tính năng suất và chất lượng. (đây là điểm nổi bật nhất).
- Không cần sử dụng các dụng cụ chuyên dùng hoặc các vật liệu mài (trừ pp cơ điện hóa).
- Tiết kiệm nguyên vật liệu: nhất kim gia công đã quý như: hồng ngọc, kim cương, thạch anh và các loại vật liệu đơn tinh thể dùng trong công nghệ chế tạo transistor.

- Đạt độ chính xác gia công cao: có thể gia công các lỗ cực nhỏ hoặc các lỗ hơi độ chính xác cao từ 2 - 5 micromet, gia công các ống dẫn của hệ thống thủy lực yêu cầu ko có bavìa hoặc vết xước ở các khớp nối.
- Có khả năng gia công từng lỗ trên một chi tiết rất lớn.
- Có khả năng hoàn toàn cơ khí hóa, tự động hóa năng suất cao.

**Câu 2: Phân loại các phương pháp gia công đặc biệt?**

**TL:**

- Nhóm cơ: Năng lượng ở đây có dạng khác với tác động của một dụng cụ cắt thông thường dc sử dụng trong các pp gia công truyền thống. Sự mài mòn vật liệu của chi tiết gia công bằng dòng hạt mài hay dòng lưu chất (hoặc kết hợp cả hai) chuyển động với vận tốc cao là một dạng tác động cơ điển hình của pp gia công này.
- + Nhóm cơ gồm có: Gia công dòng hạt mài - Gia công bằng tia nước - Gia công tia nước có hạt mài - Gia công bằng siêu âm.
- Nhóm điện: phương pháp thuộc nhóm này sử dụng năng lượng điện hóa để bóc tách vật liệu, cơ chế ngược lại với quá trình mạ điện.
- + nhóm điện hóa gồm: Gia công điện hóa - Gia công mài điện hóa - Làm sạch bavìa bằng điện hóa.
- Nhóm nhiệt: dùng năng lượng nhiệt tác dụng vào những bề mặt làm việc với diện tích tiếp xúc nhỏ làm cho lớp vật liệu bị tách ra bằng cách nóng chảy hoặc bay hơi.
- + Gồm: Gia công bằng tia lửa điện - Gia công cắt dây tia lửa điện - Gia công bằng laze - Gia công bằng dòng hồ quang plasma.
- Nhóm hóa: hầu hết các vật liệu (đặc biệt là kim loại) đều dễ bị tác động hóa học bởi một vài chất axit hoặc chất ăn mòn nào đó. Trong

gia công hóa, người ta sử dụng sự ăn mòn do để bóc tách lớp vật liệu ở một vùng nhỏ trên bề mặt chi tiết, trong khi những bề mặt khác ko gia công thì dc bảo vệ.

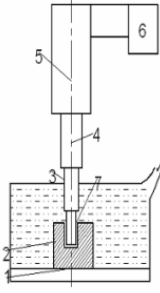
**Câu 3: Khái niệm, nguyên lý gia công siêu âm?**

**TL:**

- Gia công siêu âm là truyền dao động vào vùng cắt dưới tần số siêu âm. Dao động này va đập vào hạt mài, hạt mài va đập vào vùng cắt tạo nên bề mặt cần gia công.
- + Siêu âm là sóng đàn hồi có tần số từ 20kHz - 1 GHz, nhưng dùng để gia công chỉ với tần số từ 15 - 30 kHz
- + Máy siêu âm dùng để gia công các chi tiết chế tạo từ vật liệu cứng và giòn như thủy tinh, gốm, sứ, đá, germani, hợp kim cứng, kim cương...
- Nguyên lý: Gia công bằng siêu âm các vật thể rắn thực chất là ứng dụng sự cộng hưởng của môi trường hai pha để tạo nên tác dụng gia công.

- + Máy phát siêu âm 6 phút ra dao động có tần số từ 18-30 kHz truyền đến bộ biến tần 5, tại đây dao động biến thành dao động cơ học có cùng tần số còn biên độ dao động trong khoảng 5-10 micromet. Để có thể nhận dc biên độ dao động cần thiết cho việc gia công 30-80 micromet cần có thanh truyền 4 đặt sau bộ biến tần 5
- + Dung cụ có 3 có hình dạng theo yêu cầu gia công dc lắp vào đầu của thanh truyền 4, dung dịch hạt mài 7 dc đưa vào vùng gia công ở phía đầu dụng cụ

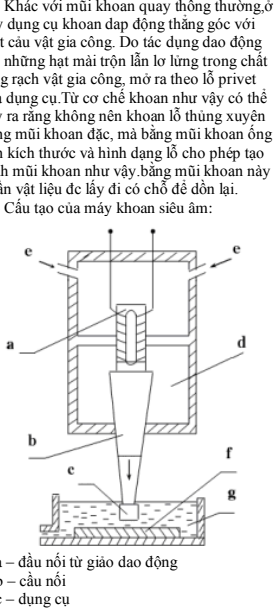
- + Chi tiết gia công 2 dc đặt trên bàn máy 1 có thể dịch chuyển theo phương thẳng đứng
- + Khi chi tiết gia công có định thì có thể gia công dc lỗ thông hoặc lỗ không thông, lỗ định hình hoặc cong, cắt răng, cắt đứt...
- + Nếu cung cấp cho phôi thêm 1 chuyển động phụ thì có thể thực hiện các nguyên công phay, mài, tiện cắt đứt, cắt ren.



**Câu 4: Nguyên lý, đặc điểm công nghệ gia công khoan siêu âm? So sánh với gia công khoan truyền thống?**

**TL:**

- Khoan bằng siêu âm là công nghệ quan trọng và phổ biến nhất. khoan siêu âm dựa trên cơ sở lợi dụng tác động cơ xát và gọt đĩa của sóng siêu âm, thiết bị khoan làm việc với tần số 20-30kHz, gồm có đầu tư gáo dao động với tần số trên và bộ cầu nối dc nối với đầu dao động. Cầu nối dc truyền dao động, qua dụng cụ dao động dc truyền sang vật cần khoan.
- Khác với mũi khoan quay thông thường ở đây dụng cụ khoan đập thẳng góc với mặt cầu vật gia công. Do tác dụng dao động đó, những hạt mài trộn lẫn luồn trong chất lỏng rạch vật gia công, mở ra lỗ thủng của dụng cụ. Từ cơ chế khoan như vậy có thể suy ra rằng không nên khoan lỗ thông xuyên bằng mũi khoan đặc, mà bằng mũi khoan ống nên kích thước và hình dạng lỗ cho phép tạo hình mũi khoan như vậy. bằng mũi khoan này phần vật liệu dc lấy đi có chỗ để dồn lại.
- Cấu tạo của máy khoan siêu âm:



- d - bộ làm mát
- e - chất lỏng làm mát
- f - vật gia công
- g - nhũ tương có hạt mài đánh bóng
- Đặc điểm:
  - + Có thể khoan vật với độ cứng bất kì, lỗ khoan có profin bất kì
  - + Có lợi hơn khi khoan vật có khả năng dẫn điện
  - + Nếu lựa chọn loại bột mài có độ mịn thích hợp và không có tạp chất thì độ nhám tối đa của bề mặt gia công siêu âm không quá 1micromet.
  - + Đường kính lỗ lớn hơn đường kính mũi khoan khoảng 60-100 micromet tùy thuộc vào độ mịn của hạt mài.
  - + Đường kính của lỗ khoan không thể nhỏ hơn 100 micromet.

**Câu 5: Đặc điểm, phạm vi ứng dụng gia công siêu âm?**

**\* Đặc điểm:**

- Ưu điểm:
  - cho phép gia công dc các vật liệu với cùng cứng, rắn, giòn
  - cho phép gia công các vật liệu phi kim loại
  - không gây hiện tượng nứt tế vi bề mặt
  - không gây tai nạn lao động
- Nhược điểm:
  - Độ lớn bề mặt gia công: khi bề mặt gia công nhỏ thì tạo tác dụng thực tế tập trung vào lỗ khoan sâu, tăng độ sâu thì giảm năng suất.
  - Nhu cầu năng lượng:
    - Năng suất thấp khi gia công vật liệu từ hợp kim cứng và thép đã tôi.

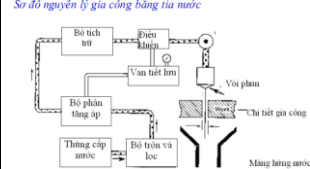
→ Khi sử dụng siêu âm để bổ sung cho các công nghệ truyền thống để gia công vật liệu cứng và khó gia công thì cần phải chú ý đến những nhược điểm của công nghệ gia công siêu âm đã nêu ở trên. Ngoài ra với những thiết bị gia công bằng siêu âm tần số thấp (< 16kHz) người công nhân chóng mệt mỏi.

**\* Phạm vi ứng dụng:**

- Gia công chi bằng phương pháp siêu âm: khoan, mài gia công ren, làm sạch bavìa, gia công rãnh.
- Gia công bằng phương pháp siêu âm phổ biến phương pháp gia công khác: khoan, phay, xoi lỗ, mài, mài tinh, mài bằng đĩa, mài bóng bằng ma sát.
- Gia công không cắt gọt: hàn, làm sạch kim loại, lắp ghép bằng ép, phân tích vật liệu có phân tử lớn, xúc tiến nhanh các qui trình giao ống hóa và bề mặt.

**Câu 6: Khái niệm, nguyên lý gia công tia nước.**

**TL:** gia công tia nước: là phương pháp gia công mới dùng tia nước công nghiệp tác động vào vùng chi tiết cần gia công, quá trình cứ tiến hành liên tục và dần dần tạo thành chi tiết gia công.



**\* Nguyên lý:**

- Hiện tượng cắt bằng tia nước thực hiện bằng cách đưa 1 thể tích lớn nước qua một ống nhỏ. Thể tích nước không đổi đi qua 1 tiết diện giảm dần sẽ làm các phần tử tăng tốc 1 cách nhanh chóng.
- Dòng tăng tốc này ra khỏi ống tác động 1 lực cắt lớn vào vật liệu gia công. Áp suất cực đại (2.10<sup>8</sup>-4.10<sup>9</sup> pa/cu) của các phần tử nước đã được gia tốc tiếp xúc với 1 vùng diện tích bé
- Trong vùng này sẽ phát triển các vết nứt nhỏ do tác động của tia nước. tia nước cuốn trôi vật liệu bị bóc ra khỏi chi tiết gia công.
- Vết nứt do tác động của tia nước giờ đây bị đặt dưới dòng nước. Áp suất cực đại và tác động của các phần tử trong dòng tia làm cho vết nứt phát triển cho đến khi vật liệu bị cắt hoàn toàn.
- Đầu tiên nước từ thùng cấp nước đi qua bộ lọc và hòa trộn, sau đó như ống dẫn chất lỏng đi qua bộ khuếch đại để tăng áp đến đầu phun. Tại đầu phun tia nước được phun ra mạnh hay yếu là nhờ van tiết lưu. Van này được điều khiển bởi 1 bộ điều khiển. Tia nước sau khi ra khỏi đầu phun có áp suất rất lớn, nhờ áp suất này mà tạo nên lực cắt chi tiết gia công.

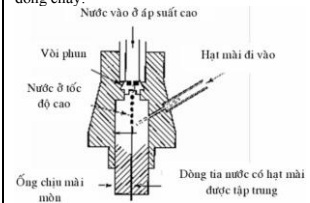
**Câu 7: Khái niệm, nguyên lý gia công tia nước có hạt mài?**

**TL:** gia công tia nước có hạt mài: cấu tạo gần giống gia công bằng tia nước. Phương pháp này dùng tia nước có thêm các phần tử hạt mài để cho quá trình gia công mạnh hơn, có hiệu quả hơn, nhằm tạo khả năng cắt vật liệu cứng hơn như: thép, thủy tinh hay vật liệu composite...dòng tia nước này sẽ không gây ra những hậu quả do áp suất hoặc nhiệt lên các vật mà chúng đang gia công.

\* Nguyên lý: Hạt mài dc trộn với nước trong ống trộn trước khi dc phun ra ngoài. Vận tốc của dòng nước sẽ rất cao sẽ tạo ra vùng chân không và hút hạt mài từ ngoài vào mà ko cần bất cứ một máy nào khác để đưa dòng hạt mài vào. Tia dung dịch này thông thường dc đẩy bằng khí nén nhằm mục đích tăng tốc độ của dòng chảy.

composite...dòng tia nước này sẽ không gây ra những hậu quả do áp suất hoặc nhiệt lên các vật mà chúng đang gia công.

\* Nguyên lý: Hạt mài dc trộn với nước trong ống trộn trước khi dc phun ra ngoài. Vận tốc của dòng nước sẽ rất cao sẽ tạo ra vùng chân không và hút hạt mài từ ngoài vào mà ko cần bất cứ một máy nào khác để đưa dòng hạt mài vào. Tia dung dịch này thông thường dc đẩy bằng khí nén nhằm mục đích tăng tốc độ của dòng chảy.



- Bề mặt gia công dc gia công bằng tia hạt mài ko có vết xước như bề mặt gia công bằng các pp khác (các pp gia công có tạo phoi).
- Mọi thành phần của dòng tia nước và hạt mài đều có mục đích riêng biệt.
- + hạt mài trong dòng tia nước cuộn cấp lực mài mòn.
- + dòng tia có tác dụng phá vật liệu hạt mài đến chi tiết gia công để mài mòn, tia nước có cùng tác dụng với hạt mài, mang cả dòng tia hạt mài và vật liệu bị mài mòn ra khỏi vùng làm việc.
- Bề mặt trước khi gia công bằng tia hạt mài phải dc tẩy sạch bụi, phoi, dầu nhờn, axit và các tạp chất khác.

**Câu 8: Các yếu tố nào gây ảnh hưởng và ảnh hưởng như thế nào đến năng suất gia công khi gia công tia nước có hạt mài?**

**TL:**

Năng suất gia công bằng tia hạt mài là hàm số của nhiều yếu tố và nó phụ thuộc vào mục đích gia công bề mặt.

- Ví dụ: Khi gia công bề mặt nhằm tăng độ bóng (giảm độ nhám) thì cần phải bóc ít kim loại, ngược lại khi gia công bề mặt nhằm đạt kích thước thì lượng kim loại được bóc tách trong một đơn vị thời gian phải đạt giá trị lớn nhất.

Các thông số công nghệ của quá trình gia công bằng tia hạt mài phụ thuộc vào mục đích của nguyên công, độ cứng và độ dai của vật liệu gia công và trạng thái của bề mặt trước khi gia công.

Các yếu tố công nghệ của quá trình được xét đến là:

- Áp suất của khí nén: Đưa dung dịch hạt mài tới thiết bị phun P (kg/cm2), Phun dung dịch hạt mài P (kg/cm2).
- Đặc tính của thiết bị phun: lưu lượng khí nén trong ống phun. Đường kính của vòi phun khi nén dc (mm). Đường kính của ống phun dung dịch dc (mm). Tiết diện của luồng khí nén fb (mm) hoặc của dung dịch hạt mài fe (mm) khi chuyển vào buồng hỗn hợp. Chiều dài ống phun l (mm). Khoảng cách giữa các mặt đầu của ống phun và vòi phun L (mm).
- Đặc tính của hạt mài: thành phần của dung dịch (nước, các dung dịch khác). Vật liệu hạt mài (cát, corun điện). Mật độ của hạt mài trong dung dịch Ko (tỷ khối của hạt mài trong nước).

- Ví trí của thiết bị phun: chiều dài L (mm). Góc phun α (độ).
- Ảnh hưởng của một số yếu tố công nghệ đến khối lượng kim loại dc bóc tách và độ nhám bề mặt khi gia công:
  - Ảnh hưởng của thời gian gia công đến khối lượng kim loại dc bóc tách:
    - Khi gia công kim loại (chưa nhiệt luyện, nhiệt luyện và kim loại màu) khối lượng bóc tách kim loại tỷ lệ thuận với thời gian gia công bằng tia hạt mài
    - Khối lượng kim loại trên một đơn vị diện tích bề mặt gia công cũng tăng theo thời gian.
  - Ảnh hưởng của mật độ hạt mài đến khối lượng kim loại dc bóc tách:
    - Khối lượng kim loại lớn nhất bóc tách khi gia công thép có tỷ khối của hạt mài trong dung dịch Ko = 1 - 1,5 còn gia công đũa Ko = 1 - 2,5
  - Ảnh hưởng của góc phun đến khối lượng kim loại dc bóc tách:
    - Góc phun α thay đổi thì lượng kim loại dc bóc tách cũng thay đổi.
    - Ảnh hưởng của khoảng cách phun đến khối lượng kim loại dc bóc tách:
      - Ảnh hưởng của áp lực khí nén: khi tăng áp suất khí nén thì lượng kim loại bóc tách tăng.
      - Ảnh hưởng của kích thước hạt mài: Khi tăng kích thước hạt mài (từ 325 đến 367) thì lượng kim loại dc bóc tách tăng. Với áp lực Pc = Pe

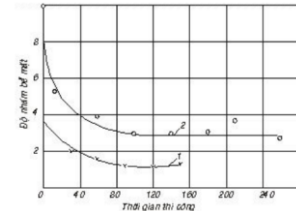
= 7 kG/cm<sup>2</sup> và mật độ hạt mài 36, lượng kim loại bị bóc tách lớn hơn gấp 4 lần so với trường hợp gia công bằng hạt mài có độ hạt 325

**Câu 9: Các yếu tố nào gây ảnh hưởng và ảnh hưởng như thế nào đến độ nhám bề mặt khi gia công tia nước có hạt mài?**

Ảnh hưởng của thời gian gia công bằng tia hạt mài đến độ nhám bề mặt:

- Khi gia công bằng tia hạt mài, độ nhám bề mặt giảm mạnh trong thời gian 60 - 100 giây đầu tiên. Sau đó độ nhám bề mặt hầu như không thay đổi theo thời gian.

Ví dụ: khi gia công thép trong thời gian 100s độ nhám ban đầu Rz = 10 micromet giảm xuống Rz = 3 micromet. Nếu tiếp tục gia công đến 160s thì Rz hầu như không thay đổi.



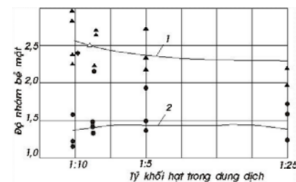
- 1 - thép 40X nhiệt luyện.
- 2 - thép 45 chưa nhiệt luyện.

Ảnh hưởng của mật độ hạt mài đến độ nhám bề mặt:

- Mật độ hạt mài trong dung dịch không có ảnh hưởng nhiều đến độ nhám bề mặt.

Ví dụ, khi gia công thép 40X có nhiệt lượng ta có đường cong phụ thuộc giữa nhám bề mặt và tỷ khối của hạt mài trong dung dịch.

+ độ nhám thấp nhất khi gia công ứng với tỷ khối của hạt mài trong dung dịch nằm trong khoảng 1:6 đến 1:9



- 1 - độ nhám bề mặt trước khi gia công.
- 2 - độ nhám bề mặt sau khi gia công.

Ảnh hưởng của khoảng cách phun đến độ nhám bề mặt:

- Khoảng cách phun L cũng có ảnh hưởng đáng kể đến độ nhám bề mặt, kết quả đo độ nhám dc biểu thị dưới hình:

Khoảng cách phun L (mm)	Độ nhám gia công (m)
20	0,1
40	0,13
60	0,13
80	0,35
100	0,37
120	0,34
140	0,25

**Câu 10: Đặc điểm, phạm vi ứng dụng của công tia nước có hạt mài?**

TL: Những ưu điểm so với cắt dao bằng kim loại:

- Dao kim loại sau một thời gian sẽ bị cùn, nhưng tia nước thì luôn luôn sắc.

- Dao kim loại cần phải luôn luôn hướng theo phương tiếp tuyến với phương cắt, nhưng tia nước lại không cần định hướng chính xác.

- Dùng dao kim loại rất khó cắt dọc theo các đường cong, đặc biệt là đường cong lớn còn tia nước không phân biệt hình dạng đường bao.

- Miệng cắt của tia nước rất mảnh, do đó có thể tiết kiệm được vật liệu.

- Trong vùng cắt tỏa nhiệt ít, do đó không làm biến dạng vật liệu gia công. Gia công được những vật liệu rất mềm nhưng có cứng có thể gia công được những vật liệu rất cứng.

- Gia công bằng tia nước là một phát minh quan trọng của các phương pháp gia công đặc biệt cả trong những ứng dụng công nghiệp và trong kiến trúc.

- Tạo ra lợi nhuận rất lớn nếu so sánh với các phương pháp gia công không truyền thống khác. Có thể cắt những vật liệu tương đương như không thể gia công bằng những phương pháp gia công thông thường được.

- Cho phép gia công những bề mặt khó khăn và phức tạp như: những góc nằm bên trong, khớp V, những hình dáng kiến trúc nghệ thuật, ... có thể gia công với độ chính xác ngang hoặc cao hơn các phương pháp cũ.

- Có thể gia công các vật liệu tổng hợp, nhựa mà không gặp phải dung sai do nhiệt, hoặc do sự xuống cấp của các chi tiết cơ khí.

Không phải trả chi phí cho các dụng cụ hay khuôn mẫu kèm theo.

- Là một quá trình gia công lạnh và sạch nên loại bỏ hoàn toàn các vùng ảnh hưởng nhiệt, khói độc, phản lớp khi đúc, ứng suất nhiệt, lớp biến cứng bề mặt, sự biến dạng của kim loại...

- Chất lượng vết cắt rất cao. Vết cắt có thể bắt đầu ở bất kỳ chỗ nào mà không cần khoan mũi trước và có thể cắt được các vật liệu cán mỏng.

- Có khả năng tự động hóa và người máy hóa rất cao.

Một số tính năng đặc biệt:

+ Tính hiệu quả: Quá trình sử dụng CAD/CAM và vết cắt rất nhỏ khi gia công bằng tia nước cho phép chúng ta sử dụng các vật liệu mắc tiền một cách hiệu quả như: Titan, vật liệu tổng hợp và các loại thủy tinh quang học. Vết cắt hẹp cho phép thu được lợi nhuận tối ưu do sự lắp ráp có dung sai rất chính xác ±2,54 mm (0,1 inch) tùy theo loại vật liệu.

+ tính linh hoạt và nhanh chóng xác định đường biên của chi tiết cần gia công: Các dụng cụ cắt bằng nước tự động hóa có thể cắt theo bất kỳ hướng nào, bảo đảm các hình dạng phức tạp luôn luôn được cắt với độ chính xác cao.

+ Tính kinh tế: Gia công tia nước gia công rất tốt với những vật liệu dễ gãy như thủy tinh. Với vật liệu này khi gia công bằng những phương pháp thông thường tỷ lệ thất bại rất cao. Không có bề mặt chịu ảnh hưởng nhiệt hoặc bị biến dạng thường gặp ở các phương pháp cắt gọt khác. Các nguyên công kế tiếp như là xử lý nhiệt, mài hoặc gia công lại là không cần thiết. Hình dạng, kích thước sau cùng đạt được chỉ sau một lần gia công. Quá trình gia công bằng tia nước có thể sản xuất hàng loạt do khả năng lập lại của các phần mềm CAD/CAM.

+ Giảm thiểu hư hỏng: Đối với các phương pháp gia công truyền thống do có tồn tại ứng suất dư của quá trình cắt nên các góc không thể cắt được. Nhưng với phương pháp này các góc có thể cắt được trên các vật liệu dễ vỡ mà không làm vỡ, nứt chi tiết. Cắt bằng tia nước các vật liệu như đá, gốm và sứ thì hiệu quả và sạch sẽ hơn. Bất kỳ vật nào mà được vẽ trên vì tính đều có thể gia công bằng tia nước. Nhiều vật liệu như đá, sứ và thép không gỉ không thể gia công thành các vật thể phức tạp một cách kinh tế ở bất kỳ cách gia công nào khác.

+ Tận dụng tối đa: Dòng nước dùng để cắt rất hẹp giảm thiểu bề rộng của đường cắt, làm tăng phần sử dụng của vật liệu. Điều này có ảnh hưởng đặc biệt đến giá thành khi cắt các vật liệu đắt tiền như titan, đồng thối, kevlar, teflon, v.v.

+ Bảo vệ môi trường: Dụng cụ cắt, nước, các chất mài mòn vô cơ có trong tự nhiên không làm ô nhiễm môi trường trái ngược với việc sử dụng laser, plasma, ... Gia công bằng tia nước là một giải pháp mang tính chất môi trường nhất nếu so với các giải pháp gia công phức tạp khác. Quá trình gia công sạch sẽ, không thải ra các hạt mài, bụi bặm hoặc ô nhiễm không khí bằng hóa chất. Phương pháp này mang theo các vật liệu ăn mòn, loại bỏ bụi bặm, không gây ô nhiễm và xả khói như các phương pháp gia công khác. Dầu và nhũ tương bôi trơn dùng cho quá trình cắt khác thì không cần thiết cho phương pháp này.

Phạm vi ứng dụng:

- Tia nước áp lực cao có thể được sử dụng trong các lĩnh vực sau đây:

\* Cắt đứt hoặc cắt định hình các bề mặt kim loại hoặc phi kim loại.

\* Khoan lỗ bằng tia nước áp lực cao.

\* Ứng dụng tia nước trong công nghiệp làm sạch bề mặt.

\* Ứng dụng tia nước trong kỹ thuật đào đường hầm.

- Gia công bằng tia nước có thể được sử dụng có hiệu quả với những đường cắt hẹp cho các loại chi tiết có dạng tấm mỏng làm

bằng vật liệu nhựa, vải, composite, gạch lát sàn, da, thảm và cát tống...

- Ngoài việc sử dụng tia nước để cắt gọt các vật liệu để đạt được những hình dạng mong muốn, người ta còn sử dụng tia nước để làm sạch bề mặt kim loại, các bề mặt khác.

Các loại vật liệu có thể gia công bằng tia nước:

- Nhôm, Đồng, Đồng thau, Đồng thanh, Thép cán nguội, Thép cán nóng, Thép mangan, Thép lò xo, Thép không gỉ dùng trong y tế, Titanium(6AL-4V, R2), Thép dụng cụ, Lưỡi thép,

- Vải, Thảm, Nylon, Giấy, Cao su, Đá, Gỗ

- Đá cẩm thạch, Gốm sứ, Sợi thủy tinh, Vật liệu ma sát, Thủy tinh,

- Phenolic, Polyester, Polyurethane, Teflon, HMW (Polyethylene), Mica, Acrylic, Arborite, Amiang, Granite, Graphite, Inconel 600, Kevlar, Da, Lexan, Linoleum, Magnet, Delrin, Styrofoam, ...

- Trong danh sách này độ chính xác gia công là 0,127-0,254 mm (phụ thuộc vào vật liệu) với chiều rộng vết cắt 0,762 - 1,27 mm.

Nhược điểm chính của phương pháp gia công bằng tia nước là:

- khó kiểm soát độ chính xác về kích thước.

- giá thành thiết bị còn cao

**Câu 11: Khái niệm, đặc điểm và phạm vi ứng dụng của các phương pháp gia công hóa?**

TL:

- Gia công hóa là phương pháp gia công không truyền thống, trong đó vật liệu được tách ra khi tiếp xúc trực tiếp với 1 chất khắc hóa mạnh. Phương pháp gia công này được ứng dụng ngay sau chiến tranh thế giới thứ hai, đầu tiên là trong công nghệ sản xuất máy bay.

Nhiều hóa chất khác nhau dùng để tách vật liệu từ 1 chi tiết gia công bằng nhiều cách khác nhau.

Tùy theo yêu cầu mà người ta áp dụng các phương pháp phay hóa, khắc hóa, tạo phôi hóa và gia công quang hóa.

**- Chiều sâu cắt trong gia công hóa có thể đến 12,5mm cho những tấm chi tiết bằng kim loại của máy bay. Tuy nhiên trong nhiều trường hợp ứng dụng gia công hóa, chiều sâu yêu cầu chỉ vài phần nghìn mm hay thậm chí ít hơn.**

**Phay hóa** được dùng cho các chi tiết lớn mà trong quá trình gia công cần bóc đi một lượng gia công khá nhiều. Phương pháp cắt và bóc lớp kim loại bảo vệ thường được sử dụng. Người ta thường dùng một tấm dướng mẫu để cắt và phải chú ý đến hiện tượng cắt lẹm phát sinh trong quá trình khắc hóa.

- Phay hóa tạo nên độ nhám bề mặt thay đổi theo các vật liệu gia công khác nhau. Độ nhám bề mặt phụ thuộc vào chiều sâu thẩm. Khi chiều sâu thẩm tăng thì độ nhám trở tồi hơn

Phương pháp tạo phôi hóa áp dụng hiện tượng ăn mòn hóa học để tiến hành cắt những chi tiết kim loại dạng tấm mỏng có độ dày nhỏ đến 0,025 mm hay cắt những mẫu phức tạp khác.

- Những ứng dụng của phương pháp tạo phôi hóa thường được giới hạn cho những vật liệu mỏng hay những chi tiết phức tạp vì những lý do đã nêu ở trên. Chiều dày vật liệu lớn nhất khoảng 0,76 mm. Tương tự, những vật liệu được tôi cứng và giòn có thể được gia công bằng tạo phôi hóa nơi mà các phương pháp cơ chắc chắn làm gãy vỡ chi tiết.

- Khi dùng phương pháp khắc quang thì có thể đạt sai số ± 0,0025 mm trên vật liệu có chiều dày ± 0,025 mm. Khi chiều dày vật liệu tăng lên thì sai số cho phép cũng tăng lên. Phương pháp tạo lớp phủ bằng kháng khuẩn lưới không được chính xác bằng phương pháp khắc quang.

**Khắc hóa (Chemical Engraving):** Là phương pháp gia công hóa dùng để tạo ra các bằng tên, các tấm phẳng có chữ hoặc hình ảnh minh họa trên 1 mặt. Những tấm này có thể gia công trên máy khắc truyền thống hay những phương pháp tương tự.

- Khắc hóa có thể tạo nên những tấm phẳng có chữ chìm hoặc nổi bằng cách đảo ngược các phần cần khắc của tấm này.

**Gia công quang hóa (Photochemical Machining):** Là phương pháp gia công hóa mà trong đó phương pháp khắc quang tạo lớp phủ

được sử dụng để gia công kim loại khi đòi hỏi đúng sai số khắc khe, hay mẫu phức tạp trên những chi tiết phẳng.

- Gia công quang hóa cũng được sử dụng rộng rãi trong công nghiệp điện tử. Để sản xuất những mạch phức tạp trên những sản phẩm bán dẫn. Chính công nghệ này đã tạo nên những mạch tích hợp quy mô lớn (VLSI) trong vi điện tử.

**Câu 12: Khái niệm, nguyên lý gia công điện hoá?**

**TL:** Là phương pháp gia công đặc trưng để gia công những bề mặt có hình dáng nhất định bằng phương pháp ăn mòn điện hóa.

Dùng trong khoan lỗ điện hoá hay còn gọi là gia công điện hoá, mài điện hoá, làm sạch bavia bằng điện hoá (hay đánh bóng điện hoá).

Bản chất của phương pháp gia công này là không có sự tác động cơ khí của dụng cụ tới bề mặt gia công.

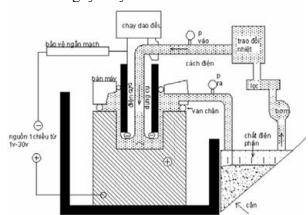
Nguyên lý gia công:

Phương pháp gia công điện hoá dựa trên cơ sở định luật điện phân của Faraday.

Chi tiết được nối với cực dương, dụng cụ được nối với cực âm của nguồn. Hai điện cực được đặt vào trong bể đựng dung dịch điện phân.

Khi đóng mạch điện và các điều kiện điện phân hợp lý, dòng điện đi qua bề có tác dụng làm hoà tan kim loại ở anod với 1 lượng được xác định theo định luật Faraday (tỷ lệ với lượng điện chạy qua, tỷ lệ với thành phần hoá trị của chúng). Nếu đồng thời với sự hòa tan anod, mà lấy đi lớp bề mặt có kết cấu không còn chặt chẽ, thì đó là quá trình mài điện hoá. Ở phương pháp đánh bóng điện hoá thì chúng ta chỉ tận dụng tác dụng điện hoá. Chúng ta không muốn làm thay đổi hình dạng bề mặt, mà chúng ta chỉ gia công làm mất đi những chỗ nhô li ti trên bề mặt đó mà thôi. Ở phương pháp gia công điện hoá, tính chất vật lý của nguyên liệu làm anod (vật gia công) không ảnh hưởng đến năng suất lấy phôi, vì vậy phương pháp này thường dùng để gia công những vật liệu khó cắt gọt.

Sơ đồ nguyên lý:



Nếu dùng catốt làm khuôn có hình dáng gần giống với lỗ mà ta muốn gia công thì ở bề mặt gần nhất với catốt sự hoà tan anod diễn ra mạnh nhất.

Lý do là điện trở suất của dung dịch điện phân lớn hơn của kim loại.

Như vậy dòng điện tập trung vào điện cực nhỏ nhất tức là ở đây có dòng điện lớn nhất, bằng cách đó cực catốt dần dần ăn vào anod.

**Câu 13: Khái niệm, đặc điểm và phạm vi ứng dụng của phương pháp mài điện hoá?**

**TL:**

- Mài điện hoá là dạng đặc biệt của phương pháp gia công điện hoá trong đó đá mài quay (catốt) là một đĩa mài hình vành khăn dẫn điện có gắn các hạt kim cương, hoặc carbid silic hoặc cô ranh đồng, được dùng để tăng cường sự hoà tan của bề mặt kim loại gia công (anod). Vật liệu dùng cho mài điện hoá là oxit nhôm và kim cương. Vật liệu kết dính hoặc là kim loại (cho hạt mài kim cương) hoặc là nhựa trộn với các hạt kim loại để tạo thành chất dẫn điện (cho oxit nhôm). Các hạt mài nhỏ ra từ đá mài tiếp xúc với chi tiết gia công hình thành nên khe hở trong mài điện hoá. Tác dụng cơ xát của những hạt mài của đĩa mài ngăn cản quá trình tự kiểm chế của anod. Dòng dung dịch điện phân đi qua khe hở giữa các hạt mài để thực hiện chức năng của nó.

- Những hạt mài có hai nhiệm vụ song hành. Một mặt chúng là những hạt cách điện, và quyết định kích thước của khe hở (0,02-0,08 mm), bảo đảm sự lưu thông của dung dịch điện phân và loại trừ khả năng bị ngắn mạch, mặt khác chúng đẩy ra khỏi dung dịch điện phân lượng vật liệu đã bị bóc đi và lớp cặn bám trên vật gia công. Điều rất quan trọng là sự lấy phôi là kết quả của quá trình điện hoá, và tác dụng mài bóng ở đây chưa phải là quyết định.

**\* Đặc điểm chung:**

+ Năng suất cao.

+ Các thông số về chất lượng của bề mặt được mài: Độ bóng bề mặt khi mài bằng điện phân rất tốt. Độ nhám có thể đạt tới  $Ra = 0,04 \mu m$ . Hiện tượng điện hoá đóng vai trò chính yếu. Do đó trên bề mặt gia công không có những đường gân nằm theo hướng tiến của điện cực gia công. Các hạt trên bề mặt vẫn còn nguyên. Độ bóng rất ít phụ thuộc vào độ lớn của hạt mài.

+ Các thông số khác của lớp bề mặt giống như ở trường hợp gia công điện hoá. Ở đây không có tổn hao nhiệt nhiều, cũng không có biến đổi trong cấu trúc tế vi và cũng không thấy có hiện tượng hóa cứng bề mặt cũng như không có ứng suất dư bên trong. Do không có ứng suất dư, nên điều này rất thuận lợi cho việc gia công hợp kim cứng, có thể tránh được hiện tượng rạn nứt khi mài.

+ Đá mòn tương đối nhiều, trung bình khoảng 10-15 % thể tích kim loại bị tách ra khỏi vật gia công.

+ Mật độ dòng điện trên mặt gia công thấp và do không có sự tiếp xúc của kim loại với nhau nên ít bị đốt nóng và đốt cháy.

+ Điện áp thấp.

+ Độ chính xác về hình dáng hoàn toàn phụ thuộc vào độ chính xác của đĩa mài.

Thông thường người ta áp chặt vật gia công vào mặt đầu của đĩa, nhờ có bàn tọa độ mà có thể làm chuyển động vật gia công, và bảo đảm độ chính xác gia công là 0,01 mm

\* Phạm vi ứng dụng và tính kinh tế:

+ Phương pháp mài bằng điện phân chủ yếu ứng dụng mài sắc các dụng cụ bằng hợp kim cứng, thỉnh thoảng chúng ta thấy ứng dụng trong mài mặt đầu, mặt phẳng hoặc mặt bao quanh có vật liệu bằng vật liệu khó cắt gọt. Gần đây người ta đang thử nghiệm thành công việc mài khuôn mặt trụ trong bằng mài điện phân.

+ Năng suất mài bằng điện phân hợp kim cứng cao hơn nhiều lần so với mài thông thường. Hình sau so sánh giữa mài thông thường mài kim cương và mài điện phân về độ bóng bề mặt và năng suất lấy phôi.

+ Nó cũng có nhược điểm là thiết bị đắt tiền hơn, tuy nhiên nhìn tổng hợp thì ưu điểm vẫn trội hơn. Đây là phương pháp tiến hành đầu để mài sắc dụng cụ từ hợp kim cứng rẻ nhất và chất lượng cao nhất.

+ Sử dụng trong phương pháp mài khuôn điện hoá, mặc dù giá thành thiết bị cao nhưng phương pháp gia công này nhanh gấp 5 lần phương pháp mài khuôn truyền thống, và được sử dụng chủ yếu trong gia công hoàn tất bề mặt trong của xilanh.

**Câu 14: Khái niệm, đặc điểm và phạm vi ứng dụng của phương pháp đánh bóng điện hoá?**

**TL:**

Đánh bóng điện hoá là: - Là phương pháp bổ sung cho gia công điện hoá. Mục đích của đánh bóng điện hoá không phải là lấy phôi mà là đánh bóng bề mặt. Tất nhiên có lấy đi một chút ít nguyên liệu.

- Khác với các phương pháp gia công điện hoá khác, ở đây khoảng cách điện cực lớn hơn, hình dáng của vật liệu gia công sẽ không hình thành giống như của điện cực làm dụng cụ gia công, điện cực không chuyển động trong quá trình gia công, mật độ di chuyển của dòng điện thấp hơn và tốc độ di chuyển của chất điện phân thấp hơn nhiều, tốc độ bóc vật liệu cũng giảm.

- Trong phương pháp đánh bóng điện hoá vật gia công (anod) và điện cực dương (catod) được nhúng vào dung dịch một cách độc lập nhau. Khi có dòng điện đi qua thì sự hoà tan anod bắt đầu, dòng điện tập trung ở những điểm nhô lên, còn chỗ lõm là màn muối mỏng từ dung dịch điện phân tách ra. Bề mặt gồ ghề dần dần mất đi và trở nên nhẵn bóng và óng ánh (gọi là óng ánh anod).

\* Đặc điểm:

- Với phương pháp đánh bóng bằng phương pháp điện hoá, có thể đánh bóng các vật liệu bằng thép cacbon, thép hợp kim, đồng, đồng thau, thiếc, nhôm, niken ...v.v. Tất nhiên với các dụng cụ điện phân khác nhau. Để đánh bóng thép thì dung dịch 65%

acid photphoric, 15% acid nitric, 6% carbid crôm, và 14% nước. Thông thường dùng dung dịch có nồng độ đậm. Sau khi đã thành thạo, hiểu kĩ các tính chất của dung dịch, thì hãy dùng dung dịch đó. Khi dùng thử dung dịch thì cho dẫn qua dung dịch một dòng điện 12 A.giô/lít. Nhiệt độ tối ưu của dung dịch là 700C để đánh bóng 1 dm<sup>2</sup> thì dùng một lít dung dịch qua 6 giờ, sau đó bổ sung để phục hồi dung dịch.

\* Ứng dụng:

- Có thể ứng dụng phương pháp đánh bóng điện hoá để đánh bóng các mẫu kim loại để soi kính hiển vi. Hiện nay đã chế tạo được loại thiết bị đánh bóng có thể thao tác quá trình đánh bóng qua kính hiển vi.

- Đánh bóng điện hoá không ứng dụng để sửa chữa các bề mặt quá gồ ghề. Độ gồ ghề giảm nhiều lắm cũng chỉ được 3-4 cấp. Đánh bóng điện hoá bề mặt thô đục tối thiểu trong thời gian dài cũng không làm mất đi những vết rạn nhỏ li ti và những nhấp nhô trên đó.

**Câu 15: Khái niệm, nguyên lý gia công tia lửa điện?**

**TL:**

Phương pháp gia công tia lửa điện: là phương pháp phóng các tia lửa điện lên bề mặt vật liệu gia công, làm cho lớp vật liệu cần hớt đi bị nóng chảy hoặc bốc hơi bởi một quá trình điện nhiệt.

Nguyên lý gia công: là sự ăn mòn kim loại bằng tia lửa điện.

- Dụng cụ và chi tiết là hai điện cực, trong đó dụng cụ là Cathod và chi tiết là Anod. Hai điện cực này được đặt trong dung dịch cách điện luôn có các ion di chuyển tự do.

- Dưới ảnh hưởng của dòng điện một chiều có tần số 50÷500 kHz, điện áp 50÷300 V và cường độ 0,1÷500 A giữa hai điện cực có điện trường.

- Khi điện áp tăng lên thì từ bề mặt âm có điện tử phóng ra, tiếp tục tăng điện áp thì chất lỏng giữa hai điện cực bị ion hóa làm cho khoảng chất lỏng đó trở nên dẫn điện. Hiện tượng này gọi là hiện tượng đánh thủng điện, vật bị ion hóa gọi là kênh dẫn điện. Dòng điện tiếp tục chạy chừng nào điện áp chưa đạt trị số bằng "trị số tắt", ở đó quá trình phóng điện không duy trì được nữa.

**Câu 16: Khái niệm, nguyên lý gia công cắt dây tia lửa điện?**

**TL:**

- Là phương pháp gia công tia lửa điện nhưng khác ở chỗ điện cực được làm bằng một dây mảnh, được cuốn liên tục chạy theo đường gia công định trước.

- Từ khi kỹ thuật NC/CNC được sử dụng rộng rãi, máy tia lửa điện có điện cực cắt không phải dạng định hình, mà là dây kim loại được áp dụng đã phát triển nhanh chóng. Đây là máy EDM bằng dây, nên gọi là máy cắt dây tia lửa điện.

\*Nguyên lý gia công:

Tương tự như gia công tia lửa điện.

(- Dụng cụ và chi tiết là hai điện cực, trong đó dụng cụ là Cathod và chi tiết là Anod. Hai điện cực này được đặt trong dung dịch cách điện luôn có các ion di chuyển tự do.

- Dưới ảnh hưởng của dòng điện một chiều có tần số 50÷500 kHz, điện áp 50÷300 V và cường độ 0,1÷500 A giữa hai điện cực có điện trường.

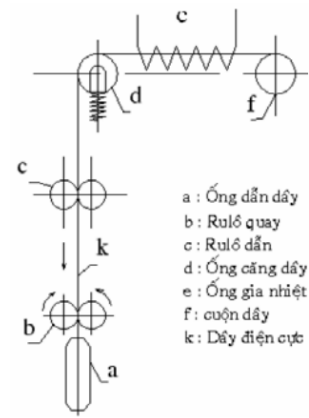
- Khi điện áp tăng lên thì từ bề mặt âm có điện tử phóng ra, tiếp tục tăng điện áp thì chất lỏng giữa hai điện cực bị ion hóa làm cho khoảng chất lỏng đó trở nên dẫn điện. Hiện tượng này gọi là hiện tượng đánh thủng điện, vật bị ion hóa gọi là kênh dẫn điện. Dòng điện tiếp tục chạy chừng nào điện áp chưa đạt trị số bằng "trị số tắt", ở đó quá trình phóng điện không duy trì được nữa.

Có thêm công đoạn:

- dây điện cực được hướng rất thẳng, đó là một yêu cầu vô cùng thiết yếu

- vì vậy từng đoạn nó được nung nóng bằng dòng điện và được kéo căng ra, trong quá trình đó nó được làm nguội và mất đi trạng thái bị cong.

- dây được luồn dẫn qua khe lỗ dẫn hướng đến vật gia công, để tránh dây bị uốn cong.



\* Sơ đồ gia công bằng điện cực dây - điện cực là một dây đồng, vonfram hoặc molipden

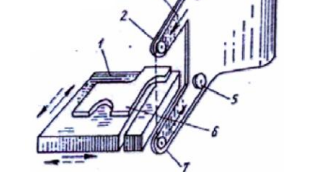
- phôi 1 được gá trên bàn máy có khả năng dịch chuyển đi lại theo hai hướng vuông góc với nhau.

- dây điện cực 3 (hay điện cực dây) được chuyển từ cuộn dây 4 sang cuộn dây 5 một động cơ chuyên dùng.

- các con lăn dẫn hướng 2, 7 được dùng để giữ dây điện cực tương đối so với phôi 1.

- quá trình cắt rãnh được thực hiện theo đường 6 hoặc theo chương trình phần mềm của máy.

- đường 6 có thể kẹp chặt hoặc dán (bằng keo) trên phôi 1.



- 1) Phôi
- 2,7) Các con lăn dẫn hướng
- 3) Dây điện cực
- 4,5) Các cuộn dây
- 6) Đường chép hình

**Câu 17: Đặc điểm, phạm vi ứng dụng gia công tia lửa điện?**

**TL:**

Đặc điểm: - Gia công tia lửa điện chủ yếu để gia công những vật liệu khó gia công mà các phương pháp truyền thống không làm được.

- Năng suất gia công phụ thuộc vào vật liệu điện cực và tốc độ tiến của dụng cụ.

- Độ chính xác phụ thuộc các yếu tố: độ chính xác máy, dụng cụ, khe hở phóng điện, ...

- Độ nhám bề mặt phụ thuộc vào năng lượng một lần phóng điện.

- Điện áp làm việc của thiết bị lớn hơn 42V nên rất nguy hiểm, khi chuẩn bị gia công phải đóng bộ phận bao che rồi mới khởi động máy.

\*Nhược điểm:

- thiết bị tương đối đắt tiền

- so với phương pháp gia công cắt gọt thì năng suất thấp hơn

- sử dụng điện cực với số lượng lớn.

- Ở những máy lớn thì độ nhám bề mặt lớn, lớp bề mặt sau khi gia công còn một số tính chất bất lợi.

>> Khi ứng dụng cần phải có sự cân nhắc nhất định.

\* Phạm vi ứng dụng và tính kinh tế:

- ứng dụng quan trọng nhất là gia công kim loại có độ cứng không giới hạn.

- để gia công thì nó có lợi thế là tạo hình một cách tự động rãnh cắt và rãnh thoát hình cón, có thể gia công chi tiết có hình dạng phức tạp với độ chính xác phù hợp.

- có thể thay thế cho những phương pháp cắt gọt truyền thống trong những trường hợp phương pháp này không kinh tế hoặc không đạt độ chính xác mong muốn.



\* Công nghệ tái tạo có Ý nghĩa quan trọng trong các trường hợp

- Hết hồng cad đã không được áp dụng trong thiết kế chi tiết gốc
- Các chi tiết bị sửa đổi do giới hạn sản xuất hoặc thay đổi thiết kế
- Các tài liệu thiết kế gốc không đủ để hỗ trợ cho việc hiệu chỉnh thiết kế
- Chi tiết bị hỏng và không có nhà cung caoos để thay thế chi tiết mới
- Khôi phục lại các tài sản văn hóa
- Phát triển sản phẩm mới : mô hình đất sét

**Câu 25:**

**Câu 26 : so sánh các phương pháp quét tiếp xúc và không tiếp xúc?**

**TL:**

Phương pháp quét tiếp xúc

- Thiết bị sử dụng đầu dò cơ khí tiếp xúc với bề mặt của chi tiết. Phương pháp tiếp xúc hay được sử dụng trong công nghiệp, ví dụ sử dụng các máy CMMs cho độ chính xác và tính linh hoạt trong thu thập dữ liệu. Chúng thường được sử dụng để thu thập dữ liệu điểm phục vụ cho các bước tiếp theo của quá trình tái tạo
- Trên thị trường hiện nay , các thiết bị quét tiếp xúc cho độ chính xác vượt trội so với các thiết bị sử dụng kỹ thuật đo không tiếp xúc. độ chính xác có thể đạt trong phạm vi µm
- Các thiết bị quét tiếp xúc trở thành một bộ phận tích hợp trong các hệ thống kiểm tra trong công nghiệp
- Tuy nhiên hạn chế của nó là tốc độ thu thập dữ liệu chậm , vật liệu của chi tiết đo cũng có hạn chế các thiết bị đo tiếp xúc vì đầu dò có thể làm vòng xuống điểm cần đo.
- Đầu dò cơ khí không thể đo các khe, góc hẹp
- Trong đo tự động , đường quét phải được thiết lập trước để tránh va chạm có thể xảy ra trong quá trình quét.

\* Thiết bị quét không tiếp xúc

- So với đầu dò tiếp xúc CMM, các thiết bị quét không tiếp xúc có ưu điểm về tốc độ , các thiết bị này thu thập một lượng dữ liệu rất lớn trong khoảng thời gian ngắn.
- Đầu dò không tiếp xúc phù hợp hơn với các bề mặt gồ gề phức tạp thường gặp trong nghệ thuật , như mẫu huân huy chương , tượng...
- Tuy nhiên hạn chế của loại thiết bị này là giá đắt và độ chính xác kém hơn so với thiết bị đo tiếp xúc .
- Với một số hệ thống , chi tiết quét có bề mặt phản chiếu phải được phun sơn hoặc bột để giảm sự phản chiếu ánh sáng
- Các điểm dữ thu thập được thường không theo quy tắc và không được định dạng .
- Khối lượng dữ liệu Scan lớn cũng gây khó khăn trong việc xử lý đối với một số phần mềm CAD/CAM , để nhận được mô hình CAD mịn và chính xác cần thêm các công đoạn xử lý để giảm số điểm trong đám mây điểm , nếu không mô hình CAD xây dựng từ dữ liệu CAD này có thể mất các đặc tính hình học và gây sai số cho bước phát triển sản phẩm tiếp theo
- Một số máy quét không tiếp xúc gặp vấn đề khi tạo dữ liệu mô tả bề mặt song song với trục của tia laser.

Bảng so sánh phương pháp quét tiếp xúc và không tiếp xúc .

Thông số	Tiếp xúc	Không tiếp xúc	
Thông số chung	Tốc độ	Chậm	Nhanh
	Độ chính xác	Cao	Thấp
	Giá	Thấp	Cao
	Lấy chuẩn	Không cần	Cần thiết
Bề mặt chi tiết	Bề mặt cần xử lý để tránh phản chiếu ánh sáng	Không cần	Cần thiết
	Độ cứng bề mặt chi tiết	Phụ thuộc	Không phụ thuộc
	Quét bề mặt thẳng đứng	Có	Không
Dữ liệu điểm chuẩn	Kích cỡ dữ liệu file	Nhỏ	Lớn
	Định dạng file	Có hệ thống	Phân tán hay không theo quy tắc

**Câu 27: Khái niệm mẫu (prototype), tạo mẫu (prototyping) và tạo mẫu nhanh (rapid prototyping)?**

**TL:**

\* Prototype (mẫu, mẫu ban đầu)

- Một prototype là mẫu đầu tiên hay mẫu gốc của một cái gì đó đã hoặc sẽ được copy hay phát triển; nó là một mô hình hay phiên bản ban đầu.
- Trong thiết kế prototype được xem như sự xấp xỉ một sản phẩm (hay hệ thống) hoặc các bộ phận theo một số dạng, nhằm mục đích xác định sự làm việc của nó.
- Prototype có vai trò quan trọng trong quá trình phát triển sản phẩm
- \* Prototyping (tạo mẫu)
- Quá trình prototyping là quá trình hiện thực hóa prototypes. Quá trình này có thể chi đơn giản là sự thực hiện của một chương trình máy tính tới việc xây dựng một mô hình prototype thực.
- quá trình phát triển gần đúng (xấp xỉ) một sản phẩm theo một hoặc nhiều kích thước cần quan tâm.
- \* Rapid Prototyping (RP)?
- RP là một phương pháp trong đó chi tiết được tạo bởi quá trình bổ sung (thêm) từng lớp vật liệu.
- Sử dụng các phần mềm chuyên dụng, mô hình CAD 3D được cắt thành các lớp mỏng hay các mặt cắt.
- Sau đó, phụ thuộc vào phương pháp được sử dụng (sintering, fused deposition,...), máy RP tạo chi tiết từng lớp một đến khi mô hình đặc (solid) - bản sao của mô hình CAD được tạo.
- Ưu điểm của quá trình này: các mô hình vật lý có thể tạo trong thời gian ngắn so với quá trình gia công cắt.
- Một số ứng dụng khác của công nghệ này như phát triển các mô hình. Trong lĩnh vực y học, từ các ảnh y học, CAD, RP có thể nhanh chóng phát triển các mô hình y học.
- Sự lựa chọn vật liệu cần cứ vào phương pháp sử dụng (SLA, FDM, LOM...) để tạo Prototype.

**Câu 28: Phân loại các phương pháp tạo mẫu nhanh?**

**TL:**

\* Theo dạng vật liệu ban đầu sử dụng để tạo mẫu:

1. Liquid-based (dạng lỏng)
2. Solid-based (dạng đặc - rắn)
3. Powder-based (dạng bột)

\* Liquid-based

- Liquid-Based RP Systems có dạng ban đầu của vật liệu ở trạng thái lỏng. Qua quá trình hòa rắn, chất lỏng được chuyển sang trạng thái đặc (solid).
- Các hệ thống RP thuộc loại này gồm:
  - 3D System's Stereolithography Apparatus (SLA)
  - Cubital's Solid Ground Curing (SGC)
  - Sony's Solid Creation System (SCS)
  - CMET's Solid Object Ultraviolet-Laser Printer (SOUP)
  - Autotrade's E-Darts
  - Teijin Seiki's Soliform System
  - Meiko's Rapid Prototyping System for Jewelry Industry
  - Denken's SLP
  - Mitsui's COLAMM
  - Fockele & Schwarze's LMS
  - Light Sculpting
  - Aaroflex
  - Rapid Freeze
  - Two Laser Beams
  - Microfabrication
- \* Solid-Based
- Solid-Based Systems bao gồm tất cả các dạng vật liệu ở trạng thái solid (đặc), có thể bao gồm cả ở dạng dây (wire), cuộn (roll), dát mỏng (laminate), hay dạng viên, hạt (pellet).
  - Cubic Technologies' Laminate Object Manufacturing (LOM)
  - Stratasys's Fused Deposition Modeling (FDM)
  - Kira Corporation's Paper Lamination Technology (PLT)
  - 3D Systems' Multi-Jet Modeling System (MJM)
  - Yinhua's Slicing Solid Manufacturing (SSM), Melted Extrusion Molding (MEM) and Multi-Functional RPM Systems(M-RPM)
  - CAM-LEM's CL 100
  - Ennex Corporation's Offset Fabbbers
- \* Powder-Based
- 3D System's Selective Laser Sintering (SLS)
  - EOS's EOSINT Systems
  - Z Corporation's Three-Dimensional Printing (3DP)
  - Optomec's Laser Engineered Net Shaping (LENS)
  - Soligen's Direct Shell Production Casting (DSPC)
  - Fraunhofer's Multiphaser Jet Solidification (MJS)
  - Acram's Electron Beam Melting (EBM)

- Aeromet Corporation's Lasform
- Technology
- Precision Optical Manufacturing's Direct Metal Deposition(DMD)
- Generis's RP System (GS)
- Therics Inc.'s Theriform Technology
- Extrude Hone's Prometal 3D Printing Process

## PHẦN MỞ ĐẦU

Cơ học nghiên cứu các quy luật cân bằng và chuyển động của vật thể dưới tác dụng của lực. Cân bằng hay chuyển động trong cơ học là trạng thái đứng yên hay dời chỗ của vật thể trong không gian theo thời gian so với vật thể khác được làm chuẩn gọi là hệ quy chiếu. Không gian và thời gian ở đây độc lập với nhau. Vật thể trong cơ học xây dựng dưới dạng các mô hình chất điểm, cơ hệ và vật rắn.

Cơ học được xây dựng trên cơ sở hệ tiên đề của Niu tơn đưa ra trong tác phẩm nổi tiếng " Cơ sở toán học của triết học tự nhiên" năm 1687 - chính vì thế cơ học còn được gọi là cơ học Niu tơn.

Cơ học khảo sát các vật thể có kích thước hữu hạn và chuyển động với vận tốc nhỏ hơn vận tốc ánh sáng. Các vật thể có kích thước vĩ mô, chuyển động có vận tốc gần với vận tốc ánh sáng được khảo sát trong giáo trình cơ học tương đối của Anhxtanh.

Trong các trường đại học kỹ thuật, cơ học làm nền tảng cho các môn học kỹ thuật cơ sở và kỹ thuật chuyên ngành như sức bền vật liệu, nguyên lý máy, động lực học máy, động lực học công trình, lý thuyết tính toán máy nông nghiệp, lý thuyết ô tô máy kéo v.v...

Cơ học đã có lịch sử lâu đời cùng với quá trình phát triển của khoa học tự nhiên, bắt đầu từ thời kỳ phục hưng sau đó được phát triển và hoàn thiện dần. Các khảo sát có tầm quan trọng đặc biệt làm nền tảng cho sự phát triển của cơ học là các công trình của nhà bác học người Ý Galilê (1564- 1642). Galilê đã đưa ra các định luật về chuyển động của vật thể dưới tác dụng của lực, đặc biệt là định luật quán tính. Đến thời kỳ Niuton (1643- 1727) ông đã hoàn tất trên cơ sở thống nhất và mở rộng cơ học của Galilê, xây dựng hệ thống các định luật mang tên ông - định luật Niuton. Tiếp theo Niuton là Đalămbe (1717- 1783), Ôle ( 1707 - 1783) đã có nhiều đóng góp cho cơ học hiện đại ngày nay.



Ole là người đặt nền móng cho việc hình thành môn cơ học giải tích mà sau này Lagorăng, Haminton, Jaccobi, Gaoxơ đã hoàn thiện thêm.

Căn cứ vào nội dung và các đặc điểm của bài toán khảo sát, chương trình cơ học giảng cho các trường đại học kỹ thuật có thể chia ra thành các phần: Tĩnh học, động học, động lực học và các nguyên lý cơ học. Tĩnh học nghiên cứu các quy luật cân bằng của vật thể dưới tác dụng của lực. Động học chỉ nghiên cứu các quy luật chuyển động của vật thể đơn thuần về mặt hình học. Động lực học nghiên cứu các quy luật chuyển động của vật thể dưới tác dụng của lực. Các nguyên lý cơ học là nội dung cơ bản nhất của cơ học giải tích. Cơ học giải tích chính là phần động lực học của hệ được trình bày theo hướng giải tích hoá.

Cơ học là khoa học có tính hệ thống và được trình bày rất chặt chẽ . Khi nghiên cứu môn học này đòi hỏi phải nắm vững các khái niệm cơ bản và hệ tiên đề, vận dụng thành thạo các công cụ toán học như hình giải tích, các phép tính vi phân, tích phân, phương trình vi phân... để thiết lập và chứng minh các định lý được trình bày trong môn học.

Ngoài ra người học cần phải thường xuyên giải các bài tập để củng cố kiến thức đồng thời rèn luyện kỹ năng áp dụng lý thuyết cơ học giải quyết các bài toán kỹ thuật.

# Phần I

## TĨNH HỌC

### Chương 1

## CÁC KHÁI NIỆM CƠ BẢN VÀ HỆ TIÊN ĐỀ CỦA TĨNH HỌC LÝ THUYẾT VỀ MÔ MEN LỰC VÀ NGẪU LỰC

### 1.1. CÁC KHÁI NIỆM CƠ BẢN

Tĩnh học nghiên cứu các quy luật cân bằng của vật rắn tuyệt đối dưới tác dụng của lực. Trong tĩnh học có hai khái niệm cơ bản là vật rắn tuyệt đối và lực.

#### 1.1.1. Vật rắn tuyệt đối

Vật rắn tuyệt đối là vật thể có hình dạng bất biến nghĩa là khoảng cách hai phần tử bất kỳ trên nó luôn luôn không đổi. Vật thể có hình dạng biến đổi gọi là vật biến dạng. Trong tĩnh học chỉ khảo sát những vật thể là rắn tuyệt đối thường gọi tắt là vật rắn. Thực tế cho thấy hầu hết các vật thể đều là vật biến dạng. Song nếu tính chất biến dạng của nó không ảnh hưởng đến độ chính xác cần có của bài toán có thể xem nó như vật rắn tuyệt đối trong mô hình tính toán.

#### 1.1.2. Lực và các định nghĩa về lực

Lực là đại lượng đo tác dụng cơ học giữa các vật thể với nhau. Lực được biểu diễn bằng đại lượng véc tơ có ba yếu tố đặc trưng: độ lớn (còn gọi là cường độ), phương chiều và điểm đặt. Thiếu một trong ba yếu tố trên tác dụng của lực không được xác định. Ta thường dùng chữ cái có dấu véc tơ ở trên để ký hiệu các véc tơ lực. Thí dụ các lực  $\vec{P}$ ,  $\vec{F}_1, \dots, \vec{N}$ . Với các ký hiệu này phải hiểu rằng các chữ cái không có dấu véc tơ ở trên chỉ là ký hiệu độ lớn của nó. Thí dụ độ lớn của các lực  $\vec{P}$ ,  $\vec{F} \dots \vec{N}$  là P, F, ...N. Độ lớn của các lực có thứ nguyên là Niu ton hay bội số Kilô Niu ton viết tắt là (N hay kN).

Sau đây giới thiệu một số định nghĩa:

**Hệ lực:** Hệ lực là một tập hợp nhiều lực cùng tác dụng lên vật rắn.

**Lực tương đương:** Hai lực tương đương hay hai hệ lực tương đương là hai lực hay hai hệ lực có tác động cơ học như nhau. Để biểu diễn hai lực tương đương hay hai hệ lực tương đương ta dùng dấu tương đương như trong toán học. Thí dụ hai lực  $\vec{F}$  và  $\vec{P}$  tương đương ta viết  $\vec{F} \sim \vec{P}$ . Hai hệ lực  $(\vec{F}_1, \vec{F}_2, \dots, \vec{F}_n)$  và  $(\vec{P}_1, \vec{P}_2, \dots, \vec{P}_m)$  tương đương ta viết  $(\vec{F}_1, \vec{F}_2, \dots, \vec{F}_n) \sim (\vec{P}_1, \vec{P}_2, \dots, \vec{P}_m)$ .

**Hợp lực:** Hợp lực của hệ lực là một lực tương đương với hệ lực đã cho. Thí dụ nếu có  $\vec{R} \sim (\vec{F}_1, \vec{F}_2, \dots, \vec{F}_n)$  thì  $\vec{R}$  được gọi là hợp lực của hệ lực  $(\vec{F}_1, \vec{F}_2, \dots, \vec{F}_n)$ .

**Hệ lực cân bằng:** Hệ lực cân bằng là hệ lực tương đương với không (hợp lực của nó bằng không). Thí dụ: hệ lực  $(\vec{F}_1, \vec{F}_2, \dots, \vec{F}_n)$  là cân bằng khi  $(\vec{F}_1, \vec{F}_2, \dots, \vec{F}_n) \sim 0$ .

## 1.2. HỆ TIÊN ĐỀ CỦA TĨNH HỌC

Tĩnh học được xây dựng trên cơ sở sáu tiên đề sau đây:

**Tiên đề 1:** (Hệ hai lực cân bằng)

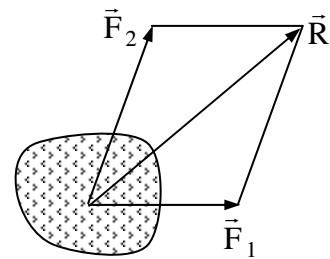
Điều kiện cần và đủ để hai lực cân bằng là hai lực đó có cùng độ lớn, cùng phương, ngược chiều và cùng đặt lên một vật rắn. Ta có  $(\vec{F}_1, \vec{F}_2) \sim 0$  khi  $\vec{F}_1 = -\vec{F}_2$ .

**Tiên đề 2 :** (Thêm hoặc bớt một hệ lực cân bằng)

Tác dụng của hệ lực lên vật rắn sẽ không đổi nếu ta thêm vào hoặc bớt đi một hệ lực cân bằng.

**Tiên đề 3:** (Hợp lực theo nguyên tắc hình bình hành)

Hai lực cùng đặt vào một điểm trên vật rắn có hợp lực được biểu diễn bằng đường chéo của hình bình hành mà hai cạnh là hai lực đã cho.



**Hình 1.1**

Hình vẽ 1.1 Biểu diễn hợp lực của hai lực  $\vec{F}_1, \vec{F}_2$ . Về phương diện véc tơ có thể viết:  $\vec{R} = \vec{F}_1 + \vec{F}_2$ .

**Tiên đề 4:** ( Lực tác dụng tương hỗ)

Lực tác dụng tương hỗ giữa hai vật rắn có cùng độ lớn, cùng phương nhưng ngược chiều.

**Tiên đề 5:** (Tiên đề hoá rắn)

Một vật không tuyệt đối rắn đang ở trạng thái cân bằng khi hoá rắn nó vẫn giữ nguyên trạng thái cân bằng ban đầu.

**Tiên đề 6:** ( Giải phóng liên kết)

Trước khi phát biểu tiên đề này cần đưa ra một số khái niệm về: Vật rắn tự do, vật rắn không tự do, liên kết và phản lực liên kết.

Vật rắn tự do là vật rắn có khả năng di chuyển theo mọi phía quanh vị trí đang xét. Nếu vật rắn bị ngăn cản một hay nhiều chiều di chuyển nào đó được gọi là vật rắn không tự do. Những điều kiện ràng buộc di chuyển của vật rắn khảo sát gọi là liên kết. Trong tĩnh học chỉ xét liên kết do sự tiếp xúc của các vật rắn với nhau (liên kết hình học). Theo tiên đề 4 giữa vật khảo sát và vật liên kết xuất hiện các lực tác dụng tương hỗ. Người ta gọi các lực tác dụng tương hỗ giữa vật liên kết lên vật khảo sát là phản lực liên kết.

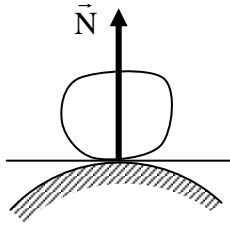
Để khảo sát vật rắn không tự do ta phải dựa vào tiên đề giải phóng liên kết sau đây:

**Tiên đề:** Vật rắn không tự do có thể xem như vật rắn tự do khi giải phóng các liên kết và thay vào đó bằng các phản lực liên kết tương ứng.

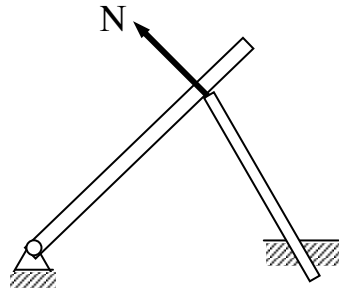
Xác định phản lực liên kết lên vật rắn là một trong những nội dung cơ bản của các bài toán tĩnh học. Sau đây giới thiệu một số liên kết phẳng thường gặp và tính chất các phản lực của nó.

Liên kết tựa (vật khảo sát tựa lên vật liên kết): Trong dạng này các phản

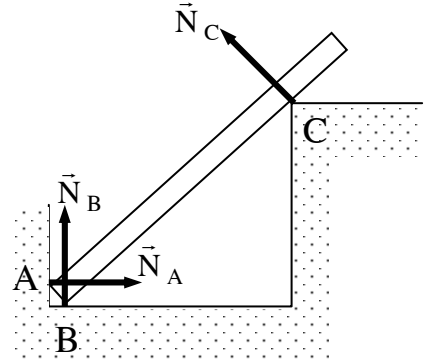
lực liên kết có phương theo pháp tuyến chung giữa hai mặt tiếp xúc. Trường hợp đặc biệt nếu tiếp xúc là một điểm nhọn tựa lên mặt hay ngược lại thì phản lực liên kết sẽ có phương pháp tuyến với mặt tại điểm tiếp xúc. ( Hình vẽ 1.2, 1.3, 1.4).



Hình 1.2



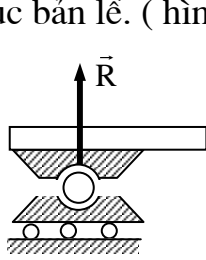
Hình 1.3



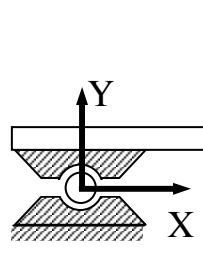
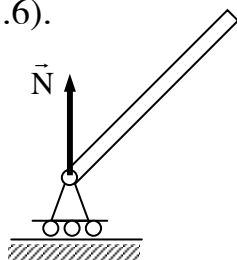
Hình 1.4

Liên kết là khớp bản lề:

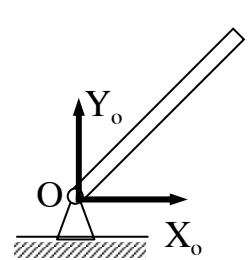
Khớp bản lề di động ( hình 1.5) chỉ hạn chế chuyển động của vật khảo sát theo chiều vuông góc với mặt phẳng trượt do đó phản lực liên kết có phương vuông góc với mặt trượt. Khớp bản lề cố định ( hình 1.6) chỉ cho phép vật khảo sát quay quanh trục của bản lề và hạn chế các chuyển động vuông góc với trục quay của bản lề. Trong trường hợp này phản lực có hai thành phần vuông góc với trục bản lề. ( hình 1.6).



Hình 1.5

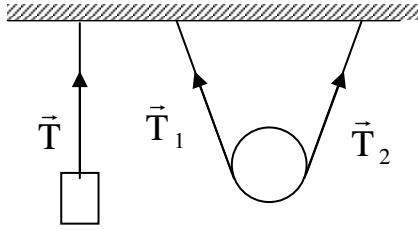


Hình 1.6

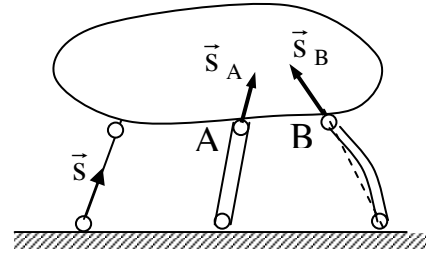


Liên kết là dây mềm hay thanh cứng: (hình 1.7 và hình 1.8)

Các liên kết dạng này chỉ hạn chế chuyển động của vật thể theo chiều dây hoặc thanh. Phương của phản lực liên kết là phương dọc theo dây và thanh.



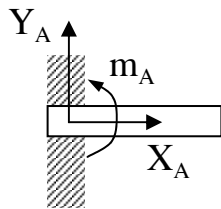
Hình 1.7



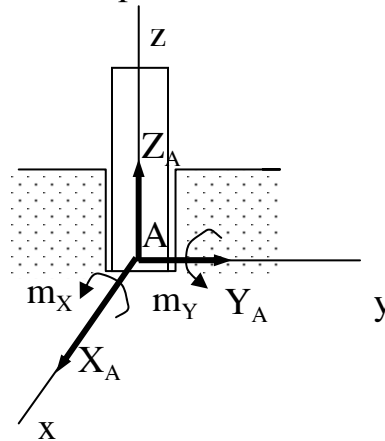
Hình 1.8

Liên kết ngàm (hình 1.9). Vật khảo sát bị hạn chế không những di chuyển theo các phương mà còn hạn chế cả chuyển động quay. Trong trường hợp này phản lực liên kết có cả lực và mô men phản lực. ( Khái niệm mô men lực sẽ được nói tới ở phần sau).

Liên kết là gót trục: ( hình 1.10) Vật khảo sát bị hạn chế các chiều chuyển động theo phương ngang, phương thẳng đứng và chuyển động quay quanh các trục X và Y do đó phản lực liên kết có các thành phần như hình vẽ.



Hình 1.9



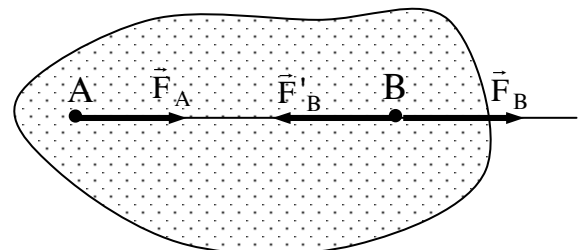
Hình 1.10

Các hệ quả suy ra từ hệ tiên đề tĩnh học.

**Hệ quả 1:** ( Định lý trượt lực)

Tác dụng của một lực lên vật rắn sẽ không đổi nếu ta trượt lực đó dọc theo đường tác dụng đến đặt ở điểm khác.

Thật vậy: Cho lực  $\vec{F}$  đặt tại A của vật rắn ( $\vec{F}_A$ ). Ta đặt vào điểm B trên đường



Hình 1.11

tác dụng của  $\vec{F}$  một cặp lực cân bằng ( $\vec{F}_B, \vec{F}'_B$ ) (hình 1.11). Theo tiên đề hai có

thể viết:

$\vec{F}_A \sim (\vec{F}_A, \vec{F}_B, \vec{F}_B')$ . Ở đây các chỉ số A, B đi theo các lực để chỉ điểm đặt các lực đó, các lực này có độ lớn bằng nhau và cùng phương .

Mặt khác theo tiên đề 1 hai lực  $(\vec{F}_A, \vec{F}_B')$  là cặp lực cân bằng vì thế theo tiên đề hai có thể bớt cặp lực đó trên vật, nghĩa là:

$$\vec{F}_A \sim (\vec{F}_A, \vec{F}_B, \vec{F}_B') \sim \vec{F}_B$$

Như vậy ta đã trượt lực  $\vec{F}$  ban đầu đặt tại A dọc theo đường tác dụng của nó về đặt tại B mà tác dụng cơ học lên vật rắn vẫn không đổi.

**Hệ quả 2:** Hệ lực cân bằng thì một lực bất kỳ trong hệ lấy theo chiều ngược lại sẽ là hợp lực của các lực kia.

Chứng minh: Cho hệ lực cân bằng  $(\vec{F}_1, \vec{F}_2, \dots, \vec{F}_n)$ . Giả sử ta lấy ở trong hệ một lực  $\vec{F}_1$  và đổi chiều sau đó cho tác dụng lên vật rắn. Xét vật rắn chịu tác dụng của lực  $-\vec{F}_1$ . Theo tiên đề 2 nếu thêm vào vật rắn hệ lực cân bằng đã cho, tác dụng lên vật rắn vẫn không đổi, nghĩa là:

$$-\vec{F}_1 \sim (-\vec{F}_1, \vec{F}_1, \vec{F}_2, \dots, \vec{F}_n)$$

Trong hệ  $(n+1)$  lực ở vế phải có hai lực cân bằng là  $(\vec{F}_1, -\vec{F}_1)$  theo tiên đề 2 ta có thể bớt  $\vec{F}_1$ , và  $-\vec{F}_1$  đi nghĩa là:

$$-\vec{F}_1 \sim (\vec{F}_1, \vec{F}_2, \vec{F}_3, \dots, \vec{F}_n)$$

Biểu thức này chứng tỏ  $-\vec{F}_1$  là hợp lực của hệ lực đã cho khi không có  $\vec{F}_1$ .

### 1.3. LÝ THUYẾT VỀ MÔ MEN LỰC VÀ NGẪU LỰC

#### 1.3.1. Mô men lực đối với một tâm và đối với một trục

##### 1.3.1.1. Mô men của lực đối với một tâm

Mô men của lực  $\vec{F}$  đối với tâm O là đại lượng véc tơ, ký hiệu  $\vec{m}_O(\vec{F})$  có:

- Độ lớn bằng tích số:  $F.d$ , với  $F$  là độ lớn lực  $\vec{F}$  và  $d$  là khoảng cách từ tâm  $O$  tới đường tác dụng của  $\vec{F}$  gọi là cánh tay đòn.

- Phương vuông góc với mặt phẳng chứa tâm  $O$  và lực  $F$  (mặt phẳng tác dụng).

- Chiều hướng về phía sao cho khi nhìn từ đỉnh của véc tơ  $\vec{m}_o(\vec{F})$  xuống mặt phẳng tác dụng sẽ thấy véc tơ lực  $\vec{F}$  chuyển động theo chiều mũi tên vòng quanh  $O$  theo ngược chiều kim đồng hồ (hình 1.12).

Dựa vào hình vẽ dễ dàng thấy rằng độ lớn của véc tơ  $\vec{m}_o(\vec{F})$  bằng hai lần diện tích tam giác  $OAB$  ( tam giác có đỉnh  $O$  và đáy bằng lực  $\vec{F}$ ).

Với định nghĩa trên có thể biểu diễn véc tơ mô men lực  $\vec{F}$  đối với tâm  $O$  bằng biểu thức sau:

$$\vec{m}_o(\vec{F}) = \vec{OA} \times \vec{F} = \vec{r} \times \vec{F}.$$

Trong đó  $\vec{r}$  là véc tơ định vị của điểm đặt của lực  $\vec{F}$  so với tâm  $O$ .

Trong trường hợp mặt phẳng tác dụng của mô men lực đã xác định, để đơn giản ta đưa ra khái niệm mô men đại số của lực  $\vec{F}$  đối với tâm  $O$  như sau:

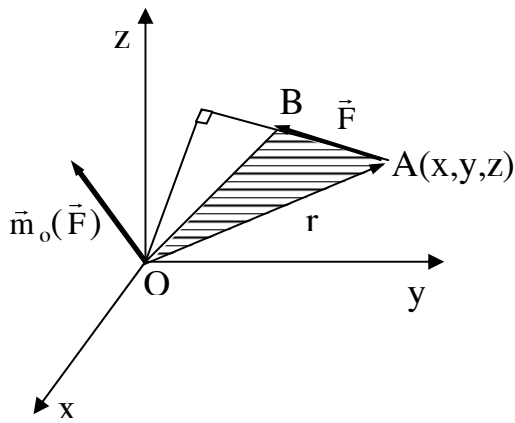
Mô men đại số của lực  $\vec{F}$  đối với tâm  $O$  là đại lượng đại số ký hiệu:

$$m_o = \pm F.d$$

Lấy dấu dương (+) khi nhìn vào mặt phẳng tác dụng thấy lực  $\vec{F}$  quay theo chiều mũi tên vòng quanh  $O$  theo chiều ngược kim đồng hồ (hình 1.13), lấy dấu trừ (-) trong trường hợp quay ngược lại (hình 1.14).

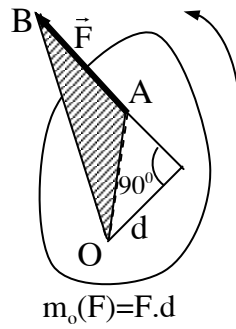
Mô men đại số thường được biểu diễn bởi mũi tên vòng quanh tâm  $O$  theo chiều của mô men.



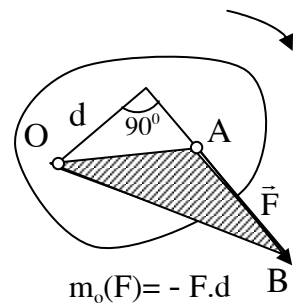


Hình 1.12

-10-



Hình 1.13



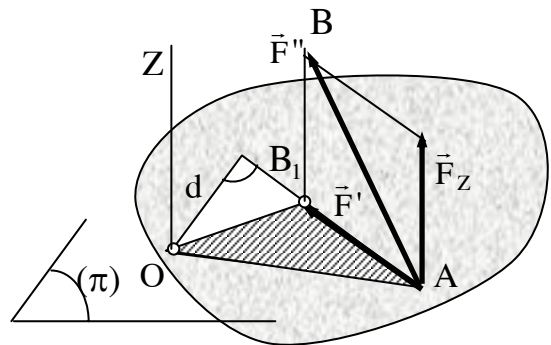
Hình 1.14

### 1.3.1.2. Mô men của lực đối với một trục

Mô men của lực  $\vec{F}$  đối với trục OZ là đại lượng đại số ký hiệu  $m_z(\vec{F})$  tính theo công thức:  $m_z(\vec{F}) = \pm F'.d'$ . Trong đó  $F'$  là hình chiếu của lực  $\vec{F}$  trên mặt phẳng  $\pi$  vuông góc với trục Z.  $d'$  là khoảng cách tính từ giao điểm O của trục Z với mặt phẳng  $\pi$  đến đường tác dụng của  $\vec{F}'$  (hình 1.15).

Lấy với dấu (+) khi nhìn từ hướng dương của trục OZ sẽ thấy hình chiếu  $F'$  quay quanh trục OZ ngược chiều kim đồng hồ.

Lấy dấu (-) trong trường hợp ngược lại.



Hình 1.15

Từ hình vẽ ta rút ra trị số mô men của lực  $\vec{F}$  đối với trục OZ bằng hai lần diện tích tam giác  $OAB_1$ .

### 1.3.1.3. Quan hệ giữa mô men lực $\vec{F}$ đối với tâm O và với trục đi qua O

Trên hình 1.16 ta thấy:

$$m_o(\vec{F}) = 2 \cdot \text{diện tích}(\Delta OAB).$$

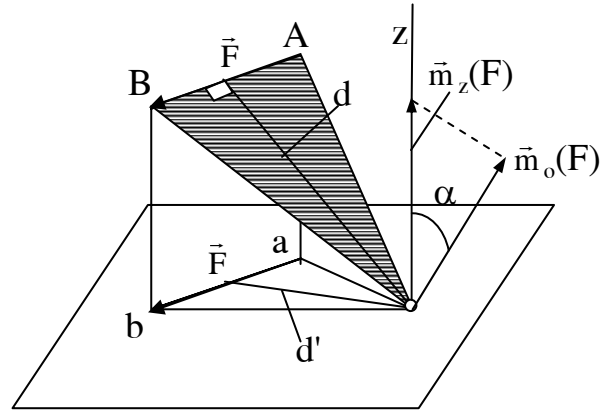
$$m_z(\vec{F}) = 2 \cdot \text{diện tích}(\Delta oa_1b_1)$$

Vì  $oa_1b_1$  là hình chiếu của tam giác  $OAB$  trên mặt phẳng vuông góc với trục  $Z$  tại  $O$ . Nếu gọi  $\alpha$  là góc hợp bởi giữa hai mặt phẳng  $OAB$  và mặt phẳng  $oa_1b_1$  thì góc này cũng chính là góc hợp giữa véc tơ mô men  $\vec{m}_o(\vec{F})$  với trục  $OZ$ , ta có:

Diện tích  $\Delta oa_1b_1 =$  diện tích  $\Delta OAB \cdot \cos\alpha$ .

$$\text{hay } m_z(\vec{F}) = \vec{m}_o(\vec{F}) \cdot \cos\alpha.$$

Kết quả cho thấy mô men của lực  $\vec{F}$  đối với trục  $OZ$  là hình chiếu véc tơ mô men lực  $\vec{F}$  lấy với điểm  $O$  nào đó trên trục  $OZ$  chiếu trên trục  $OZ$  đó.



Hình 1.16

### 1.3.2. LÝ THUYẾT VỀ NGẪU LỰC

#### 1.3.2.1 Định nghĩa và các yếu tố đặc trưng của ngẫu lực

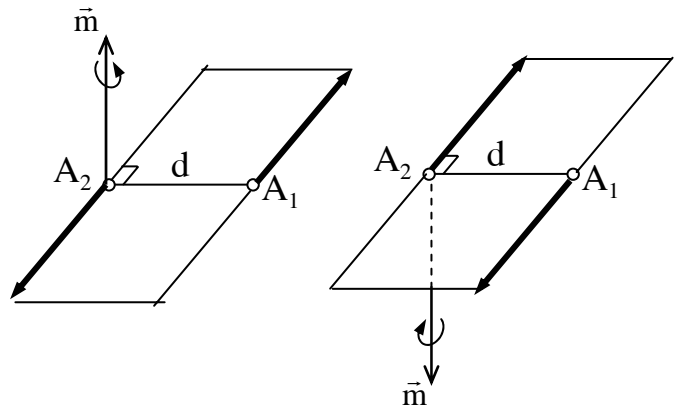
**Định nghĩa:** Ngẫu lực là hệ hai lực song song ngược chiều cùng cường độ.

Hình 1.17 biểu diễn ngẫu lực  $(\vec{F}_1, \vec{F}_2)$

Mặt phẳng chứa hai lực gọi là mặt phẳng tác dụng. Khoảng cách  $d$  giữa đường tác dụng của hai lực gọi là cánh tay đòn. Chiều quay vòng của các lực theo đường khép kín trong mặt phẳng tác dụng gọi là chiều quay của ngẫu lực. Tích số  $m = d.F$  gọi là mô men của ngẫu lực.

Tác dụng của ngẫu lực được đặc trưng bởi ba yếu tố:

- Độ lớn mô men  $m$
- Phương mặt phẳng tác dụng



Hình 1.17

- Chiều quay của ngẫu.

Thiếu một trong ba yếu tố trên tác dụng của ngẫu lực chưa được xác định.

Để biểu diễn đầy đủ ba yếu tố trên của ngẫu lực ta đưa ra khái niệm về véc tơ mô men ngẫu lực  $\vec{m}$ . Véc tơ mô men  $\vec{m}$  có trị số bằng tích số  $d.F$  có phương vuông góc với mặt phẳng tác dụng, có chiều sao cho nhìn từ nút của nó xuống mặt phẳng tác dụng thấy chiều quay của ngẫu lực theo chiều ngược kim đồng hồ.

Với định nghĩa trên ta thấy véc tơ mô men  $\vec{m}$  của ngẫu lực chính là véc tơ mô men của một trong hai lực thành phần lấy đối với điểm đặt của lực kia. Theo hình 1.17 có thể viết:

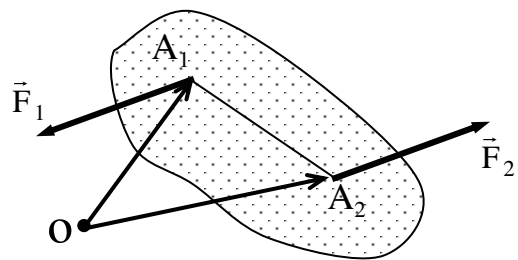
$$\vec{m} = \vec{m}_{A_1}(\vec{F}_2) = \vec{m}_{A_2}(\vec{F}_1) = \vec{A_1A_2} \times \vec{F}_2 = \vec{A_2A_1} \times \vec{F}_1$$

### 1.3.2.2. Định lý về mô men của ngẫu lực

Trong một ngẫu lực, tổng mô men của hai lực thành phần đối với một điểm bất kỳ là một đại lượng không đổi và bằng véc tơ mô men ngẫu lực.

Chứng minh: Xét ngẫu lực  $(\vec{F}_1, \vec{F}_2)$  biểu diễn trên hình 1.18. Chọn một điểm O bất kỳ trong không gian, tổng mô men của hai lực  $\vec{F}_1, \vec{F}_2$  lấy với O có thể viết:

$$\begin{aligned} \vec{m}_O(\vec{F}_1) + \vec{m}_O(\vec{F}_2) &= \\ &= \vec{OA_1} \times \vec{F}_1 + \vec{OA_2} \times \vec{F}_2; \\ &= \vec{OA_1} \times \vec{F}_1 - \vec{OA_2} \times \vec{F}_2; \\ &= (\vec{OA_1} - \vec{OA_2}) \times \vec{F}_1; \\ &= \vec{A_2A_1} \times \vec{F}_1 = \vec{m}. \end{aligned}$$



Hình 1.18

Trong định lý trên vì điểm O là bất kỳ do đó có thể kết luận rằng tác dụng của ngẫu lực sẽ không thay đổi khi ta rời chỗ trong không gian nhưng vẫn giữ nguyên độ lớn, phương chiều của véc tơ mô men  $\vec{m}$ .

Cũng từ định lý trên rút ra hệ quả về các ngẫu lực tương đương sau đây.

**Hệ quả 1:** Hai ngẫu lực cùng nằm trong một mặt phẳng có cùng trị số mô men  $m$  cùng chiều quay sẽ tương đương.

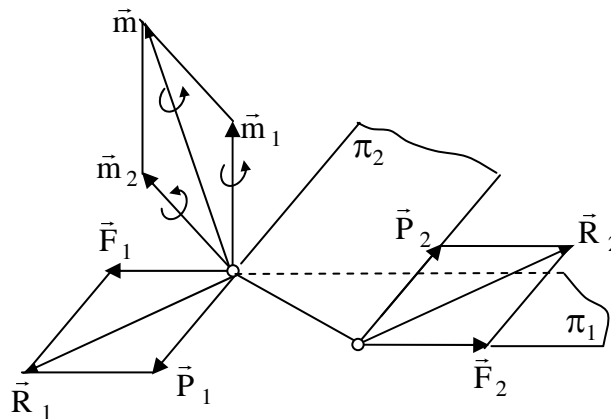
**Hệ quả 2:** Hai ngẫu lực nằm trong hai mặt phẳng song song cùng trị số mô men, cùng chiều quay sẽ tương đương với nhau.

Thật vậy trong hai trường hợp này các ngẫu lực đều đảm bảo có véc tơ mô men  $\vec{m}$  như nhau.

### 1.3.2.3. Hợp hai ngẫu lực

Định lý: hợp hai ngẫu lực có mô men  $\vec{m}_1$  và  $\vec{m}_2$  cho ta một ngẫu lực có mô men  $\vec{M}$  bằng tổng hình học các véc tơ mô men của hai ngẫu lực đã cho. Ta có  $\vec{M} = \vec{m}_1 + \vec{m}_2$

Chứng minh: Xét hai ngẫu lực có mô men  $\vec{m}_1$  và  $\vec{m}_2$  nằm trong hai mặt phẳng  $\pi_1$  và  $\pi_2$ . Trên giao tuyến của hai mặt phẳng  $\pi_1$  và  $\pi_2$  lấy một đoạn thẳng  $A_1A_2$  ngẫu lực có mô men  $\vec{m}$  thay bằng ngẫu lực  $(\vec{F}_1 \vec{F}_2)$  nằm trong mặt phẳng  $\pi_1$  và đặt vào  $A_1A_2$ . Ngẫu lực có mô men  $\vec{m}_2$  thay bằng ngẫu lực  $(\vec{P}_1 \vec{P}_2)$  nằm trong mặt phẳng  $\pi_2$  và cùng đặt vào  $A_1A_2$  (hình 1.19).



**Hình 1.19**

Tại  $A_1$  hợp hai lực  $\vec{F}_1, \vec{P}_1$  được lực  $\vec{R}_1$

Tại  $A_2$  hợp hai lực  $\vec{F}_2, \vec{P}_2$  được lực  $\vec{R}_2$

Do tính chất đối xứng dễ dàng nhận thấy hai véc tơ  $\vec{R}_1$  và  $\vec{R}_2$  song song

ngược chiều và có cùng cường độ. Nói khác đi hai lực  $\vec{R}_1$   $\vec{R}_2$  tạo thành một ngẫu lực. Đó chính là ngẫu lực tổng hợp của hai ngẫu lực đã cho.

Gọi  $\vec{M}$  là mô men của ngẫu lực ( $\vec{R}_1$   $\vec{R}_2$ ) ta có:

$$\vec{M} = A_1 A_2 \times \vec{R}_2 = A_1 A_2 \times \vec{R}_1$$

Thay  $\vec{R}_1 = \vec{F}_1 + \vec{P}_1$  và  $\vec{R}_2 = \vec{F}_2 + \vec{P}_2$ , suy ra:

$$\vec{M} = A_1 A_2 \times (\vec{F}_2 + \vec{P}_2) = A_1 A_2 \times \vec{F}_2 + A_1 A_2 \times \vec{P}_2,$$

$$\vec{M} = \vec{m}_{A_1}(\vec{F}_2) + \vec{m}_{A_1}(\vec{P}_2) = \vec{m}_1 + \vec{m}_2.$$

Trường hợp hai ngẫu lực cùng nằm trong một mặt phẳng. Khi đó các mô men của ngẫu lực được biểu diễn bởi các mô men đại số. Theo kết quả trên, ngẫu lực tổng hợp trong trường hợp này cũng nằm trong mặt phẳng tác dụng của hai ngẫu lực đã cho và có mô men bằng tổng đại số 2 mô men của ngẫu lực thành phần:  $M = (m_1 \pm m_2)$

## Chương 2

### LÝ THUYẾT VỀ HỆ LỰC

Trong tĩnh học có hai bài toán cơ bản: thu gọn hệ lực và xác định điều kiện cân bằng của hệ lực. Chương này giới thiệu nội dung của hai bài toán cơ bản nói trên.

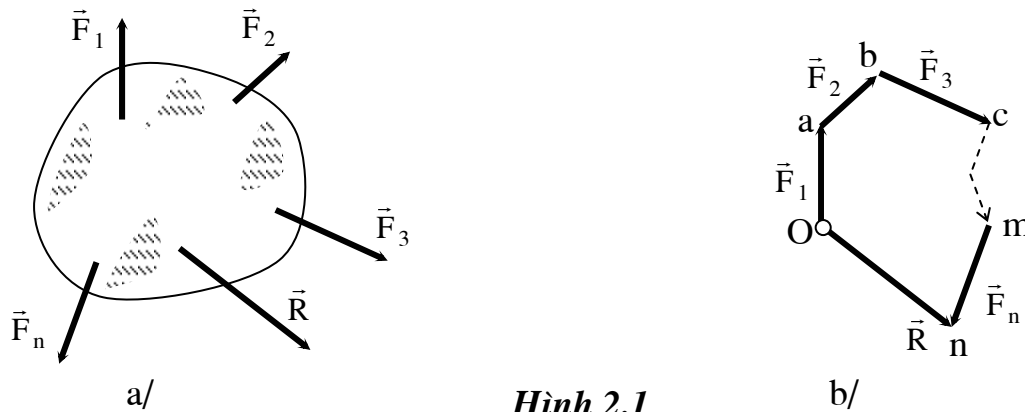
#### 2.1 ĐẶC TRƯNG HÌNH HỌC CƠ BẢN CỦA HỆ LỰC

Hệ lực có hai đặc trưng hình học cơ bản là véc tơ chính và mô men chính.

##### 2.1.1. Véc tơ chính

Xét hệ lực  $(\vec{F}_1, \vec{F}_2, \dots, \vec{F}_n)$  tác dụng lên vật rắn (hình 2.1a).

Véc tơ chính của hệ lực là véc tơ tổng hình học các véc tơ biểu diễn các lực trong hệ (hình 2.1b)



$$\vec{R} = \vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \dots + \vec{F}_n = \sum_{i=1}^n \vec{F}_i \quad (2-1)$$

Hình chiếu véc tơ  $\vec{R}$  lên các trục tọa độ oxyz được xác định qua hình chiếu các lực trong hệ:

$$\vec{R}_x = x_1 + x_2 + \dots + x_n = \sum_{i=1}^n X_i;$$

$$\vec{R}_y = y_1 + y_2 + \dots + y_n = \sum_{i=1}^n Y_i;$$

$$\vec{R}_z = z_1 + z_2 + \dots + z_n = \sum_{i=1}^n Z_i.$$

Từ đó có thể xác định độ lớn, phương, chiều véc tơ chính theo các biểu thức sau:

$$R = \sqrt{R_x^2 + R_y^2 + R_z^2};$$

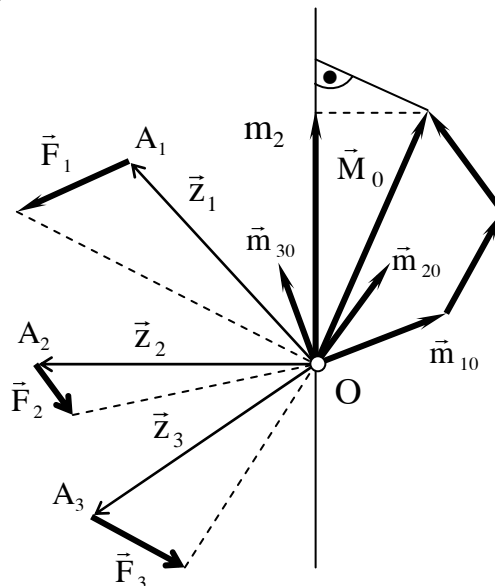
$$\cos(R, X) = \frac{R_x}{R}; \quad \cos(R, Y) = \frac{R_y}{R}; \quad \cos(R, Z) = \frac{R_z}{R}.$$

Véc tơ chính là một véc tơ tự do.

### 2.1.2. Mô men chính của hệ lực

Véc tơ mô men chính của hệ lực đối với tâm O là véc tơ tổng của các véc tơ mô men các lực trong hệ lấy đối với tâm O (hình 2.2). Nếu ký hiệu mô men chính là  $\vec{M}_O$  ta có

$$\vec{M}_O = \sum_{i=1}^n \vec{m}_O(\vec{F}_i) \tag{2-2}$$



Hình 2.2

Hình chiếu của véc tơ mô men chính  $\vec{M}_O$  trên các trục tọa độ oxyz được xác định qua mô men các lực trong hệ lấy đối với các trục đó:

$$M_x = m_x(\vec{F}_1) + m_x(\vec{F}_2) + \dots + m_x(\vec{F}_n) = \sum_{i=1}^n m_x(\vec{F}_i);$$

$$M_y = m_y(\vec{F}_1) + m_y(\vec{F}_2) + \dots + m_y(\vec{F}_n) = \sum_{i=1}^n m_y(\vec{F}_i);$$

$$M_z = m_z(\vec{F}_1) + m_z(\vec{F}_2) + \dots + m_z(\vec{F}_n) = \sum_{i=1}^n m_z(\vec{F}_i).$$

Giá trị và phương chiều véc tơ mô men chính được xác định theo các biểu thức sau:

$$M_o = \sqrt{M_x^2 + M_y^2 + M_z^2}$$

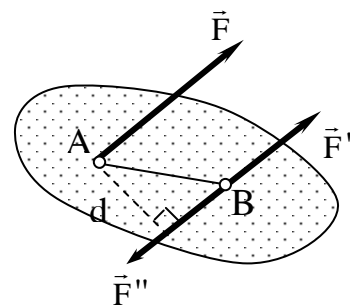
$$\cos(M_o, x) = \frac{M_x}{M_o}; \quad \cos(M_o, y) = \frac{M_y}{M_o}; \quad \cos(M_o, z) = \frac{M_z}{M_o}.$$

Khác với véc tơ chính  $\vec{R}$  véc tơ mô men chính  $\vec{M}_o$  là véc tơ buộc nó phụ thuộc vào tâm O. Nói cách khác véc tơ chính là một đại lượng bất biến còn véc tơ mô men chính là đại lượng biến đổi theo tâm thu gọn O.

## 2.2. THU GỌN HỆ LỰC

Thu gọn hệ lực là đưa hệ lực về dạng đơn giản hơn. Để thực hiện thu gọn hệ lực trước hết dựa vào định lý rời lực song song trình bày dưới đây.

**2.2.1. Định lý 2.1 :** Tác dụng của lực lên vật rắn sẽ không thay đổi nếu ta rời song song nó tới một điểm đặt khác trên vật và thêm vào đó một ngẫu lực phụ



**Hình 2.3**



có mô men bằng mô men của lực đã cho lấy đối với điểm cân rời đến.

Chứng minh: Xét vật rắn chịu tác dụng lực  $\vec{F}$  đặt tại A. Tại điểm B trên vật đặt thêm một cặp lực cân bằng ( $\vec{F}'$ ,  $\vec{F}''$ ) trong đó  $\vec{F}' = \vec{F}$  còn  $\vec{F}'' = -\vec{F}$ . (xem hình 2.3).

Theo tiên đề 2 có:  $\vec{F} \sim (\vec{F}, \vec{F}', \vec{F}'')$ .

Hệ ba lực ( $\vec{F}, \vec{F}', \vec{F}''$ ) có hai lực ( $\vec{F}, \vec{F}''$ ) tạo thành một ngẫu lực có mô men  $\vec{m} = \vec{m}_B(\vec{F})$  (theo định nghĩa mô men của ngẫu lực).

Ta đã chứng minh được  $\vec{F} \sim \vec{F}' +$  ngẫu lực ( $\vec{F}, \vec{F}''$ )

### 2.2.2 Thu gọn hệ lực bất kỳ về một tâm

a. **Định lý 2.2:** Hệ lực bất kỳ luôn luôn tương đương với một lực bằng véc tơ chính đặt tại điểm O chọn tùy ý và một ngẫu lực có mô men bằng mô men chính của hệ lực đối với tâm O đó.

Chứng minh: Cho hệ lực bất kỳ ( $\vec{F}_1, \vec{F}_2, \dots, \vec{F}_n$ ) tác dụng lên vật rắn. Chọn điểm O tùy ý trên vật, áp dụng định lý rời lực song song đưa các lực của hệ về đặt tại O. Kết quả cho ta hệ lực ( $\vec{F}_1, \vec{F}_2, \dots, \vec{F}_n$ )<sub>o</sub> đặt tại O và một hệ các ngẫu lực phụ có mô men là  $\vec{m}_1 = \vec{m}_o(\vec{F}_1)$ ,  $\vec{m}_2 = \vec{m}_o(\vec{F}_2)$ , ...  $\vec{m}_n = \vec{m}_o(\vec{F}_n)$  (hình 2.4).

Hợp từng đôi lực nhờ tiên đề 3 có thể đưa hệ lực ( $\vec{F}_1, \vec{F}_2, \dots, \vec{F}_n$ )<sub>o</sub> về tương đương với một lực  $\vec{R}$ .

Cụ thể có:

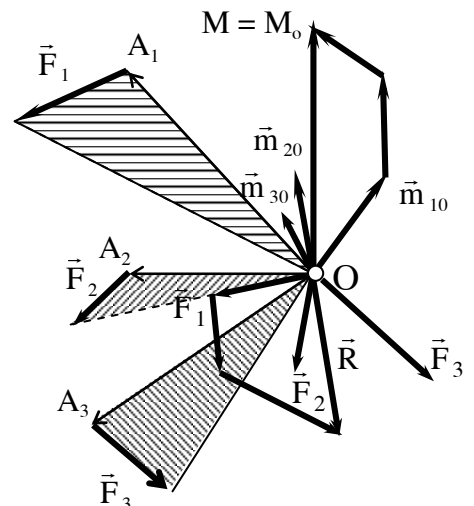
$$(\vec{F}_1, \vec{F}_2) \sim \vec{R}_1 \text{ trong đó } \vec{R}_1 = \vec{F}_1 + \vec{F}_2$$

$$(\vec{R}_1, \vec{F}_3) \sim \vec{R}_2 \text{ trong đó } \vec{R}_2 = \vec{R}_1 + \vec{F}_3 =$$

$$\vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \vec{F}_3$$

....

$$(\vec{R}_{(n-1)}, \vec{F}_n) \sim \vec{R}$$



Hình 2.4

trong đó  $\vec{R} = \vec{R}_{(n-2)} + \vec{F}_n = \sum_{i=1}^n \vec{F}_i$

Hợp lực  $\vec{R}$  của các lực đặt tại O là véc tơ chính  $\vec{R}_0$  của hệ lực.

Các ngẫu lực phụ cũng có thể thay thế bằng một ngẫu lực tổng hợp theo cách lần lượt hợp từng đôi ngẫu lực như đã trình bày ở chương 1. Ngẫu lực tổng

hợp của hệ ngẫu lực phụ có mô men  $\vec{M}_o = \sum_{i=1}^n \vec{m}_o(\vec{F}_i)$ . Đây là mô men chính của hệ lực đã cho đối với tâm O

Theo định lý 2.2, trong trường hợp tổng quát khi thu gọn hệ lực về tâm O bất kỳ ta được một véc tơ chính và một mô men chính. Véc tơ chính bằng tổng hình học các lực trong hệ và là một đại lượng không đổi còn mô men chính bằng tổng mô men các lực trong hệ lấy đối với tâm thu gọn và là đại lượng biến đổi theo tâm thu gọn.

Để xác định quy luật biến đổi của mô men chính đối với các tâm thu gọn khác nhau ta thực hiện thu gọn hệ lực về hai tâm O và O<sub>1</sub> bất kỳ (hình 2.4a).

Thực hiện thu gọn hệ về tâm O ta được  $\vec{R}_0$  và  $\vec{M}_0$ .

Trên vật ta lấy một tâm O<sub>1</sub> khác O sau đó rời lực  $\vec{R}_0$  về O<sub>1</sub> ta được

$$\vec{R}_0 \sim \vec{R}_{o1} + \text{ngẫu lực } (\vec{R}_0, \vec{R}'_{o1}).$$

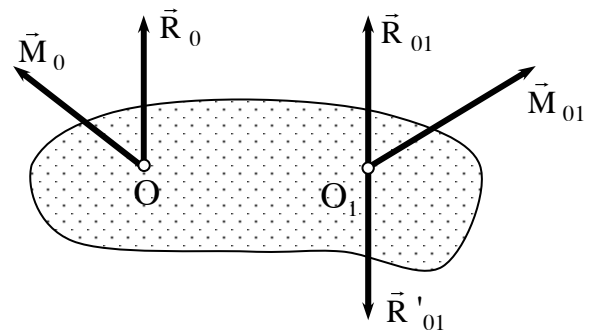
Suy ra  $(\vec{R}_0, \vec{M}_0) \sim \vec{R}_{o1} + \text{ngẫu lực } (\vec{R}_0, \vec{R}'_{o1}) + \vec{M}_0$

Nếu thu gọn hệ về O<sub>1</sub> ta được  $\vec{M}_{o1}$  và  $\vec{R}_{o1}$ .

Điều tất nhiên phải có là :

$$(\vec{R}_0, \vec{M}_0) \sim (\vec{R}_{o1}, \vec{M}_{o1}).$$

Thay kết quả chứng minh ở trên ta có:



**Hình 2.4a**

$$(\vec{R}_o, \vec{M}_o) \sim R_{o1} + (\vec{R}_o, \vec{R}'_{o1}) + M_o \sim (\vec{R}_o + M_{o1})$$

$$\text{hay } \vec{M}_{o1} \sim \vec{M}_o + (\vec{R}_o, \vec{R}'_{o1}) \quad (2.3)$$

Ngẫu lực  $(\vec{R}_o, \vec{R}'_{o1})$  có mô men  $\vec{M}' = m_{o1}(\vec{R}_o)$

**Kết luận:** Khi thay đổi tâm thu gọn véc tơ mô men chính thay đổi một đại lượng  $M'$  bằng mô men của véc tơ chính đặt ở tâm trước lấy đối với tâm sau.

### 2.2.3. Các dạng chuẩn của hệ lực

Kết quả thu gọn hệ lực về một tâm có thể xảy ra 6 trường hợp sau

#### 2.2.3.1. Véc tơ chính và mô men chính đều bằng không

$$\vec{R} = 0; \quad \vec{M}_o = 0$$

Hệ lực khảo sát cân bằng.

#### 2.2.3.2. Véc tơ chính bằng không còn mô men chính khác không

$$\vec{R} = 0; \quad \vec{M}_o \neq 0$$

Hệ lực tương đương với một ngẫu lực có mô men bằng mô men chính.

#### 2.2.3.3. Véc tơ chính khác không còn mô men chính bằng không

$$\vec{R} \neq 0; \quad \vec{M}_o = 0$$

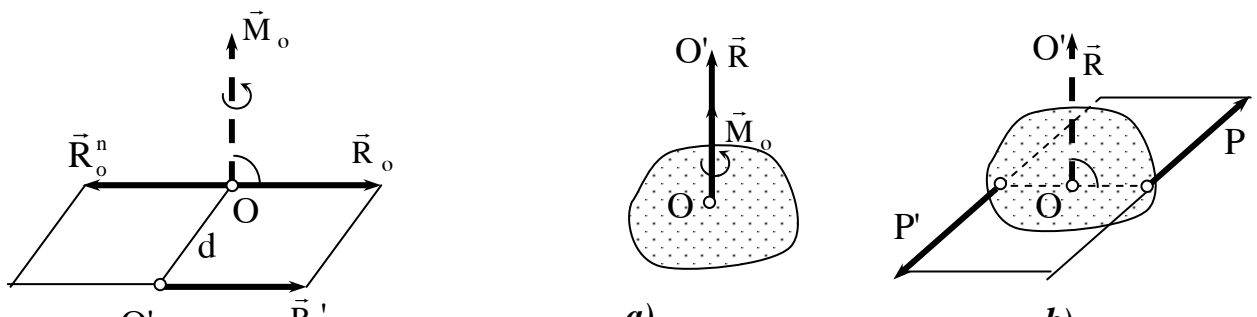
Hệ có một hợp lực bằng véc tơ chính.

#### 2.2.3.4. Véc tơ chính và mô men chính đều khác không nhưng vuông góc với nhau (hình 2.5)

$$\vec{R} \neq 0; \quad \vec{M}_o \neq 0 \text{ và } \vec{R} \perp \vec{M}_o$$

Trong trường hợp này thay thế mô men chính  $\vec{M}_o$  bằng ngẫu lực  $(\vec{R}', \vec{R}'')$  với điều kiện:

$$\vec{R}' = \vec{R}; \quad \vec{R}'' = -\vec{R} \text{ và } \vec{M}_o = m_o(\vec{R}')$$



Ta có  $(\vec{R}, \vec{M}_o) \sim (\vec{R}, \vec{R}', \vec{R}'')$ .

Theo tiên đề 1  $\vec{R}_o$  và  $\vec{R}''$  cân bằng do đó có thể bớt đi và cuối cùng hệ còn lại một lực bằng véc tơ chính nhưng đặt tại  $O_1$ . Nói khác đi hệ có một hợp lực đặt tại  $O_1$ .

**2.2.3.5. Hai véc tơ chính và mô men chính khác không nhưng song song với nhau (hình 2.6).**

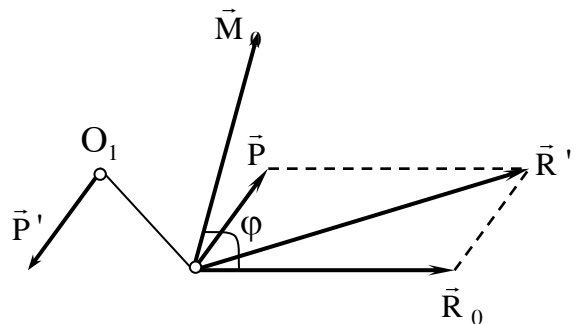
$$\vec{R}_o \neq 0; \vec{M}_o \neq 0 \text{ và } \vec{R}_o // \vec{M}_o$$

Trong trường hợp này nếu thay  $\vec{M}_o$  bằng một ngẫu lực  $(\vec{P}, \vec{P}')$  mặt phẳng của ngẫu này vuông góc với véc tơ chính  $\vec{R}$ .

Hệ được gọi là hệ vít động lực. Nếu véc tơ  $\vec{R}$  song song cùng chiều với véc tơ  $\vec{M}_o$  hệ gọi là hệ vít động lực thuận (phải) và ngược lại gọi là hệ vít động lực nghịch (trái). Hình 2.6 biểu diễn vít động lực thuận

**2.2.3.6. Hai véc tơ chính và mô men chính khác không và hợp lực với nhau một góc  $\varphi$  bất kỳ (hình 2.7)**

Trường hợp này nếu thay thế véc tơ  $\vec{M}_o$  bằng một ngẫu lực  $(\vec{P}, \vec{P}')$  trong đó có lực  $\vec{P}$  đặt tại O còn lực  $\vec{P}'$  đặt tại  $O_1$  sao cho  $m_o(\vec{P}) = \vec{M}_o$ . Rõ ràng mặt phẳng tác dụng của ngẫu lực  $(\vec{P}, \vec{P}')$  không vuông góc với  $\vec{R}_o$ . Mặt khác tại O có thể hợp hai lực  $\vec{P}$  và  $\vec{R}_o$  thành một lực  $\vec{R}'$ . Như



**Hình 2.7**

vậy đã đưa hệ về tương đương với hai lực  $\vec{P}'$ ,  $\vec{R}'$  hai lực này chéo nhau.

### 2.2.4. Định lý Va ri nhông

Định lý: Khi hệ lực có hợp lực  $\vec{R}$  thì mô men của  $\vec{R}$  đối với một tâm hay một trục nào đó bằng tổng mô men của các lực trong hệ lấy đối với tâm hay trục đó.

$$\begin{aligned} \vec{m}_o(\vec{R}) &= \sum_{i=1}^n \vec{m}_o(\vec{F}_i) \\ \vec{m}_z(\vec{R}) &= \sum_{i=1}^n \vec{m}_z(\vec{F}_i) \end{aligned} \quad (2.4)$$

Chứng minh: Cho hệ lực  $(\vec{F}_1, \vec{F}_2, \dots, \vec{F}_n)$  tác dụng lên vật rắn. Gọi  $\vec{R}$  là hợp lực của hệ (hình 2.8).

Tại điểm C trên đường tác dụng của hợp lực  $\vec{R}$  đặt thêm lực  $\vec{R}' = -\vec{R}$ . Hệ lực đã cho cùng với  $\vec{R}'$  tạo thành một hệ lực cân bằng:

$$(\vec{F}_1, \vec{F}_2, \dots, \vec{F}_n, +\vec{R}') \sim 0$$

Khi thu gọn hệ lực này về một tâm O bất kỳ ta được một véc tơ chính và một mô men chính. Các véc tơ này bằng không vì hệ cân bằng, ta có:

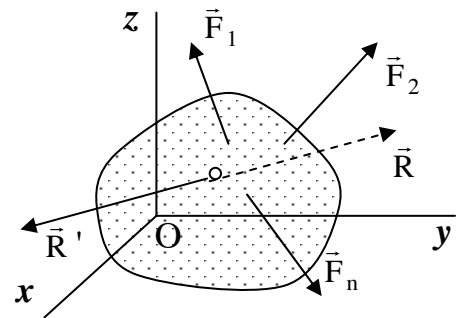
$$\vec{M}_o = \sum_{i=1}^n \vec{m}_o(\vec{F}_i) + \vec{m}_o(\vec{R}') = 0$$

Thay  $\vec{R}' = -\vec{R}$  ta có:

$$\sum_{i=1}^n \vec{m}_o(\vec{F}_i) - \vec{m}_o(\vec{R}) = 0$$

$$\text{Hay } \vec{m}_o(\vec{R}) = \sum_{i=1}^n \vec{m}_o(\vec{F}_i)$$

Chiếu phương trình trên lên trục oz sẽ được:



Hình 2.8

$$m_z(\vec{R}) = \sum_{\text{H}}^n m_z(\vec{F}_i)$$

Định lý đã được chứng minh

## 2.2.5. Kết quả thu gọn các hệ lực đặc biệt

### 2.2.5.1. Hệ lực đồng quy

Hệ lực đồng quy là hệ lực có đường tác dụng của các lực giao nhau tại một điểm. Trong trường hợp hệ lực đồng quy nếu chọn tâm thu gọn là điểm đồng quy kết quả thu gọn sẽ cho véc tơ chính đúng bằng hợp lực còn mô men chính sẽ bằng không.

$$R_0 \neq 0, \quad M_0 = 0 \quad \text{với } O \text{ là điểm đồng quy.}$$

### 2.2.5.2. Hệ ngẫu lực

Nếu hệ chỉ bao gồm các ngẫu lực, khi thu gọn hệ sẽ được một ngẫu lực tổng hợp có mô men đúng bằng mô men chính của hệ.

$$M = \sum_{i=1}^n m_i; \quad m_i \text{ là mô men của ngẫu lực thứ } i \text{ và } n \text{ là số ngẫu lực của hệ.}$$

### 2.2.5.3. Hệ lực phẳng

Hệ lực phẳng là hệ có các lực cùng nằm trong một mặt phẳng.

Nếu chọn tâm thu gọn nằm trong mặt phẳng của hệ thì kết quả thu gọn vẫn cho ta một mô men chính  $\vec{M}_0$  và véc tơ chính  $\vec{R}_0$ . Véc tơ chính  $\vec{R}$  nằm trong mặt phẳng của hệ còn mô men chính  $\vec{M}_0$  vuông góc với mặt phẳng của hệ. Theo kết quả thu gọn ở dạng chuẩn ta thấy: hệ lực phẳng khi có véc tơ chính  $\vec{R}$  và mô men chính  $\vec{M}_0$  khác không bao giờ cũng có một hợp lực nằm trong mặt phẳng của hệ.

### 2.2.5.4. Hệ lực song song

Hệ lực song song là hệ lực có đường tác dụng song song với nhau.

Kết quả thu gọn về một tâm bất kỳ cho ta một véc tơ chính  $\vec{R}$  và một mô men chính  $\vec{M}_0$ . Véc tơ chính có đặc điểm song song với các lực của hệ.

## 2.3. ĐIỀU KIỆN CÂN BẰNG VÀ PHƯƠNG TRÌNH CÂN BẰNG CỦA HỆ LỰC

### 2.3.1. Điều kiện cân bằng và phương trình cân bằng của hệ lực bất kỳ trong không gian

#### 2.3.1.1. Điều kiện cân bằng

Điều kiện cân bằng của hệ lực bất kỳ trong không gian là véc tơ chính và mô men chính của nó khi thu gọn về một tâm bất kỳ đều bằng không.

$$\begin{aligned}\bar{R} &= \sum_{i=1}^n \bar{F}_i = 0 \\ \bar{M}_o &= \sum_{i=1}^n \bar{m}_o(\bar{F}_i) = 0\end{aligned}\quad (2-5)$$

#### 2.3.1.2. Phương trình cân bằng

Nếu gọi  $R_x, R_y, R_z$  và  $M_x, M_y, M_z$  là hình chiếu của các véc tơ chính và mô men chính lên các trục tọa độ  $oxyz$  thì điều kiện (2-5) có thể biểu diễn bằng các phương trình đại số gọi là phương trình cân bằng của hệ lực bất kỳ trong không gian. Ta có:

$$\begin{aligned}R_x &= \sum_{i=1}^n X_i = 0, \quad R_y = \sum_{i=1}^n Y_i = 0, \quad R_z = \sum_{i=1}^n Z_i = 0 \\ M_x &= \sum_{i=1}^n m_x(\bar{F}_i) = 0, \quad M_y = \sum_{i=1}^n m_y(\bar{F}_i) = 0, \quad M_z = \sum_{i=1}^n m_z(\bar{F}_i) = 0.\end{aligned}\quad (2-6)$$

Trong các phương trình trên  $X_i, Y_i, Z_i$  là thành phần hình chiếu của lực  $F_i$ ;  $m_x(\bar{F}_i), m_y(\bar{F}_i), m_z(\bar{F}_i)$  là mô men của các lực  $\bar{F}_i$  đối với các trục của hệ tọa độ  $oxyz$ . Ba phương trình đầu gọi là ba phương trình hình chiếu còn 3 phương trình sau gọi là 3 phương trình mô men.

### 2.3.2. Phương trình cân bằng của các hệ lực đặc biệt

#### 2.3.2.1 Hệ lực đồng quy

Nếu chọn tâm thu gọn là điểm đồng quy  $O$  thì mô men chính  $\bar{M}_o$  sẽ bằng không do đó 3 phương trình mô men luôn luôn tự nghiệm. Vậy phương trình cân bằng của hệ lực đồng quy chỉ còn:

$$\begin{aligned}R_x &= \sum_{i=1}^n X_i = 0 \\R_y &= \sum_{i=1}^n Y_i = 0 \\R_z &= \sum_{i=1}^n Z_i = 0\end{aligned}\tag{2-7}$$

### 2.3.2.2. Hệ ngẫu lực

Khi thu gọn hệ ngẫu lực về một tâm ta thấy ngay véc tơ chính  $\vec{R}_0 = 0$  điều đó có nghĩa các phương trình hình chiếu luôn luôn tự nghiệm. Phương trình cân bằng của hệ ngẫu lực chỉ còn lại ba phương trình mô men sau:

$$\begin{aligned}M_x &= \sum_{i=1}^n m_x(\vec{F}_i) = \sum_{i=1}^n m_{ix} = 0, \\M_y &= \sum_{i=1}^n m_y(\vec{F}_i) = \sum_{i=1}^n m_{iy} = 0, \\M_z &= \sum_{i=1}^n m_z(\vec{F}_i) = \sum_{i=1}^n m_{iz} = 0.\end{aligned}\tag{2-8}$$

Ở đây  $m_{ix}$ ,  $m_{iy}$ ,  $m_{iz}$  là hình chiếu lên các trục hệ tọa độ  $oxyz$  của véc tơ mô men  $\vec{m}_i$  của ngẫu lực thứ  $i$ .

### 2.3.2.3. Hệ lực song song

Chọn hệ tọa độ  $oxyz$  sao cho  $oz$  song song với các lực. Khi đó các hình chiếu  $R_x$ ,  $R_y$  của véc tơ chính và  $M_z$  của mô men chính luôn luôn bằng không.

Vì vậy phương trình cân bằng của hệ lực song song chỉ còn lại ba phương trình sau:

$$\begin{aligned}R_z &= \sum_{i=1}^n Z_i = 0; \\M_x &= \sum_{i=1}^n m_x(\vec{F}_i) = 0;\end{aligned}\tag{2-9}$$



$$M_y = \sum_{i=1}^n m_y(\vec{F}_i) = 0$$

Trong đó phương trình đầu là phương trình hình chiếu còn hai phương trình cuối là phương trình mô men.

#### 2.3.2.4. Hệ lực phẳng

Cần lưu ý rằng trong hệ lực phẳng véc tơ chính  $\vec{R}$  và mô men chính  $\vec{M}$  luôn luôn vuông góc với nhau, nghĩa là hệ lực phẳng luôn luôn có hợp lực  $\vec{R}$  nằm trong mặt phẳng của hệ đã cho. Để đảm bảo điều kiện hợp lực của hệ bằng không tức là điều kiện cân bằng của hệ ta có thể viết phương trình cân bằng dưới 3 dạng khác nhau.

1. Dạng hai phương trình hình chiếu một phương trình mô men:

Để hệ lực cân bằng cũng như các trường hợp khác phải có  $R = 0$  và  $M_o = 0$ . Nếu chọn hệ toạ độ oxy là mặt phẳng chứa các lực của hệ ta thấy ngay các phương trình  $R_z = \sum_{i=1}^n z_i = 0$ ;  $M_x = \sum_{i=1}^n m_x(F_i) = 0$  và  $M_y = \sum_{i=1}^n m_y(F_i) = 0$  là luôn luôn tự nghiệm vì vậy phương trình cân bằng chỉ còn :

$$R_x = \sum_{i=1}^n X_i = 0;$$

$$R_y = \sum_{i=1}^n Y_i = 0; \tag{2-10}$$

$$M_z = \sum_{i=1}^n m_z(F_i).$$

Hai phương trình đầu là phương trình hình chiếu còn phương trình thứ ba là phương trình mô men. Cần chú ý vì các lực cùng nằm trong mặt phẳng oxy do đó  $M_z = \sum_{i=1}^n m_z(F_i)$  chính là tổng mô men đại số của các lực đối với tâm O.

$$M_z = \sum_{i=1}^n \pm m_z(F_i)$$

## 2. Dạng một phương trình hình chiếu và hai phương trình mô men

Điều kiện hợp lực  $\vec{R}$  của hệ bằng không có thể biểu diễn bằng ba phương trình sau đây:

$$R_z = \sum_{i=1}^n X_i = 0;$$

$$M_A = \sum_{i=1}^n \pm m_A(F_i) = 0; \quad (2-11)$$

$$M_B = \sum_{i=1}^n \pm m_B(F_i) = 0$$

Với điều kiện trục x không vuông góc với AB.

Thật vậy từ phương trình (1) cho thấy hợp lực  $\vec{R}$  của hệ lực bằng không hoặc vuông góc với trục x.

Theo định lý Va ri nhông ,từ phương trình (2) ta thấy hợp lực  $\vec{R}$  hoặc bằng không hoặc đi qua A.

Từ phương trình (3) ta cũng thấy hợp lực  $\vec{R}$  của hệ bằng không hoặc đi qua B.

Kết hợp cả ba phương trình ta thấy hợp lực của hệ hoặc bằng không hoặc phải đi qua hai điểm A,B và vuông góc với trục x (không vuông góc với AB). Điều kiện hợp lực vừa qua A, B và vừa vuông góc với trục x là không thực hiện được vì trái với giả thiết.

Như vậy nếu hệ thoả mãn phương trình (2-11) thì hợp lực của nó sẽ bằng không nghĩa là hệ lực cân bằng.

## 3. Dạng ba phương trình mô men đối với 3 điểm

Ngoài hai dạng phương trình cân bằng trên hệ lực phẳng còn có phương trình cân bằng theo dạng sau:

$$M_A = \sum_{i=1}^n \pm m_A(\vec{F}_i) = 0$$

$$M_B = \sum_{\text{H}}^n \pm m_B(\vec{F}_i) = 0 \quad (2-12)$$

$$M_C = \sum_{\text{H}}^n \pm m_C(\vec{F}_i) = 0$$

Với điều kiện A, B, C không thẳng hàng.

Thật vậy, nếu hệ lực phẳng thoả mãn phương trình  $M_A = \sum \pm m_A(\vec{F}) = 0$  thì theo định lý Va ri nhông hợp lực của hệ sẽ bằng không hoặc đi qua A. Cũng lý luận tương tự ta thấy để thoả mãn  $M_B = 0$  và  $M_C = 0$  thì hợp lực phải bằng không hoặc phải đi qua B, đi qua C.

Vì chọn 3 điểm A, B, C không thẳng hàng nên điều kiện để hợp lực qua 3 điểm là không thực hiện được. Chỉ có thể hợp lực bằng không, có nghĩa là nếu thoả mãn hệ ba phương trình (2-12) hệ lực phẳng cho sẽ cân bằng.

## 2.4. BÀI TOÁN CÂN BẰNG CỦA VẬT RẮN

Vật rắn cân bằng khi hệ lực tác dụng lên nó bao gồm các lực đã cho và phản lực liên kết cân bằng.

Khi giải bài toán cân bằng của vật rắn có thể áp dụng phương pháp giải tích hoặc phương pháp hình học nhưng phổ biến và có hiệu quả nhất là phương pháp giải tích.

Giải bài toán cân bằng của vật thường tiến hành theo các bước sau:

1. Chọn vật khảo sát: vật khảo sát phải là vật rắn mà sự cân bằng của nó cần thiết cho yêu cầu xác định của bài toán. Nếu như bài toán tìm phản lực liên kết thì vật khảo sát phải là vật chịu tác dụng của phản lực liên kết cần tìm, nếu là bài toán tìm điều kiện cân bằng của vật thì vật khảo sát phải chính là vật đó.

2. Giải phóng vật khảo sát khỏi liên kết và xem đó là vật tự do dưới tác dụng của các lực đã cho và phản lực liên kết.

3. Thiết lập điều kiện cân bằng của vật bởi các phương trình cân bằng của hệ lực tác dụng lên vật khảo sát bao gồm các lực cho và phản lực liên kết.

4. Giải hệ phương trình cân bằng để xác định trị số và phương chiều của các phản lực liên kết hoặc thiết lập mối quan hệ giữa các lực để đảm bảo điều kiện cân bằng cho vật khảo sát .

5. Nhận xét các kết quả thu được.

Cần chú ý rằng chiều của các phản lực thường chưa được xác định vì thế lúc đầu phải tự chọn chiều. Dựa vào kết quả giải hệ phương trình cân bằng ta có thể xác định chiều của các phản lực chọn đúng hay sai. Nếu các phản lực liên kết cho trị số dương thì chiều chọn là đúng và nếu trị số âm thì chiều phải đảo lại . Mặt khác cũng cần lưu ý rằng bài toán có trường hợp giải được (bài toán tĩnh định) khi số ẩn số cân xác định nhỏ hơn hoặc bằng số phương trình cân bằng. Có trường hợp không giải được (bài toán siêu tĩnh) khi số ẩn số cân tìm lớn hơn số phương trình cân bằng.

**Thí dụ 2.1.** Cột điện OA chôn thẳng đứng trên mặt đất và được giữ bởi hai sợi dây AB và AD hợp với cột điện một góc  $\alpha = 30^\circ$  (xem hình 2-8a) Góc giữa mặt phẳng AOD và mặt phẳng AOB là  $\varphi = 60^\circ$ . Tại đầu A của cột điện có hai nhánh dây điện mắc song song với trục ox và oy. Các nhánh dây này có lực kéo là  $P_1$  và  $P_2$  như hình vẽ. Cho biết  $P_1 = P_2 = P = 100\text{kN}$ .

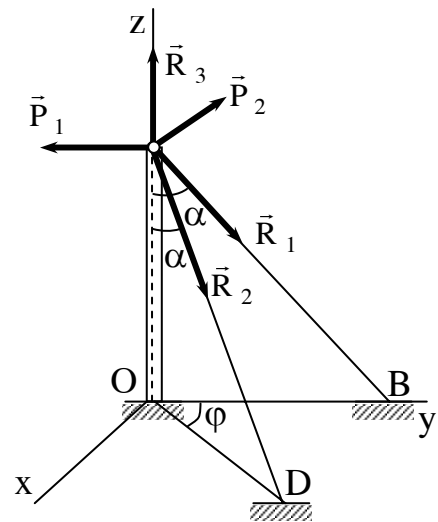
Xác định lực tác dụng dọc trong cột điện và trong các dây căng AD, AB.

Bài giải:

Chọn vật khảo sát là đầu A của cột điện.

Liên kết đặt lên đầu A là hai sợi dây AB, AD và phần cột điện còn lại.

Gọi phản lực liên kết trong dây AB là  $R_1$ , trong dây AD là  $R_2$  và lực dọc cột là  $R_3$  với chiều chọn như hình vẽ 2-8. Khi giải phóng điểm A khỏi liên kết điểm A sẽ chịu tác dụng của các lực  $P_1, P_2$  và các phản lực  $R_1, R_2$



Hình 2.8a

$\vec{R}_3$ . Điều kiện để đầu A cân bằng là hệ 5 lực tác dụng lên nó cân bằng. Ta có:

$(\vec{P}_1, \vec{P}_2, \vec{R}_1, \vec{R}_2, \vec{R}_3) \sim 0$ . Hệ lực này đồng quy tại A do đó phương trình cân bằng thiết lập theo phương trình (2.7)

Để tránh nhầm lẫn ta lập bảng (2-1) hình chiếu các lực lên 3 trục của hệ tọa độ oxyz như sau:

Bảng 2-1

$F_1$	$P_1$	$P_2$	$R_1$	$R_2$	$R_3$
$x_1$	0	-P	0	$R_2 \sin \alpha \sin \varphi$	0
$y_1$	-P	0	$R_1 \sin \alpha$	$R_2 \sin \alpha \cos \varphi$	0
$z_1$	0	0	$-R_1 \cos \alpha$	$-R_2 \cos \alpha$	$R_3$

Phương trình cân bằng viết được:

$$\sum X_i = -P + R_2 \sin \alpha \sin \varphi = 0; \quad (a)$$

$$\sum Y_i = -P + R_1 \sin \alpha + R_2 \sin \alpha \cos \varphi = 0 \quad (b)$$

$$\sum Z_i = -R_1 \cos \alpha - R_2 \cos \alpha + R_3 = 0 \quad (c)$$

Hệ 3 phương trình trên chứa 3 ẩn số  $R_1, R_2, R_3$  nên bài toán là tĩnh định.

Giải hệ phương trình trên được:

$$R_1 = P \frac{1 - \cot \alpha \cot \varphi}{\sin \alpha}; \quad R_2 = \frac{P}{\sin \alpha \sin \varphi}; \quad R_3 = P \cot \alpha (1 - \cot \alpha \cot \varphi + \frac{1}{\sin \varphi});$$

Thay các trị số của  $\alpha, \varphi$  và P ta nhận được:

$$R_1 = 85 \text{ kN}; \quad R_2 = 231 \text{ kN}; \quad R_3 = 273 \text{ kN}.$$

Kết quả đều dương nên chiều các phản lực chọn là đúng.

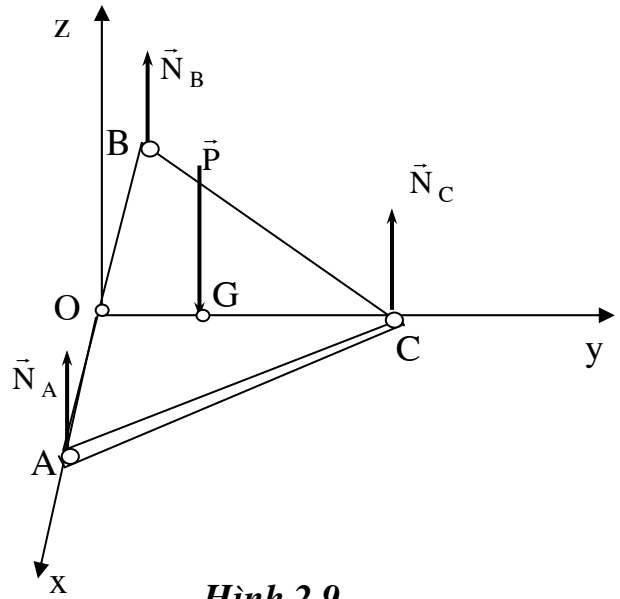
**Thí dụ 2.2:** Một xe 3 bánh ABC đặt trên một mặt đường nhẵn nằm ngang. Tam giác ABC cân có đáy  $AB = 1\text{m}$ , đường cao  $OC = 1,5\text{m}$ , trọng lượng của xe là P KN đặt tại trọng tâm G trên đoạn OC cách O là 0,5m. Tìm phản lực của mặt đường lên các bánh xe (xem hình 2-9)

**Bài giải:**

Khảo sát sự cân bằng của xe.  
Giải phóng xe khỏi mặt đường và thay bằng các phản lực của mặt đất lên các bánh xe là  $\vec{N}_A, \vec{N}_B, \vec{N}_C$ .

Vì xe đặt trên mặt phẳng nên các phản lực này có phương vuông góc với mặt đường.

Xe ở trạng thái cân bằng dưới tác dụng của 4 lực  $\vec{P}, \vec{N}_A, \vec{N}_B, \vec{N}_C$ . Hệ 4 lực này là hệ lực song song.



**Hình 2.9**

Nếu chọn hệ tọa độ oxyz như hình vẽ phương trình cân bằng của hệ lực trên theo (2-9) có dạng:

$$\sum Z_i = N_A + N_B + N_C - P = 0 \quad (a)$$

$$\sum m_x(F_i) = -P \cdot 0,5 + N_C \cdot 1,5 = 0 \quad (b)$$

$$\sum m_y(F_i) = -N_A \cdot 0,5 + N_B \cdot 0,5 = 0 \quad (c)$$

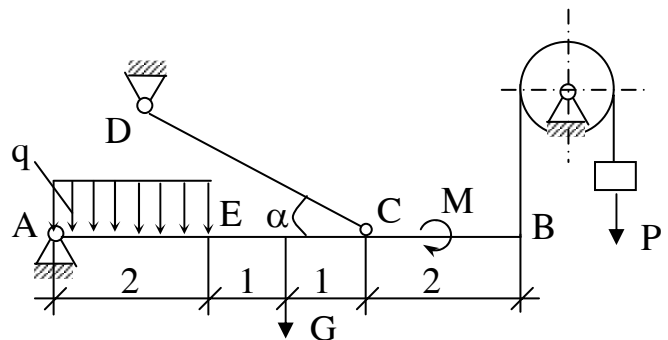
Hệ ba phương trình trên chứa 3 ẩn số  $N_A, N_B, N_C$  nên bài toán là tĩnh định.

Giải phương trình trên xác định được:

$$N_A = N_B = N_C = P/3 \quad \text{kN}$$

Kết quả cho các giá trị dương nên chiều phản lực hướng lên là đúng.

**Thí dụ 2.3:** Xà AB được giữ nằm ngang nhờ liên kết như hình vẽ (2.10). Tại A có khớp bản lề cố định. Tại C được treo bởi dây CD đặt xiên một góc  $\alpha$  so với xà. Tại B có dây kéo thẳng đứng nhờ trọng



**Hình 2.10**

vật P buộc ở đầu dây vắt qua ròng rọc.

Xà có trọng lượng G đặt tại giữa, chịu một ngẫu lực nằm trong mặt phẳng hình vẽ và có mô men M. Đoạn dầm AE chịu lực phân bố đều có cường độ q.

Xác định phản lực tại A, trong sợi dây CD cho biết  $G = 10\text{kN}$ ,  $P = 5\text{kN}$ ,  $M = 8\text{ kNm}$ ;  $q = 0,5\text{ kN/m}$ ;  $\alpha = 30^\circ$ . Các kích thước cho trên hình vẽ.

Bài giải:

Chọn vật khảo sát là xà AB. Giải phóng liên kết đặt lên xà ta có:

Liên kết tại A được thay thế bằng phản lực  $\vec{R}_A$  nằm trong mặt phẳng hình vẽ. Liên kết tại C được thay thế bằng lực căng  $\vec{T}$  hướng dọc theo dây. Liên kết tại B thay bằng lực căng đúng bằng  $\vec{P}$  nhưng có chiều hướng lên trên. Chiều của  $\vec{R}_A$  và  $\vec{T}$  chọn như hình vẽ. Như vậy xà AB ở trạng thái cân bằng dưới tác dụng của các lực ( $\vec{G}$ ,  $\vec{M}$ ,  $\vec{R}_A$ ,  $\vec{T}$ ,  $\vec{P}$ ), các lực này nằm trong mặt phẳng thẳng đứng tức là mặt phẳng hình vẽ (hệ lực phẳng). Chọn hệ toạ độ Axy như hình vẽ và lập phương trình cân bằng dạng (2-10) được:

$$\sum X_i = X_A - T\cos 30^\circ; \tag{a}$$

$$\sum Y_i = Y_A - Q - G + T \cos 60^\circ + P = 0; \tag{b}$$

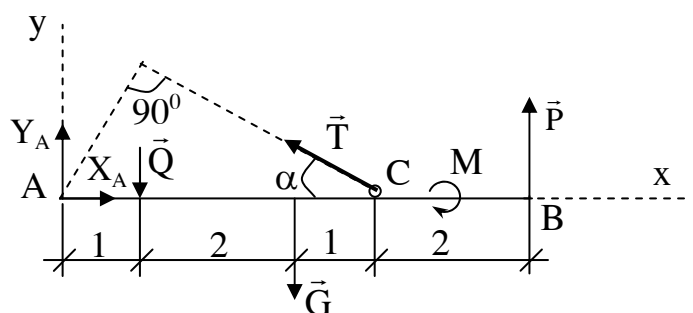
$$\sum m_A(\vec{F}_i) = - Q.1 - G.3 + T.4\sin 30^\circ - M + 6P = 0. \tag{c}$$

Trong các phương trình trên  $Q = 2q$  là tổng hợp lực phân bố đều đặt tại điểm giữa AE.

Ba phương trình trên chứa 3 ẩn số  $X_A$ ,  $Y_A$ , và T do đó bài toán là tĩnh định.

Giải hệ phương trình trên ta được:

$$T = \frac{Q.1 + G.3 + M - p.6}{4.\sin 30^\circ} = \frac{1.1 + 10.3 + 8 - 5.6}{4.0,5} = 4,5\text{ kN};$$



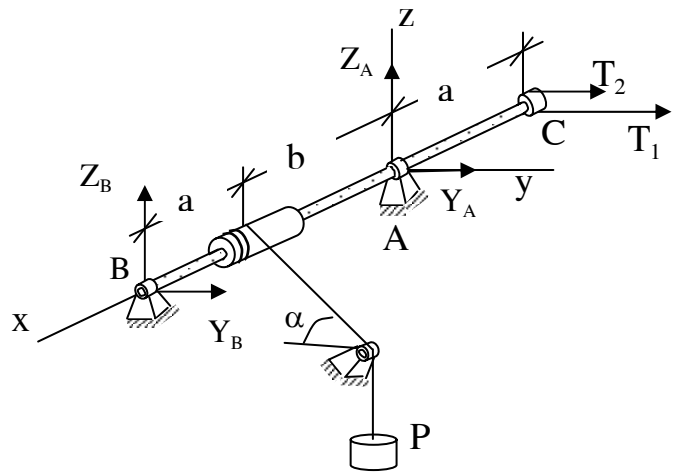
Hình 2.11

$$X_A = T \cos 30^\circ = 4,5 \cdot 0,866 = 3,90 \text{ kN};$$

$$Y_A = Q + G - T \cos 60^\circ - P = 1 + 10 - 4,5 \cdot 0,5 - 5 = 3,75, \text{ kN}$$

Kết quả cho các trị số của  $T$ ,  $X_A$ ,  $Y_A$  đều dương do đó chiều chọn ban đầu là đúng.

**Thí dụ 2.4:** Trục truyền nằm ngang đặt trên hai gối đỡ bản lề cố định A và B (xem hình vẽ 2-12). Trục nhận chuyển động quay từ dây đai dẫn đến bánh đai C có bán kính  $r_1 = 20$  cm và để nâng trọng vật P buộc vào đầu dây cáp vắt qua ròng rọc K và cuốn trên trống tời có bán kính  $r_2 = 15$  cm. Cho biết hai nhánh dây đai có phương song song với trục oy và có lực căng  $T_1$  và  $T_2$  với  $T_1 = 2T_2$ ; Trọng vật  $P = 180$  kN;  $a = 40$  cm;  $b = 60$  cm và  $\alpha = 30^\circ$ . Xác định phản lực tại hai gối đỡ A và B.



**Hình 2.12**

**Bài giải:**

Chọn vật khảo sát là trục BC.

Liên kết lên trục là các ổ đỡ A, B. Các lực tác dụng cho là  $\vec{T}_1$ ,  $\vec{T}_2$  và  $\vec{F}$ . Lực  $\vec{F}$  tác dụng dọc theo dây cáp có trị số bằng  $\vec{P}$ . Vì các ổ đỡ là khớp bản lề cố định nên phản lực liên kết tại A và B có hai thành phần theo trục oy và oz. Giải phóng liên kết đặt lên trục và thay bằng các phản lực liên kết khi đó trục AC chịu tác động của các lực:  $\vec{T}_1$ ,  $\vec{T}_2$ ,  $\vec{F}$ ,  $\vec{R}_A$ ,  $\vec{R}_B$ . Các lực này phân bố bất kỳ trong không gian. Phương trình cân bằng của hệ lực thiết lập theo (2- 6). Để tránh nhầm lẫn ta lập bảng hình chiếu và mô men của hệ lực đối với các trục tọa độ (bảng 2-2) .



Bảng 2-2

$\vec{F}_1$	$\vec{F}$	$\vec{T}_1$	$\vec{T}_2$	$\vec{R}_A$	$\vec{R}_B$
$X_1$	0	0	0	0	0
$Y_1$	$F\cos\alpha$	Thép	$T_2$	$Y_A$	$Y_B$
$Z_1$	$-F\sin\alpha$	45	0	$Z_A$	$Z_B$
$m_x(F)$	$-F.r_2$	0	$-T_2r_1$	0	0
$m_y(F)$	$F\sin\alpha.b$	$T_1r_1$	0	0	$-Z_B(a+b)$
$m_z(F)$	$F\cos\alpha.b$	0	$-T_2a$	0	$Y_A(a+b)$
		$-T_1.a$			

Các phương trình cân bằng thiết lập được:

$$\sum Y_i = P\cos\alpha + T_1 + T_2 + Y_A + Y_B = 0;$$

$$\sum Z_i = F\sin\alpha + Z_A + Z_B = 0;$$

$$\sum M_x = F.r_2 + T_1r_1 - T_2r_1 = 0;$$

$$\sum M_y = F\sin\alpha.b - Z_B(a+b) = 0;$$

$$\sum M_z = F\cos\alpha.b - T_1a - T_2a + Y_B(a+b) = 0;$$

Hệ 5 phương trình trên chứa 5 ẩn số là  $Y_A$ ,  $Z_A$ ,  $Y_B$ ,  $Z_B$  và  $T_1$  nên bài toán là tĩnh định.

Giải hệ phương trình trên tìm được:

$$T_2 = \frac{P.r_2}{r} = \frac{180.15}{20} = 135\text{kN}; \quad T_1 = 2T_2 = 270\text{ kN};$$

$$Z_B = \frac{b.P\sin\alpha}{a+b} = \frac{60.180.0,5}{40+60} = 54\text{ kN};$$

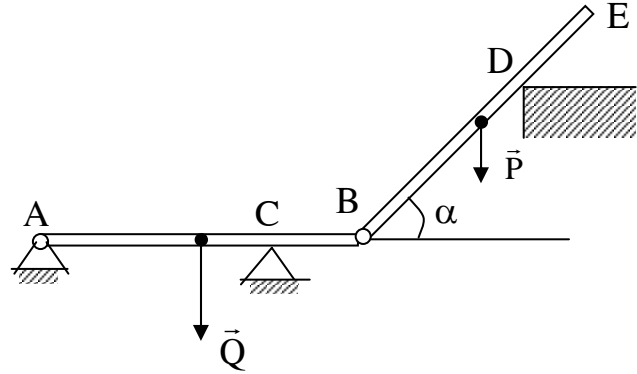
$$Y_B = \frac{a.3T_2 - Pb\cos\alpha}{a+b} = \frac{40.3.135 - 180.60.\frac{\sqrt{3}}{2}}{40+60} = 69\text{ kN}$$

$$Y_A = -P\cos\alpha - 3T_2 - Y_B = -180.\frac{\sqrt{3}}{2} - 3.135 - 69 \approx -630\text{KN}$$

$$Z_A = P\sin\alpha - Z_B = 180.0,5 - 54 = 36\text{kN}.$$

Trong các kết quả tìm được chỉ có giá trị  $Y_A$  mang dấu âm do đó chiều của nó ngược với chiều đã chọn.

**Thí dụ 2.5:** Cho hệ hai dầm AB và BE nối bằng khớp bản lề tại B (xem hình vẽ 2-13). Trọng lượng của dầm AB là Q đặt ở giữa AB. Trọng lượng của dầm BE là P đặt ở giữa BE. Tại đầu A có khớp bản lề cố định, còn tại các điểm C, D là các điểm tựa nhon.



**Hình 2.13**

Xác định phản lực tại các gối đỡ A và các điểm tựa C,D.

Cho  $P = 40\text{kN}$ ,  $Q = 20\text{kN}$ ;  $CB = \frac{1}{3} AB$ ;  $DE = \frac{1}{3} BE$ ;  $\alpha = 45^\circ$ .

**Bài giải:** Cần lưu ý rằng đây là bài toán cân bằng của hệ vật. Về nguyên tắc khi giải bài toán thuộc loại này phải tách riêng từng vật để xét. Trên hệ vật cân phân biệt hai loại vật chính và vật phụ. Vật chính là vật khi tách ra có thể đứng vững được. Vật phụ là vật khi tách ra không thể đứng vững được. Ta xét vật phụ trước sau đó xét vật chính sau. Cũng cần chú ý thêm khi tách vật tại các khớp nối sẽ được thay thế bằng các lực tác dụng tương hỗ, các lực này cùng phương cùng trị số nhưng ngược chiều.

Đối với bài toán trên, hệ gồm hai dầm trong đó AB là dầm chính còn BE là dầm phụ. Tách BE để xét. Tại khớp nối có phản lực liên kết  $R_B$  (lực tác dụng tương hỗ của dầm chính lên dầm BE). Phản lực  $R_B$  nằm trong mặt phẳng thẳng đứng (mặt phẳng hình vẽ) và có hai thành phần  $X_B$  và  $Y_B$  (xem hình 2-14). Giải phóng liên kết tại D thay vào đó bằng phản lực  $\vec{N}_D$  ( $\vec{N}_D$  vuông góc BE. Dầm BE chịu tác dụng của các lực  $\vec{P}$ ,  $\vec{N}_D$ ,  $\vec{R}_B$ . Hệ lực này cùng nằm trong mặt phẳng oxy do đó phương trình cân bằng viết được:

$$\sum X_1 = X_B - N_D \sin \alpha = 0;$$

$$\sum Y_{10} = Y_B - P + N_D \cos \alpha = 0;$$

$$\sum m_B(F_1) = N_D \frac{2}{3} \cdot a - P \cdot \frac{a}{2} \cos \alpha = 0.$$

Giải hệ phương trình trên tìm được:

$$N_D = \frac{3}{4} P \cos \alpha = \frac{3}{4} \cdot 40 \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} \approx 21,2 \text{ kN};$$

$$X_B = \frac{3}{8} P \sin 2\alpha = \frac{3}{8} \cdot 40 \cdot 1 = 15 \text{ kN};$$

$$Y_B = P \left(1 - \frac{3}{4} \cos^2 \alpha\right) = 40 \left(1 - \frac{3}{4} \cdot \frac{2}{4}\right) = 25 \text{ kN}.$$

Giá trị các phản lực đều dương điều này chứng tỏ chiều của chúng như đã chọn là đúng.

Tiếp theo xét đến dầm chính AB. Giải phóng các liên kết dầm sẽ ở trạng thái cân bằng dưới tác dụng của hệ lực:  $\vec{Q}$ ,  $-\vec{R}_B$ ,  $\vec{R}_A$ ,  $\vec{N}_C$ . Các lực này cùng nằm trong mặt phẳng oxy. ( xem hình 2.15 )

Phương trình cân bằng của hệ lực viết được:

$$\sum X_1 = X_A - X'_B = 0;$$

$$\sum m_A(F) = -Y'_B \cdot b + N_C \frac{2}{3} b - Q \cdot \frac{b}{2} = 0;$$

$$\sum m_C(F) = -Y_A \cdot \frac{2b}{3} + Q \frac{b}{6} - Y'_B \cdot \frac{b}{3} = 0;$$

Trong đó  $X'_B = X_B$ ,  $Y'_B = Y_B$  nhưng có chiều ngược lại.

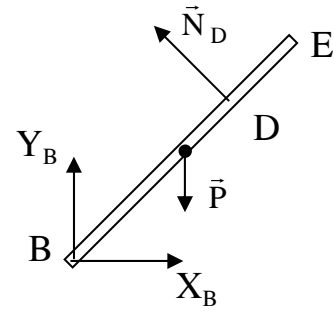
Giải hệ 3 phương trình trên tìm được:

$$X_A = X_B = 15 \text{ kN};$$

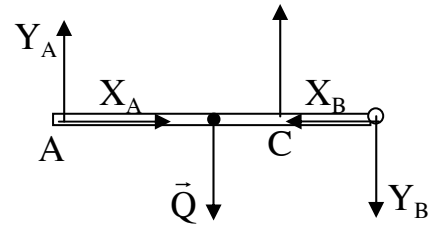
$$Y_A = \frac{1}{4} Q - \frac{1}{2} Y_B = -7,5 \text{ kN};$$

$$Y_C = \frac{3}{4} Q + \frac{3}{2} Y_B = 52,5 \text{ kN}.$$

Kết quả cho giá trị của  $Y_A$  mang dấu âm có nghĩa chiều  $Y_A$  chọn là sai phải đảo lại.



Hình 2.14



Hình 2.15

### Chương 3

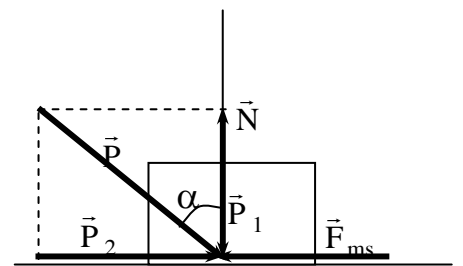
## MA SÁT VÀ BÀI TOÁN CÂN BẰNG CỦA VẬT KHI CÓ MA SÁT

### 3.1. MA SÁT TRƯỢT VÀ BÀI TOÁN CÂN BẰNG CỦA VẬT KHI CÓ MA SÁT TRƯỢT

#### 3.1.1. Ma sát trượt và các tính chất của ma sát trượt

Thực tiễn cho thấy bất kỳ vật nào chuyển động trượt trên bề mặt không nhẵn của vật khác đều xuất hiện một lực cản lại sự trượt của vật gọi là lực ma sát trượt ký hiệu  $\vec{F}_{ms}$ . Làm thí nghiệm biểu diễn trên hình 3.1. Vật A đặt trên mặt trượt nằm ngang và chịu tác dụng của lực  $\vec{P}$  hợp với phương thẳng đứng một góc  $\alpha$ . Phân tích  $\vec{P}$  thành hai thành phần  $\vec{P}_1$  và  $\vec{P}_2$  như hình vẽ. Nhận thấy rằng  $\vec{P}_1$  luôn luôn cân bằng với phản lực pháp tuyến  $\vec{N}$ . Còn lực  $\vec{P}_2$  là lực cân để đẩy vật A trượt trên mặt.

Khi  $\vec{P}$  không đổi ta nhận thấy góc  $\alpha$  tăng thì  $\vec{P}_2$  tăng. Trong giai đoạn đầu vật A đứng yên trên mặt B. Từ điều kiện cân bằng của vật A cho thấy  $\vec{P}_2$  bằng lực ma sát nhưng ngược chiều. Nếu tiếp tục tăng góc  $\alpha$  đến một trị số  $\varphi$  thì vật A bắt đầu trượt. Lực ma sát lúc đó cũng tiến tới giới hạn  $\vec{F}_n$ .



Hình 3.1

$$\text{Trị số } F_n = N \tan \varphi \quad (3.1)$$

Ở đây  $N = P_1$  là phản lực pháp tuyến của mặt trượt. Góc  $\varphi$  gọi là góc ma sát;  $\tan \varphi = f$  gọi là hệ số ma sát. Từ (3.1) có thể kết luận: lực ma sát trượt luôn luôn cùng phương nhưng ngược chiều với chuyển động trượt, có trị số tỷ lệ thuận với phản lực pháp tuyến (áp lực) của mặt trượt.

Hệ số ma sát  $f$  được xác định bằng thực nghiệm, nó phụ thuộc vào vật liệu và tính chất của bề mặt tiếp xúc. Bảng (3-1) cho ta trị số của hệ số ma sát trượt đối với một vài vật liệu thường gặp

Bảng 3-1

Tên vật liệu	Hệ số ma sát
Đá trượt trên gỗ	0,46 ÷ 0,6
Gỗ trượt trên gỗ	0,62
Kim loại trượt trên gỗ	0,62
Đồng trượt trên gang	0,16
Đồng trượt trên sắt	0,19
Thép trượt trên thép	0,15

Lực ma sát xuất hiện trong giai đoạn vật ở trạng thái tĩnh gọi là ma sát tĩnh. Lực ma sát tĩnh tăng từ không đến trị số giới hạn  $F_n = f_0 N$ . Lực ma sát xuất hiện trong giai đoạn vật chuyển động trượt ta gọi là lực ma sát động. Trong trạng thái tĩnh lực kéo (đẩy) vật luôn cân bằng với lực ma sát tĩnh còn trong trạng thái chuyển động lực kéo (đẩy)  $P_2$  vừa phải thắng ma sát động vừa phải dư một phần để tạo ra chuyển động của vật. Nếu gọi lực ma sát động của vật là  $F_{mssd}$  thì  $F_{msd} = f_d N$ , trong đó  $f_d$  gọi là hệ số ma sát động. Qua nhiều thực nghiệm thấy rằng lực ma sát động thường nhỏ hơn một chút so với ma sát tĩnh giới hạn. Hệ số ma sát động không những phụ thuộc vào vật liệu và tính chất bề mặt tiếp xúc của vật mà còn phụ thuộc vào vận tốc trượt của vật. Trong phần lớn các trường hợp cho thấy khi vận tốc tăng thì hệ số ma sát động giảm và ngược lại. Thí dụ hệ số ma sát động giữa bánh đai làm bằng gang với dây đai phanh bằng thép có thể xác định theo công thức:

$$f_d = \frac{1+0,0112v}{1+0,006v} f_t$$

Trong đó  $v$  là vận tốc trượt tính bằng km/h còn  $f_t = 0,45$  khi mặt tiếp xúc khô và  $f_t = 0,25$  khi mặt tiếp xúc ướt.

Trong tĩnh học vì chỉ xét bài toán cân bằng nên ma sát phải là ma sát tĩnh.

### 3.1.2. Bài toán cân bằng của vật khi chịu ma sát trượt

Xét vật rắn đặt trên mặt tựa (mặt trượt). Giả thiết vật chịu tác dụng của các lực  $\vec{F}_1, \vec{F}_2, \dots, \vec{F}_n$ . Các lực liên kết bao gồm phản lực pháp tuyến  $\vec{N}_j$  và lực ma sát  $\vec{F}_{msj}$ .

Khi vật cân bằng ta có hệ lực sau:

$$(\vec{F}_1, \vec{F}_2, \dots, \vec{F}_n, \vec{N}_j, \vec{F}_{msj}) \sim 0 \quad j = 1 \dots s \text{ là số bề mặt tiếp xúc}$$

Để vật cân bằng phải có các phương trình cân bằng như đã xét ở chương 2. Ngoài các phương trình cân bằng ra để đảm bảo vật không trượt phải có các điều kiện:

$$F_{nj} \leq f_o N_j. \quad F_{nj} \text{ là lực đẩy tổng hợp.}$$

Trở lại sơ đồ (3.1) ta thấy khi không có trượt thì

$$\operatorname{tg} \alpha = \frac{F_{ms}}{N} \leq f_o = \operatorname{tg} \varphi$$

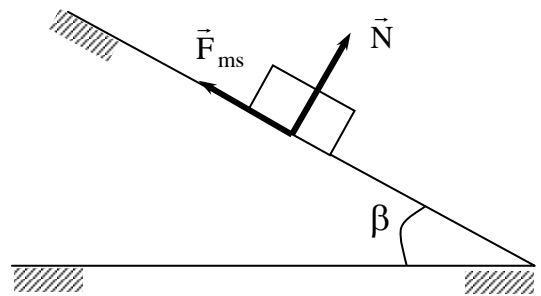
Ta có thể phát biểu điều kiện không trượt như sau:

Điều kiện để vật không trượt là hợp lực  $\vec{P}$  tác dụng lên vật nằm trong mặt nón có góc đỉnh  $2\varphi$  (ta gọi nón này là nón ma sát). Khi  $P$  nằm trên nón ma sát là lúc sắp xảy ra sự trượt của vật A.

**Thí dụ 3.1:** Xác định điều kiện để cho vật A có trọng lượng  $P$  nằm cân bằng trên mặt nghiêng so với phương ngang một góc  $\beta$ . Hệ số ma sát tĩnh là  $f_o$  (hình 3.2)

**Bài giải:** Xét vật A nằm cân bằng trên mặt nghiêng dưới tác dụng của các lực  $(\vec{P}, \vec{N}, \vec{F}_{ms})$ . Vì vật có xu hướng trượt xuống nên lực ma sát  $\vec{F}_{ms}$  luôn luôn hướng về phía trên như hình vẽ.

Để vật cân bằng phải có:



**Hình 3.2**

$$(\vec{P}, \vec{N}, \vec{F}_{ms}) \sim 0 \text{ và } F_N \leq f_0 N.$$

Giả thiết rằng vị trí đang xét là vị trí giới hạn giữa cân bằng và trượt thì lực ma sát  $F_{ms} = F_n = f_0 N$ . Điều kiện để hệ lực tác dụng lên hệ vật cân bằng là:

$$F_n = N \operatorname{tg} \beta$$

Mặt khác vì  $F_n \leq N f_0$ . Suy ra  $\operatorname{tg} \beta \leq f_0$ .

Như vậy điều kiện để cho vật cân bằng phải là  $\operatorname{tg} \beta \leq f_0$ .

Trị số của góc  $\beta = \beta_0$  với  $\operatorname{tg} \beta_0 = f_0$  chính bằng góc ma sát  $\varphi$ .

**Thí dụ 3.2:** Giá treo vật nặng có sơ đồ như hình vẽ 3-3. Vật treo có trọng lượng  $P$ , hệ số ma sát trượt tại các điểm tựa A và B là  $f_0$ . Kích thước cho theo hình vẽ. Xác định điều kiện cân bằng cho giá.

Bài giải:

Khảo sát sự cân bằng của giá. Lực tác dụng lên giá ngoài trọng lượng  $\vec{P}$  của vật A còn có phản lực pháp tuyến và lực ma sát ở điểm tựa A và B là:  $\vec{N}, \vec{N}', \vec{F}, \vec{F}'$

Nếu khoảng cách  $l$  là không đổi, điều kiện cân bằng của giá là:

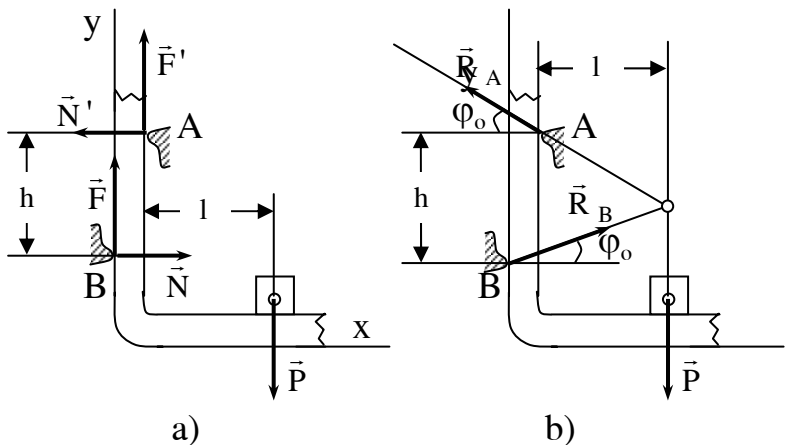
$$(\vec{P}, \vec{N}, \vec{N}', \vec{F}, \vec{F}') \sim 0$$

$$\text{và } F \leq f_0 N; F' \leq f_0 N'$$

Tại vị trí giới hạn nghĩa là lúc sắp xảy ra sự trượt của giá trên các điểm tựa ta có phương trình cân bằng như sau:

$$N - N' = 0; \quad (1) \quad F = f_0 N \quad (4)$$

$$F + F' - P = 0 \quad (2) \quad F' = f_0 N' \quad (5)$$



Hình 3.3

$$N.h - F.d_{gh} - P = 0; \quad (3)$$

Ở đây  $d_{gh}$  là khoảng cách giới hạn của hai điểm tựa A và B cho phép ứng với lúc bắt đầu trượt.

Giải hệ phương trình trên ta được:

$$N = N' \quad F = F'; \quad P = 2f_o N;$$

$$h = f_o d_{gh} + 2f_o l \text{ hay } d_{gh} = \frac{h}{f_o} - 2l$$

Khoảng cách  $d$  càng lớn áp lực  $N$  càng lớn và ma sát càng lớn, điều kiện cân bằng của giá viết được:

$$d_{gh} \geq \frac{h}{f_o} - 2l$$

**Thí dụ 3.3:** Tìm điều kiện không trượt của dây đai quấn trên bánh đai tròn có kể đến ma sát trượt với hệ số  $f_o$  (hình 3-4), bỏ qua tính đàn hồi của dây đai.

Bài giải:

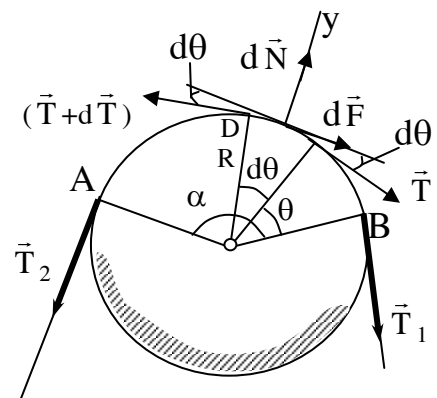
Tìm điều kiện không trượt của dây đai có nghĩa là tìm điều kiện cân bằng của đoạn đai AB của đai dưới tác dụng các lực  $\vec{T}_1, \vec{T}_2$  ( $T_2 > T_1$ ) các phản lực pháp tuyến  $N$  và các lực ma sát trượt  $F$  phân bố liên tục trên cung AB.

Khi dây đai sắp trượt ta xét một cung nhỏ ED trên dây đai. Bên nhánh chủ động có lực tác dụng là  $\vec{T} + \Delta\vec{T}$  còn bên nhánh phụ động lực tác dụng là  $\vec{T}$ . Gọi phản lực pháp tuyến lên cung đai này là  $\vec{N}$  và lực ma sát trượt lên cung này là  $F$  ta sẽ có phương trình cân bằng:

$$- T \cos \frac{d\theta}{2} + (T+dT) \cos \frac{d\theta}{2} - F = 0$$

$$- N - T \sin \frac{d\theta}{2} - (T - dT) = 0$$

Trong đó  $F = fN$ . Bỏ qua các vô cùng bé



**Hình 3.4**



bậc hai trở lên ta được:  $F = dT$  và  $N = Td\theta$ . Thay giá trị trên vào biểu thức  $F = fN$  ta có  $dT = f.T.d\theta$ . Tích phân hai vế tương ứng với cận từ A đến B ta được

$$\ln T \Big|_B^A = f_0 \theta \Big|_B^A \text{ hay } \ln \frac{T_2}{T_1} = f.\alpha$$

$\alpha$  là góc chắn cung AB gọi là góc bao của đai.

$$\text{Suy ra: } T_2 = T_1.e^{f\alpha}$$

Lực kéo bên nhánh chủ động  $T_2$  càng lớn hơn bên nhánh bị động thì khả năng trượt càng nhiều do đó điều kiện để dây không trượt phải là:

$$T_2 \leq T_1.e^{f\alpha}$$

Công thức này được gọi là công thức Ôle

### 3.2. MA SÁT LĂN VÀ BÀI TOÁN CÂN BẰNG CỦA VẬT RẮN KHI CÓ MA SÁT LĂN

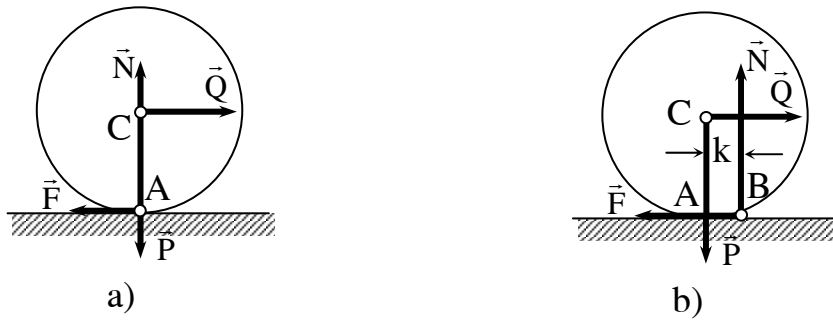
Ma sát lăn là mô men cản chuyển động lăn của vật thể này trên vật thể khác.

Xét một con lăn hình trụ bán kính  $R$  trọng lượng  $P$  lăn trên một mặt phẳng ngang, nhờ lực  $\vec{Q}$  đặt vào trục con lăn (xem hình 3.5). Trong trường hợp này con lăn chịu tác dụng của các lực:  $\vec{P}$ ,  $\vec{Q}$ ,  $\vec{N}$ ,  $\vec{F}_{ms}$ . Trong các lực đó hai lực  $\vec{Q}$  và  $\vec{F}_{ms}$  tạo thành một ngẫu lực có tác dụng làm cho con lăn chuyển động lăn. Còn lại hai lực  $\vec{P}$  và  $\vec{N}$  trong trường hợp con lăn và mặt lăn là rắn tuyệt đối thì chúng trùng phương. Trong thực tế con lăn và mặt lăn là những vật biến dạng hai lực  $P$  và  $N$  không trùng phương luôn song song và cách nhau một khoảng cách  $k$ . Hai lực này tạo thành một ngẫu lực có tác dụng cản lại sự lăn của con lăn. Mô men của ngẫu ( $\vec{P}$ ,  $\vec{N}$ ) được gọi là mô men ma sát lăn. Nếu ký hiệu mô men ma sát lăn là  $M_{ms}$  thì  $M_{ms} = kN$ .

Gọi  $k$  là hệ số ma sát lăn. Khác với hệ số ma sát trượt hệ số ma sát lăn  $k$  có thứ nguyên là độ dài.

Hệ số ma sát lăn được xác định bằng thực nghiệm, nó cũng phụ thuộc vào tính chất vật liệu và bề mặt lăn, không phụ thuộc vào lực N. Sau đây là hệ số ma sát lăn của một vài vật thường gặp.

Vật liệu	Hệ số k (cm)
Gỗ lăn trên gỗ	0,05 ÷ 0,08
Thép lăn trên thép	0,005
Gỗ lăn trên thép	0,03 ÷ 0,04
Con lăn thép trên mặt thép	0,001

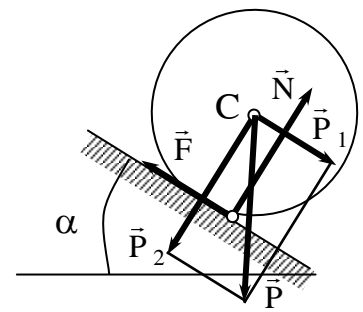


**Hình 3.5**

Bài toán cân bằng của vật khi có ma sát lăn ngoài điều kiện hệ lực tác dụng lên hệ kể cả các phản lực và lực ma sát cân bằng còn phải thêm điều kiện không có lăn biểu diễn bởi phương trình:

$$M_{ms} \geq Q.R$$

**Thí dụ 3.4:** Tìm điều kiện cân bằng của con lăn trọng lượng P, bán kính R nằm trên mặt phẳng nghiêng một góc  $\alpha$ . Cho hệ số ma sát lăn là k. (xem hình 3-6)



**Hình 3.6**

**Bài giải:**

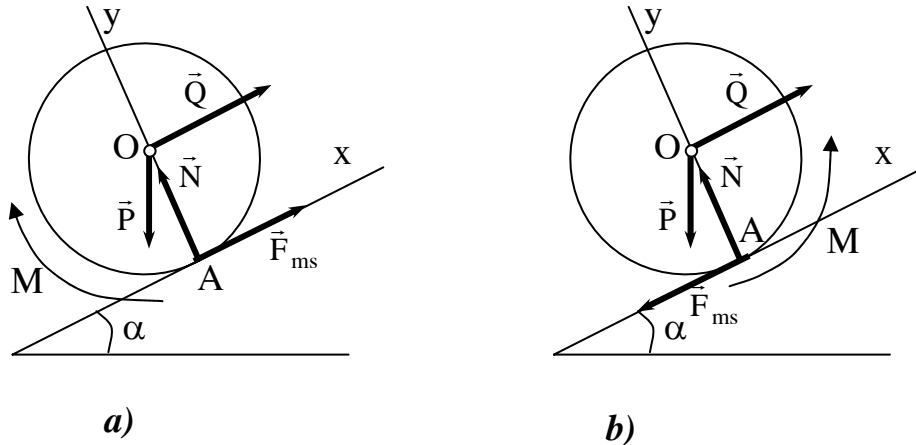
Xét con lăn ở vị trí cân bằng. Phân tích  $\vec{P}$  thành hai lực  $\vec{P}_1$ ,  $\vec{P}_2$  như hình vẽ (3-6).

Ta có điều kiện để con lăn không lăn là:  $P_1.R = R.P.\sin\alpha \leq P_2.k = P \cos\alpha$

Hay  $R.P.\sin\alpha \leq P.\cos\alpha. \quad \text{tg}\alpha \leq \frac{k}{R}$

Như vậy điều kiện để con lăn cân bằng là:  $\operatorname{tg}\alpha \leq \frac{k}{R}$

**Thí dụ 3.5:** Vật hình trụ có trọng lượng  $P$  bán kính  $R$  nằm trên mặt phẳng nghiêng một góc  $\alpha$ . Khối trụ chịu tác dụng lực đẩy  $Q$  song song với mặt phẳng nghiêng. Tìm điều kiện khối trụ đứng yên trên mặt phẳng nghiêng và điều kiện để nó lăn không trượt lên phía trên. Hệ số ma sát lăn là  $k$  và hệ số ma sát trượt là  $f$ .



Hình 3.7

**Bài giải:**

Điều kiện để khối trụ cân bằng trên mặt phẳng nghiêng là :

$$(\vec{P}, \vec{Q}, \vec{N}, \vec{F}_{ms}, \vec{M}_{ms}) \sim 0$$

Mặt khác để khối trụ không lăn (hình 3.7a ) không trượt xuống phải có thêm điều kiện:

$$M_{ms} \leq k.N; \quad F_{ms} \leq f.N$$

Như vậy phải thỏa mãn các phương trình sau:

$$\sum X_i = Q - P \sin \alpha + F_{ms} = 0; \quad (1)$$

$$\sum Y_i = -P \cos \alpha + N = 0; \quad (2)$$

$$\sum m_A = P.R.\sin \alpha - Q.R - M_{ms} = 0 \quad (3)$$

$$F_{ms} \leq f.N \quad (4)$$

$$M_{ms} \leq k.N \quad (5)$$

Từ ba phương trình đầu tìm được:

$$N = P \cos \alpha ; \quad F_{ms} = P \sin \alpha - Q ; \quad M_{ms} = R(P \sin \alpha - Q)$$

Thay các kết quả vào hai bất phương trình cuối được:

$$P \sin \alpha - Q \leq f \cdot P \cos \alpha ; \quad R(P \sin \alpha - Q) \leq k \cdot P \cos \alpha$$

$$\text{Hay: } Q \geq P(\sin \alpha - f \cdot \cos \alpha)$$

$$Q \geq P\left(\sin \alpha - \frac{k}{R} \cos \alpha\right)$$

Thường thì  $\frac{k}{R} < f$  do đó điều kiện tổng quát là:

$$\frac{Q}{P} \geq \sin \alpha - \frac{k}{R} \cos \alpha \geq \sin \alpha - f \cdot \cos \alpha$$

Để vật lăn không trượt lên ( hình 3.7b ) phải có các điều kiện:

$$\sum X_i = Q - P \sin \alpha + F_{ms} = 0; \quad (1')$$

$$\sum Y_i = -P \cos \alpha + N = 0; \quad (2')$$

$$\sum M_A = P \cdot \sin \alpha - Q \cdot R + M_{ms} = 0; \quad (3')$$

$$F_{ms} \leq f \cdot N \quad (4')$$

$$M_{ms} \geq k \cdot N \quad (5')$$

Bất phương trình (4') đảm bảo cho vật chuyển động có trượt lên. Còn bất phương trình (5') đảm bảo cho con lăn có khả năng lăn lên trên.

Từ 3 phương trình đầu ta được:

$$N = P \cos \alpha; \quad F_{ms} = Q - P \sin \alpha ; \quad M_{ms} = R(Q - P \sin \alpha)$$

Thay thế vào hai phương trình cuối ta được:

$$Q - P \sin \alpha \leq f \cdot P \cos \alpha;$$

$$R(Q - P \sin \alpha) \geq k P \cos \alpha.$$

Vậy điều kiện để khối trụ lăn không trượt lên trên là:

$$\sin \alpha + \frac{k}{R} \cos \alpha \leq \frac{Q}{P} < \sin \alpha + f \cos \alpha.$$

Điều này nói chung có thể được nghiệm vì  $\frac{k}{R}$  thường nhỏ hơn  $f$ .

## Chương 4

### TRỌNG TÂM CỦA VẬT RẮN

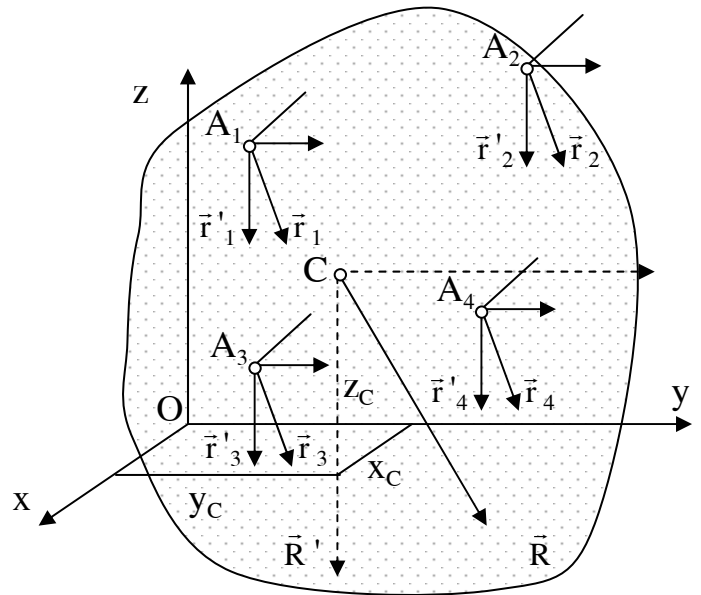
#### 4.1. TÂM CỦA HỆ LỰC SONG SONG

Hệ lực song song ( $\vec{F}_1, \vec{F}_2, \dots, \vec{F}_n$ ) luôn có hợp lực  $\vec{R}$  song song với các lực đã cho. Theo lý thuyết về hệ lực, hợp lực  $\vec{R}$  được xác định bởi biểu thức:

$$\vec{R} = \vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \dots + \vec{F}_n = \sum_{i=1}^n \vec{F}_i \quad (4-1)$$

Khi ta thay đổi phương của hệ lực phương của hợp lực cũng thay đổi theo. Chẳng hạn lúc đầu hệ lực có hợp lực là  $R$  song song với các lực đã cho, sau khi xoay hệ lực cho song song với trục  $oz$  ta sẽ được hợp lực  $R'$  có độ lớn bằng  $R$  nhưng có phương song song với trục  $oz$ . Mặc dù hợp lực thay đổi phương khi phương của hệ lực thay đổi nhưng đường tác dụng của chúng đều đi qua điểm  $C$  điểm này gọi là tâm của hệ lực song song đã cho.

Để xác định vị trí của tâm  $C$  ta vận dụng định lý Va-ri-nhông. Cho hợp lực  $\vec{R}'$  như hình vẽ ta có:



Hình 4.1

$$M_y(R') = \sum_{i=1}^n m_y(F_i^n);$$

$$R \cdot X_c = \sum_{i=1}^n F_i x_i;$$

$$\text{hay } X_c = \frac{\sum_{i=1}^n F_i x_i}{R} \quad ;$$

Trong đó  $X_c$  là toạ độ của điểm C trên trục  $ox$ ,  $x_i$  là toạ độ của điểm  $A_i$  trên trục  $ox$ .

Bằng cách xoay phương của hệ lực cho song song với trục  $ox$  và  $oy$  ta sẽ nhận được các kết quả tương tự với toạ độ của C trên hai trục  $oy$  và  $oz$ . Ta xác định hệ toạ độ của tâm C theo các biểu thức sau:

$$\begin{aligned} X_c &= \frac{\sum_{i=1}^n F_i x_i}{R}; \\ Y_c &= \frac{\sum_{i=1}^n F_i y_i}{R}; \\ Z_c &= \frac{\sum_{i=1}^n F_i z_i}{R}. \end{aligned} \tag{4-2}$$

Như vậy có thể xác định hợp lực của hệ lực song song nhờ các biểu thức (4-1) và (4-2)

## 4.2. TRỌNG TÂM CỦA VẬT RẮN

Coi vật rắn là tập hợp của  $n$  phần tử có trọng lượng  $\bar{P}_1, \bar{P}_2 \dots \bar{P}_n$ . Các trọng lực  $P_i$  tạo thành một hệ lực song song. Tâm của hệ các trọng lượng phần tử này gọi là trọng tâm của vật.

Như vậy gọi C là trọng tâm của vật thì toạ độ của điểm C được xác định bằng các biểu thức sau:

$$\begin{aligned} X_c &= \frac{\sum_{i=1}^n P_i x_i}{P}; \\ Y_c &= \frac{\sum_{i=1}^n P_i y_i}{P}; \end{aligned} \tag{4-3}$$

$$Z_c = \frac{\sum_{i=1}^n P_i z_i}{P}.$$

Trong đó  $\bar{P}_i$  và  $\bar{P}$  là trọng lượng của phần tử thứ  $i$  trong vật, và trọng lượng của cả vật, còn  $x_i, y_i, z_i$  là toạ độ của phần tử thứ  $i$ .

Như vậy trọng tâm của vật là một điểm  $C$  trên vật mà tổng hợp trọng lượng của cả vật đi qua khi ta xoay vật đó ở bất kỳ chiều nào trong không gian.

### 4.3. TRỌNG TÂM CỦA MỘT SỐ VẬT ĐỒNG CHẤT

#### 4.3.1. Vật rắn là một khối đồng chất

Gọi trọng lượng riêng của vật là  $\gamma$  (trọng lượng của một đơn vị thể tích) thì  $P_i = \gamma \cdot v_i$  và  $P = \gamma \cdot v$ . Trong đó  $v_i$  và  $v$  là thể tích của phần tử thứ  $i$  của vật và thể tích cả vật. Toạ độ trọng tâm của vật lúc này có thể xác định bởi các biểu thức:

$$x_c = \frac{\sum_{i=1}^n v_i x_i}{v}; \quad y_c = \frac{\sum_{i=1}^n v_i y_i}{v}; \quad z_c = \frac{\sum_{i=1}^n v_i z_i}{v}.$$

#### 4.3.2. Vật rắn là một tấm mỏng đồng chất

Gọi trọng lượng riêng của vật rắn là  $\gamma$  (trọng lượng của một đơn vị diện tích) ta sẽ có  $P_i = \gamma \cdot S_i$  và  $P = \gamma \cdot S$  ở đây  $S_i$  và  $S$  là diện tích của phần tử thứ  $i$  của vật và diện tích toàn vật. Toạ độ trọng tâm của vật trong hệ toạ độ oxy chứa vật xác định theo biểu thức sau:

$$x_c = \frac{\sum_{i=1}^n S_i x_i}{S}; \quad y_c = \frac{\sum_{i=1}^n S_i y_i}{S};$$

#### 4.3.3. Vật rắn là một dây hay thanh mảnh đồng chất

Gọi trọng lượng riêng của vật là  $\gamma$  (trọng lượng của một đơn vị chiều dài vật) ta có  $P_i = \gamma \cdot L_i$  và  $P = \gamma \cdot L$ . Trong đó  $L_i$  và  $L$  là chiều dài của phần tử thứ  $i$  và chiều dài của cả vật. Toạ độ trọng tâm của vật lúc này có thể xác định bởi các biểu thức:

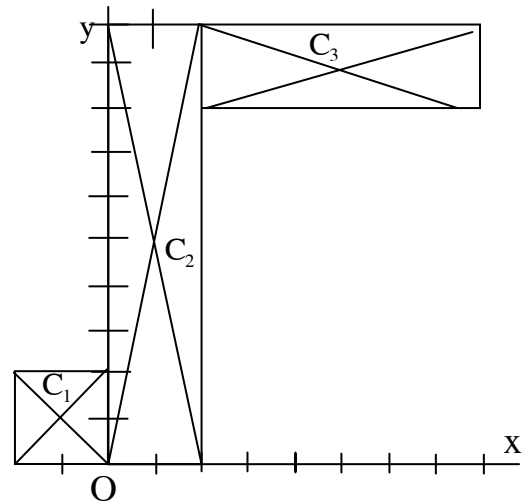
$$x_c = \frac{\sum_{i=1}^n L_i x_i}{L}; \quad y_c = \frac{\sum_{i=1}^n L_i y_i}{L}; \quad z_c = \frac{\sum_{i=1}^n L_i z_i}{L}.$$

**4.3.4. Vật rắn đồng chất có một tâm, một trục hay một mặt phẳng đối xứng**

Ta có nhận xét rằng trên vật bao giờ cũng tìm được hai phần tử đối xứng có trọng lượng  $P_1, P_2$  như nhau song song cùng chiều qua tâm đối xứng, trục đối xứng hay mặt phẳng đối xứng của vật và như vậy hợp lực của nó sẽ đi qua điểm đối xứng nằm trên trục đối xứng hay mặt phẳng đối xứng. Dễ dàng nhận thấy rằng hợp lực của các  $\vec{P}_i$  ( $i = 1...n$ ), nghĩa là trọng lượng của vật bao giờ cũng đi qua tâm đối xứng, trục đối xứng hay nằm trong mặt phẳng đối xứng nếu như xoay vật sao cho mặt phẳng đối xứng đó ở vị trí thẳng đứng. Nói cách khác trọng tâm của vật trong trường hợp có một tâm đối xứng, có một trục đối xứng hay có một mặt phẳng đối xứng bao giờ cũng nằm trên tâm đối xứng, trục đối xứng hay mặt phẳng đối xứng đó.

**4.3.5. Trọng tâm của vật có thể phân chia thành những vật nhỏ đơn giản**

Trong trường hợp này ta chia vật thành các phần có hình dạng đơn giản để xác định trọng tâm, sau đó coi mỗi vật đó như một phần tử nhỏ của cả vật, mỗi phần tử này có trọng lượng đặt tại trọng tâm. Xác định được trọng lượng và trọng tâm các phần nhỏ của vật ta sẽ xác định được trọng tâm của cả vật nhờ các biểu thức xác định tọa độ trọng tâm ở trên.



Sau đây ta vận dụng những kết quả trên để tìm trọng tâm của một số vật.

**Thí dụ 4.1:** Xác định trọng tâm của tấm tôn phẳng có hình dạng như hình vẽ (4-2).

Biết rằng tấm tôn là đồng chất và kích thước của các cạnh tính bằng cm đã cho trên

**Hình 4.2**

**Bảng 4.1**

	$C_1$	$C_2$	$C_3$
$x_i$	-1	1	5
$y_i$	1	5	9
$S_i$	4	20	12



hình.

Bài giải:

Trước hết chia vật thành 3 phần, mỗi phần là một hình chữ nhật như hình vẽ (4-2). Các hình này là các tấm phẳng và có tâm đối xứng là  $C_1, C_2$  và  $C_3$ . Toạ độ trọng tâm và diện tích của nó có thể xác định như bảng 4.1.

Diện tích của cả vật là :

$$S = S_1 + S_2 + S_3 = 36 \text{ (cm}^2\text{)}$$

Áp dụng công thức (4.5) ta có:

$$x_c = \frac{x_1S_1 + x_2S_2 + x_3S_3}{S} = \frac{-4 + 20 + 60}{36} = 2\frac{1}{9} \text{ cm}$$

$$y_c = \frac{y_1S_1 + y_2S_2 + y_3S_3}{S} = \frac{4 + 100 + 108}{36} = 5\frac{8}{9} \text{ cm}$$

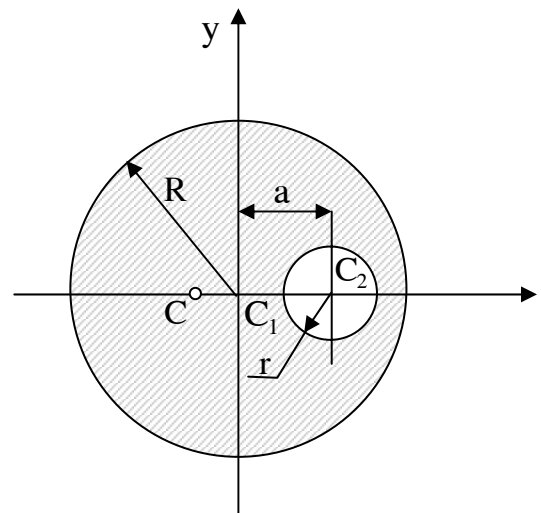
Trọng tâm C của vật hoàn toàn được xác định.

**Thí dụ 4.2.** Tìm toạ độ trọng tâm của tấm phẳng giới hạn bởi hai đường tròn bán kính R và r ( xem hình vẽ 4.3). Cho biết khoảng cách giữa hai tâm là  $c_1c_2 = a$ .

Bài giải:

Chọn hệ toạ độ như hình vẽ. Phân tích thành hai phần mỗi phần là một tấm tròn nhưng ở đây tâm tròn có bán kính r phải coi như vật có tiết diện âm. Cụ thể ta có: Phần 1 là một tấm tròn có bán kính R có toạ độ trọng tâm là  $x_1 = 0$  và  $y_1 = 0$ . Diện tích là  $S_1 = \pi R^2$ . Phần 2 là tấm tròn có bán kính r, toạ độ trọng tâm là  $x_2 = a, y_2 = 0$  và diện tích là  $S_2 = -\pi r^2$ . Diện tích cả vật là :

$$S = S_1 + S_2 = \pi(R^2 - r^2)$$



**Hình 4.3**

Ta có thể tính được tọa độ trọng tâm của vật.

$$x_c = \frac{x_1 S_1 + x_2 S_2}{S} = - \frac{a.r^2}{R^2 - r^2} ;$$

$$y_c = \frac{y_1 S_1 + y_2 S_2}{S} = 0.$$

**Thí dụ 4-3.** Tìm trọng tâm của một cung tròn AB bán kính R, góc ở tâm là  $\widehat{AOB} = 2\alpha$  (hình 4-4)

Nếu chọn hệ tọa độ như hình vẽ ta thấy trục ox là trục đối xứng do đó trọng tâm C của chúng nằm trên trục ox có nghĩa là  $y_c = 0$ . Ở đây chỉ còn phải xác định  $x_c$

Ta chia cung AB thành N phần nhỏ, mỗi phần có chiều dài  $\Delta l_k$ , có tọa độ  $x_k = R \cos \varphi_k$ .

Theo công thức (4.6) có:

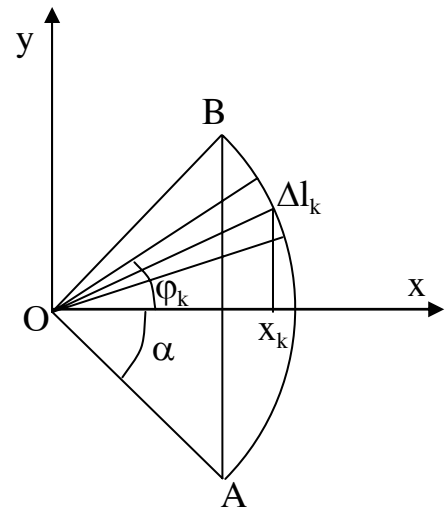
$$x_c = \frac{\sum_{i=1}^n \Delta l_k x_k}{L} = \frac{1}{L} \sum_{i=1}^n \Delta l_k R \cos \varphi_k$$

Thay  $\Delta l_k \cos \varphi_k = \Delta Y_k$  ta có:

$$X_c = \frac{1}{L} R \sum_{i=1}^n \Delta Y_k = \frac{1}{L} R \cdot AB$$

Thay  $L = R \cdot 2\alpha$  và  $AB = 2R \sin \alpha$  ta được:

$$X_c = \frac{R \cdot 2 \sin \alpha}{R \cdot 2\alpha} = R \cdot \frac{\sin \alpha}{\alpha} \quad (4-7)$$

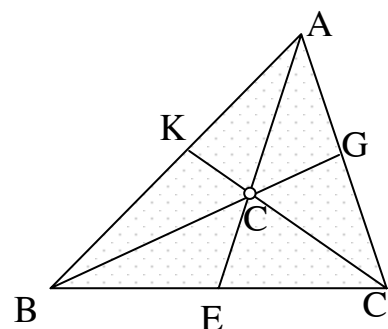


Hình 4.4

**Thí dụ 4-4:** Tìm trọng tâm của một tấm phẳng hình tam giác ABC đồng chất (hình 4-5).

Bài giải:

Chia tam giác thành các dải nhỏ song song với đáy BC. Mỗi dải nhỏ thứ i được coi như một



Hình 4.5

thanh mảnh và trọng tâm của nó đặt tại giữa dải. Như vậy trọng tâm của các dải sẽ nằm trên đường trung tuyến AE và trọng tâm của cả tam giác cũng nằm trên AE.

Chúng minh tương tự ta thấy trọng tâm của tam giác phải nằm trên trung tuyến BG và trung tuyến CK. Rõ ràng trọng tâm của tam giác chính là giao điểm của ba đường trung tuyến của tam giác đó.

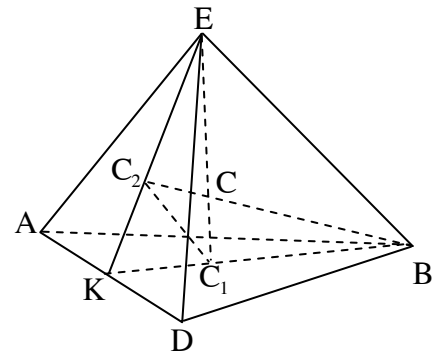
Trong hình học ta đã biết điểm đó được xác định theo biểu thức:

$$CE = \frac{1}{3} AE$$

**Thí dụ 4-5** Tìm trọng tâm của vật đồng nhất hình tứ diện ABDE như hình vẽ (4-6) .

Bài giải:

Ta chia hình thành các phần nhỏ nhờ các mặt phẳng song song với đáy ABD. Mỗi tấm được coi như một tấm phẳng đồng chất hình tam giác trọng tâm của mỗi phần được xác định như ở thí dụ 4-4. Lớp sát đáy sẽ có trọng tâm là  $C_1$  với  $C_{1k} = \frac{1}{3} BK$  (BK là trung tuyến của đáy ABD).



**Hình 4.6**

Như vậy tất cả các trọng tâm của các phần sẽ nằm trên đường  $EC_1$  và trọng tâm của cả vật cũng sẽ nằm trên  $EC_1$ .

Tương tự ta tìm thấy trọng tâm của vật nằm trên đường  $BC_2$  với  $C_2$  là trọng tâm tam giác EAD. Kết quả là trọng tâm C của hình vẽ nằm trên điểm C là giao điểm của  $EC_1$  và  $BC_2$ .

Theo hình vẽ ta có  $\Delta CC_1C_2$  đồng dạng với  $\Delta ECB$  mặt khác  $C_1C_2 = \frac{1}{3} BE$  và  $KC_1 = \frac{1}{3} KB$  từ đó suy ra:

$$\frac{CC_1}{CE} = \frac{C_1C_2}{BE} = \frac{1}{3}$$

$$\text{Suy ra } CC_1 = \frac{1}{3}CE = \frac{1}{4}C_1E$$

## Phần 2

### ĐỘNG HỌC

Động học nghiên cứu các qui luật chuyển động của vật thể đơn thuần về hình học, không đề cập đến khối lượng và lực. Những kết quả khảo sát trong động học sẽ làm cơ sở cho việc nghiên cứu toàn diện các qui luật chuyển động của vật thể trong phần động lực học.

Trong động học vật thể được đưa ra dưới hai mô hình: động điểm và vật rắn. Động điểm là điểm hình học chuyển động trong không gian, còn vật rắn là tập hợp nhiều động điểm mà khoảng cách giữa hai điểm bất kỳ trong nó luôn luôn không đổi. Khi khảo sát các vật thực có kích thước không đáng kể, có thể coi như mô hình động điểm.

Chuyển động là sự thay đổi vị trí của vật trong không gian theo thời gian. Đơn vị đo độ dài là mét và ký hiệu  $m$ , đơn vị đo thời gian là giây viết tắt là  $s$ .

Tính chất của chuyển động phụ thuộc vào vật chọn làm mốc để so sánh ta gọi là hệ quy chiếu. Trong động học hệ quy chiếu được lựa chọn tùy ý sao cho việc khảo sát chuyển động của vật được thuận tiện. Để có thể tính toán người ta còn phải chọn hệ tọa độ gắn với hệ quy chiếu. Thông thường muốn hình vẽ được đơn giản ta dùng ngay hệ tọa độ làm hệ quy chiếu.

Tính thời gian thông thường phải so sánh với mốc thời điểm  $t_0$  chọn trước.

Về nội dung, động học phải tìm cách xác định vị trí của vật và mô tả chuyển động của vật theo thời gian so với hệ quy chiếu đã chọn.

Thông số xác định vị trí của vật so với hệ quy chiếu đã chọn là thông số định vị. Thông số định vị có thể là véc tơ, là tọa độ, là góc...

Qui luật chuyển động được biểu diễn qua các biểu thức liên hệ giữa các thông số định vị với thời gian và được gọi là phương trình chuyển động. Trong phương trình chuyển động thì thời gian được coi là đối số độc lập. Khi khử đối số thời gian trong phương trình chuyển động ta được biểu thức liên hệ giữa các thông số định vị và gọi là phương trình quỹ đạo.

Để biểu thị tính chất của chuyển động ta đưa ra các đại lượng vận tốc và gia tốc. Vận tốc là đại lượng biểu thị hướng và tốc độ chuyển động của điểm hay vật. Gia tốc là đại lượng biểu thị sự thay đổi của vận tốc theo thời gian. Gia tốc cho biết tính chất chuyển động đều hay biến đổi. Vận tốc và gia tốc là các đại lượng phụ thuộc vào thời gian.

Căn cứ nội dung người ta chia động học thành hai phần: động học điểm và động học vật rắn. Khi khảo sát động học của vật rắn bao giờ cũng gồm hai phần: Động học của cả vật và động học của một điểm thuộc vật.

## Chương 5

### CHUYỂN ĐỘNG CỦA ĐIỂM

#### 5.1. KHẢO SÁT CHUYỂN ĐỘNG CỦA ĐIỂM BẰNG VÉC TƠ

##### 5.1.1. Thông số định vị và phương trình chuyển động

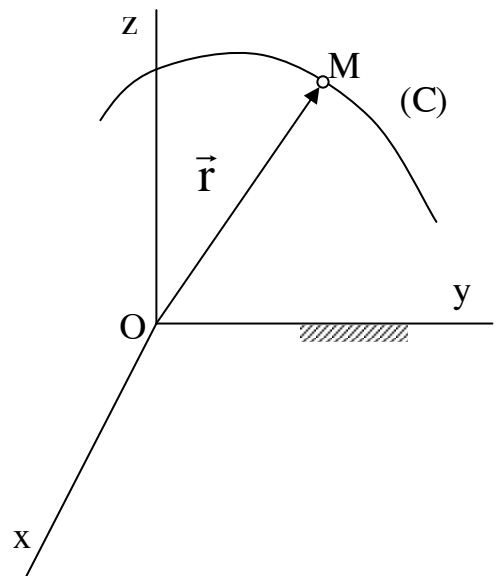
Xét động điểm M chuyển động trong hệ qui chiếu  $oxyz$  (hình 5-1).

Vị trí động điểm M được xác định nếu biết véc tơ  $\vec{r} = \overline{OM}$ . Véc tơ  $\vec{r}$  là thông số định vị của động điểm.

Khi động điểm chuyển động véc tơ  $\vec{r}$  biến thiên liên tục theo thời gian  $t$  do đó ta viết được:

$$\vec{r} = \vec{r}(t) \quad (5-1)$$

Nếu biết được qui luật biến thiên (5-1) ta hoàn toàn xác định được vị trí của động điểm ở bất kỳ thời điểm nào. Biểu thức (5-1) là phương trình chuyển động của động điểm M viết dưới dạng véc tơ.



Hình 5.1

Trong quá trình chuyển động, động điểm vạch ra một đường gọi là quỹ đạo chuyển động của động điểm. Phương trình của đường quỹ đạo cũng chính là phương trình chuyển động (5-1) nhưng viết dưới dạng thông số.

Nếu đường quỹ đạo là thẳng ta nói động điểm chuyển động thẳng, nếu đường quỹ đạo là cong ta nói chuyển động của điểm là chuyển động cong.

### 5.1.2. Vận tốc chuyển động của điểm

Giả thiết tại thời điểm  $t$  vị trí của động điểm xác định bởi véc tơ định vị  $\vec{r}$ .

Tại thời điểm  $t_1 = t + \Delta t$  động điểm đến vị trí  $M_1$  xác định bởi  $\vec{r}_1$ , ta có  $\overline{MM_1} = \vec{r}_1 - \vec{r} = \Delta\vec{r}$  (xem hình 5-2). Gọi tỷ số  $\frac{\Delta\vec{r}}{\Delta t}$  là vận tốc trung bình của động điểm

trong khoảng thời gian  $\Delta t$  và ký hiệu là  $\vec{v}_{tb}$ . Khi  $\Delta t$  càng nhỏ nghĩa là  $M_1$  càng gần  $M$  thì  $\vec{v}_{tb}$  càng gần đến một giới hạn, giới hạn đó gọi là vận tốc tức thời tại thời điểm  $t$ .

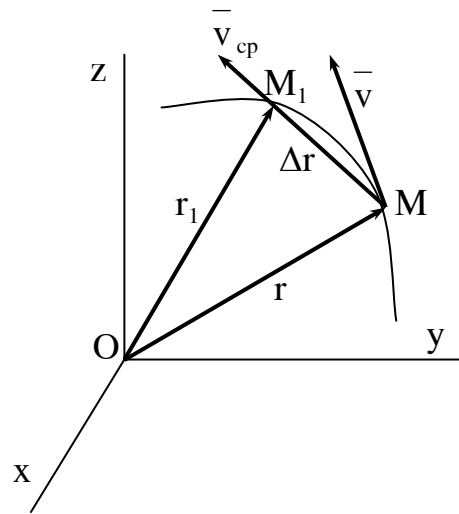
Nếu ký hiệu vận tốc tức thời của động điểm là  $\vec{v}$  thì:

$$\vec{v} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta\vec{v}}{\Delta t} = \frac{d\vec{r}}{dt} \quad (5.3)$$

Vận tốc tức thời của động điểm bằng đạo hàm bậc nhất theo thời gian của véc tơ định vị tại thời điểm đó.

Về mặt hình học ta thấy véc tơ  $\Delta\vec{r}$  nằm trên cát tuyến  $MM_1$  và hướng từ  $M$  đến  $M_1$  vì vậy khi tiến tới giới hạn véc tơ vận tốc  $\vec{v}$  sẽ tiếp tuyến với quỹ đạo ở tại vị trí  $M$  đang xét và hướng theo chiều chuyển động của điểm.

Đơn vị để tính vận tốc là mét/giây viết tắt là m/s



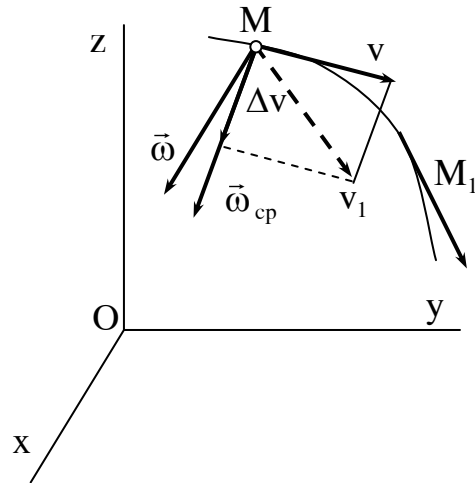
Hình 5.2

### 5.1.3. Gia tốc chuyển động của điểm

Giả thiết tại thời điểm  $t$  điểm có vận tốc  $\vec{v}$  và tại thời điểm  $t_1$  điểm có vận tốc là  $\vec{v}_1$ . Tỷ số  $\frac{\Delta\vec{v}}{\Delta t} = \frac{\vec{v}_1 - \vec{v}}{\Delta t}$  gọi là gia tốc trung bình của điểm trong thời gian  $\Delta t$ . Giới hạn tỷ số đó khi  $\Delta t$  tiến tới không gọi là gia tốc tức thời  $\vec{w}$  của điểm. Ta có:

$$\vec{w} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta\vec{v}}{\Delta t} = \frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{d^2\vec{r}}{dt^2} \quad (5-3)$$

Như vậy gia tốc tức thời của điểm là véc tơ đạo hàm bậc nhất theo thời gian của véc tơ vận tốc hay đạo hàm bậc hai theo thời gian của véc tơ định vị. Về mặt hình học véc tơ  $\Delta\vec{v}$  bao giờ cũng hướng về phía lõm của đường cong (xem hình 5-3), do đó véc tơ gia tốc  $\vec{w}$  bao giờ cũng hướng về phía lõm của đường cong. Đơn vị để đo gia tốc là mét/giây<sup>2</sup> viết tắt là m/s<sup>2</sup>



Hình 5.3

### 5.1.4. Tính chất của chuyển động

Để xem xét chuyển động của điểm là thẳng hay cong ta căn cứ vào tích  $\vec{v} \times \vec{w} = \vec{c}$

Nếu  $\vec{c} = 0$  thì  $\vec{v}$  và  $\vec{w}$  cùng phương, nghĩa là vận tốc  $\vec{v}$  có phương không đổi. Chuyển động lúc đó là chuyển động thẳng.

Nếu  $\vec{c} \neq 0$  thì  $\vec{v}$  và  $\vec{w}$  hợp với nhau một góc điều đó chứng tỏ véc tơ  $\vec{v}$  thay đổi phương và chuyển động sẽ là chuyển động cong. Để xét chuyển động của điểm là đều hay biến đổi ta căn cứ vào tích vô hướng  $\vec{v} \cdot \vec{w} = B$ .

$$\text{Vì } v^2 = (\vec{v})^2 \text{ nên } \frac{d(v^2)}{dt} = \frac{d(v^2)}{dt} = 2\vec{v} \cdot \vec{w}$$

Cho nên nếu  $B = 0$  thì chứng tỏ  $v$  là hằng số nghĩa là động điểm chuyển động đều.



Nếu  $B \neq 0$  thì  $\bar{v}$  là đại lượng biến đổi, chuyển động là biến đổi. Nếu  $B > 0$  chuyển động nhanh dần và  $B < 0$  chuyển động chậm dần.

## 5.2. KHẢO SÁT CHUYỂN ĐỘNG CỦA ĐIỂM BẰNG TOẠ ĐỘ ĐỀ CÁC

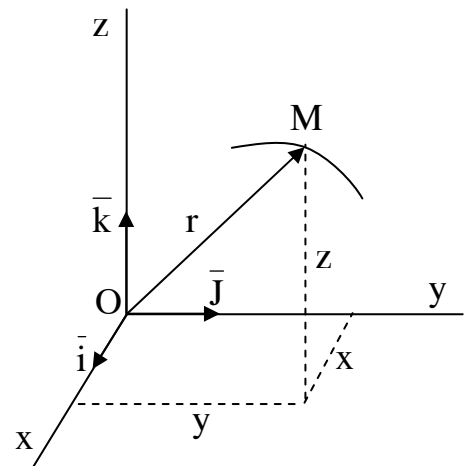
### 5.2.1. Thông số định vị và phương trình chuyển động

Xét động điểm M chuyển động theo đường cong trong hệ trục tọa độ đề các  $oxyz$  (hình 5-4).

Ở đây các tọa độ  $x, y, z$  là các thông số định vị của điểm M.

Khi M chuyển động các tọa độ này thay đổi liên tục theo thời gian do đó ta có:

$$\begin{aligned}x &= x(t); \\y &= y(t); \\z &= z(t).\end{aligned}\tag{5-4}$$



Hình 5.4

Các phương trình (5-4) là phương trình chuyển động của điểm và cũng là phương trình quỹ đạo của điểm viết dưới dạng thông số trong tọa độ Đề các.

### 5.2.2. Vận tốc chuyển động của điểm

Nếu gọi các véc tơ đơn vị trên ba trục tọa độ là  $\bar{i}, \bar{j}, \bar{k}$  thì véc tơ định vị và véc tơ vận tốc có thể viết:

$$\begin{aligned}\bar{r} &= x\bar{i} + y\bar{j} + z\bar{k}. \text{ Suy ra} \\ \bar{v} &= \frac{d\bar{r}}{dt} = \frac{d}{dt}(x\bar{i} + y\bar{j} + z\bar{k}) = \frac{dx}{dt}\bar{i} + \frac{dy}{dt}\bar{j} + \frac{dz}{dt}\bar{k}\end{aligned}\tag{5.5}$$

Biểu thức trên chứng tỏ:

$$v_x = \frac{dx}{dt} = \dot{x}; \quad v_y = \frac{dy}{dt} = \dot{y}; \quad v_z = \frac{dz}{dt} = \dot{z}.\tag{5.6}$$

Hình chiếu véc tơ vận tốc lên các trục tọa độ bằng đạo hàm bậc nhất theo thời gian các tọa độ tương ứng.

Dựa vào các biểu thức (5.6) dễ dàng xác định được véc tơ vận tốc cả về độ lớn và phương chiều.

$$v = \sqrt{v_x^2 + v_y^2 + v_z^2} = \sqrt{\left(\frac{dx}{dt}\right)^2 + \left(\frac{dy}{dt}\right)^2 + \left(\frac{dz}{dt}\right)^2}$$

$$\cos(\text{ox}, v) = \frac{v_x}{v}; \quad \cos(\text{oy}, v) = \frac{v_y}{v}; \quad \cos(\text{oz}, v) = \frac{v_z}{v}.$$

### 5.2.3. Gia tốc của điểm

Tương tự như đối với vận tốc, dựa vào biểu thức (5.3) ta có thể tìm thấy:

$$w_x = \frac{dv_x}{dt} = \frac{d^2x}{dt^2} = \ddot{x};$$

$$w_y = \frac{dv_y}{dt} = \frac{d^2y}{dt^2} = \ddot{y}; \quad (5.7)$$

$$w_z = \frac{dv_z}{dt} = \frac{d^2z}{dt^2} = \ddot{z}.$$

Gia tốc chuyển động của điểm sẽ được xác định về độ lớn và phương chiều theo các biểu thức sau:

$$w = \sqrt{w_x^2 + w_y^2 + w_z^2} = \sqrt{\ddot{x}^2 + \ddot{y}^2 + \ddot{z}^2}$$

$$\cos(\text{ox}, w) = \frac{w_x}{w}; \quad \cos(\text{oy}, w) = \frac{w_y}{w}; \quad \cos(\text{oz}, w) = \frac{w_z}{w}.$$

Khi biết  $\vec{v}$  và  $\vec{w}$  ta có thể xem xét được tính chất chuyển động của điểm M.

## 5.3. KHẢO SÁT CHUYỂN ĐỘNG CỦA ĐIỂM BẰNG TOẠ ĐỘ TỰ NHIÊN

### 5.3.1. Thông số định vị và phương trình chuyển động

Giả thiết động điểm M chuyển động theo một đường cong AB trong hệ tọa độ oxyz. (xem hình vẽ 5.5). Trên quỹ đạo AB lấy điểm O làm gốc và chọn

chiều dương cho đường cong. Thông thường ta chọn chiều dương của đường cong là chiều mà động điểm chuyển động. Rõ ràng nếu biết cung  $\overline{OM} = s$  ta có thể biết vị trí của điểm M trên quỹ đạo. Nói khác đi cung  $\overline{OM} = s$  là thông số định vị của động điểm, còn gọi là tọa độ cong. Khi điểm M chuyển động s sẽ biến đổi liên tục theo thời gian nghĩa là:

$$s = s(t) \tag{5.8}$$

Biết được quy luật biến thiên (5.8) ta có thể xác định vị trí của điểm M ở bất kỳ thời điểm nào. Biểu thức (5.8) được gọi là phương trình chuyển động của điểm. Theo phương pháp này để xác định chuyển động của điểm phải biết:

- Quỹ đạo chuyển động  $\overline{AB}$
- Chiều chuyển động trên quỹ đạo
- Quy luật chuyển động (5.8).

### 5.3.2. Vận tốc chuyển động của điểm

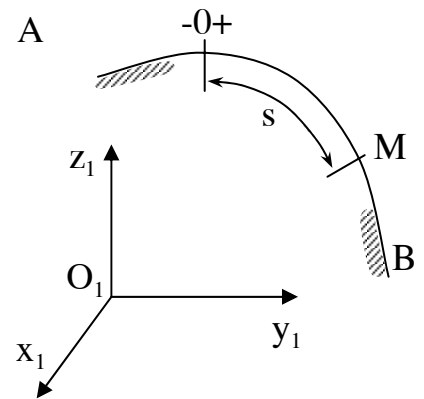
Giả thiết động điểm chuyển động trên đường cong AB. Tại thời điểm t động điểm ở vị trí M xác định bằng tọa độ cong s. Tại thời điểm  $t_1 = t + \Delta t$  điểm ở vị trí  $M_1$  xác định bằng tọa độ cong  $s_1 = s + \Delta s$ .

Tỷ số  $\frac{\Delta s}{\Delta t} = \frac{s_1 - s}{\Delta t} = v_{tb}$  gọi là tốc độ trung bình.

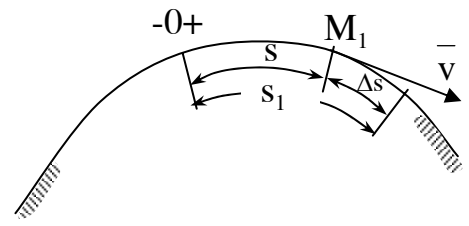
Giới hạn của tỷ số này khi  $\Delta t$  tiến tới không gọi là tốc độ tức thời của điểm tại thời điểm t và ký hiệu là v.

$$v = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta s}{\Delta t} = \frac{ds}{dt} = \dot{s} \tag{5.8}$$

Vận tốc có giá trị bằng đạo hàm bậc nhất theo thời gian của quãng đường s, có phương tiếp



Hình 5.5



Hình 5.6

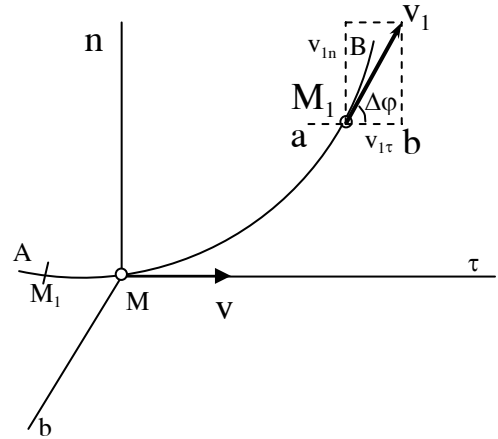
tuyến với quỹ đạo, hướng theo chiều của chuyển động. ( xem hình 5.6).

### 5.3.3. Gia tốc tiếp tuyến và gia tốc pháp tuyến của điểm.

#### 5.3.3.1. Hệ tọa độ tự nhiên

Giả thiết chất điểm chuyển động theo đường cong AB như hình (5.7).

Trên đường cong lấy hai điểm  $M_1M_1'$  lân cận hai bên điểm M. Vẽ mặt phẳng đi qua ba điểm đó. Khi hai điểm  $M_1M_1'$  tiến gần đến M thì mặt phẳng trên tiến gần đến giới hạn của nó là mặt phẳng ( $\pi$ ) gọi là mặt phẳng mật tiếp. Trong mặt phẳng mật tiếp vẽ đường  $M\tau$  tiếp tuyến với quỹ đạo (trùng với véc tơ vận tốc ( $\vec{v}$ )). Một trục khác vẫn



Hình 5.7

nằm trong mặt phẳng mật tiếp và vuông góc với  $M\tau$  tại M ký hiệu là  $Mn$  gọi là pháp tuyến chính. Trục  $Mb$  vuông góc với hai trục kia gọi là trục pháp tuyến. Ta chọn chiều của ba trục  $M\tau nb$  tạo thành một tam diện thuận và gọi là hệ tọa độ tự nhiên.

### 5.3.2. Gia tốc tiếp tuyến và pháp tuyến của điểm

Như trên đã biết:

$$\vec{w} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\vec{v}_1 - \vec{v}}{\Delta t}$$

Chiếu biểu thức này lên các trục tọa độ tự nhiên ta có:

$$w^t = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{v_1^t - v^t}{\Delta t};$$

$$w^n = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{v_1^n - v^n}{\Delta t};$$

$$w^b = 0;$$

Trên hình (5.7) gọi cung  $MM_1 = \Delta s$ ; góc hợp bởi  $\vec{v}$  và  $M\tau$  là  $\Delta\phi$  ta có:

$$\lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \varphi}{\Delta s} = k = \frac{1}{\rho}$$

Tỷ số k gọi là độ cong còn  $\rho$  là bán kính cong của quỹ đạo tại M.

Mặt khác khi chiếu véc tơ  $\vec{v}$  và  $\vec{v}_1$  lên các trục ta được:

$$v^t = v \qquad v_1^t = v_1 \cos \Delta \varphi;$$

$$v^n = 0 \qquad v_1^n = v_1 \sin \Delta \varphi;$$

Thay thế kết quả tìm được vào biểu thức của  $w^t$  và  $w^n$  sẽ được:

$$w^t = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{v_1 \cos \Delta \varphi - v}{\Delta t};$$

$$w^n = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \left( v_1 \frac{\sin \Delta \varphi}{\Delta t} \right);$$

Khi  $\Delta t$  tiến tới 0, điểm  $M_1$  dần tới M và  $\Delta \varphi$  tiến tới 0,  $\Delta s$  tiến tới 0,  $v_1$  tiến tới  $v$ ;  $\cos \varphi$  tiến tới 1. Thay các giá trị này vào biểu thức trên ta nhận được:

$$w^t = \lim \frac{v_1 - v}{\Delta t} = \frac{dv}{dt} = \frac{d^2 s}{dt^2} = \ddot{s};$$

$$w^n = \lim \left( v_1 \frac{\sin \Delta \varphi}{\Delta t} \cdot \frac{\Delta \varphi}{\Delta s} \cdot \frac{\Delta s}{\Delta t} \right) = \frac{v^2}{\rho}.$$

Trong biểu thức (5.9)  $w^t$  và  $w^n$  là gia tốc tiếp tuyến và gia tốc pháp tuyến của điểm tại thời điểm t.

Gia tốc tiếp tuyến  $\bar{w}^t$  có trị số bằng đạo hàm bậc nhất theo thời gian của vận tốc hay bằng đạo hàm bậc hai theo thời gian của quãng đường đi s, có phương tiếp tuyến với quỹ đạo, cùng chiều với  $\vec{v}$  khi  $w^t > 0$  và ngược chiều với  $\vec{v}$  khi  $w^t < 0$ . (hình 5.8).

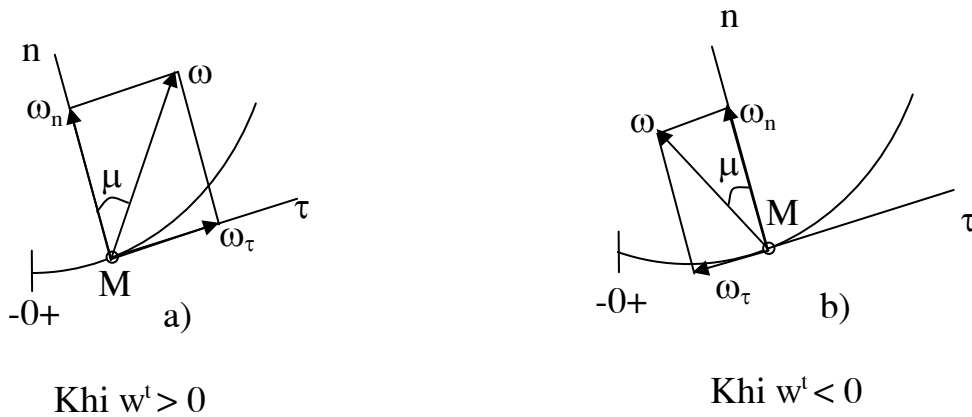
Gia tốc pháp tuyến  $\bar{w}^n$  có giá trị bằng bình phương của vận tốc chia cho bán kính cong, luôn luôn hướng theo pháp tuyến Mn về phía lõm của đường cong.

Gia tốc toàn phần của điểm M có thể xác định theo biểu thức :

$$w = \sqrt{w^{r^2} + w^{n^2}} = \sqrt{\left(\frac{dv}{dt}\right)^2 + \left(\frac{v^2}{\rho}\right)^2} \quad (5.10)$$

Phương của  $\vec{w}$  luôn luôn hướng về phía lõm của đường cong và hợp với pháp tuyến một góc  $\mu$ .

$$\operatorname{tg}\mu = \frac{|w^t|}{w^n}; \quad (5.11)$$



**Hình 5.8**

### 5.3.4. Một số trường hợp chuyển động đặc biệt

#### 5.3.4.1. Chuyển động thẳng

Trong trường hợp này  $\rho = \infty$  và  $w^n = \frac{v^2}{\rho} = 0$ .

Khi đó chỉ còn:  $\vec{w} = \vec{w}^t = \frac{d\vec{v}}{dt}$ .

Gia tốc bằng đạo hàm bậc nhất theo thời gian của vận tốc, cùng chiều với  $\vec{v}$  khi  $\vec{w} > 0$  và ngược chiều với  $\vec{v}$  khi  $\vec{w} < 0$ . Cần chú ý khi chuyển động của điểm là thẳng ta mới có kết quả trên.

#### 5.3.4.2. Chuyển động cong đều

Ta gọi chuyển động cong đều là chuyển động có trị số vận tốc không đổi  $v = \text{const}$ .

Khi đó  $w^t = \frac{dv}{dt} = 0$  và  $w = w^n = \frac{v^2}{\rho}$

Gia tốc toàn phần bằng gia tốc pháp tuyến cả về độ lớn và phương chiều. Trong chuyển động cong đều phương trình chuyển động có thể thiết lập như sau:

Ta có:  $\frac{ds}{dt} = v$ ,  $ds = v dt$ .

Tích phân hai vế ta có:  $\int_{s_0}^s ds = \int_t^t v dt$ ,

Hay  $s = s_0 + v.t$

**5.3.4.3. Chuyển động thẳng biến đổi đều**

Trong trường hợp này  $w^t = w^n = 0$  do đó  $w = 0$ . Suy ra phương trình chuyển động  $x = x_0 + v.t$

**5.3.4.4. Chuyển động cong biến đổi đều**

Chuyển động cong biến đổi đều là chuyển động có  $w^t = \text{const}$ .

Ta có:  $\frac{dv}{dt} = w^t$ ;  $dv = w^t dt$

Lấy tích phân hai vế sẽ được:  $\int_{v_0}^v dv = \int_t^t w^t . dt$ , hay  $v = v_0 + w^t.t$

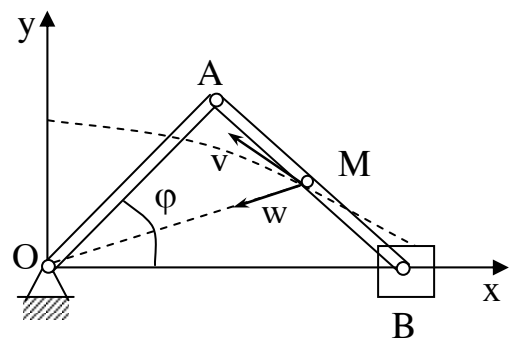
Phương trình chuyển động viết được:

$$\frac{ds}{dt} = v_0 + w^t . t \quad \text{suy ra : } ds = v_0 dt + w^t . t . dt;$$

Hay:  $s = s_0 + v_0 t + \frac{w^t t^2}{2}$ .

Sau đây là một số bài toán thí dụ.

**Thí dụ 5.1:** Xác định quỹ đạo, vận tốc và gia tốc của điểm M nằm giữa tay biên AB của cơ cấu biên tay quay OAB, (xem hình 5.9) cho biết  $OA = AB = 2a$  và thời điểm khảo sát tương ứng với góc  $\varphi$  của cơ cấu, với  $\varphi = \omega t$ .



**Hình 5.9**

Bài giải:

Chọn hệ toạ độ oxy nằm trong mặt phẳng cơ cấu.

Gọi toạ độ của điểm M là x,y ta có:

$$x = 2a\cos\varphi + a\cos\varphi = 3a\cos\varphi;$$

$$y = a\sin\varphi.$$

Đây chính là phương trình chuyển động của điểm trong toạ độ Đề các.

Để xác định quỹ đạo của điểm, từ phương trình trên rút ra:

$$\cos\omega t = \frac{x}{3a}; \quad \sin\omega t = \frac{y}{a};$$

$$\text{suy ra} \quad \frac{x^2}{9a^2} + \frac{y^2}{a^2} = 1.$$

Đây chính là phương trình Ellip nhận các trục đối xứng là ox và oy ( xem hình vẽ 5.9).

Để tìm vận tốc ta áp dụng biểu thức (5.6) có:

$$v_x = \frac{dx}{dt} = -3a\sin\omega t;$$

$$v_y = \frac{dy}{dt} = a\omega\cos\omega t.$$

Cuối cùng xác định được vận tốc của điểm M như sau:

$$v_M = \sqrt{v_x^2 + v_y^2} = \sqrt{9\sin^2\omega t + \cos^2\omega t}.a.$$

Phương chiều của  $\vec{v}_M$  như hình vẽ. Từ kết quả trên ta thấy  $v_{\min} = a\omega$  và  $v_{\max} = 3a\omega$ .

Theo biểu thức (5.7) xác định được gia tốc của điểm M:

$$w_x = \frac{d^2x}{dt^2} = -3a\omega^2\cos\omega t = -\omega^2x;$$

$$w_y = -a\omega^2\sin\omega t = -\omega^2y;$$



Gia tốc toàn phần  $w = \sqrt{\omega^4(x^2 + y^2)} = \omega^2 r$ .

Phương chiều của  $w$  được xác định nhờ các góc chỉ phương như sau:

$$\cos(w, ox) = \frac{w_x}{w} = -\frac{x}{r}; \quad \cos(w, oy) = \frac{w_y}{w} = -\frac{y}{r}.$$

Từ kết quả trên cho thấy phương chiều  $\vec{w}$  luôn luôn hướng từ M về O.

**Thí dụ 5.2.** Điểm M chuyển động theo phương trình:

$$x = a \sin \omega t; \quad y = a \cos \omega t; \quad z = ut.$$

Trong đó  $a$ ,  $\omega$  và  $u$  là không đổi.

Xác định quỹ đạo, vận tốc và gia tốc của điểm M.

**Bài giải:**

Từ hai phương trình đầu suy ra:

$$\sin^2 \omega t + \cos^2 \omega t = a^2 \quad \text{hay} \quad x^2 + y^2 = a^2 \quad (a)$$

Kết hợp phương trình (a) với phương trình  $z = ut$  ta thấy điểm chuyển động trên mặt trụ bán kính  $a$  và trục là  $oz$ .

Từ  $z = ut$  suy ra  $t = z/u$  và thay vào biểu thức của  $x$  ta được:

$$x = a \sin \frac{\omega}{u} .z; \quad y = \cos \frac{\omega}{u} .z;$$

Quỹ đạo của điểm M là một đường vít, có trục  $oz$ .

Gọi  $T_1$  là chu kỳ của đường vít.  $T_1$  xác định từ biểu thức:

$$\omega T = 2\pi \quad \text{hay} \quad T_1 = \frac{2\pi}{\omega}$$

Trong thời gian  $T_1$  động điểm quay quanh trục  $oz$  được một vòng đồng thời cũng tiến theo dọc trục  $oz$  một đoạn  $h = uT_1 = \frac{2u\pi}{\omega}$ ;  $h$  gọi là bước của vít.

Để xác định vận tốc và gia tốc ta áp dụng phương pháp tọa độ Đề các.

$$v_x = a\omega \cos\omega t;$$

$$v_y = a\omega \sin\omega t;$$

$$v_z = u.$$

Từ đó xác định vận tốc  $v$  của điểm.

$$v = \sqrt{v_x^2 + v_y^2 + v_z^2} = \sqrt{a^2 \omega^2 (\cos^2 \omega t + \sin^2 \omega t) + u^2} = \sqrt{a^2 \omega^2 + u^2}$$

Như vậy vận tốc  $v$  của điểm có trị số không đổi và phương tiếp tuyến với quỹ đạo (xem hình 5.10). Tương tự ta xác định được:

$$w_x = -a\omega^2 \sin\omega t$$

$$w_y = -a\omega^2 \cos\omega t;$$

$$w_z = 0.$$

$$\text{và } w = \sqrt{w_x^2 + w_y^2} = a\omega^2.$$

Gia tốc của điểm có độ lớn không đổi còn phương chiều được xác định bằng các cosin chỉ phương.

$$\cos(w,x) = \frac{w_x}{w} = -\sin \omega t = \frac{x}{a};$$

$$\cos(w,y) = \frac{w_y}{w} = -\sin \omega t = \frac{y}{a};$$

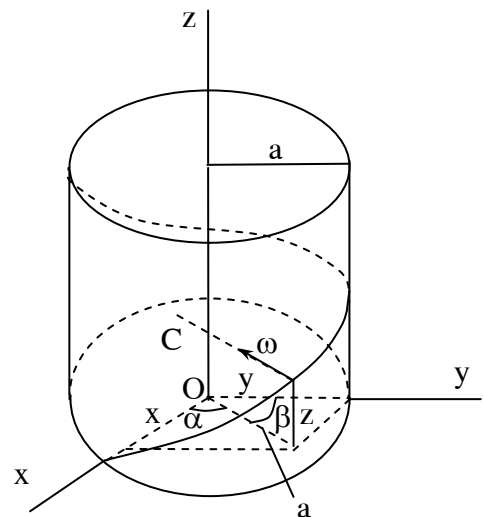
$$\cos(w,z) = \frac{w_z}{w} = 0.$$

Mặt khác ta thấy:

$$\frac{x}{a} = \cos \alpha; \quad \frac{y}{a} = \cos \beta.$$

$\alpha$  và  $\beta$  biểu diễn trên hình vẽ.

Như vậy gia tốc  $\vec{w}$  luôn luôn hướng theo bán kính từ động điểm vào trục  $oz$ .



**Hình 5.10**

**Thí dụ 5.3:** Một bánh xe bán kính  $R$  lăn không trượt trên đường thẳng.

Vận tốc tâm bánh xe  $v = v(t)$ .

Lập phương trình chuyển động của điểm  $M$  nằm trên vành bánh xe.

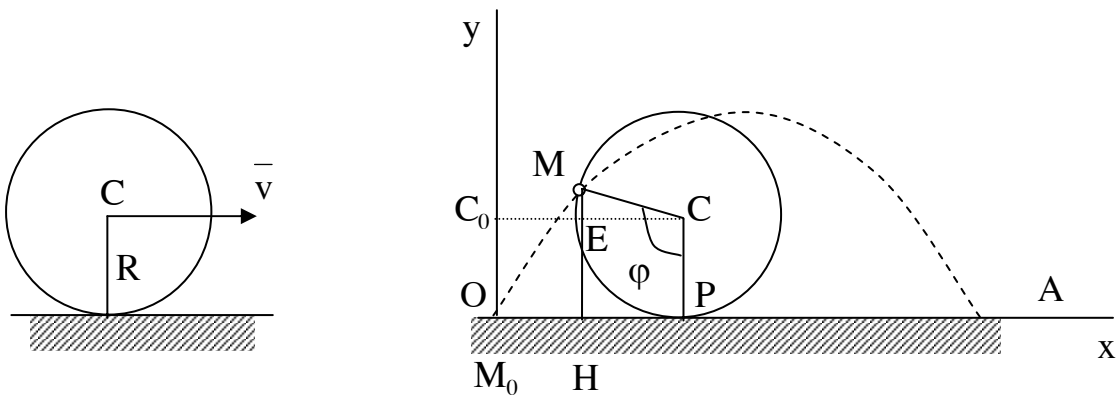
Khảo sát vận tốc và gia tốc của điểm  $M$  đó.

Khảo sát tính biến đổi chuyển động của điểm  $M$  trên quỹ đạo ứng với một vòng lăn của bánh xe khi  $V = V_0 = \cos t$ .

Bài giải:

Chọn gốc tọa độ là điểm tiếp xúc  $O$  giữa  $M$  và mặt đường (xem hình 5.11).

Đặt góc  $PCM = \varphi$ . Để xác định phương trình chuyển động ta tìm quan hệ giữa các tọa độ  $x, y$  của điểm với góc  $\varphi$ .



**Hình 5.11**

□

Trên hình có  $x = OH = OP - PH = R\varphi - R \sin\varphi$ ;

$$y = HM = R + R\sin(\varphi - 90^\circ) = R - R\cos\varphi = R(1 - \cos\varphi);$$

Vì bánh xe lăn không trượt nên:  $\overline{OP} = \int_0^t v_{(t)} dt$ .

$$\text{Suy ra } \varphi = \varphi(t) = \frac{1}{R} \int_0^t v_{(t)} dt$$

Phương trình chuyển động của điểm M có thể viết được:

$$x = R(\varphi - \sin\varphi);$$

$$y = R(1 - \cos\varphi);$$

$$\varphi = \varphi(t).$$

Đây là phương trình của đường Xycloid viết dưới dạng thông số.

Khảo sát chuyển động của điểm M trên cung OA.

Vận tốc và gia tốc của điểm xác định như sau:

$$\vec{v} \begin{cases} v_x = \dot{x} = R\dot{\varphi}(1 - \cos\varphi); \\ v_y = \dot{y} = R\dot{\varphi} \sin\varphi \end{cases}$$

$$\vec{w} \begin{cases} w_x = \dot{v}_x = R\dot{\varphi}^2 \sin\varphi + R\ddot{\varphi}(1 - \cos\varphi); \\ w_y = \dot{v}_y = R\dot{\varphi}^2 \cos\varphi + R\ddot{\varphi} \sin\varphi. \end{cases}$$

Tại vị trí chạm đất O và A thì  $\varphi = 0$  và  $\varphi = 2\pi$ . Khi đó  $\sin\varphi = 0$ ,  $\cos\varphi = 1$ .

và:  $v_x = 0$ ;  $v_y = 0$  suy ra  $v = 0$ ;

$$w_x = 0; \quad w_y = R\dot{\varphi}^2 > 0.$$

$\vec{w}$  lúc này khác không, do đó điểm chỉ dừng lại tức thời ở mặt đất.

Trong trường hợp đặc biệt  $v = v_0 = \text{hằng số}$  thì:

$$\varphi = \frac{1}{R} \int_0^t v_{(t)} dt = \frac{v_0 t}{R};$$

$$\varphi = \frac{v_0 t}{R}; \quad \varphi_0 = 0; \quad \dot{\varphi} = \frac{v_0}{R}; \quad \ddot{\varphi} = 0.$$

Lúc này:  $v_x = v_0(1 - \cos\varphi); \quad v_y = v_0 \sin\varphi;$

$$w_x = \frac{v_0^2}{R} \sin\varphi; \quad w_y = \frac{v_0^2}{R} \cos\varphi.$$

Để xét tính chất chuyển động của điểm trên cung  $\overline{OA}$  ta có:

$$\vec{v} \cdot \vec{w} = v_x \cdot w_x + v_y \cdot w_y = \frac{v_0^3}{R} [\sin\varphi(1 - \cos\varphi) + \sin\varphi \cos\varphi] = \frac{v_0^3}{R} \sin\varphi.$$

Như vậy  $\vec{v} \cdot \vec{w} > 0$  trong khoảng  $0 < \varphi < \pi$  và  $\vec{v} \cdot \vec{w} < 0$  trong khoảng  $\pi < \varphi < 2\pi$ .

Trên nửa cung đầu điểm chuyển động nhanh dần còn nửa cung sau điểm chuyển động chậm dần.

**Ví dụ 5.4.** Một vật rắn bắn ra theo phương ngang với vận tốc ban đầu  $\vec{v}_0$  sau đó rơi xuống theo quy luật:  $x = v_0 t; \quad y = \frac{1}{2} g t^2$

Tìm quỹ đạo, vận tốc, gia tốc toàn phần, gia tốc tiếp tuyến, gia tốc pháp tuyến, bán kính cong của quỹ đạo tại một thời điểm  $t$  bất kỳ.

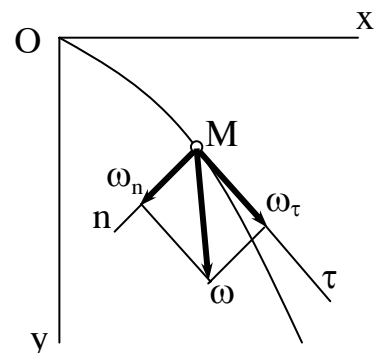
Bài giải:

Khử thời gian  $t$  trong phương trình chuyển động ta được phương trình quỹ đạo:  $y = \frac{g}{v_0^2} x^2.$

Đây là phương trình parabol. (xem hình 5.12).

Vận tốc của vật xác định được

$$v_x = \frac{dx}{dt} = v_0;$$



**Hình 5.12**

$$v_y = \frac{dy}{dt} = gt;$$

$$v = \sqrt{v_o^2 + g^2 t^2}.$$

Gia tốc của điểm được xác định như sau:

$$w_x = \frac{d^2 x}{dt^2} = 0; \quad w_y = \frac{d^2 y}{dt^2} = g.$$

Suy ra  $w = g$ . Gia tốc của vật bằng gia tốc trọng trường.

Để xác định gia tốc tiếp tuyến ta có:

$$w^t = \frac{dv}{dt} = \frac{g^2 t}{\sqrt{v_o^2 + g^2 t^2}} = \frac{g^2 t}{v}.$$

Theo kết quả ở trên  $v^2 = v_o^2 + g^2 t^2$  nên suy ra:

$$t = \frac{1}{g} \sqrt{v^2 - v_o^2}.$$

Thay vào biểu thức của  $w^t$  ta được:

$$w^t = g \sqrt{1 - \frac{v_o^2}{v^2}}.$$

Từ kết quả này ta thấy tại thời điểm ban đầu  $v = v_o$  thì  $w^t = 0$

Khi  $v \rightarrow \infty$  thì  $w^t \rightarrow g$ .

Tiếp theo ta xác định gia tốc pháp tuyến căn cứ vào biểu thức:

$$w^2 = w_\tau^2 + w_n^2$$

$$\text{Ta có:} \quad w_n^2 = w^2 - w_\tau^2 = g^2 + g^2 \left( 1 - \frac{v_o^2}{v^2} \right) = g^2 \frac{v_o^2}{v^2};$$

$$\text{suy ra :} \quad w_n = g \frac{v_o}{v}.$$

Tại thời điểm đầu  $v = v_o$  do đó  $w_n = g$ .

Từ biểu thức tìm được của  $w_n$  ta có thể xác định được bán kính cong của quỹ đạo.

$$w_n = \frac{v^2}{\rho} \text{ suy ra } \rho = \frac{v^2}{w_n} \text{ hay } \rho = \frac{v^3}{v_0 g}.$$

$$\text{Tại thời điểm đầu } v = v_0 \text{ ta có } \rho = \frac{v_0^2}{g}.$$

Khi  $v \rightarrow \infty$  thì  $\rho \rightarrow \infty$ .

## Chương 6

### CHUYỂN ĐỘNG TỊNH TIẾN VÀ CHUYỂN ĐỘNG QUAY QUANH MỘT TRỤC CỐ ĐỊNH CỦA VẬT RẮN

Chuyển động tịnh tiến và chuyển động quay quanh một trục cố định là hai chuyển động cơ bản của vật rắn. Sau này sẽ rõ, các chuyển động khác của vật rắn đều là kết quả tổng hợp của hai chuyển động nói trên.

#### 6.1. CHUYỂN ĐỘNG TỊNH TIẾN CỦA VẬT RẮN.

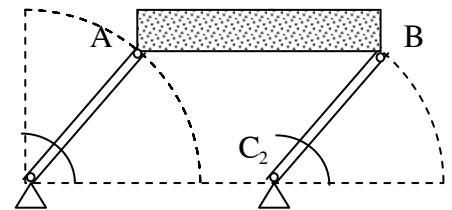
##### 6.1.1. Định nghĩa

Chuyển động của vật rắn gọi là tịnh tiến khi một đường thẳng bất kỳ gắn với vật có phương không đổi trong quá trình chuyển động .

Cần phân biệt giữa chuyển động tịnh tiến với chuyển động thẳng. Trong chuyển động tịnh tiến quỹ đạo của một điểm cũng có thể là thẳng cũng có thể là cong.

**Thí dụ :** Pít tông trong động cơ ô tô, máy kéo là vật rắn chuyển động tịnh tiến, mọi điểm trên nó có quỹ đạo là thẳng.

Khâu Ab trong cơ cấu hình bình hành  $OABO_1$  (hình 6.1) chuyển động tịnh tiến, mọi điểm trên nó có quỹ đạo là một đường tròn.



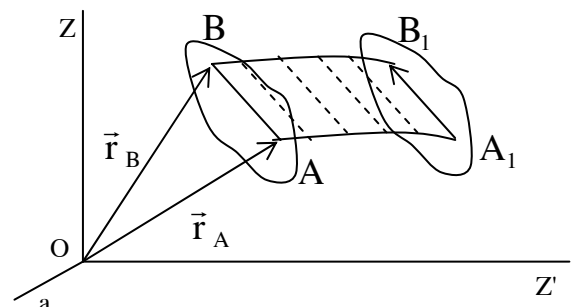
Hình 6.1

##### 6.1.2. Tính chất của chuyển động tịnh tiến.

**Định lý 6.1:** Khi vật rắn chuyển động tịnh tiến mọi điểm trên vật có chuyển động như nhau nghĩa là quỹ đạo, vận tốc và gia tốc như nhau.

Chứng minh định lý :

Giả tiết vật rắn chuyển động tịnh tiến



Hình 6.2



trong hệ tọa độ oxyz (hình 6.2). Lấy hai điểm A và B bất kỳ trên vật. Tại thời điểm t hai điểm A và B có véc tơ định vị  $\vec{r}_A$ ,  $\vec{r}_B$ .

Theo hình vẽ ta có :

$$\vec{r}_B = \vec{r}_A + \overrightarrow{AB} \quad (6.1)$$

Trong quá trình chuyển động, theo định nghĩa  $\overrightarrow{AB}$  là véc tơ không đổi. Suy ra quỹ đạo điểm B là tập hợp của các điểm nằm trên quỹ đạo điểm A đã rời đi một đoạn thẳng bằng về độ lớn và phương chiều của véc tơ  $\overrightarrow{AB}$ . Nói khác đi nếu ta dời quỹ đạo  $AA_1$  của điểm A theo véc tơ  $\overrightarrow{AB}$  thì  $AA_1$  sẽ trùng khít lên quỹ đạo  $BB_1$ . Ta đã chứng minh được quỹ đạo của điểm A và B như nhau.

Từ biểu thức ( 6.1) dễ dàng suy ra :

$$\vec{v}_B = \frac{d\vec{r}_B}{dt} = \frac{d\vec{r}_A}{dt} + \frac{d(\overrightarrow{AB})}{dt} = \vec{v}_A, \text{ vì } \frac{d\overrightarrow{AB}}{dt} = 0$$

$$\text{và } \frac{d\vec{v}_B}{dt} = \frac{d\vec{v}_A}{dt} \text{ hay } \vec{w}_A = \vec{w}_B$$

Vì điểm A và B lấy bất kỳ do đó định lý đã được chứng minh.

Do tính chất trên của chuyển động tịnh tiến nên khi nói vận tốc và gia tốc một điểm nào đó trên vật chuyển động tịnh tiến cũng có thể hiểu đó là vận tốc và gia tốc của vật.

## 6.2. CHUYỂN ĐỘNG QUAY CỦA VẬT RẮN QUANH MỘT TRỤC CỐ ĐỊNH.

### 6.2.1. Khảo sát chuyển động của cả vật.

#### 6.2.1.1. Định nghĩa và phương trình chuyển động.

Chuyển động của vật rắn được gọi là chuyển động quay quanh một trục cố định khi trên vật tìm được hai điểm cố định trong suốt thời gian chuyển động. Đường thẳng đi qua hai điểm cố định đó gọi là trục quay.

Thí dụ : Cánh cửa quay quanh trục bản lề ; Phần quay của động cơ điện ; Ròng rọc cố định....là các vật rắn chuyển động quay quanh một trục cố định .

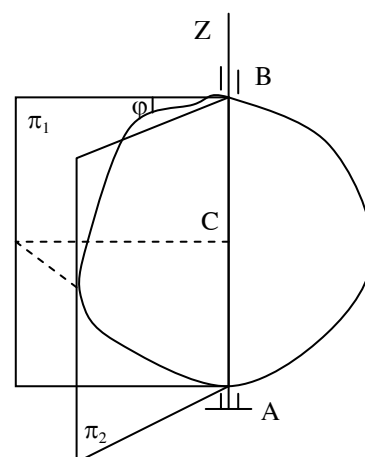
Mô hình vật rắn quay quanh một trục cố định biểu diễn trên hình vẽ (6.3).

Để xác định vị trí của một vật ta dựng hai mặt phẳng : mặt phẳng  $\pi_1$  chứa trục quay cố định trong không gian , mặt phẳng  $\pi_2$  cũng chứa trục quay nhưng gắn với vật. Khi vật chuyển động mặt phẳng  $\pi_2$  chuyển động theo, nếu xác định được góc  $\varphi$  hợp bởi giữa  $\pi_1$  và  $\pi_2$  thì vị trí của vật được xác định. Vì vậy góc  $\varphi$  là thông số định vị của vật.

Khi vật quay góc  $\varphi$  biến đổi liên tục theo thời gian nghĩa là :

$$\varphi = \varphi(t) \quad (6.2)$$

Phương trình (6.2) chính là phương trình chuyển động của vật rắn quay quanh một trục cố định.



**Hình 6.3**

### 6.2.1.2. Vận tốc góc và gia tốc góc của vật .

Giả tiết trong khoảng thời gian  $\Delta t = t_1 - t_0$  vật rắn quay được một góc :

$$\Delta\varphi = \varphi_1 - \varphi_0$$

Ta gọi tỷ số  $\frac{\Delta\varphi}{\Delta t}$  là vận tốc góc trung bình của vật trong khoảng thời gian

$\Delta t$  ký hiệu là  $\omega_{tb}$  . Lấy giới hạn của vận tốc góc trung bình khi  $\Delta t$  dần tới không được :

$$\lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta\varphi}{\Delta t} = \frac{d\varphi}{dt} = \omega$$

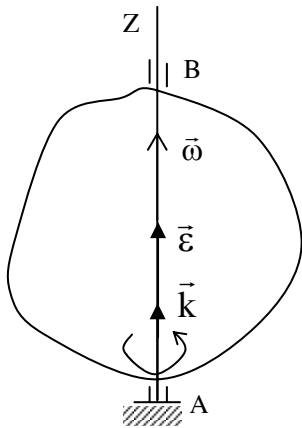
$\omega$  gọi là vận tốc góc tức thời của vật.

Như vậy vận tốc góc tức thời của vật rắn bằng đạo hàm bậc nhất theo thời gian của góc quay  $\varphi$ . Dấu của  $\omega$  cho biết chiều quay của vật. Nếu  $\omega > 0$  có nghĩa là vật quay theo chiều dương đã chọn và nếu  $\omega < 0$  thì vật quay ngược theo chiều dương đã chọn. Trị số  $\omega$  được tính bằng rad/giây viết tắt là 1/s.

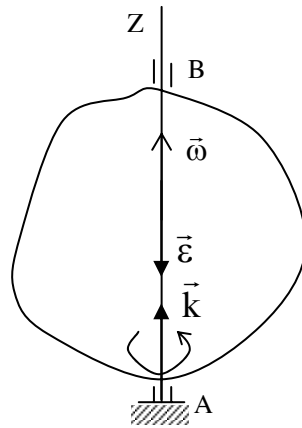
Để biểu diễn cả về tốc độ quay và phương chiều quay của vật ta đưa ra

khái niệm véc tơ vận tốc góc  $\vec{\omega}$ . Véc tơ  $\vec{\omega}$  được xác định như sau : độ lớn của nó tốc độ góc  $\omega$ , hướng dọc theo trục quay về phía sao khi nhìn từ nút của  $\omega$  sẽ thấy vật quay quanh trục theo ngược chiều kim đồng hồ.

$\vec{\omega} = \omega \cdot \vec{k}$  với  $\vec{k}$  là véc tơ đơn vị trên trục quay. (hình 6.4).



Hình 6.4a



Hình 6.4b

Vì vậy vận tốc góc cho biết tốc độ quay và chiều quay của vật do đó sự biến thiên của nó theo thời gian phản ánh tính biến đổi của chuyển động đó. Ta có định nghĩa gia tốc góc như sau :

Gia tốc góc của vật ký hiệu là  $\varepsilon$  bằng đạo hàm bậc nhất theo thời gian của vận tốc góc hay đạo hàm bậc hai theo thời gian của góc quay.

$$\varepsilon = \frac{d\omega}{dt} = \frac{d^2\varphi}{dt^2} \quad (6.4).$$

Đơn vị tính gia tốc là  $\text{rad}/(\text{giây})^2$  viết tắt là  $1/s^2$ . Cũng như vận tốc, gia tốc có thể biểu diễn bằng một véc tơ  $\vec{\varepsilon}$  xác định bằng đạo hàm theo thời gian của véc tơ  $\vec{\omega}$ . Ta có :

$$\vec{\varepsilon} = \frac{d\vec{\omega}}{dt} = \frac{d\omega}{dt} \cdot \vec{k} = \varepsilon \cdot \vec{k}$$

Như vậy véc tơ gia tốc góc  $\vec{\varepsilon}$  cũng nằm trên trục quay, khi  $\varepsilon > 0$  thì  $\vec{\varepsilon}$  cùng chiều với  $\vec{\omega}$  (hình 6.4a) và khi  $\varepsilon < 0$  thì  $\vec{\varepsilon}$  ngược chiều với  $\vec{\omega}$  (hình 6.4b).

### 6.1.1.3. Chuyển động quay đều và biến đổi đều.

Nếu chuyển động quay có vận tốc góc  $\omega$  không đổi ta nói chuyển động quay là đều. Khi đó biểu thức (6.3) rút ra :  $d\varphi = \omega dt$ .

Nếu tích phân hai vế theo các cận tương ứng ta có :

$$\int_{\varphi_0}^{\varphi} d\varphi = \int_{t_0}^t \omega dt \quad \text{hay} \quad \varphi = \varphi_0 + \omega(t - t_0) .$$

Với  $t_0 = 0$  thì phương trình chuyển động có thể viết :

$$\varphi = \varphi_0 + \omega t .$$

Ở đây  $\varphi_0$  là góc quay ban đầu ứng với  $t = t_0 = 0$  .

Nếu chọn  $\varphi_0 = 0$  thì phương trình còn lại là :

$$\varphi = \omega t .$$

Ở đây có thể tính đến vận tốc  $\omega$  bằng biểu thức

$$\omega = \frac{\varphi}{t} (\text{rad/s}) .$$

Từ công thức này nếu tính vận tốc góc cho bằng  $n$  vòng/phút thì dễ dàng suy ra vận tốc góc tính theo radian/giây theo biểu thức :

$$\omega = \frac{\pi.n}{30} \approx 0,1(\text{rad/s}) .$$

Nếu gia tốc  $\varepsilon$  là không đổi, chuyển động quay của vật gọi là chuyển động quay biến đổi đều. Từ biểu thức (6.4) suy ra :

$$\int_{\omega_0}^{\omega} d\omega = \int_{t_0}^t \varepsilon dt \quad \text{hay} \quad \omega = \omega_0 + \varepsilon t .$$

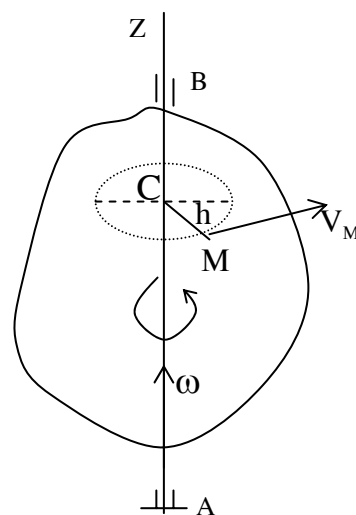
Mặt khác ta có :  $\omega = \frac{d\varphi}{dt}$  nên có thể viết :  $d\varphi = \omega_0 dt + \varepsilon t dt$ .

Lấy phân tích hai vế ta được :  $\varphi = \varphi_0 + \omega_0 t + \frac{\varepsilon t^2}{2}$

Nếu chọn  $\varphi_0 = 0$  thì  $\varphi = \omega_0 t + \frac{\varepsilon t^2}{2}$

**6.2.2. Khảo sát chuyển động của một điểm trên vật rắn chuyển động quay quanh một trục.**

Khảo sát điểm M nằm trên vật rắn quay quanh một trục cố định, cách trục quay một đoạn h. Khi vật rắn quay điểm M vạch ra một đường tròn bán kính h nằm trong mặt phẳng vuông góc với trục quay có tâm c nằm trên trục quay AZ. (Hình 6.5).



thể

Bằng phương pháp tọa độ tự nhiên ta có viết phương trình chuyển động của điểm M :

$$S = h \cdot \varphi(t).$$

Hình 6.5

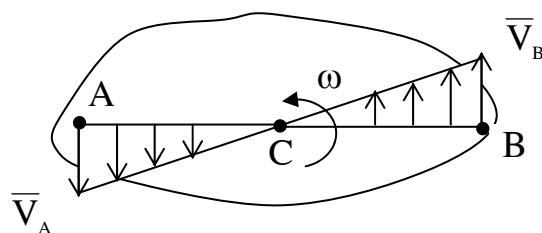
S là cung mà điểm M đi được, tương ứng với góc quay  $\varphi(t)$  mà vật quay được. Vì  $\varphi$  là hàm của thời gian nên S cũng là hàm của thời gian. Biểu thức (6.5) là phương trình chuyển động của điểm M.

Vận tốc của điểm M dễ dàng xác định nhờ biểu thức (5.8) ta có :

$$v = \frac{ds}{dt} = h \cdot \frac{d\varphi}{dt} = h \cdot \omega \tag{6.6}.$$

Vận tốc điểm M có trị số bằng  $h \cdot \omega$  và có phương tiếp tuyến với quỹ đạo ( $\vec{v}_M \perp MC$ ) có chiều hướng theo chiều quay của vật (hình 6.5) và nằm trong mặt phẳng của quỹ đạo.

Từ biểu thức (6.6) ta thấy vận tốc  $\vec{v}$  của điểm tỷ lệ với khoảng cách từ điểm tới trục quay và có thể biểu diễn theo hình vẽ (6.6).



Hình 6.6

Cũng theo phương pháp tọa độ tự

nhiên ta có thể xác định được gia tốc của điểm M.

$$\vec{w}_M = \vec{w}_M^t + \vec{w}_M^n.$$

$$w_M^t = \frac{dv}{dt} = h \frac{d\omega}{dt} = h.\varepsilon$$

$$w_M^n = \frac{v^2}{\rho} = \frac{h^2 \omega^2}{h} = h.\omega^2$$

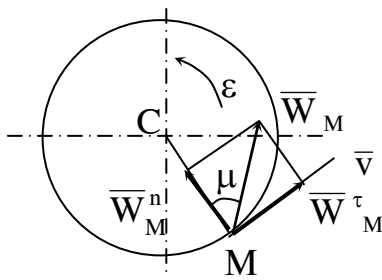
Ở đây nếu  $\varepsilon > 0$  chiều của  $\vec{w}_M^t$  cùng chiều với  $\vec{v}$ , nếu  $\varepsilon < 0$  thì  $\vec{w}_M^t$  ngược chiều với  $\vec{v}$ . Còn chiều của  $w_M^n$  luôn hướng từ M về tâm c.

Gia tốc điểm M xác định được cả về độ lớn lẫn phương chiều.

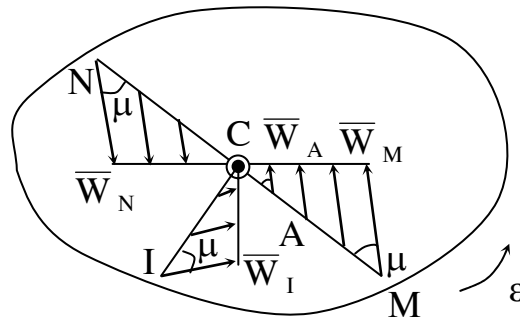
$$w_M = \sqrt{w_M^{t2} + w_M^{n2}} = \sqrt{h^2.\varepsilon^2 + \omega^2.h^2} = h\sqrt{\varepsilon^2 + \omega^4}$$

$\vec{w}_M$  hợp với bán kính MC một góc  $\mu$  xác định bởi biểu thức :

$$\operatorname{tg}\mu = \frac{|w_M^t|}{w_M^n} = \frac{|\varepsilon|}{\omega^2} \quad (\text{xem hình 6.7}).$$



Hình 6.7



Hình 6.8

Từ biểu thức xác định  $w_M$  ta thấy gia tốc của điểm M tỷ lệ bậc nhất với khoảng cách từ điểm tới trục quay. Có thể biểu diễn quy luật phân bố gia tốc các điểm như ở hình ( 6.8.)

**Thí dụ 6.1 :** Một bánh đà đang quay với vận tốc  $n = 90$  vòng/phút người ta hãm cho nó quay chậm dần đều cho đến khi dừng hẳn hết 40 giây. Xác định số

vòng quay bánh đà quay được trong thời gian hãm đó.

Bài giải:

Phương trình chuyển động của bánh đà là :

$$\varphi = \omega t - \varepsilon \frac{t^2}{2} \quad ; \quad \omega_t = \omega_0 - \varepsilon t.$$

Ở đây ta chọn góc quay ban đầu  $\varphi_0 = 0$  .

Tại thời điểm  $t_0 = 0$        $\omega_0 = \frac{\pi n}{30}$     tại thời điểm  $t = t_1$  khi bánh đà dừng

hãm  $\omega = \omega_1 = 0$ . Suy ra :

$$\omega = 0 = \omega_0 - \varepsilon t \text{ hay } \varepsilon = \frac{\omega_0}{t} = \frac{\pi n}{30t}$$

Thay vào trên ta tìm được :

$$\varphi = 2\pi N = \frac{\pi n t_1}{30} - \frac{\pi n}{60} t_1 = \frac{\pi n}{60} t_1 ,$$

$$\text{hay } N = \frac{n t_1}{120} = 30 \text{ (vòng)}$$

Từ khi bắt đầu phanh cho đến khi dừng hẳn bánh đà còn quay được 30 vòng nữa.

**Thí dụ 6.2**: Trọng vật B rơi xuống truyền chuyển động quay cho trống có bán kính r trên đó lắp bánh răng 1 bán kính  $R_1$  ăn khớp với bánh răng 2, bán kính  $R_2$  như hình vẽ ( 6.9 ). Cho biết trọng vật được thả xuống không vận tốc ban đầu và có gia tốc a không đổi. Xác định quy luật chuyển động của bánh răng 2, vận tốc và gia tốc của điểm M trên vành bánh răng 2 tại thời điểm  $t = 2$  giây.

Bài giải:

Vì vật B chuyển động xuống theo quy luật nhanh dần với gia tốc a nên :

$$V_B = at.$$

Điểm A có vận tốc bằng vận tốc điểm B

$$V_A = \omega_1 r = at.$$

Trong đó  $\omega_1$  là vận tốc góc của trục bánh răng 1. Suy ra :

$$\omega_1 = \frac{at}{r}$$

Để xác định vận tốc góc  $\omega_2$  của bánh răng 2 căn cứ vào vận tốc điểm ăn khớp C của hai bánh răng, ta có :

$$V_C = \omega_1 R_1 = \omega_2 R_2,$$

$$\text{Hay } \omega_2 = \frac{R_1}{R_2} \cdot \omega_1 = \frac{R_1}{R_2} \cdot \frac{at}{r}.$$

Vận tốc góc bánh răng 2 là hàm của thời gian. Để dàng tìm được góc quay của bánh răng 2. Ta có :

$$\omega_2 = \frac{R_1}{R_2} \cdot \frac{at}{r} = \frac{d\varphi_2}{dt}$$

$$\text{hay } d\varphi_2 = \frac{R_1}{rR_2} \cdot at dt.$$

Chọn  $\varphi_0 = 0$  ứng với  $t_0 = 0$  và  $\varphi_1$  ứng với  $t = t_1$ . Sau đó tích phân hai vế ta được :

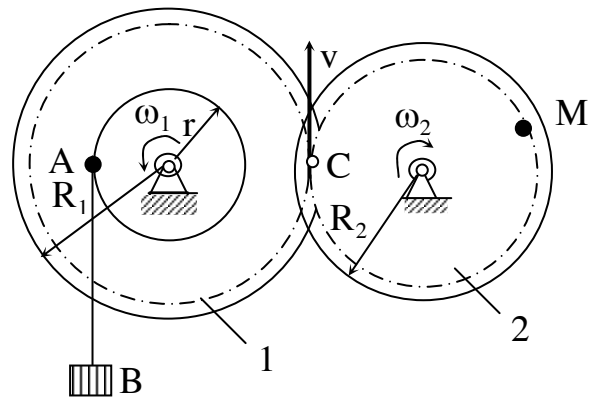
$$\varphi_2 = \frac{R_1}{2R_2 r} \cdot at^2.$$

Đây chính là phương trình chuyển động của bánh răng 2.

Vận tốc của điểm M trên vành bánh răng 2 bằng vận tốc của điểm C. Ta có :

$$V_M = V_C = \omega_1 R_1 = \frac{R_1}{r} \cdot at \text{ (m/s)}$$

Khi  $t = 2$  giây gia tốc của điểm M cũng như gia tốc điểm C. Ta có :



Hình 6.9



$$|W_c^t = R_2 \cdot \varepsilon = R_2 \cdot \frac{d\omega}{dt} \quad \text{với} \quad \frac{d\omega_2}{dt} = \frac{R_1}{R_2 r} \cdot a$$

Thay vào biểu thức gia tốc tiếp tuyến và pháp tuyến của điểm C ta có :

$$w_c^t = \frac{R_1}{r} \cdot a$$

$$w_c^n = R_2 \omega_2^2 = R_2 \cdot \frac{R_1^2}{R_2^2} \cdot \frac{a^2 t^2}{r^2} = \frac{R_1^2 a^2}{R_2 r^2} t^2$$

Với  $t = 2$  sẽ được :

$$w_c^n = \frac{4R_1^2 a^2}{R_2 r^2}$$

Gia tốc toàn phần của điểm C là ;

$$w_c = R_2 \sqrt{\frac{R_1^2 a^2}{R_2^2 r^2} + \frac{8R_1^4 a^4}{R_2^2 r^2}} = \frac{R_1 a}{r} \sqrt{1 + \frac{16R_1^2 a^2}{R_2 r^2}}$$

### 6.2.3. Truyền chuyển động quay của vật rắn quanh các trục song song

Khảo sát trường hợp rất phổ biến trong kỹ thuật cơ khí là sự truyền chuyển động quay của các bánh răng trụ .

#### 6.2.3.1. Truyền chuyển động quay của các bánh răng trụ có trục quay cố định

Trước hết ta xét hai bánh răng 1 và 2 quay quanh hai trục  $O_1$  và  $O_2$  cố định biểu diễn trên hình 6.10. Hình 6.10a là hai bánh răng ăn khớp ngoài còn hình 6.10.b là hai bánh răng ăn khớp trong. Nếu gọi A là điểm ăn khớp của hai bánh răng ta có nhận xét rằng vận tốc của điểm A trên hai bánh răng bằng nhau nghĩa là:

$$|\omega_1| \cdot r_1 = |\omega_2| \cdot r_2$$

Trong đó  $r_1$  và  $r_2$  là bán kính của hai bánh răng 1 và 2. Từ kết quả trên suy ra biểu thức sau:

$$\left( \frac{\omega_1}{\omega_2} \right)_{\text{ăn khớp ngoài}} = - \frac{r_2}{r_1} = - \frac{z_2}{z_1} \quad (6.11)$$

$$\left( \frac{\omega_1}{\omega_2} \right)_{\text{ăn khớp trong}} = \frac{r_2}{r_1} = \frac{z_2}{z_1} \quad (6.12)$$

$z_1$  và  $z_2$  là số răng của bánh răng 1 và 2.

Tiếp theo ta xét trường hợp hệ có nhiều bánh răng trụ ăn khớp với nhau và có trục quay cố định (Hình 6.11).

Trước hết khảo sát các bánh răng ăn khớp ngoài. Theo biểu thức (6.1) áp dụng cho các cặp bánh răng tiếp theo ta có:

$$\frac{\omega_1}{\omega_2} = - \frac{r_2}{r_1}; \quad \frac{\omega_2}{\omega_3} = - \frac{r_3}{r_2};$$

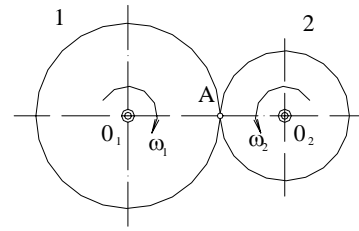
$$\dots; \quad \frac{\omega_{n-1}}{\omega_n} = (-1)^{n-1} \frac{r_n}{r_{n-1}}$$

$$\text{Hay} \quad \frac{\omega_1}{\omega_2} = - \frac{r_2}{r_1}; \quad \frac{\omega_1}{\omega_3} = \frac{r_3}{r_1}; \quad \dots; \quad \frac{\omega_1}{\omega_n} = (-1)^{n-1} \frac{r_n}{r_1}$$

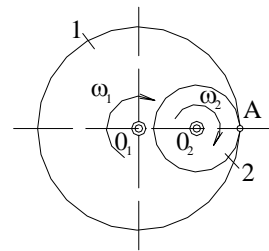
Một cách tổng quát ta có:

$$\frac{\omega_1}{\omega_n} = (-1)^k \frac{r_n}{r_1} \quad (6.13)$$

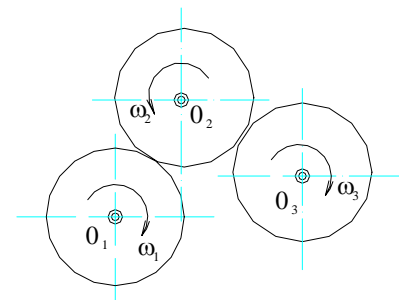
Ở đây  $k$  là số cặp bánh răng ăn khớp ngoài. Nếu số cặp bánh răng ăn khớp



**Hình 6-10a**



**Hình 6-10b**



**Hình 6 - 11**

ngoài là chẵn thì  $\omega_n$  cùng chiều với  $\omega_1$  và số cặp bánh răng ăn khớp ngoài là lẻ thì  $\omega_n$  ngược chiều với  $\omega_1$ . Nói cách khác đi nếu  $n$  chẵn thì  $\omega_n$  ngược chiều với  $\omega_1$  và  $n$  lẻ thì  $\omega_n$  cùng chiều với  $\omega_1$ .

Trong trường hợp các bánh răng ăn khớp trong. Theo biểu thức (6.2) áp dụng cho các cặp bánh răng tiếp theo để dàng nhận được kết quả:

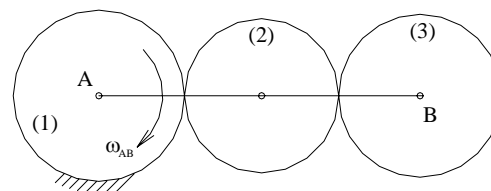
$$\frac{\omega_1}{\omega_n} = \frac{r_n}{r_1} \quad (6.14)$$

Điều này chứng tỏ vận tốc góc của các bánh răng tiếp theo không đổi chiều và chỉ phụ thuộc vào tỷ số giữa hai bán kính  $r_1$  và  $r_n$ .

### 6.2.3.2. Truyền chuyển động quay của các bánh răng trụ có trục quay nằm trên giá di động

Khảo sát sự truyền chuyển động của các bánh răng cho trên hình (6.12)

Ở đây bánh răng 1 cố định còn bánh răng 2 và 3 có trục C và B nằm trên giá AB giá này quay quanh A với vận tốc góc  $\omega_{AB}$ .



Bài toán đặt ra là phải xác định vận tốc góc của 2 bánh răng 2 và 3.

Để đưa bài toán về trường hợp

**Hình 6-12**

đã xét ở 6.2.3. ta phải tìm cách cố định giá AB. Muốn vậy ta cho toàn bộ hệ quay ngược lại với vận tốc góc  $\omega_{AB}$  quanh A. Phương pháp này gọi là phương pháp Vilit. Khi đó các vận tốc góc tương đối  $\omega_K'$  của các khâu sẽ là  $\omega_K' = \omega_K - \omega_{AB}$ . Trong đó  $\omega_K$  là vận tốc góc tuyệt đối. Rõ ràng lúc này giá AB sẽ có vận tốc là  $\omega_{AB}' = \omega_{AB} - \omega_{AB} = 0$ . Còn các bánh răng 1 và 2 có các vận tốc tương đối là:

$$\omega_1' = \omega_1 - \omega_{AB} \quad \text{và} \quad \omega_2' = \omega_2 - \omega_{AB}$$

Với kết quả này ta có thể tính được  $\omega_1'$  và  $\omega_2'$  theo kết quả đã khảo sát ở mục 6.2.3 và từ đó xác định được  $\omega_2$  và  $\omega_3$ .

**Thí dụ 6-3** : Khảo sát các bánh răng trên hình (6.12) cho biết bánh răng 1 có bán kính  $R_1$ . Giá AB quay với vận tốc góc  $\omega_{AB}$ . Bánh răng 3 có bán kính  $R_3$ . Xác định vận tốc của bánh răng 3.

**Bài giải:**

Gọi vận tốc góc tuyệt đối của các bánh răng là  $\omega_1, \omega_2, \omega_3$ . Vì bánh răng 1 cố định nên  $\omega_1 = 0$ .

Áp dụng phương pháp Vilít vào hệ ta có:

$$\omega_1' = 0 - \omega_{AB}; \quad \omega_2' = \omega_2 - \omega_{AB};$$

$$\omega_3' = \omega_3 - \omega_{AB}$$

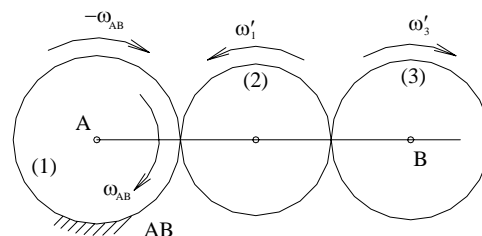
còn  $\omega_{AB}' = 0$  nghĩa là giá AB đứng yên.

Áp dụng công thức (6.13) cho trường hợp này với  $k = 2$  ta có:

$$\frac{\omega_1'}{\omega_3'} = \frac{r_3}{r_1} \text{ hay } \frac{-\omega_{AB}}{\omega_3 - \omega_{AB}} = \frac{r_3}{r_1}$$

Suy ra: 
$$\omega_3 = \left(1 - \frac{r_1}{r_3}\right) \cdot \omega_{AB}$$

Nếu  $r_1 < r_3$  thì  $\omega_3$  cùng chiều với  $\omega_{AB}$  còn  $r_1 > r_3$  thì  $\omega_3$  ngược chiều với  $\omega_{AB}$  và đặc biệt  $r_1 = r_3$  thì  $\omega_3 = 0$  bánh răng 3 sẽ chuyển động tịnh tiến.



**Hình 6-13**

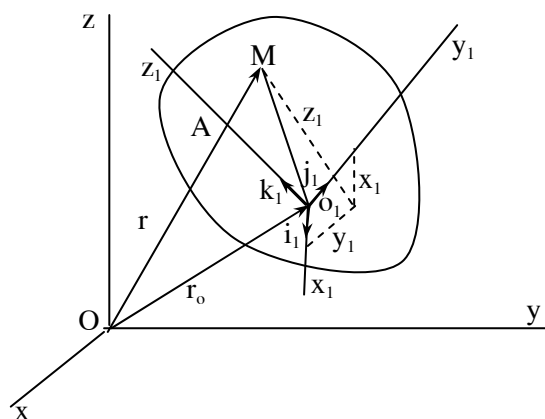
## Chương 7

### CHUYỂN ĐỘNG TỔNG HỢP CỦA ĐIỂM

#### 7.1. CHUYỂN ĐỘNG TUYỆT ĐỐI, CHUYỂN ĐỘNG TƯƠNG ĐỐI VÀ CHUYỂN ĐỘNG KÉO THEO.

Chuyển động tổng hợp của điểm là chuyển động được tạo thành khi điểm tham gia hai hay nhiều chuyển động đồng thời. Ta xét bài toán trong mô hình sau đây : Khảo sát chuyển động của điểm M trên hệ toạ độ động  $O_1x_1y_1z_1$  gắn trên vật A. Vật A lại chuyển động trong hệ toạ độ cố định  $Oxyz$  (xem hình 7.1).

Chuyển động của điểm M so với hệ cố định  $Oxyz$  gọi là chuyển động tuyệt đối. Vận tốc và gia tốc của chuyển động tuyệt đối ký hiệu là :  $\vec{v}_a$  và  $\vec{w}_a$ .



Hình 7.1

Chuyển động của điểm M so với hệ động  $O_1x_1y_1z_1$  gọi là chuyển động tương đối ký hiệu là  $\vec{v}_r$  và  $\vec{w}_r$ .

Chuyển động của hệ động (vật A) so với hệ cố định  $Oxyz$  gọi là chuyển động kéo theo. Vận tốc và gia tốc của điểm thuộc vật A ( hệ động ) bị điểm M chiếm chỗ ( trùng điểm ) trong chuyển động kéo theo là vận tốc và gia tốc kéo theo của điểm M và ký hiệu là :  $\vec{v}_e$  và  $\vec{w}_e$ .

Như vậy chuyển động tuyệt đối của điểm M là chuyển động tổng hợp của hai chuyển động tương đối và kéo theo của nó.

Thí dụ : Con thuyền chuyển động với vận tốc  $\vec{u}$  so với nước. Dòng nước chảy với vận tốc  $\vec{v}$  so với bờ sông. Ở đây chuyển động của con thuyền so với bờ sông là chuyển động tuyệt đối . Chuyển động của con thuyền so với mặt nước là chuyển động tương đối với vận tốc  $\vec{v}_r = \vec{u}$ . Chuyển động của dòng nước so với

bờ là chuyển động kéo theo, vận tốc của chuyển động kéo theo  $\vec{v}_e = \vec{v}$ .

Theo định nghĩa trên ta thấy, để xét chuyển động tương đối ta xem hệ động như cố định. Khi đó phương trình chuyển động viết dưới dạng véc tơ như sau :

$$\vec{r}_1 = \vec{O}_1M = x_1\vec{i}_1 + y_1\vec{j}_1 + z_1\vec{k}_1. \quad (7-1)$$

Ở đây  $\vec{i}_1, \vec{j}_1, \vec{k}_1$  là các véc tơ đơn vị trên các hệ động. Khi xét chuyển động tương đối như ở trên đã nói các véc tơ  $\vec{i}_1, \vec{j}_1, \vec{k}_1$  được xem như không đổi. Còn các toạ độ  $x_1, y_1, z_1$  là các hàm của thời gian.

$$x_1 = x_1(t) ; \quad y_1 = y_1(t) ; \quad z_1 = z_1(t).$$

Muốn xét chuyển động kéo theo của điểm ta chỉ cần cố định nó trong hệ động khi đó phương trình chuyển động của M so với hệ cố định oxyz là phương trình chuyển động kéo theo. Ta có :

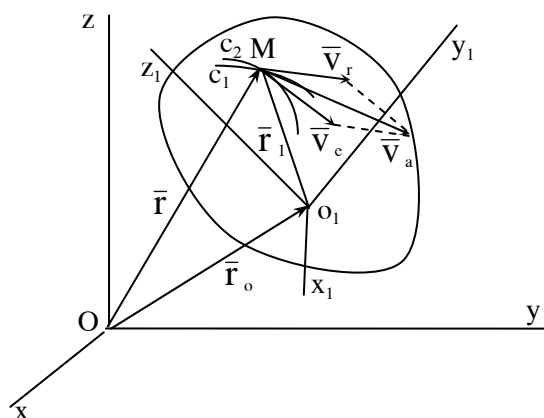
$$\vec{r} = \vec{OM} = \vec{r}_0 + \vec{r}_1 = \vec{r}_0 + x_1\vec{i}_1 + y_1\vec{j}_1 + z_1\vec{k}_1 \quad (7-2).$$

Trong phương trình (7.2) vì ta cố định điểm trong hệ động nên các toạ độ  $x_1, y_1, z_1$  là không đổi, còn  $\vec{i}_1, \vec{j}_1, \vec{k}_1$  là các véc tơ biến đổi theo thời gian.

$$\vec{r}_0 = \vec{r}_0(t); \quad \vec{i} = \vec{i}(t); \quad \vec{j} = \vec{j}(t); \quad \vec{k} = \vec{k}(t).$$

## 7.2. ĐỊNH LÝ HỢP VẬN TỐC.

Xét điểm M chuyển động tương đối trong hệ động  $o_1x_1y_1z_1$  với vận tốc  $\vec{v}_r$ ; Hệ động chuyển động trong hệ cố định oxyz kéo theo điểm M chuyển động với vận tốc kéo theo  $\vec{v}_e$  (xem hình 7-2). Để xác định vận tốc tuyệt đối ta thiết lập phương trình chuyển động tuyệt đối của điểm M. Ta có :



Hình 7.2

$$\vec{r} = \vec{r}_0 + \vec{r}_1(t) = \vec{r}_0 + x_1\vec{i}_1 + y_1\vec{j}_1 + z_1\vec{k}_1 \quad (7-3)$$

Phương trình này giống phương trình (7-2) nhưng cần lưu ý là mọi tham số của phương trình đều là các hàm của thời gian.

Đạo hàm bậc nhất theo thời gian phương trình (7-3) ta được :

$$\vec{v}_a = \frac{d\vec{r}}{dt} = \left( \frac{d\vec{r}_0}{dt} + x_1 \frac{d\vec{i}}{dt} + y_1 \frac{d\vec{j}}{dt} + z_1 \frac{d\vec{k}}{dt} \right) + \left( \frac{dx_1}{dt} \vec{i}_1 + \frac{dy_1}{dt} \vec{j}_1 + \frac{dz_1}{dt} \vec{k}_1 \right)$$

Trong kết quả tìm được, nhóm số hạng thứ nhất

$$\left( \frac{d\vec{r}_0}{dt} + x_1 \frac{d\vec{i}}{dt} + y_1 \frac{d\vec{j}}{dt} + z_1 \frac{d\vec{k}}{dt} \right)$$

chính là đạo hàm bậc nhất theo thời gian của phương trình (7-2) (phương trình chuyển động kéo theo ) là vận tốc kéo theo  $\vec{v}_e$ .

Nhóm các số hạng còn lại :

$$\left( \frac{dx_1}{dt} \vec{i}_1 + \frac{dy_1}{dt} \vec{j}_1 + \frac{dz_1}{dt} \vec{k}_1 \right)$$

là đạo hàm bậc nhất theo thời gian của phương trình (7.1) (phương trình chuyển động tương đối ) do đó được thay thế bằng vận tốc tương đối  $\vec{v}_r$ .

Thay các kết quả vừa tìm được vào vận tốc tuyệt đối ta được :

$$\vec{v}_a = \vec{v}_e + \vec{v}_r.$$

**Định lý 7.1** : Trong chuyển động tổng hợp của điểm vận tốc tuyệt đối bằng tổng hình học vận tốc kéo theo và vận tốc tương đối :

$$\vec{v}_a = \vec{v}_e + \vec{v}_r. \tag{7-4}$$

### 7.3. Định lý hợp gia tốc

Để thiết lập biểu thức của gia tốc tuyệt đối ta đạo hàm bậc hai theo thời gian phương trình chuyển động tuyệt đối của điểm (phương trình 7.3). Ta có :

$$\vec{w}_a = \frac{d^2\vec{r}}{dt^2} = \frac{d\vec{v}_a}{dt} = \left( \frac{d^2\vec{r}_0}{dt^2} + x_1 \frac{d^2\vec{i}}{dt^2} + y_1 \frac{d^2\vec{j}}{dt^2} + z_1 \frac{d^2\vec{k}}{dt^2} \right) + \left( \frac{d^2x_1}{dt^2} \vec{i}_1 + \frac{d^2y_1}{dt^2} \vec{j}_1 + \frac{d^2z_1}{dt^2} \vec{k}_1 \right)$$

$$+ 2 \left( \frac{dx_1}{dt} \frac{d\vec{i}_1}{dt} + \frac{dy_1}{dt} \frac{d\vec{j}_1}{dt} + \frac{dz_1}{dt} \frac{d\vec{k}_1}{dt} \right)$$

Trong kết quả tìm được nhóm các số hạng thứ nhất :

$$\left( \frac{d^2 \vec{r}_0}{dt^2} + x_1 \frac{d^2 \vec{i}}{dt^2} + y_1 \frac{d^2 \vec{j}}{dt^2} + z_1 \frac{d^2 \vec{k}}{dt^2} \right)$$

là đạo hàm bậc hai theo thời gian của phương trình (7.2) ( phương trình chuyển động kéo theo ) có thể thay bằng gia tốc kéo theo  $\vec{w}_e$ .

Nhóm các số hạng thứ hai :

$$\left( \frac{d^2 x_1}{dt^2} \vec{i}_1 + \frac{d^2 y_1}{dt^2} \vec{j}_1 + \frac{d^2 z_1}{dt^2} \vec{k}_1 \right)$$

**là đạo hàm bậc hai theo thời gian của phương trình (7.1) ( phương trình chuyển động tương đối ) có thể thay bằng gia tốc tương đối  $\vec{w}_r$ .**

Nhóm các số hạng còn lại :

$$2 \left( \frac{dx_1}{dt} \frac{d\vec{i}_1}{dt} + \frac{dy_1}{dt} \frac{d\vec{j}_1}{dt} + \frac{dz_1}{dt} \frac{d\vec{k}_1}{dt} \right)$$

được gọi là gia tốc quay hay gia tốc Koriolit ký hiệu là  $\vec{w}_k$ .

Thay các kết quả tìm được vào biểu thức của gia tốc tuyệt đối ta được :

$$\vec{w}_a = \vec{w}_e + \vec{w}_r + \vec{w}_k.$$

Ta đi đến định lý sau đây gọi là định lý hợp gia tốc.

**Định lý 7.2** : Trong chuyển động tổng hợp của điểm gia tốc tuyệt đối bằng tổng hình học của gia tốc kéo theo, gia tốc tương đối và gia tốc Koriolit.

$$\vec{w}_a = \vec{w}_e + \vec{w}_r + \vec{w}_k. \quad (7.5)$$

#### 7.4. GIA TỐC KORIOLIT.

Gia tốc Koriolit  $\vec{w}_k$  được xác định theo biểu thức :

$$\vec{w}_k = 2 \left( \frac{dx_1}{dt} \frac{d\vec{i}_1}{dt} + \frac{dy_1}{dt} \frac{d\vec{j}_1}{dt} + \frac{dz_1}{dt} \frac{d\vec{k}_1}{dt} \right)$$



Khi hệ động có chuyển động quay thì các véc tơ đơn vị  $\vec{i}_1, \vec{j}_1, \vec{k}_1$  sẽ quay theo khi đó đạo hàm của nó theo thời gian khác không. Trong trường hợp hệ động không tham gia chuyển động quay thì các đạo hàm của nó sẽ bằng không và do đó gia tốc Koriolit sẽ không có vì vậy gia tốc này còn được gọi là gia tốc quay. Gia tốc Koriolit biểu diễn ảnh hưởng chuyển động quay của hệ động đến gia tốc của điểm.

Nếu vận tốc góc của hệ động (vận tốc góc kéo theo) là  $\vec{\omega}_e$  thì khi hệ động quay quanh trục  $O_1\varepsilon$  với vận tốc góc  $\omega_e$  thì đạo hàm bậc nhất theo thời gian của các véc tơ đơn vị  $\vec{i}_1, \vec{j}_1, \vec{k}_1$  chính là vận tốc đầu mút của chúng trong chuyển động quay quanh trục  $O_1\varepsilon$ . (xem hình 7.3).

Ta có :

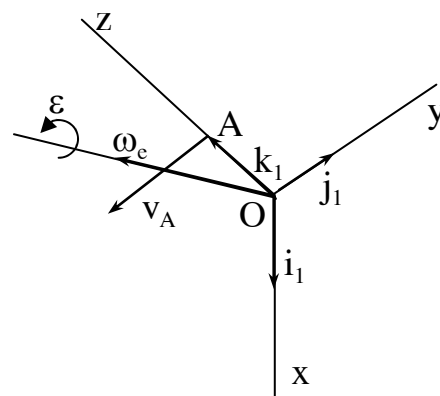
$$\frac{d\vec{i}_1}{dt} = \vec{\omega}_e \times \vec{i}_1 \quad \frac{d\vec{j}_1}{dt} = \vec{\omega}_e \times \vec{j}_1$$

$$\frac{d\vec{k}_1}{dt} = \vec{\omega}_e \times \vec{k}_1$$

Thay các kết quả biểu thức trên vào biểu thức của  $\vec{w}_k$  ta được :

$$\begin{aligned} \vec{w}_k &= 2 \left( \frac{dx_1}{dt} \frac{d\vec{i}_1}{dt} + \frac{dy_1}{dt} \frac{d\vec{j}_1}{dt} + \frac{dz_1}{dt} \frac{d\vec{k}_1}{dt} \right) \\ &= 2 \left( \frac{dx_1}{dt} (\vec{\omega}_e \times \vec{i}_1) + \frac{dy_1}{dt} (\vec{\omega}_e \times \vec{j}_1) + \frac{dz_1}{dt} (\vec{\omega}_e \times \vec{k}_1) \right) \\ &= 2\vec{\omega}_e \times \left( \frac{dx_1}{dt} \vec{i}_1 + \frac{dy_1}{dt} \vec{j}_1 + \frac{dz_1}{dt} \vec{k}_1 \right) = 2\vec{\omega}_e \times \vec{v}_r \end{aligned}$$

Như vậy gia tốc Koriolit bằng hai lần tích hữu hướng giữa vận tốc góc kéo theo và véc tơ vận tốc tương đối.



Hình 7.3

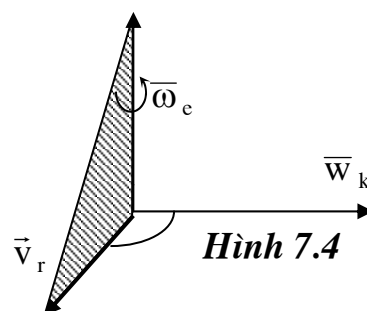
$$\vec{w}_k = 2\vec{\omega}_e \times \vec{v}_r. \quad (7.6)$$

Từ (7.6) ta có thể xác định độ lớn của gia tốc Koriolit theo biểu thức :

$$w_k = 2\omega_e \cdot v_r \sin(\omega_e \cdot v_r).$$

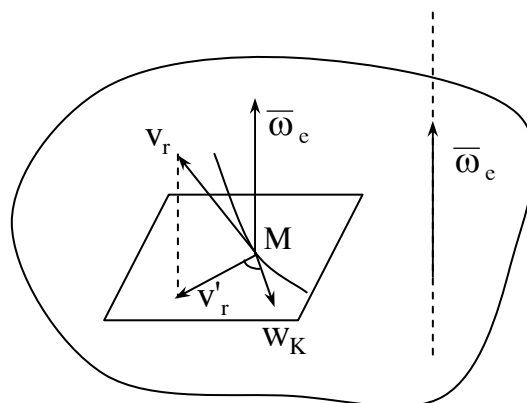
Ta thấy ngay gia tốc Koriolit bằng không trong trường hợp sau :

- Khi hệ động chuyển động tịnh tiến nghĩa là khi  $\omega_e = 0$  ;
- Khi động điểm đứng yên trong hệ động, nghĩa là khi  $\vec{v}_r = 0$  ;
- Khi chuyển động tương đối theo phương dọc theo trục quay của chuyển động kéo theo nghĩa là khi góc hợp giữa  $\vec{\omega}_e$  và  $\vec{v}_r$  bằng không hoặc bằng  $180^\circ$  .



**Hình 7.4**

Theo (7.6) gia tốc Koriolit có phương vuông góc với mặt phẳng chứa hai véc tơ  $\vec{\omega}_e$  và  $\vec{v}_r$  có chiều sao cho khi nhìn từ nút của nó xuống mặt phẳng đó sẽ thấy  $\vec{\omega}_e$  quay ngược chiều kim đồng hồ đi một góc nhỏ hơn  $180^\circ$  sẽ đến trùng với  $\vec{v}_r$  (xem hình 7.4).



**Hình 7.5**

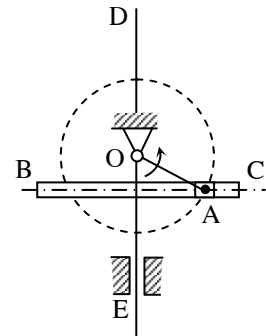
Trong thực hành ta có thể xác định phương chiều của  $\vec{w}_k$  như sau :

Chiếu véc tơ vận tốc tương đối  $\vec{v}_r$  lên mặt phẳng vuông góc với trục quay của chuyển động kéo theo. Sau đó quay hình chiếu  $\vec{v}_r$  đó đi một góc  $90^\circ$  theo chiều quay của  $\omega_e$  trong mặt phẳng trên (xem hình 7.5) ta sẽ xác định được phương chiều của gia tốc Koriolit.

Sau đây sẽ giới thiệu một số ví dụ vận dụng các định lý hợp vận tốc và hợp gia tốc trong chuyển động tổng hợp của điểm.

**Thí dụ 7.1:** Tay quay OA của cơ cấu tay quay cu lit quay quanh trục O vuông góc với mặt phẳng của cơ cấu. Đầu A của tay quay nối bằng khớp bản lề với con trượt B. Con trượt B có thể trượt trong máng BC của cu lit. Máng BC có thể chuyển động tịnh tiến lên xuống nhờ rãnh hướng dẫn E. Xác định vận tốc, gia tốc của máng BC cũng như vận tốc gia tốc của con trượt so với cu lit BC.

Cho biết tay quay có chuyển động quay đều với vận tốc góc  $n = 120$  vòng/phút. Độ dài  $OA = l = 30\text{cm}$  (xem hình 7.6).



Hình 7.6

**Bài giải:**

Nếu chọn hệ động gắn với cu lit (máng BC) và hệ cố định gắn với trục quay O thì chuyển động của con trượt A trong máng là chuyển động tương đối. Chuyển động của máng tịnh tiến lên xuống là chuyển động kéo theo còn chuyển động của A quay quanh O là chuyển động tuyệt đối.

Trước hết ta có thể xác định được vận tốc tuyệt đối và gia tốc tuyệt đối của điểm A.

Vận tốc của tay quay OA.

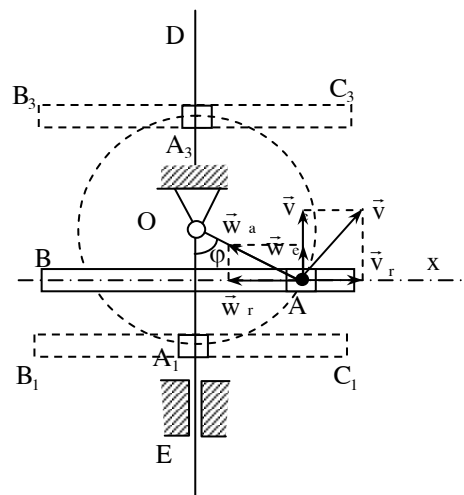
$$\omega = \frac{\pi \cdot n}{30} = \frac{\pi \cdot 120}{30} = 4\pi (\text{rad/s}) .$$

Vị trí của cơ cấu được xác định bằng góc quay của tay quay OA :

$$\varphi = \omega t = 4\pi t \text{ (rad)} .$$

Đầu A của tay quay thực hiện chuyển động tròn tâm O bán kính  $OA = l$ .

Vận tốc của điểm A :  $V_a = \omega \cdot l = 4\pi \cdot 30 = 120\pi \approx 3,77 \text{ m/s}$ .



Hình 7.7

$\vec{v}_a$  có phương vuông góc với OA hướng theo chiều quay  $\omega$  (xem hình 7.7).  
 $\vec{v}_a$  chính là vận tốc tuyệt đối của điểm A :  $v_a = v_A$ .

Vì tay quay quay đều nên gia tốc điểm A chỉ có một thành phần pháp tuyến.

$$\vec{w}_A = \vec{w}_A^n \quad \text{về độ lớn}$$

$$w_A = \omega^2 \cdot 1 = 16\pi^2 \cdot 1$$

$$= 16\pi^2 \cdot 30 \approx 4733 \text{ cm/s}^2 ;$$

$$= 47,33 \text{ m/s}^2$$

Gia tốc  $\vec{w}_A$  có chiều hướng từ A vào O. Gia tốc tuyệt đối của điểm A là  $\vec{w}_A$ .

Để tìm vận tốc của máng (vận tốc kéo theo) và vận tốc của con trượt A trong máng (vận tốc tương đối) ta áp dụng định lý hợp vận tốc. Ta có :

$$\vec{v}_a = \vec{v}_e + \vec{v}_r$$

Ở đây  $\vec{v}_a = \vec{v}_A$  đã biết cả độ lớn và phương chiều.  $\vec{v}_e$  là vận tốc của máng chuyển động tịnh tiến lên xuống do đó có phương thẳng đứng. Còn  $\vec{v}_r$  là vận tốc của con trượt dọc theo máng BC nên có phương nằm ngang. Từ định lý hợp vận tốc ta có thể nhận được một hình bình hành mà đường chéo là  $\vec{v}_a$  còn hai cạnh là  $\vec{v}_e$  và  $\vec{v}_r$ . Dễ dàng tìm được các véc tơ vận tốc kéo theo  $\vec{v}_e$  và  $\vec{v}_r$  như trên hình (7.7). Ta có :

$$v_e = v_A \cdot \sin \varphi = 3,77 \cdot \sin 4\pi \cdot t \text{ (m/s)}$$

$$v_r = v_A \cdot \cos \varphi = 3,77 \cdot \cos 4\pi \cdot t \text{ (m/s)}$$

Phương chiều của các vận tốc  $\vec{v}_e$  và  $\vec{v}_r$  như hình vẽ.

Để xác định gia tốc kéo theo và tương đối (gia tốc của máng và gia tốc của con trượt trong máng) ta áp dụng định lý hợp gia tốc.

$$\vec{w}_a = \vec{w}_e + \vec{w}_r + \vec{w}_k.$$

Trong bài toán này hệ động chuyển động tịnh tiến nên  $\vec{w}_k = 0$  ta chỉ còn biểu thức :

$$\vec{w}_a = \vec{w}_e + \vec{w}_r.$$

Ở đây gia tốc tuyệt đối đã được xác định. Gia tốc kéo theo  $\vec{w}_e$  có phương thẳng đứng còn gia tốc tương đối  $\vec{w}_r$  có phương nằm ngang. Cũng dễ dàng nhận thấy các véc tơ gia tốc kéo theo  $\vec{w}_e$  và gia tốc tương đối  $\vec{w}_r$  là hai cạnh của hình bình hành nhận gia tốc  $\vec{w}_a$  làm đường chéo (xem hình 7.7). Ta có :

$$w_e = w_A \cdot \cos \varphi = 47,33 \cdot \cos 4\pi \cdot t$$

$$w_r = w_A \cdot \sin \varphi = 47,33 \cdot \sin 4\pi \cdot t$$

Phương chiều của gia tốc  $\vec{w}_e$  và  $\vec{w}_r$  như trên hình vẽ 7.7 .

Kết quả trên cho thấy vận tốc, gia tốc của máng BC (  $v_e, w_{ed}$  ) và vận tốc, gia tốc con trượt trong máng (  $v_r, w_r$  ) là hàm của thời gian. Ta có thể xác định chúng tại các vị trí đặc biệt sau :

$$\text{Khi } \varphi_1 = 4\pi t = 0 \text{ ta có } v_e = 0 \quad ; \quad v_r = 3,77 \text{ m/s}$$

$$w_e = 47,33 \text{ m/s} \quad ; \quad w_r = 0$$

$$\text{Khi } \varphi_2 = 4\pi t = \pi / 2 \text{ ta có } v_e = 3,7 \text{ m / s} \quad ; \quad v_r = 0$$

$$w_e = 0 \text{ m / s} \quad ; \quad w_r = 3,77 \text{ m / s}$$

**Thí dụ 7.2** : Động điểm M chuyển động bắt đầu từ đỉnh O của nón dọc theo đường sinh OC với vận tốc không đổi  $v_r = 24 \text{ cm / s}$  . Nón cũng đồng thời quay bắt đầu cùng thời điểm xuất phát của điểm M theo quy luật  $\varphi = 0,125t^2$ . Xác định vận tốc tuyệt đối và gia tốc tuyệt đối của động điểm M tại thời điểm  $t = 4$  giây. (xem hình 7.8). Cho biết góc đỉnh nón là  $60^\circ$ .

Bài giải

Trong bài toán này chuyển động của điểm M dọc theo đường sinh OC là chuyển động tương đối. Như vậy vận tốc tương đối của điểm đã biết.

$V_r = 24 \text{ cm / s} = 0,24 \text{ m / s}$  có phương chiều từ O đến C.

Chuyển động quay của nón quanh trục AB với quy luật  $\varphi = 0,125t^2$  là chuyển động kéo theo.

Để xác định được vận tốc kéo theo của điểm ta phải xác định vị trí của nó tại thời điểm  $t_1$  trên nón.

Ta có  $OM = v_r \cdot t = 24 \cdot 4 = 96 \text{ cm}$

Khoảng cách từ động điểm tại vị trí đang xét tới trục quay AB là :

$MK = OM \cdot \sin 30^\circ = 96 \cdot 0,5 = 48 \text{ cm}$ .

Vận tốc kéo theo tại thời điểm  $t_1$  là :

$\omega_e = \frac{d\varphi}{dt} = 0,25t$  với  $t = t_1 = 4$  giây

$\omega_{et1} = 0,25 \cdot 4 = 1 \text{ rad / s}$  ;

Gia tốc góc trong chuyển động kéo theo là :

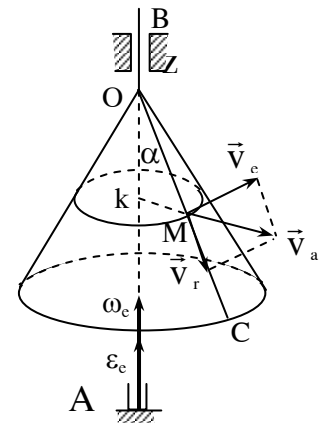
$\epsilon_e = \frac{d^2\varphi}{dt^2} = 0,25(\text{rad/s}^2)$

Các véc tơ  $\omega_e$  và  $\epsilon_e$  biểu diễn trên hình vẽ (7.9).

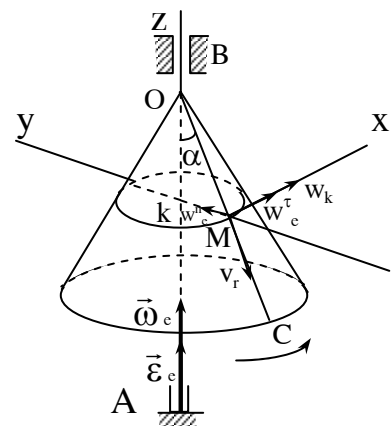
Các véc tơ vận tốc kéo theo  $\vec{v}_e$  và vận tốc tương đối là  $\vec{v}_r$  tại thời điểm  $t_1 = 4s$  được biểu diễn trên hình 7.8.

Về độ lớn vận tốc kéo theo xác định được :

$v_e = MK \cdot \omega_e = 48,1 \text{ cm / s} \approx 0,48 \text{ m / s}$  .



**Hình 7.8**



**Hình 7.9**

Áp dụng định lý hợp vận tốc ta có :  $\vec{v}_a = \vec{v}_e + \vec{v}_r$

Về độ lớn vận tốc tuyệt đối của M tại thời điểm  $t_1$  là :

$$V_a = V_M = \sqrt{v_e^2 + v_r^2} = \sqrt{48^2 + 24^2} = 53,64(\text{cm/s}) = 0,5364(\text{m/s}) .$$

Để xác định gia tốc tuyệt đối của M, từ định lý hợp gia tốc ta có :

$$\vec{w}_a = \vec{w}_M = \vec{w}_e + \vec{w}_r + \vec{w}_k$$

Chuyển động kéo theo là chuyển động tròn nên  $\vec{w}_e = \vec{w}_e^n + \vec{w}_e^r$ .

Trong đó :  $\vec{w}_e^n$  có phương chiều hướng từ M về K (xem hình 7.9), có độ lớn :  $w_e^n = MK.\omega_e^2 = 48.1 = 48(\text{cm/s}^2)$ .

$\vec{w}_e^r$  có phương chiều trùng với phương chiều  $\vec{v}_e$  có độ lớn :

$$w_e^r = MK.\varepsilon_e^2 = 48.0,25 = 12(\text{cm/s}^2) .$$

Gia tốc tương đối  $\vec{w}_r$  trong trường hợp này bằng không còn gia tốc Koriolit  $\vec{w}_k$  có phương chiều như trên hình vẽ. Có độ lớn :

$$w_k = 2\omega_e . v_r . \sin 30^0 = 2.1.24.0,5 = 24 (\text{cm} / \text{s}^2) .$$

Chiếu biểu thức trên lên hai trục Mxy như trên hình ta có :

$$w_x = w_e^r + w_k = 12 + 24 = 36 \text{ cm} / \text{s}^2 = 0,36 \text{ m} / \text{s}^2 .$$

$$w_y = w_e^n = 48 \text{ cm} / \text{s}^2 = 0,48 \text{ m} / \text{s}^2 .$$

Gia tốc tuyệt đối của điểm

$$w_M = \sqrt{w_x^2 + w_y^2} = \sqrt{36^2 + 48^2} = 60(\text{cm/s}^2) .$$

Phương và chiều của  $w_M$  có thể xác định bằng các góc chỉ phương xác định như sau :

$$\cos(w_{Mx}) = \frac{w_x}{w_M} = 0,6 \quad ; \quad \cos(w_{My}) = \frac{w_y}{w_M} = 0,8$$

**Thí dụ 7.3.** : Cơ cấu điều chỉnh ly tâm biểu diễn như hình vẽ 7.10. Tại

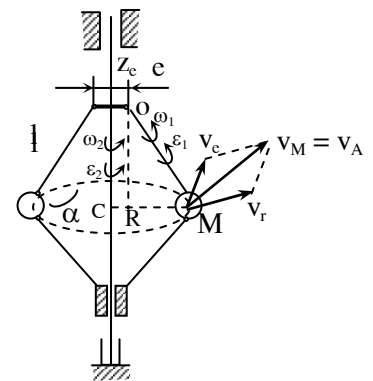
thời điểm đang xét quả cầu quay quanh điểm treo O cùng với thanh OM với vận tốc góc và gia tốc góc  $\omega_1 = 2 \text{ rad / s}$  và  $\varepsilon_1 = 0,2 \text{ rad / s}^2$ . Cơ cấu quay quanh trục thẳng đứng với vận tốc góc và gia tốc góc  $\omega_2 = 4 \text{ rad / s}$  và  $\varepsilon_2 = 0,8 \text{ rad / s}^2$ . Xác định vận tốc tuyệt đối và gia tốc tuyệt đối của quả cầu M tại thời điểm đó. Cho biết kích thước của cơ cấu tại vị trí đang xét là :

$$l = 40 \text{ cm} \quad ; \quad e = 5 \text{ cm} \quad ; \quad \alpha = 30^\circ.$$

**Bài giải**

Trong bài toán này, chuyển động của cơ cấu quay quanh trục thẳng đứng là chuyển động kéo theo. Vận tốc góc kéo theo  $\omega_c = \omega_2 = 4 \text{ rad / s}$  và gia tốc góc trong chuyển động kéo theo là  $\varepsilon_c = \varepsilon_2 = 0,8 \text{ rad / s}^2$ .

Chuyển động của quả cầu M quay quanh O là chuyển động tương đối. Vận tốc góc trong chuyển động tương đối là  $\omega_r = \omega_1 = 2 \text{ rad / s}$  và gia tốc góc trong chuyển động tương đối là  $\varepsilon_r = \varepsilon_1 = 0,2 \text{ rad / s}^2$ .



**Hình 7.10**

Quỹ đạo chuyển động tương đối của M là đường tròn bán kính l và tâm O  
 Quỹ đạo chuyển động kéo theo của M là đường tròn nằm trong mặt phẳng vuông góc với trục quay AB và có bán kính :

$$CM = R = e + l \sin 30^\circ = 5 + 40 \cdot 0,5 = 25 \text{ cm}.$$

Vận tốc tuyệt đối của điểm M được xác định như sau :

$$\vec{v}_a = \vec{v}_M = \vec{v}_e + \vec{v}_r ;$$

$$v_e = R \cdot \omega_c = 25 \cdot 4 = 100 \text{ cm / s}$$

$v_e$  có phương tiếp tuyến với quỹ đạo của chuyển động kéo theo, hướng theo chiều quay của cơ cấu ;  $v_r$  tiếp tuyến với quỹ đạo của chuyển động tương đối có nghĩa là vuông



góc với thanh OM hướng theo chiều quay của  $\omega_r$ , có trị số  $V_r = l.\omega_r = 40.2 = 80 \text{ cm/s}$

Như vậy hai véc tơ  $\vec{v}_e$  và  $\vec{v}_r$  vuông góc với nhau vì vậy độ lớn vận tốc tuyệt đối xác định được :

$$v_M = \sqrt{v_e^2 + v_r^2} = \sqrt{100^2 + 80^2} = 128(\text{cm/s}).$$

Phương chiều của  $V_M$  xác định như trên hình vẽ 7.10.

Vì chuyển động tương đối và chuyển động kéo theo đều là chuyển động tròn nên biểu thức gia tốc tuyệt đối của điểm M ta có thể viết :

$$\vec{w}_M = \vec{w}^r_e + \vec{w}^n_e + \vec{w}_k + \vec{w}^r_r + \vec{w}^n_r. \quad (a)$$

Sau đây xác định độ lớn và phương chiều của các thành phần gia tốc ở vế phải .

$W_e^t = R . \varepsilon_e = 25 . 0,8 = 20 \text{ cm} / \text{s}^2$  .  $W_e^t$  cùng phương chiều với vận tốc kéo theo .

$$\vec{w}_e^n = R . \omega_e^2 = 25.16 = 400\text{cm/s}^2. \text{ Hướng từ M vào C}$$

$$w_r^r = 1 . \varepsilon_r = 40 . 0,2 = 8 \text{ cm} / \text{s}^2. \quad \vec{w}_r^r \text{ hướng theo chiều của } v_r .$$

$$w_r^n = 1 . \omega_r^2 = 40 . 4 = 160 \text{ cm} / \text{s}^2. \quad \vec{w}_r^n \text{ hướng từ M vào O}$$

$$w_k = 2\omega_e . v_r \sin(\omega_e v_r) = 2 . 4 . 80 . 0,866 = 554 \text{ cm} / \text{s}^2$$

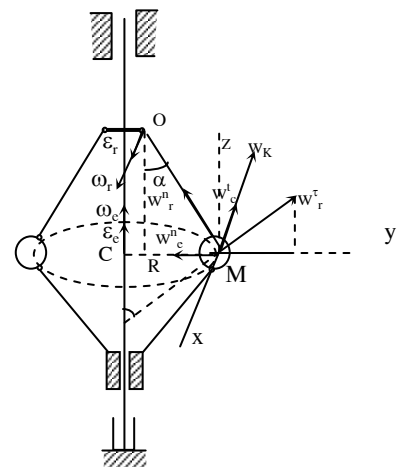
$$\text{Ở đây góc } < (\vec{\omega}_e, \vec{v}_r) = 60^\circ$$

$$\text{nên } \sin(\omega_e, v_r) = 0,866.$$

Phương chiều của  $\vec{w}_k$  xác định theo phương pháp trục O hành sẽ tìm thấy như ở hình vẽ (7.11) .

Để xác định gia tốc tuyệt đối  $\vec{w}_M$  ta chiếu phương trình (a) lên 3 trục xyz chọn như hình vẽ.

Với cách chọn hệ trục trên ta thấy gia tốc  $\vec{w}_k$  và  $\vec{w}_e^r$  nằm trên trục x các gia tốc  $\vec{w}_e^n$ ,  $\vec{w}_r^r$ ,  $\vec{w}_r^n$  nằm trong mặt phẳng yMz.



**Hình 7.11**

$$\text{Kết quả chiếu lên các trục thu được : } w_x = - w_k - w_e^n = -$$

$$554 - 20 = -574 \text{ cm / s}^2.$$

$$\begin{aligned} w_y &= w_e^r \cdot \cos 30^\circ - w_r^n \cdot \sin 30^\circ - w_e^n ; \\ &= 8 \cdot 0,866 - 160 \cdot 0,5 - 400 = -473 \text{ cm / s}^2 ; \end{aligned}$$

Cuối cùng ta có :

$$\begin{aligned} w_M &= \sqrt{w_x^2 + w_y^2 + w_z^2} = \sqrt{(-574)^2 + (-473)^2 + (142)^2} = \\ &= 869 \text{ cm / s}^2 = 8,69 \text{ m / s}^2 \end{aligned}$$

Để xác định phương chiều của M ta phải xác định các góc chỉ phương của chúng đối với các trục :

$$\cos(w_{Mx}) = \frac{w_x}{w_M} = \frac{-574}{869} \quad ; \quad \cos(w_{My}) = \frac{w_y}{w_M} = \frac{-473}{869}$$

$$\cos(w_{Mz}) = \frac{w_z}{w_M} = \frac{142}{869} .$$

## Chương 8

### CHUYỂN ĐỘNG SONG PHẪNG CỦA VẬT RẮN

#### 8.1. PHƯƠNG TRÌNH CHUYỂN ĐỘNG, VẬN TỐC VÀ GIA TỐC CỦA CẢ VẬT.

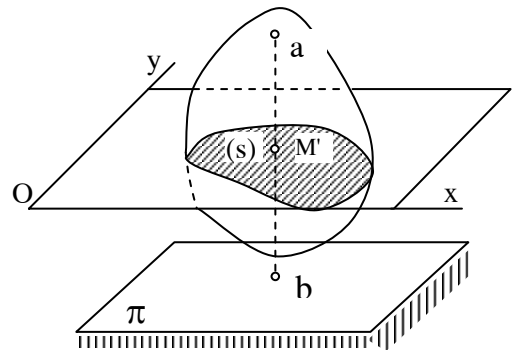
##### 8.1.8. Định nghĩa và phân tích chuyển động song phẳng.

Chuyển động song phẳng của vật rắn là chuyển động khi mỗi điểm thuộc vật luôn luôn chuyển động trong một mặt phẳng cố định song song với mặt phẳng quy chiếu đã chọn trước ( mặt phẳng cơ sở ). Nói cách khác chuyển động song phẳng là chuyển động của vật khi mỗi điểm của nó trong quá trình chuyển động có khoảng cách đến mặt phẳng cơ sở là không đổi .

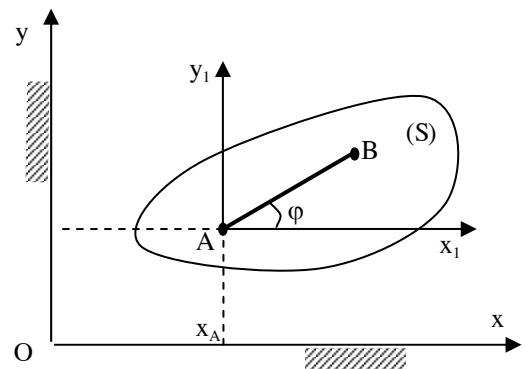
Trong kỹ thuật có nhiều chi tiết máy chuyển động song phẳng như bánh xe lăn trên một đường thẳng, thanh biên trong cơ cấu biên tay quay, ròng rọc động ..v..v...

.Xét vật rắn A chuyển động song phẳng có mặt phẳng cơ sở  $\pi$  (hình 8.1 )

Đường thẳng  $ab$  thuộc vật vuông góc với mặt phẳng cơ sở, sẽ thực hiện chuyển động tịnh tiến. Mọi điểm nằm trên đường thẳng này có chuyển động như nhau và được đặc trưng bởi chuyển động của điểm  $M$  nằm trên  $ab$ . Nếu xem vật là tập hợp vô số các đường  $ab$  như vậy suy ra chuyển động của vật được đặc trưng bởi tiết diện  $S$  trên mặt phẳng  $oxy$ . Mô hình bài toán chuyển động song phẳng của vật rắn được đưa về nghiên cứu chuyển động của một tiết diện  $(S)$  trong mặt phẳng  $oxy$  của nó (hình 8.2) gọi tắt là



Hình 8.1

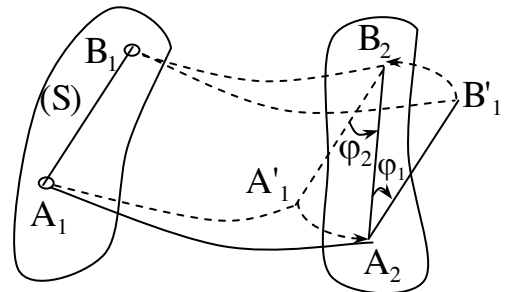


Hình 8-2

chuyển động phẳng của tiết diện S.

Vị trí của tiết diện (S) trong mặt phẳng oxy được xác định khi ta biết được vị trí của một đoạn thẳng AB thuộc tiết diện (S).

Xét chuyển động của tiết diện (S) từ vị trí (1) xác định bởi vị trí đoạn thẳng  $A_1B_1$  đến vị trí (2) xác định bởi vị trí của đoạn thẳng  $A_2B_2$  (hình 8.3).



Hình 8-3

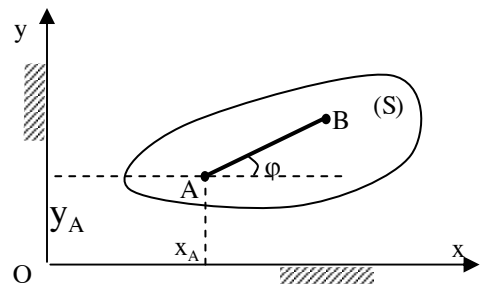
Đễ dàng thấy rằng ta có thể thay thế chuyển động của tiết diện (S) bằng hai chuyển động cơ bản sau :

Cho tiết diện (S) chuyển động tịnh tiến theo cực A hay cực B từ vị trí  $A_1B_1$  đến vị trí  $A'_1B'_2$  hay  $A_2B'_1$ . Tiếp theo ta quay tiết diện S quanh  $A_2$  hay  $B_2$  một góc  $\varphi_1$  hay  $\varphi_2$ . Vì  $A_2B'_1 // A'_1B_2$  nên ở đây  $\varphi_1 = \varphi_2 = \varphi$ .

Có thể đi đến kết luận ; chuyển động của tiết diện (S) trong mặt phẳng của nó (chuyển động song phẳng) luôn luôn có thể phân tích thành hai chuyển động: tịnh tiến theo một tâm cực và chuyển động quay quanh tâm cực đó. Chuyển động tịnh tiến phụ thuộc vào tâm cực nhưng chuyển động quay không phụ thuộc vào tâm cực. Như vậy chuyển động song phẳng chính là chuyển động tổng hợp của vật rắn khi nó đồng thời tham gia hai chuyển động quay quanh một trục có phương không đổi và tịnh tiến theo phương vuông góc với trục quay.

### 8.1.2. Phương trình chuyển động, vận tốc và gia tốc của vật .

Xét tiết diện (S) chuyển động trong mặt phẳng oxy chứa nó. Nếu chọn A là tâm cực và dựng đoạn thẳng AB trên tiết diện ta sẽ thấy vị trí của tiết diện (S) trong mặt phẳng oxy sẽ được xác định nếu ta biết vị trí của cực A và phương của AB so với trục ox. Nói khác đi, thông số định vị của tiết diện (S) trong mặt phẳng oxy là  $x_A, y_A$ , và  $\varphi$  (hình 8.4).



Hình 8-4

Trong thời gian chuyển động các thông số này biến đổi theo thời gian ta có :

$$\begin{aligned}x_A &= x_A(t) \\ y_A &= y_A(t) \\ \varphi &= \varphi(t)\end{aligned}\tag{8.1}$$

Biết quy luật biến đổi (8.1) ta có thể xác định vị trí của tiết diện (S) ở bất kỳ thời điểm nào. Các phương trình (8.1) là phương trình chuyển động của tiết diện phẳng (S) trong mặt phẳng của nó (phương trình chuyển động song phẳng ).

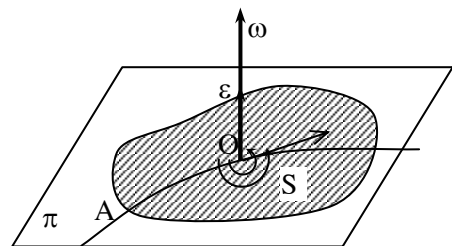
Từ phương trình chuyển động (8.1) ta thấy vận tốc và gia tốc của vật được biểu diễn bởi hai thành phần : vận tốc và gia tốc trong chuyển động tịnh tiến theo tâm cực A là :  $\vec{v}_A, \vec{w}_A$ . Vận tốc góc và gia tốc góc của tiết diện trong chuyển động quay quanh tâm cực A là  $\omega, \varepsilon$ .

Vì chuyển động tịnh tiến phụ thuộc tâm cực A nên vận tốc và gia tốc trong chuyển động tịnh tiến phụ thuộc vào tâm cực A. Ta có :

$$\begin{aligned}\vec{v}_{A1} &\neq \vec{v}_{A2} \neq \vec{v}_{Ai} \\ \vec{w}_{A1} &\neq \vec{w}_{A2} \neq \vec{w}_{Ai}\end{aligned}$$

Chuyển động quay không phụ thuộc vào tâm A nên có :

$$\begin{aligned}\omega_{A1} &= \omega_{A2} = \omega_{Ai} = \omega \\ \varepsilon_{A1} &= \varepsilon_{A2} = \varepsilon_{Ai} = \varepsilon\end{aligned}$$



**Hình 8.5**

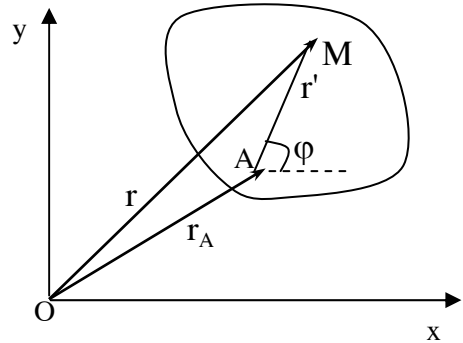
Vận tốc góc  $\omega$  và gia tốc góc  $\varepsilon$  có thể biểu diễn bằng véc tơ vuông góc với tiết diện (S) như hình( 8.5) . Khi hai véc tơ này cùng chiều ta có chuyển động quay nhanh dần và nếu chúng ngược chiều có chuyển động quay chậm dần.

## 8.2. PHƯƠNG TRÌNH CHUYỂN ĐỘNG, VẬN TỐC VÀ GIA TỐC CỦA ĐIỂM TRÊN VẬT CHUYỂN ĐỘNG SONG PHẪNG

### 8.2.1. Phương trình chuyển động

Xét điểm M bất kỳ trên tiết diện. Giả thiết chọn tâm cực A có tọa độ  $x_A y_A$  (hình 8-6).

Ký hiệu góc hợp giữa AM với phương  $ox$  là  $\varphi$  và khoảng cách  $AM = b$ . Tọa độ của điểm M trong chuyển động tuyệt đối so với hệ quy chiếu oxy có thể xác định :



Hình 8.6

$$x_M = x_A + b \cdot \cos \varphi ;$$

$$y_M = y_A + b \cdot \sin \varphi ;$$

Các thông số  $x_A$ ,  $y_A$  và  $\varphi$  là các hàm của thời gian, nghĩa là :

$$x_A = x_A(t) \quad y_A = y_A(t) \quad \varphi = \varphi(t)$$

Do đó  $x_M$ ,  $y_M$  cũng là hàm của thời gian . Ta có :

$$x_M = x_M(t) = x_A(t) + b \cdot \cos \varphi(t) ;$$

$$y_M = y_M(t) = y_A(t) + b \cdot \sin \varphi(t); \tag{8.2}$$

(8.2) là phương trình chuyển động của điểm M.

Cũng có thể thiết lập phương trình chuyển động của điểm M dưới dạng véc tơ. Trên hình 8-6 có :  $r = r(t) = r_A + r'$  (8.2a)

Ở đây  $r' = AM$  có độ lớn không đổi bằng  $b$ , và quay quanh trục A với vận tốc góc là  $\omega$ .

### 8.2.2. Các định lý vận tốc của điểm

#### 8.2.2.1. Các định lý vận tốc của điểm trên vật chuyển động song phẳng

**Định lý 8-1:** Vận tốc của một điểm bất kỳ trên tiết diện chuyển động song phẳng bằng tổng hình học của vận tốc tâm cực A và vận tốc góc của điểm đó trong chuyển động của tiết diện quay quanh trục A với vận tốc góc  $\omega$ . Ta có :

$$\vec{v}_M = \vec{v}_A + \vec{v}_{MA}$$

Chứng minh định lý : Từ phương trình chuyển động (8-2a) ta có :

$$\vec{v}_M = \frac{d\vec{r}}{dt} = \frac{d\vec{r}_A}{dt} + \frac{d\vec{r}'}{dt}$$

$$\text{Thay } \frac{d\vec{r}_A}{dt} = \vec{v}_A; \frac{d\vec{r}'}{dt} = \vec{v}_{MA} = \vec{\omega} \times \overline{AM}$$

Ta sẽ có  $\vec{v}_M = \vec{v}_A + \vec{v}_{MA}$ , định lý được chứng minh. Cần chú ý véc tơ vận tốc của điểm M quay quanh A ký hiệu là  $\vec{v}_{AM}$  có phương vuông góc với AM, có chiều hướng theo chiều quay của vận tốc  $\omega$  (hình 8-6).

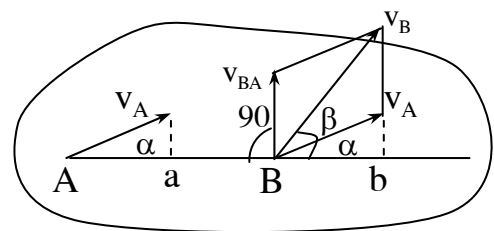
**Định lý 8-2 :** Định lý về hình chiếu vận tốc hai điểm

Trong chuyển động song phẳng của tiết diện S (chuyển động song phẳng) hình chiếu vận tốc của hai điểm bất kỳ trên tiết diện lên phương nối hai điểm đó luôn luôn bằng nhau.

$$(\vec{v}_A)_{AB} = (\vec{v}_B)_{AB}$$

**Chứng minh định lý :** Theo định lý 8-1, nếu chọn A làm tâm cực thì vận tốc điểm B xác định theo biểu thức :

$\vec{v}_B = \vec{v}_A + \vec{v}_{BA}$  với  $\vec{v}_{BA}$  vuông góc AB. Chiếu biểu thức trên lên phương AB ta có :  $(\vec{v}_B)_{AB} = (\vec{v}_A)_{AB} + (\vec{v}_{BA})_{AB}$ . Trong đó :  $(\vec{v}_{BA})_{AB} = 0$  vì  $\vec{v}_{BA} \perp \overline{AB}$ .



**Hình 8.7**

Định lý đã được chứng minh.

Ta có thể minh họa định lý trên bằng hình vẽ (8-7). Trên hình vẽ ta có :

$$Aa = Bb \text{ hay } v_A \cos\alpha = v_B \cos\beta.$$

**8.2.2.2. Tâm vận tốc tức thời - Xác định vận tốc của điểm trên tiết diện chuyển động phẳng theo tâm vận tốc tức thời**

- Tâm vận tốc tức thời là điểm thuộc tiết diện có vận tốc tức thời

bằng không. Nếu gọi P là tâm vận tốc tức thời thì :  $v_P = 0$ .

**Định lý 8-3** : Trong chuyển động song phẳng của vật rắn tại mỗi thời điểm luôn luôn tồn tại một và chỉ một tâm vận tốc tức thời.

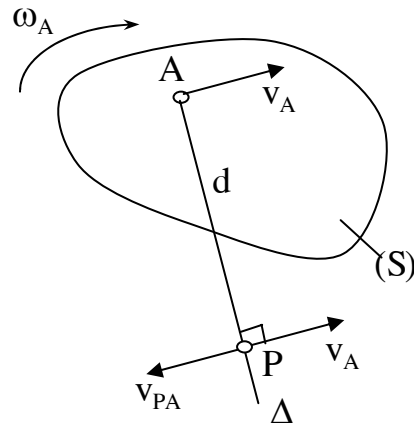
Chứng minh định lý :

Xét tiết diện (S) chuyển động phẳng với vận tốc của tâm cực A là  $\vec{v}_A$  và vận tốc góc trong chuyển động quay là  $\omega$ . Quay véc tơ  $\vec{v}_A$  đi một góc bằng 90 theo chiều quay của  $\omega$  ta sẽ dựng được tia  $\Delta$ . Trên tia  $\Delta$  lấy một điểm P cách A một

đoạn  $AP = \frac{v_A}{\omega}$  (hình 8.8)

Theo biểu thức (8-2) ta có :

$$\vec{v}_P = \vec{v}_A + \vec{v}_{PA} \cdot \text{Ở đây } v_{PA} = \omega \cdot PA = \omega \frac{v_A}{\omega} = v_A.$$



**Hình 8.8**

Phương của  $\vec{v}_{PA}$  vuông góc với AP

hướng theo chiều quay vòng của  $\omega$  nghĩa là  $\vec{v}_{PA}$  có độ lớn bằng với độ lớn của  $v_A$ , cùng phương nhưng ngược chiều với  $\vec{v}_A$ .

Thay vào biểu thức tính  $\vec{v}_P$  ta được  $v_P = v_A - v_A = 0$  chính là tâm vận tốc tức thời.

Chứng minh tính duy nhất của tâm vận tốc tức thời :

Giả thiết tại thời điểm trên vật có hai tâm vận tốc tức thời  $P_1$  và  $P_2$  với  $v_{P_1} = 0$  và  $v_{P_2} = 0$ .

Theo định lý 8-1 ta có :  $\vec{v}_{P_2} = \vec{v}_{P_1} + \vec{v}_{P_2P_1}$  hay  $0 = 0 + \vec{v}_{P_2P_1}$ .

Thay  $v_{P_2P_1} = \omega \cdot P_2P_1$  ta thấy  $v_{P_2P_1} = 0$  khi  $\omega = 0$  hoặc  $P_2P_1 = 0$ . Vì vật chuyển động song phẳng nên  $\omega \neq 0$  vậy chỉ có thể  $P_2P_1 = 0$ . Điều này có nghĩa  $P_1$  trùng với  $P_2$ . Không thể có hai tâm vận tốc tức thời khác nhau cùng tồn tại ở một thời điểm.



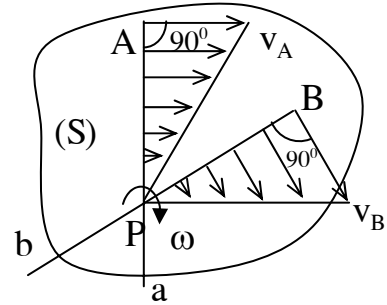
- Xác định vận tốc trên vật chuyển động song phẳng theo tâm vận tốc tức thời P.

Xét vật chuyển động song phẳng có vận tốc góc  $\omega$  và tâm vận tốc tức thời P. Theo biểu thức (8-2) nếu lấy P làm tâm cực ta viết biểu thức vận tốc của điểm M như sau :

$$\vec{v}_M = \vec{v}_P + \vec{v}_{MP}$$

Thay  $v_P = 0$  ta có :  $\vec{v}_M = \vec{v}_{MP}$

Như vậy vận tốc tức thời của điểm M được tính như vận tốc của điểm M trong chuyển động của vật quay tức thời quanh tâm vận tốc tức thời P.



**Hình 8.9**

$\vec{v}_M$  có phương vuông góc với PM, hướng theo chiều quay vòng của  $\omega$  quanh P, có độ lớn  $v_M = PM \cdot \omega$

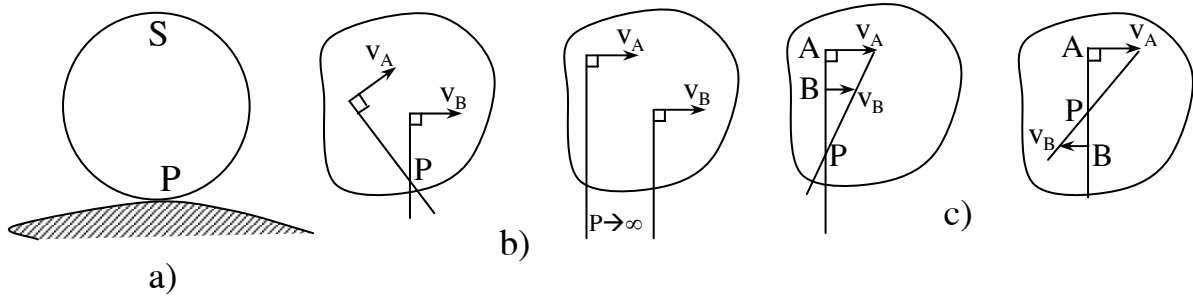
Ta có kết luận : vận tốc của điểm bất kỳ trên vật chuyển động song phẳng luôn luôn hướng vuông góc và tỷ lệ thuận với khoảng cách từ tâm vận tốc tức thời đến điểm. Quy luật phân bố vận tốc các điểm biểu diễn trên hình ( 8-9.). Trong thực hành có thể xác định tâm vận tốc tức thời P theo một số trường hợp sau :

Trường hợp 1 : Vật chuyển động lăn không trượt trên một đường thẳng hay đường cong phẳng cố định (hình 8-10a) có thể xác định ngay điểm tiếp xúc chính là tâm vận tốc tức thời vì rằng điểm đó có vận tốc bằng không.

Trường hợp 2: Khi biết phương vận tốc hai điểm hay quỹ đạo chuyển động của hai điểm trên vật chuyển động song phẳng thì tâm vận tốc tức thời là giao điểm của hai đường thẳng kẻ vuông góc với hai phương vận tốc hay hai phương tiếp tuyến của quỹ đạo tại hai điểm đó (hình 8-10b). Trong trường hợp này nếu hai đường đó song song với nhau có nghĩa tâm P ở xa vô cùng, ta nói vật tức thời chuyển động tịnh tiến (hình 8-10b).

Trường hợp 3: Khi biết độ lớn và phương chiều vận tốc hai điểm nằm trên cùng một đường thẳng vuông góc với vận tốc hai điểm đó (hình 8-10c), tâm P là

giao điểm của đường thẳng đi qua hai mút véc tơ vận tốc và đường thẳng đi qua hai điểm đó.

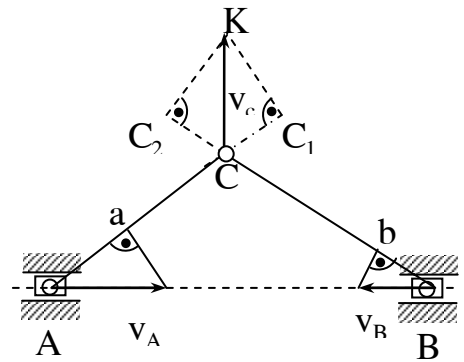


Hình 8.10

**Thí dụ 8.1:** Cơ cấu phẳng biểu diễn trên hình (8-11) có vận tốc  $\vec{v}_A, \vec{v}_B$  của hai con trượt A và B đã biết. Xác định vận tốc của khớp C.

Bài giải:

Khi cơ cấu hoạt động thì các thanh biên AC và BC chuyển động song phẳng. Để xác định vận tốc của điểm C ta áp dụng định lý hình chiếu vận tốc cho thanh AC và BC. Vì  $v_A$  và  $v_B$  đã biết nên dễ dàng xác định được hình chiếu của chúng lên phương AC và BC là  $\vec{Aa}$  và  $\vec{Bb}$ .

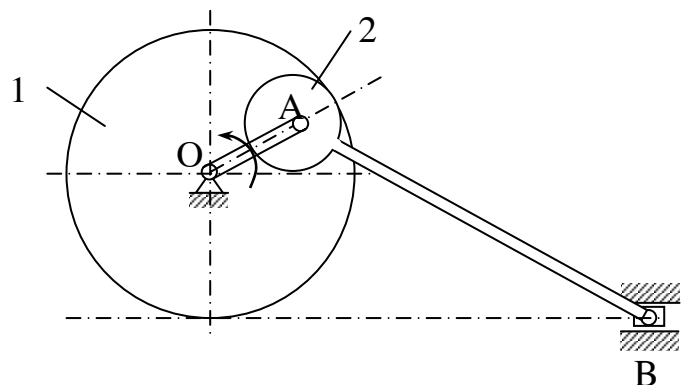


Hình 8.11

Tại C kéo dài các đoạn thẳng AC và BC, Trên đó lấy các điểm  $C_1, C_2$  với  $CC_1 = Aa, CC_2 = Bb$ .

Các đoạn này là hình chiếu của  $v_C$  lên hai phương AC và BC. Ta vẽ tứ giác vuông góc tại  $C_1$  và  $C_2$  (hình 8-11) đường chéo  $CC'$  của tứ giác đó chính là vận tốc  $v_C$ .

**Thí dụ 8-2 :** Tay quay OA quay quanh trục O với vận tốc góc không đổi  $n = 60$  vòng / phút và dẫn động cho thanh biên AB gắn với bánh xe 2 (hình 8-12). Bánh xe 2 truyền chuyển động cho bánh xe



Hình 8.12

1 không gắn với tay quay OA nhưng quay quanh trục O.

Xác định vận tốc con trượt B; Vận tốc góc của bánh xe 1 tại thời điểm khi tay quay OA song song và vuông góc với phương ngang.

Cho biết cơ cấu cùng nằm trong một mặt phẳng và  $r_1 = 50 \text{ cm}$  ;  $r_2 = 20 \text{ cm}$ ;  $AB = 130 \text{ cm}$ .

Bài giải :

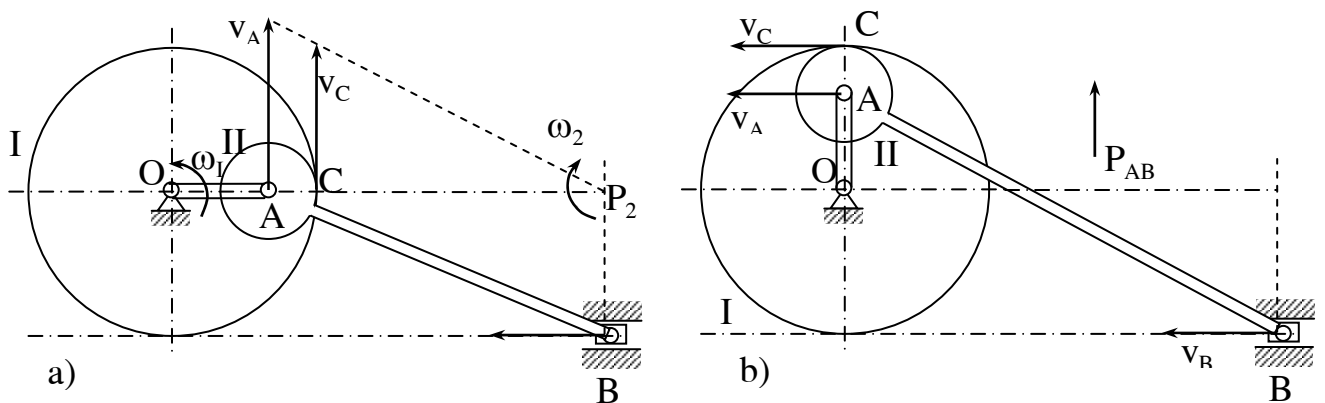
Cơ cấu có 5 khâu : bánh xe 1 chuyển động quay quanh trục O; con trượt B chuyển động tịnh tiến theo phương ngang; Thanh AB chuyển động song song phẳng; Bánh xe 2 chuyển động song phẳng; tay quay OA chuyển động quay quanh O.

1) Xét trường hợp tay quay OA ở vị trí song song với phương ngang (hình 8-12a).

$$\text{Vận tốc góc thanh OA là : } \omega = \frac{\pi n}{30} = \frac{60\pi}{30} = 2\pi \text{ / s.}$$

$$\text{Vận tốc điểm A : } v_A = OA \cdot \omega = 2\pi \cdot (r_1 - r_2) = 60\pi = 188,5 \text{ cm / s.}$$

Trên thanh AB có phương vận tốc hai điểm A và B đã biết nên xác định được tâm vận tốc tức thời  $P_1$  (hình 8-12a).



**Hình 8.12**

Từ hình vẽ xác định được :

$$P_2B = r_1 = 50\text{cm}$$

$$P_2A = \sqrt{AB^2 - P_{AB}B^2} = \sqrt{130^2 + 50^2} = 120\text{cm}$$

$$P_2C = P_{AB} - r_2 = 120 - 20 = 100\text{cm}$$

Xác định vận tốc của các điểm A, B, C theo tâm vận tốc tức thời  $P_2$  và vận tốc  $\omega_1$  của thanh AB ta có ;

$$V_A = \omega_2 \cdot P_2A;$$

$$V_B = \omega_2 \cdot P_2B;$$

$$V_C = \omega_2 \cdot P_2C;$$

$$\text{Trong đó : } \omega_2 = \frac{V_A}{P_2A} = \frac{60\pi}{120} = \frac{\pi}{2} \text{ (1/s)}$$

Thay vào các biểu thức của  $V_B$  và  $V_C$  ta có :

$$V_B = \frac{\pi}{2} \cdot 50 = 25\pi \text{ (cm/s)}$$

$$V_C = \frac{\pi}{2} \cdot 100 = 50\pi \text{ (cm/s)}$$

Vì bánh xe 2 ăn khớp với bánh xe 1 nên vận tốc điểm C còn có thể xác định theo công thức :

$$V_C = \omega_1 \cdot r_1 \quad \text{suy ra : } \omega_1 = \frac{V_C}{r_1} = \pi \quad \text{(1/s)}$$

2) Tay quay OA ở vị trí thẳng đứng (hình 8-12b).

Tại vị trí này vận tốc hai điểm A và B song song với nhau vì thế theo định lý hình chiếu ta có :  $V_A \cos\alpha = V_B \cos\alpha$  suy ra  $\vec{V}_A = \vec{V}_B$ . Thanh AB tức thời chuyển động tịnh tiến. Mọi điểm trên nó và bánh xe 2 gắn với nó có chuyển động như nhau. Ta có :

$$V_B = V_C = V_A = \frac{60\pi}{50} = 188,5(\text{cm/s}).$$

Phương chiều của các vận tốc biểu diễn trên hình vẽ .

Vận tốc góc của bánh xe 1 dễ dàng tìm được :

$$\omega_1 = \frac{v_c}{r_1} = \frac{60\pi}{50} = \frac{6}{5}\pi \quad (\text{rad/s})$$

**Thí dụ 8-3:** tay quay OA quay quanh O với vận tốc góc  $\omega_{OA}$ , truyền chuyển động cho bánh răng I ăn khớp với bánh răng II cố định. Hai bánh răng có bán kính như nhau và bằng R. Thanh truyền BD có đầu B liên kết với bánh xe I bằng khớp bản lề còn đầu D nối bằng khớp bản lề với tay quay CD (hình 8-13).

Xác định vận tốc góc của thanh truyền BD tại thời điểm có góc  $BDC = 45^\circ$ . Cho  $BD = 1$  (cm).

Bài giải :

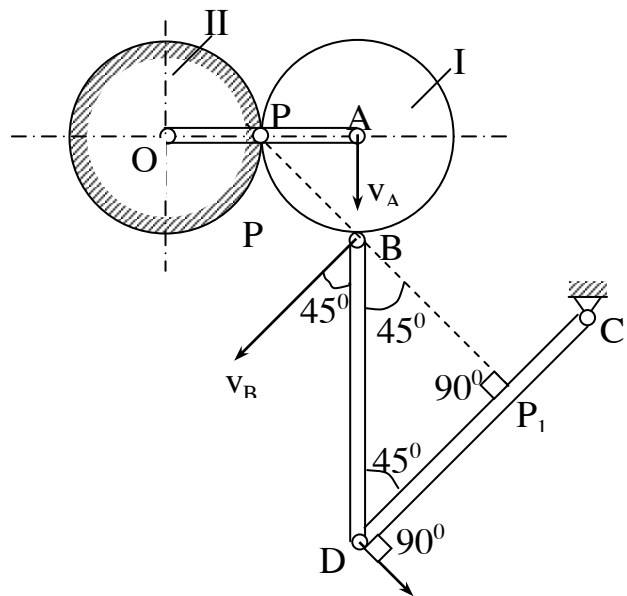
Trong cơ cấu bánh răng I và thanh truyền BD chuyển động song phẳng. Bánh răng 1 có tâm vận tốc tức thời P. Vận tốc điểm A được tính như sau :

$$V_A = \omega_{OA} \cdot 2R.$$

$\vec{V}_A$  hướng vuông góc với OA theo chiều quay vòng của  $\omega_{OA}$ . Suy ra vận tốc góc của bánh răng 1 :

$$\omega_1 = \frac{V_A}{R} = \frac{2R \cdot \omega_{OA}}{R} = 2\omega_{OA}.$$

Vận tốc điểm B có độ lớn :



**Hình 8.13**

$$V_B = PB.\omega_1 = \sqrt{2}R.\omega_1 = 2\sqrt{2}R\omega_{OA}.$$

$V_B$  Có phương vuông góc với với PB có chiều theo chiều quay của bánh răng 1 quanh P (hình vẽ 8-13).

Thanh BD chuyển động song phẳng, Đầu B có vận tốc đã xác định, đầu D có phương vận tốc vuông góc với CD do đó nhận được tâm vận tốc tức thời  $P_1$  như trên hình vẽ .

Trên hình ta có  $P_1B = \frac{1\sqrt{2}}{2}$ . Vận tốc điểm B được xác định theo  $P_1$ :

$$V_B = P_1.B.\omega_{BD} \quad \text{suy ra : } \omega_{BD} = \frac{V_B}{P_1B} = 4.\frac{R}{1}\omega_{OA}$$

Chiều quay của  $\omega_{BD}$  như hình vẽ.

### 8.2.3. Gia tốc của điểm

**8.2.3.1. Định lý 8-3 :** Gia tốc của điểm M bất kỳ thuộc tiết diện (S) chuyển động song phẳng, bằng tổng hình học gia tốc của tâm cực A và gia tốc của điểm M trong chuyển động của tiết diện quay quanh A (hình 8-14).

$$\vec{w}_M = \vec{w}_A + \vec{w}_{MA} \quad (8-4)$$

Trong đó :  $\vec{w}_{MA} = \vec{w}_{MA}^{\tau} + \vec{w}_{MA}^n$

Với :  $W_{MA}^{\tau} = \varepsilon.AM$  và  $W_{MA}^n = \omega^2.AM$

Chúng minh định lý :

Đạo hàm bậc hai theo thời gian phương trình chuyển động (8-2) ta có :

$$\vec{w}_M = \frac{d^2\vec{r}}{dt^2} = \frac{d^2\vec{r}_A}{dt^2} + \frac{d^2\vec{r}'}{dt^2}$$

Thay  $\frac{d^2\vec{r}_A}{dt^2} = \vec{w}_A$  còn  $\frac{d^2\vec{r}'}{dt^2} = \frac{d}{dt}(\vec{\omega} \times \overline{AM}) = \vec{w}_{MA}$

$$w_{MA} = \frac{d\vec{\omega}}{dt} \times \overline{AM} + \vec{\omega} \times \frac{d}{dt}\overline{AM} = \vec{\varepsilon} \times \overline{AM} + \vec{V}_{MA}$$

Với chú ý  $\overline{AM}$  có độ lớn không đổi nên  $\frac{d}{dt}(\overline{AM}) = \vec{\omega} \times \overline{AM} = \vec{V}_{MA}$

Ta có :  $\vec{w}_M = \vec{w}_A + \vec{\varepsilon} \times \overline{AM} + \vec{\omega} \times \vec{V}_{MA}$

$\vec{\varepsilon} \times \overline{AM}$  là gia tốc pháp tuyến của M trong chuyển động của (S) quay quanh A.

$\vec{\omega} \times \vec{V}_{MA}$  là gia tốc pháp tuyến của M trong chuyển động của (S) quay quanh A. Ta đã chứng minh được :

$$\vec{w}_M = \vec{w}_A + \vec{w}_{MA}^{\tau} + \vec{w}_{MA}^n$$

Vì các véc tơ  $\omega$  có phương vuông góc với mặt phẳng của tiết diện nghĩa là vuông góc với AM và  $\vec{V}_{MA}$  nên dễ dàng tìm được :

$$W_{MA}^{\tau} = AM \cdot \varepsilon \text{ còn } W_{MA}^n = AM \cdot \omega^2$$

$$\text{Suy ra : } w_{MA} = AM \cdot \sqrt{\varepsilon^2 + \omega^4}$$

Véc tơ  $\vec{w}_{MA}$  có phương hợp với AM một góc  $\mu$  với  $\text{tg}\mu = \frac{|\varepsilon|}{\omega^2}$  (hình 8.14).

### 8.2.3.2. Tâm gia tốc tức thời

Điểm trên tiết diện có gia tốc tức thời bằng không gọi là tâm gia tốc tức thời. Ký hiệu tâm gia tốc tức thời là **J** . Ta có :  $W_j = 0$ .

#### **Định lý 8-4 :**

Tại mỗi thời điểm trên tiết diện chuyển động song phẳng luôn tồn tại một và chỉ một tâm gia tốc tức thời J.

Chứng minh tính tồn tại của tâm gia tốc tức thời : giả thiết tiết diện chuyển động song phẳng với vận tốc góc và gia tốc góc là  $\omega$  và  $\varepsilon$ . Trên tiết diện có điểm A biết gia tốc  $W_A$  (hình 8-15). Xoay  $W_A$  theo chiều quay của  $\varepsilon$  quanh A đi một góc  $\mu$  với  $\text{tg}\mu = \frac{|\varepsilon|}{\omega^2}$ . Dựng nửa đường thẳng Ax theo phương đó.và lấy trên Ax

một điểm J cách A một đoạn  $AJ = \frac{W_A}{\sqrt{\varepsilon^2 + \omega^4}}$ .

Điểm J đó có gia tốc :

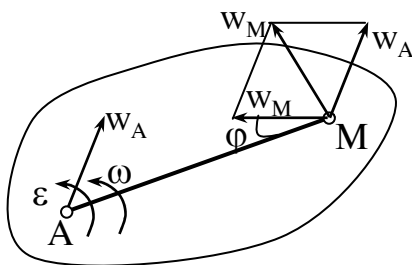
$$\vec{w}_J = \vec{w}_A + \vec{w}_{JA}$$

Trong đó  $W_{JA}$  có độ lớn bằng  $w_{JA} = AJ \cdot \sqrt{\varepsilon^2 + \omega^4}$  !

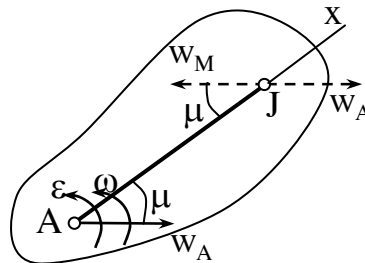
Thay  $AJ = \frac{W_A}{\sqrt{\varepsilon^2 + \omega^4}}$ . Ta được :  $w_{JA} = \frac{W_A \sqrt{\varepsilon^2 + \omega^4}}{\sqrt{\varepsilon^2 + \omega^4}} = W_A$ .

$\vec{w}_{JA}$  hợp với AJ một góc  $\mu$  với  $\operatorname{tg} \mu = \frac{|\varepsilon|}{\omega^2}$  hướng theo chiều quay của  $\varepsilon$  quanh A. Như trên hình vẽ (8-15) ta thấy hai véc tơ gia tốc  $\vec{w}_A$  và  $\vec{w}_{JA}$  có độ lớn bằng nhau song song và ngược chiều do đó :

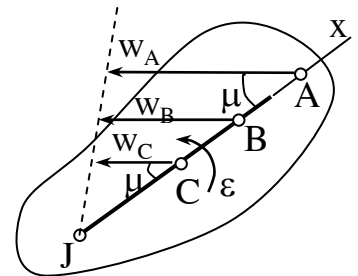
$$\vec{w}_J = \vec{w}_A + \vec{w}_{JA} = 0$$



Hình 8.14



Hình 8.15



Hình 8.16

Điểm J chính là tâm gia tốc tức thời của tiết diện .

Tiếp theo ta chứng minh tính duy nhất của tâm gia tốc tức thời J : giả thiết tại thời điểm trên tiết diện có hai tâm gia tốc tức thời  $J_1$  và  $J_2$ .

Khi đó  $W_{J_1} = 0$  và  $W_{J_2} = 0$ .

Theo biểu thức (4-8) ta có thể viết :

$$\vec{w}_{J_2} = \vec{w}_{J_1} + \vec{w}_{J_2J_1}$$

Thay  $W_{J_1} = 0$  và  $W_{J_2} = 0$  vào biểu thức trên ta được  $W_{J_2J_1} = 0$ .



Vì  $w_{J_2J_1} = J_2J_1\sqrt{\varepsilon^2 + \omega^4}$  trong đó  $\varepsilon \neq 0$   $\omega \neq 0$

nên  $W_{J_2J_1}$  chỉ có thể bằng không khi  $J_2J_1 = 0$  nghĩa là  $J_2$  trùng với  $J_1$ . Không thể có hai tâm gia tốc cùng một thời điểm trên tiết diện chuyển động phẳng.

Nếu trên tiết diện có một tâm gia tốc tức thời J và chọn J là tâm cực thì gia tốc của điểm M trên tiết diện có thể xác định theo biểu thức :

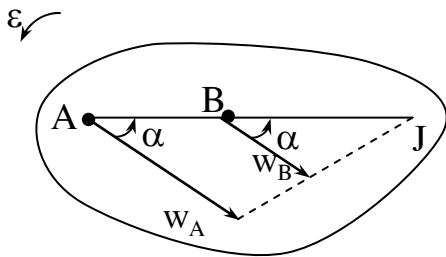
$$\vec{w}_M = \vec{w}_J + \vec{w}_{MJ}$$

Vì  $w_J = 0$  nên có thể viết :

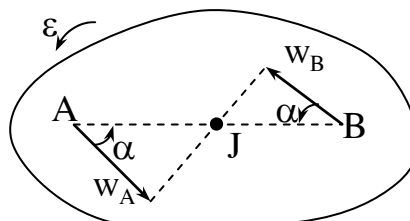
$$\vec{w}_M = \vec{w}_{MJ} = \vec{w}_{MJ}^{\tau} + \vec{w}_{MJ}^n$$

Về trị số  $w_M = MJ\sqrt{\varepsilon^2 + \omega^4}$  có phương hợp với MJ một góc  $\mu$  với  $\operatorname{tg}\mu = \frac{|\varepsilon|}{\omega^2}$  theo chiều quay của  $\varepsilon$  quanh J (hình 8-16). Như vậy ta nhận thấy gia

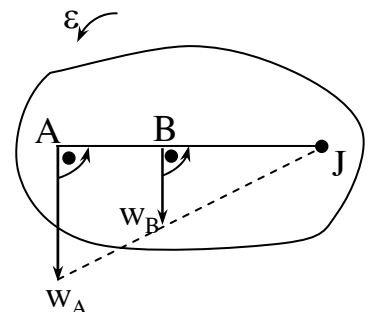
tốc của các điểm trên tiết diện chuyển động song phẳng luôn luôn hợp với phương nối từ điểm đến tâm gia tốc tức thời một góc  $\mu$  có độ lớn tỷ lệ với khoảng cách từ điểm đến tâm gia tốc tức thời J. Vì các tính chất đó quy luật phân bố gia tốc các điểm trên tiết diện biểu diễn như trên hình (8-16). Cũng từ các tính chất trên có thể xác định tâm gia tốc tức thời trong một số trường hợp biểu diễn trên các hình (8-17), (8-18), (8-19), (8-20), (8-21), (8-22).



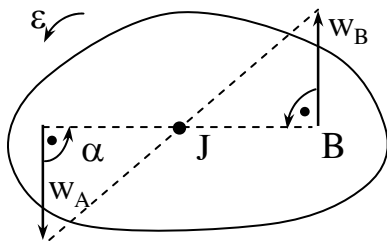
Hình 8.17



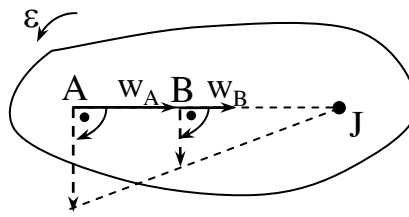
Hình 8.18



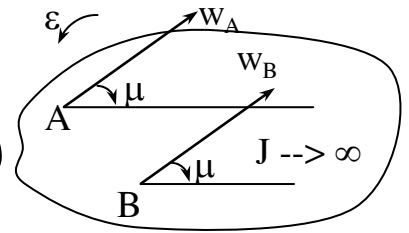
Hình 8.19



Hình 8.20



Hình 8.21



Hình 8.22

Trên hình (8-17) và (8-18) khi  $0 < \mu < 90^\circ$ ;  $\omega \neq 0, \varepsilon \neq 0$

Trên hình (8-19) và (8-20) khi  $\mu = 90^\circ$ ;  $\omega \neq 0, \varepsilon \neq 0$

Trên hình (8-21) và (8-22) khi  $\mu = 0$ ;  $\omega \neq 0, \varepsilon = 0$

Trên hình (8-23)  $\bar{w}_A = \bar{w}_B$ .

**Thí dụ 8-4** : Bánh xe tàu hoả, bán kính vành ngoài R bán kính vành lăn là r lăn không trượt trên ray thẳng. Cho biết vận tốc và gia tốc của tàu là  $v_C = 0,4$  m/s và  $w_C = 0,2$  m/s<sup>2</sup>. Xác định gia tốc của các điểm  $M_1, M_2, M_3, M_4$  trên vành ngoài của bánh xe tại thời điểm đang xét như hình (8-23). Biết  $r = 40$ cm,  $R = 50$ cm.

Bài giải :

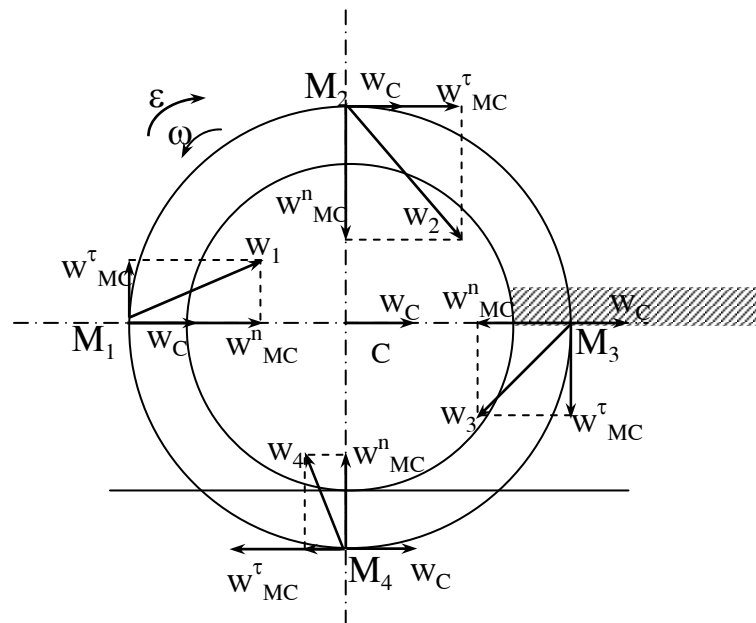
Bánh xe chuyển động song phẳng đã biết vận tốc và gia tốc tâm C.

Trước hết xác định vận tốc góc và gia tốc góc của bánh xe.

Có thể xác định vận tốc góc theo  $v_C$ . Vì tâm vận tốc tức thời là điểm tiếp xúc giữa bánh xe với đường ray nên có :

$$\omega = \frac{v_C}{PC} = \frac{v_C}{r} = \frac{0,4}{0,4} = 1(\text{rad/s}).$$

Gia tốc góc :



Hình 8.23

$$\varepsilon = \frac{d\omega}{dt} = \frac{d}{dt} \left( \frac{v_C}{r} \right) = \frac{1}{r} \cdot \frac{dv_C}{dt} = \frac{w_C}{r} = \frac{0,2}{0,4} = 0,59 (\text{rad/s}^2)$$

Xác định gia tốc các điểm M theo biểu thức :

$$\vec{w}_M = \vec{w}_C + \vec{w}_{MC}^r + \vec{w}_{MC}^n \text{ ở đây nhận tâm C là tâm cực.}$$

Các véc tơ  $\vec{w}_{MC}^r, \vec{w}_{MC}^n$  của các điểm có trị số như nhau, chỉ khác nhau về phương chiều.

$$\text{Về độ lớn ta có : } W_{MC}^r = CM \cdot \varepsilon = R \cdot \varepsilon = 0,5 \cdot 0,5 = 0,25 \text{ m/s}^2;$$

$$W_{MC}^n = CM \cdot \omega^2 = R \cdot \omega^2 = 0,5 \cdot 1^2 = 0,5 \text{ m/s}^2;$$

Phương chiều các véc tơ này ở các điểm biểu diễn trên hình vẽ. Căn cứ vào hình vẽ và trị số đã thu được ta có thể tính gia tốc các điểm  $M_1, M_2, M_3, M_4$  như sau :

$$w_1 = \sqrt{(w_C + w_{MC}^n)^2 + w_{MC}^r^2} = \sqrt{(0,2 + 0,5)^2 + 0,25^2} = 0,74 \text{ m/s}^2$$

$$w_2 = \sqrt{(w_C + w_{MC}^r)^2 + w_{MC}^n^2} = \sqrt{(0,2 + 0,25)^2 + 0,5^2} = 0,67 \text{ m/s}^2$$

$$w_3 = \sqrt{(w_{CM}^n + w_C)^2 + w_{MC}^r^2} = \sqrt{(0,5 + 0,2)^2 + 0,25^2} = 0,39 \text{ m/s}^2$$

$$w_4 = \sqrt{(w_{CM}^r + w_C)^2 + w_{MC}^n^2} = \sqrt{(0,25 + 0,2)^2 + 0,5^2} = 0,50 \text{ m/s}^2$$

**Thí dụ 8-5 :** Tay quay OA quay đều với vận tốc góc  $\omega_{OA}$ . Tìm gia tốc của con trượt B và gia tốc góc của thanh AB trên cơ cấu hình vẽ (8-24). Cho biết tại thời điểm khảo sát góc  $BOA = 90^\circ$ ; độ dài  $OA = r$ ;  $AB = l$ .

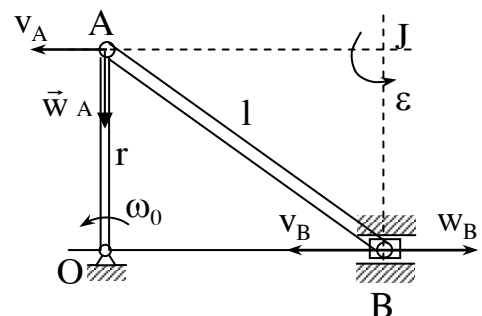
Bài giải :

Tại vị trí khảo sát có :  $v_A = v_B$

Thanh AB tức thời chuyển động tịnh

tiến:  $\omega_{AB} = 0$

Gia tốc điểm A bằng :  $W_A = W_A^n = r\omega_0^2$  có phương chiều hướng từ A vào O.



Hình 8.24

Gia tốc điểm B luôn có phương nằm ngang.

Để xác định tâm gia tốc tức thời ta xác định góc  $\mu$ :

$$\operatorname{tg}\mu = \frac{|\varepsilon|}{\omega^2} = \infty \quad \text{do đó } \mu = 90^\circ$$

Để dàng tìm được tâm gia tốc tức thời của thanh AB là giao điểm của hai đường thẳng hạ vuông góc với phương  $W_A$  và  $W_B$  tại A và B.

Vì  $\omega_{AB} = 0$  nên có thể viết :  $W_A = JA \cdot \varepsilon_{AB}$  ;  $W_B = JB \cdot \varepsilon_{AB}$

Suy ra :  $\frac{W_A}{JA} = \frac{W_B}{JB}$ ,

Ở đây  $JB = r$  còn  $JA = \sqrt{l^2 - r^2}$  nên  $W_B = \frac{r^2}{\sqrt{l^2 - r^2}} \cdot \omega^2 \text{ rad/s}^2$

Phương của  $\vec{w}_B$  theo phương ngang, chiều hướng theo chiều quay vòng của  $\varepsilon_{AB}$  quanh J như hình vẽ.

Từ biểu thức :  $W_A = JA \cdot \varepsilon_{AB}$  suy ra  $\varepsilon_{AB} = \frac{W_A}{JA} = \frac{W_A}{\sqrt{l^2 - r^2}} \cdot \omega^2 \text{ rad/s}^2$

Thay  $W_A = r \cdot \omega_0^2$  ta được :  $\varepsilon_{AB} = \frac{r}{\sqrt{l^2 - r^2}} \cdot \omega^2 \text{ rad/s}^2$

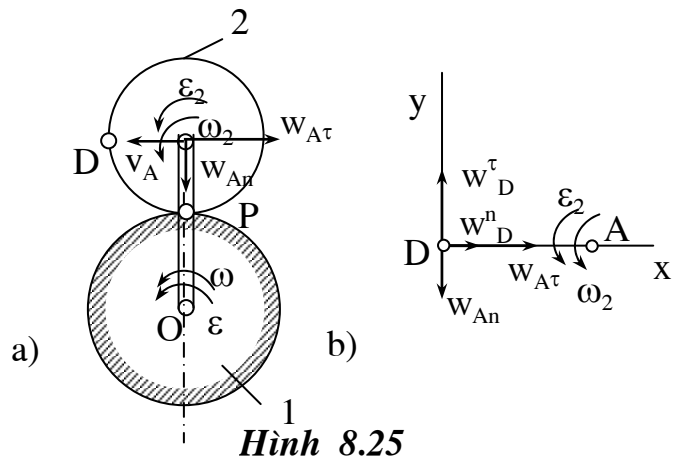
**Thí dụ 8-6** : Cho cơ cấu gồm hai bánh răng ăn khớp với nhau. Bánh răng

1 bán kính  $r_1 = 0,3$  m cố định; Bánh răng 2 bán kính  $r_2 = 0,2$  m lăn trên vành bánh răng 1 và nhận chuyển động từ tay quay OA quay với vận tốc góc là  $\omega_{OA}$  và gia tốc góc  $\varepsilon_{OA}$  (hình 8-25a).

Xác định gia tốc điểm D trên vành bánh răng 2 tại thời điểm có ;

$\omega_{OA} = 1 \text{ rad/s}^2$

và  $\varepsilon_{OA} = 4 \text{ rad/s}^2$ .



Hình 8.25

Bài giải : Bánh răng 2 chuyển động song phẳng. Vận tốc và gia tốc của tâm A được xác định :

$$v_A = OA \cdot \omega_{OA} = 0,5 \text{ m/s} ;$$

$$W_A^\tau = OA \cdot \varepsilon_{OA} = -2 \text{ m/s}^2; \quad W_A^n = OA \cdot \omega^2 = 0,5 \text{ m/s}^2.$$

Ta có thể xác định được vận tốc góc  $\omega_2$  của bánh răng 2 :

$$\omega_2 = \frac{v_A}{r_2} = \frac{0,5}{0,2} = 2,5 \text{ rad/s}$$

Chiều quay của  $\omega_2$  như hình vẽ (8-25).

Gia tốc góc  $\varepsilon_2$  của bánh răng 2 được xác định theo biểu thức :

$$\varepsilon_2 = \frac{d\omega_2}{dt} = \frac{1}{r_2} \cdot \frac{dv_A}{dt} = \frac{w_a^\tau}{r_2} = \frac{-2}{0,2} = -10 \text{ rad/s}^2$$

Điều này chứng tỏ bánh răng 2 chuyển động chậm dần, chiều của  $\varepsilon_2$  ngược chiều với  $\omega_2$ .

Gia tốc điểm D có thể viết :

$$\vec{W}_D = \vec{W}_A^\tau + \vec{W}_A^n + \vec{W}_{DA}^\tau + \vec{W}_{DA}^n \quad (\text{a})$$

Tại thời điểm khảo sát có :

$$W_{DA}^\tau = DA \cdot \varepsilon_2 = r_2 \varepsilon_2 = 0,2 \cdot (-10) = -2 \text{ m/s}^2;$$

$$W_{DA}^n = DA \cdot \omega_2^2 = r_2 \omega_2^2 = 0,2 \cdot (2,5)^2 = 1,25 \text{ m/s}^2.$$

Chiếu hai vế đẳng thức (a) lên hai trục Dx và Dy (hình 8-25b) ta được :

$$W_{Dx} = W_A^\tau + W_{DA}^n = 0,5 + 1,25 = 1,75 \text{ m/s}^2;$$

$$W_{Dy} = W_{DA}^\tau - W_A^n = -2 - 0,5 = -2,5 \text{ m/s}^2.$$

$$\text{Suy ra :} \quad W_D = \sqrt{W_{Dx}^2 + W_{Dy}^2} = \sqrt{1,75^2 + 2,5^2} \approx 3,04 \text{ m/s}^2$$

## Chương 9

# CHUYỂN ĐỘNG QUAY CỦA VẬT RẮN QUANH MỘT ĐIỂM CỐ ĐỊNH - CHUYỂN ĐỘNG TỔNG QUÁT CỦA VẬT RẮN

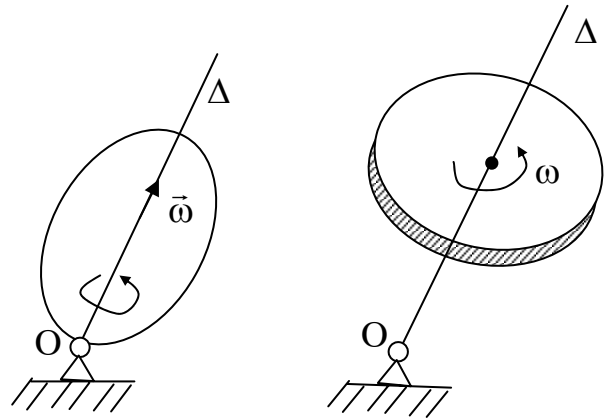
## 9.1. CHUYỂN ĐỘNG QUAY CỦA VẬT RẮN QUANH MỘT ĐIỂM CỐ ĐỊNH

### 9.1.1 Định nghĩa

Chuyển động của vật rắn có một điểm luôn luôn cố định được gọi là chuyển động quay quanh một điểm cố định

**Thí dụ:** Con quay tại chỗ, bánh xe ô tô chuyển động khi ô tô lái trên đường vòng; cánh quạt của máy bay khi máy bay lượn vòng .v

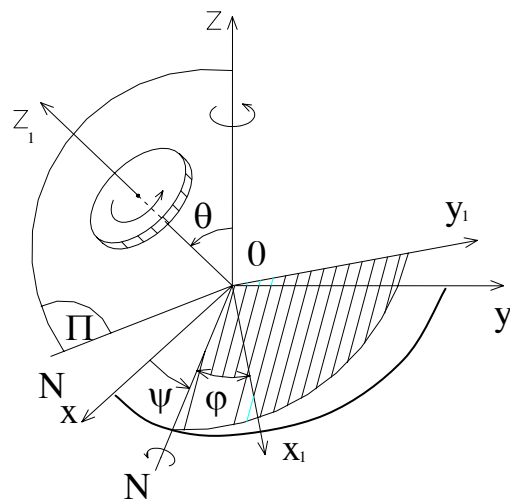
Mô hình nghiên cứu vật rắn chuyển động quay quanh một điểm cố định biểu diễn trên hình 9.1.



Hình 9 - 1

### 9.1.2 Thông số định vị.

Vật rắn quay quanh một điểm cố định có thể biểu diễn bằng tiết diện( S) của vật quay quanh điểm O ( hình 9.2 ). Tiết diện này không đi qua điểm cố định O và chuyển động trong hệ tọa độ cố định Oxyz. Để xác định thông số định vị của vật ta dựng trục oz, vuông góc với tiết diện (S). Dựng mặt phẳng  $\pi$  chứa hai trục oz và  $oz_1$ . Mặt phẳng này cắt mặt phẳng oxy theo đường OD. Vẽ đường thẳng ON vuông góc với mặt



Hình 9-2

phẳng  $\pi$  khi đó có góc  $\text{DON} = \frac{\pi}{2}$ . Đường ON nằm trong mặt phẳng Oxy

và gọi là đường nút.

Để xác định vị trí của vật trong hệ tọa độ  $oxyz$  trước hết phải xác định được vị trí của trục  $oz_1$ , nghĩa là phải xác định được các góc  $\theta$  và  $\alpha$ . Tiếp theo phải xác định được vị trí của vật so với trục  $oz_1$  nghĩa là phải xác định được vị trí của nó so với mặt phẳng  $ONz_1$ , nhờ góc  $\varphi = \text{NIA}$ . Như vậy ta có thể chọn ba góc  $\varphi$ ,  $\alpha$  và  $\theta$  là ba thông số định vị của vật., ở đây góc  $\alpha$  còn có thể thay thế bằng góc  $\psi = \frac{\pi}{2} - \alpha$ .

Ba góc  $\varphi$ ,  $\psi$ ,  $\theta$  gọi là 3 góc Ôle.

Góc  $\varphi$  gọi là góc quay riêng; góc  $\psi$  gọi là góc tiến động và góc  $\theta$  gọi là góc chương động.

### **9.1.2.2. Phương trình chuyển động**

Trong quá trình chuyển động của vật các góc ôle thay đổi theo thời gian vì thế phương trình chuyển động của vật rắn quay quanh một điểm cố định có dạng:

$$\varphi = \varphi(t).$$

$$\psi = \psi(t). \tag{9.1}$$

$$\theta = \theta(t).$$

Căn cứ vào kết quả trên có thể phát biểu các hệ quả về sự tổng hợp và phân tích chuyển động của vật rắn quay quanh một điểm cố định như sau:

**Hệ quả 9.1:** Chuyển động của vật rắn quay quanh 1 điểm cố định bao giờ cũng có thể phân tích thành ba chuyển động quay thành phần quanh ba trục giao nhau tại điểm cố định O. Các chuyển động đó là: chuyển động quay riêng quanh trục  $Oz_1$  với phương trình  $\varphi = \varphi(t)$ ; Chuyển động quay chương động quanh trục ON với phương trình  $\theta = \theta(t)$  và chuyển động quay tiến động quanh trục Oz với

phương trình  $\psi = \psi(t)$ .

**Hệ quả 9.2:** Tổng hợp hai hay nhiều chuyển động quay quanh các trục giao nhau tại một điểm là một chuyển động quay quanh một điểm cố định đó.

**9.1.2.3. Vận tốc góc và gia tốc góc của vật.**

- Vận tốc góc.

Gọi vận tốc góc của các chuyển động quay riêng, quay tiến động và quay chương động lần lượt là  $\omega_1, \omega_2$  và  $\omega_3$  ta có:

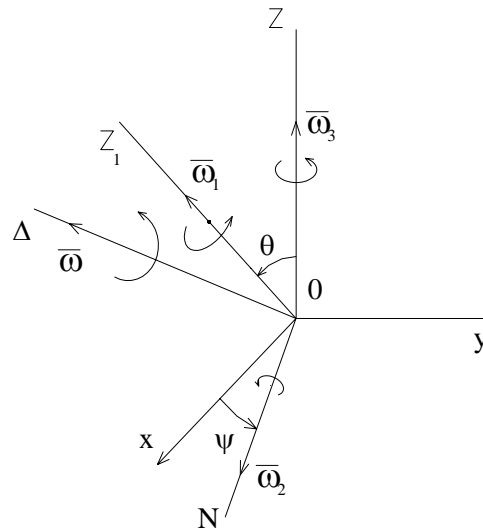
$$\omega_1 = \dot{\phi} ; \quad \omega_2 = \dot{\psi} ; \quad \omega_3 = \dot{\theta}$$

Theo hệ quả 9.2 dễ dàng suy ra vận tốc góc tổng hợp  $\omega$  của vật

$$\omega = \omega_1 + \omega_2 + \omega_3 \tag{9.2}.$$

Vì các vectơ  $\omega_1, \omega_2, \omega_3$  thay đổi theo thời gian nên  $\omega$  cũng là vectơ thay đổi theo thời gian cả về độ lớn lẫn phương chiều.

Như vậy vectơ  $\omega$  là vectơ vận tốc góc tức thời. Tại một thời điểm có thể xem chuyển động của vật rắn quay quanh một điểm cố định như là một chuyển động quay tức thời với vận tốc góc  $\omega$  quanh trục quay tức thời  $\Delta$  đi qua một điểm cố định O. (hình 9.3).



**Hình 9-3**

- Gia tốc góc:

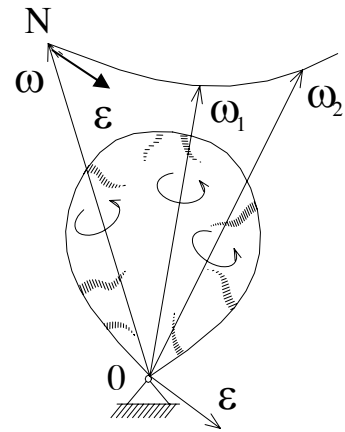
Gọi gia tốc góc tuyệt đối  $\bar{\epsilon}$  của vật được xác định bằng đạo hàm bậc nhất theo thời gian của véc tơ  $\omega$



$$\vec{\varepsilon} = \frac{d}{dt} \vec{\omega} = \dot{\vec{\omega}} \quad (9.3)$$

Về phương diện hình học có thể xác định véc tơ  $\vec{\varepsilon}$  như là véc tơ vận tốc của điểm đầu N véc tơ vận tốc góc  $\vec{\omega}$  (hình 9.4).

Xét trường hợp đặc biệt chuyển động quay tiến động đều.



**Hình 9-4**

Chuyển động của vật rắn quay quanh 1 điểm cố định có chuyển động quay riêng và chuyển động quay tiến động là đều còn chuyển động quay chương động không có , nghĩa là  $\varpi_1 = \text{const}$  ;  $\varpi_2 = \text{const}$ ;  $\varpi_3 = 0$

Trường hợp đặc biệt này gọi là chuyển động quay tiến động đều.

Trong trường hợp chuyển động quay tiến động đều vận tốc góc được xác định:

$$\varpi = \varpi_1 + \varpi_2 = \varpi_r + \varpi_c \quad (9.4)$$

Và gia tốc góc:

$$\varepsilon = V_N \quad \text{với N là điểm mút của } \varpi.$$

Nhưng ở đây theo hình vẽ 9.4 hình bình hành vận tốc góc được gắn với mặt phẳng  $\pi$  ( $Oz$  và  $Oz_1$ ) và quay quanh  $Oz$  với vận tốc  $\varpi_2$  ( $\varpi_c$ ).

Do đó :

$$V_N = \varpi_c \times ON = \varpi_c \times \varpi = \varpi_c \times (\varpi_c \times \varpi_r) = \varpi_c \times \varpi_r$$

nghĩa là trong trường hợp chuyển động quay tiến động đều thì:

$$\varepsilon = \varpi_c \times \varpi_r = \varpi_2 \times \varpi \quad (9.5).$$

### 9.1.3. Khảo sát chuyển động của một điểm trên vật

#### 9.1.3.1. Quỹ đạo chuyển động của điểm

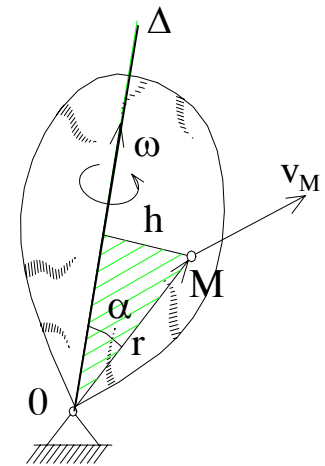
Khi vật chuyển động, vì mọi điểm có khoảng cách tới điểm O cố định là không đổi vì thế quỹ đạo của chúng luôn nằm trên một mặt cầu có tâm là O và bán kính bằng khoảng cách từ điểm khảo sát tới điểm cố định O. Chính vì thế người ta còn gọi chuyển động quay của một vật quanh một điểm cố định là chuyển động cầu.

#### 9.1.3.2. Vận tốc của điểm

Xét điểm M trên vật. Tại một thời điểm vật có chuyển động quay tức thời với vận tốc góc  $\vec{\omega}$  quanh trục quay tức thời  $\Delta$  đi qua O vì thế vận tốc của điểm M có thể xác định theo biểu thức:

$$\vec{V}_M = \vec{\omega} \times \vec{OM} \quad (9.6)$$

Véc tơ  $\vec{V}_M$  hướng vuông góc với mặt phẳng chứa trục  $\Delta$  và điểm M và có độ lớn  $V_M = \omega \cdot h$ . Trong đó h là khoảng cách từ điểm khảo sát M đến trục quay tức thời  $\Delta$  (hình 9.5).

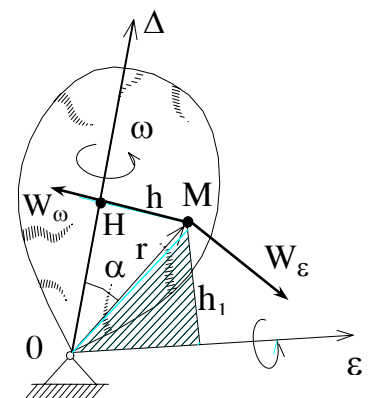


Hình 9-5

#### 9.1.3.3. Gia tốc của điểm

Gia tốc của điểm M trên vật rắn quay quanh một điểm cố định được xác định như sau:

$$\begin{aligned} \vec{W}_M &= \frac{d}{dt} \vec{V}_M = \frac{d}{dt} (\vec{\omega} \times \vec{OM}) \\ &= \vec{\omega} \times \frac{d}{dt} \vec{OM} + \frac{d\vec{\omega}}{dt} \times \vec{OM} \end{aligned}$$



Hình 9-6

$$= \vec{\omega} \times \vec{V} + \vec{\varepsilon}_M \times \overrightarrow{OM}$$

Đặt  $\vec{\omega} \times \overrightarrow{V}_M = \overrightarrow{W_{\omega M}}$  và  $\vec{\varepsilon} \times \overrightarrow{OM} = \overrightarrow{W_{\varepsilon M}}$

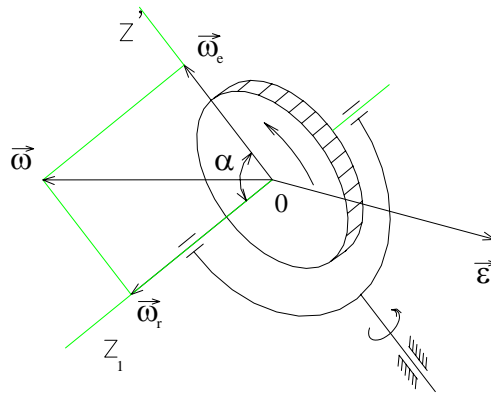
Cuối cùng ta được :

$$\overrightarrow{W}_M = \overrightarrow{W_{\omega M}} + \overrightarrow{W_{\varepsilon M}} \quad (9.7)$$

Trong đó:  $\overrightarrow{W_{\omega M}}$  hướng từ M về H và có độ lớn  $W_{\omega M} = h \cdot \omega^2$ ;  $\overrightarrow{W_{\varepsilon M}}$  hướng vuông góc với mặt phẳng chứa véc tơ  $\vec{\varepsilon}$  và điểm M có độ lớn  $W_{\varepsilon M} = h_1 \cdot \varepsilon$ . Với  $h_1$  là khoảng cách từ điểm M tới véc tơ  $\vec{\varepsilon}$ .

Chú ý: Về hình thức các véc tơ  $W_{\omega M}$  và  $W_{\varepsilon M}$  giống như gia tốc pháp tuyến  $\overrightarrow{W}_{nM}$  và gia tốc tiếp tuyến  $\overrightarrow{W}_{\tau M}$  của điểm M khi nó quay quanh trục  $\Delta$  cố định nhưng thực chất là chúng khác nhau vì ở đây hai véc tơ  $\vec{\omega}$  và  $\vec{\varepsilon}$  không trùng phương như trong chuyển động quay quanh một trục cố định.

**Thí dụ 9.1:** Khảo sát chuyển động quay tiến động đều của con quay có hai bậc tự do cho trên hình vẽ (hình 9 -7). Cho biết chuyển động quay tương đối của con quay quanh trục Oz, có vận tốc góc  $\vec{\omega}_r = 200\pi \cdot \frac{1}{s}$  và chuyển động quay kéo theo của trục  $Oz_1$  quanh trục Oz có vận



**Hình 9-7**

tốc góc  $\omega_c = 2 \pi \frac{1}{s}$ . Hai trục Oz và  $Oz_1$  hợp với nhau một góc  $\alpha = 30^\circ$ . Tìm vận tốc góc và gia tốc góc của con quay.

**Bài giải:**

Chuyển động của con quay là tổng hợp của 2 chuyển động tương đối và kéo theo . Hai chuyển động này là các chuyển động quay quanh hai trục cắt nhau

tại một điểm O cố định. Như vậy chuyển động của con quay là chuyển động quay quanh điểm O cố định. Ở đây chuyển động tương đối với vận tốc góc  $\omega_r$  là chuyển động quay riêng  $\bar{\omega}_1 = \bar{\omega}_r$ ; còn chuyển động kéo theo với vận tốc  $\omega$  là chuyển động quay tiến động còn  $\bar{\omega}_3 = 0$ . Con quay thực hiện chuyển động quay tiến động đều .

Theo (9.4) ta có vận tốc góc tuyệt đối  $\bar{\omega} = \bar{\omega}_r + \bar{\omega}_e$

Véc tơ  $\bar{\omega}$  được biểu diễn bằng đường chéo hình bình hành mà hai cạnh là  $\bar{\omega}_r$  và  $\bar{\omega}_e$ .

Vì  $\bar{\omega}_r$  hợp với  $\bar{\omega}_e$  một góc 30 độ do đó dễ dàng tìm được:

$$\omega^2 = \omega_r^2 + \omega_e^2 + 2\omega_e \cdot \omega_r \cdot \cos 30^\circ$$

hay:  $\omega = \sqrt{\omega_r^2 + \omega_e^2 + 2\omega_e \cdot \omega_r \cdot \cos 30^\circ}$

- Thay số ta được  $\omega = 202 \pi \frac{1}{S}$ .

Gia tốc góc tuyệt đối  $\bar{\varepsilon}$  được xác định theo (9.5).

$$\begin{aligned} \bar{\varepsilon} &= \bar{V}_N = \bar{\omega}_e \times \overline{ON} = \bar{\omega}_e \times \omega_r \\ &= \bar{\omega}_e \times (\bar{\omega}_e + \bar{\omega}_r) = \bar{\omega}_e \times \bar{\omega}_r \end{aligned}$$

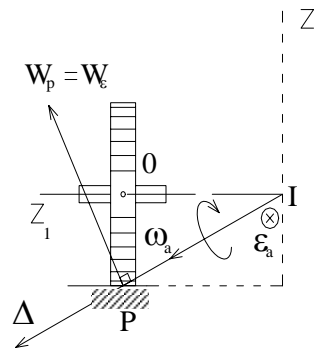
Véc tơ  $\bar{\varepsilon}$  hướng vuông góc với mặt phẳng  $Ozz_1$  như hình vẽ và có giá trị:

$$\varepsilon = \omega_e \cdot \omega_r \sin 30^\circ = 200 \pi^2 \cdot \frac{1}{S^2}$$

**Thí dụ 9.2:** Khảo sát chuyển động của bánh xe ô tô khi nó chuyển động đều trên đường tròn bán kính  $R = 10m$ .

Cho biết bán kính bánh xe  $r = 0,5m$ ; vận tốc tâm bánh xe (vận tốc ô tô) là  $V_0 = 36 \text{ km/h}$ .

Xác định vận tốc góc, gia tốc góc



Hình 9-8

tuyệt đối của bánh xe và vận tốc, gia tốc của điểm P trên vành bánh xe (hình 9.8).

Bài giải:

Chuyển động của bánh xe được hợp thành từ hai chuyển động thành phần: Chuyển động quay của bánh xe quanh trục Oz của nó với vận tốc góc  $\bar{\omega}_1$  và chuyển động của trục bánh xe  $Oz_1$  quay quanh trục Oz thẳng đứng với vận tốc góc  $\bar{\omega}_2$ . Hai trục z và  $z_1$  giao nhau tại điểm cố định I vì thế có thể nói chuyển động tổng hợp của bánh xe là chuyển động quay quanh một điểm I cố định. Trong trường hợp này  $\bar{\omega}_1$  là vận tốc góc của chuyển động quay riêng,  $\bar{\omega}_2$  là vận tốc góc của chuyển động quay tiến động. Chuyển động quay chương động có vận tốc bằng không.

- Xác định vận tốc góc tuyệt đối  $\bar{\omega}$  của bánh xe. Theo công thức (9.2) ta có:

$$\bar{\omega} = \bar{\omega}_1 + \bar{\omega}_2$$

Vì hai trục quay Iz và  $Iz_1$  luôn luôn vuông góc do đó:  $\bar{\omega}_1$  vuông góc  $\bar{\omega}_2$ .

Mặt khác vì bánh xe lăn không trượt trên đường nên vận tốc điểm P là  $V_P=0$ .

Suy ra đường IP chính là trục quay tức thời của bánh xe. Căn cứ vào hình vẽ xác định được  $\omega_1 = \omega_2 \cdot \cot \alpha$ .

Trong đó:  $\omega_2 = \frac{V_0}{R}$  và  $\text{tg} \alpha = \frac{r}{R}$ .

Và  $\omega = \sqrt{\omega_1^2 + \omega_2^2}$

Thay số tìm được:  $\omega_1 = 20$  (1/s),  $\omega_2 = 1$  (1/s) và  $\omega = 20$  (1/s).

Chuyển động của bánh xe là chuyển động tiến động đều do đó xác định gia tốc góc tuyệt đối như sau:

$$\bar{\varepsilon} = \bar{V}_N = \bar{\omega}_2 \times \bar{IN} = \bar{\omega}_2 \times \bar{\omega}_1$$

Về trị số:  $\varepsilon = \omega_2 \omega_1 \sin \frac{\bar{u}}{2} = 20 \text{ 1/s}^2$  hướng vào trong và vuông góc với mặt phẳng hình vẽ.

- Xác định vận tốc điểm P

Do P nằm trên trục quay tức thời nên vận tốc của nó  $V_p = 0$ .

- Xác định gia tốc điểm P

Theo (9.7)  $\bar{W}_P = \bar{W}_{\omega P} + \bar{W}_{\varepsilon P}$

Vì P nằm trên trục quay tức thời nên  $\bar{W}_{\omega P} = \bar{\omega} \times \overrightarrow{OP} = 0$

Còn  $\bar{\omega}_{\varepsilon P}$  hướng vuông góc với mặt phẳng chứa véc tơ  $\vec{\varepsilon}$  vào điểm P như hình vẽ với trị số:

$$W_{\varepsilon P} = IP \cdot \varepsilon = 10 \cdot 20 = 200 \text{ m/s}^2.$$

## 9.2. CHUYỂN ĐỘNG TỔNG QUÁT CỦA VẬT RẮN (CHUYỂN ĐỘNG TỰ DO CỦA VẬT RẮN)

### 9.2.1. Phương trình chuyển động

Khảo sát vật rắn chuyển động tự do trong hệ trục tọa độ cố định Oxyz. Để thiết lập phương trình chuyển động của vật ta chọn một điểm A bất kỳ trên vật làm tâm cực và gắn vào vật hệ trục  $Ox_1y_1z_1$  có các trục song song với Ox, Oy, Oz. Khi đó vị trí của vật sẽ được xác định bởi vị trí của hệ  $Ax_1y_1z_1$  so với hệ Oxyz và vị trí của vật so với hệ di động oxyz. Từ đó suy ra thông số định vị của vật so với hệ Oxyz sẽ là tọa độ  $x_A, y_A, z_A$  của điểm A và 3 góc Euler  $\varphi, \psi$  và  $\theta$  của vật. Suy ra phương trình chuyển động của vật sẽ là:

$$\begin{aligned} x_A &= x_A(t) & y_A &= y_A(t) & z_A &= z_A(t) \\ \varphi &= \varphi(t) & \psi &= \psi(t) & \theta &= \theta(t) \end{aligned} \quad (9.7)$$

Chuyển động tự do của vật luôn luôn có thể phân tích thành 2 chuyển động:

- Tịnh tiến theo một tâm cực A
- Chuyển động quay quanh tâm cực A

### 9.2.2. Vận tốc và gia tốc của cả vật

Vận tốc của cả vật được biểu diễn qua vận tốc của tâm cực A là  $\vec{V}_A$  và vận tốc góc tức thời  $\vec{\omega}$  của vật quay quanh trục quay tức thời  $\Delta$  đi qua cực A.

Tương tự gia tốc của vật cũng được biểu diễn bởi gia tốc của tâm cực A là  $\vec{w}_A$  và gia tốc góc tức thời  $\vec{\varepsilon}$  trong chuyển động quay tức thời quanh trục quay tức thời đi qua A.

### 9.2.3. Vận tốc và gia tốc của một điểm trên vật

Xét điểm M bất kỳ trên vật rắn chuyển động tự do. Vận tốc của điểm M sẽ được xác định theo biểu thức:  $\vec{V}_M = \vec{V}_A + \vec{V}_{MA}$ . ( 9.8 )

Với  $\vec{V}_A$  là vận tốc tâm cực A còn  $\vec{V}_{MA}$  là vận tốc của điểm M trong chuyển động quay quanh điểm A. Ta có:

$\vec{V}_{MA} = \vec{\omega} \times \overrightarrow{AM}$ ;  $\vec{\omega}$  là vận tốc góc tức thời của vật trong chuyển động quay quanh A.

Tương tự gia tốc của điểm M cũng được xác định theo biểu thức:

$$\vec{W}_M = \vec{W}_A + \vec{W}_{MA} \quad ( 9.9 )$$

Trong đó:  $\vec{W}_{MA} = \vec{W}_{MA}^{\omega} + \vec{W}_{MA}^{\varepsilon}$

Với:  $\vec{W}_{MA}^{\omega} = \vec{\omega} \times \vec{V}_{MA}$

$$\vec{W}_{MA}^{\varepsilon} = \vec{\varepsilon} \times \vec{V}_{MA}$$

Cuối cùng ta có:

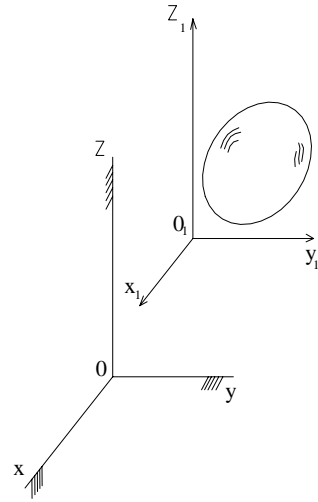
$$\vec{W}_M = \vec{W}_A + \vec{W}_{MA}^{\omega} + \vec{W}_{MA}^{\varepsilon}. \quad ( 9.10 )$$

## Chương 10

### HỢP CHUYỂN ĐỘNG CỦA VẬT RẮN

Trong chương này mô hình khảo sát là vật rắn đồng thời tham gia hai chuyển động tương đối so với hệ động  $o_1x_1y_1z_1$  và chuyển động kéo theo của hệ động  $o_1x_1y_1z_1$  chuyển động so với hệ cố định  $oxyz$  (Hình 10.1).

Sau đây sẽ khảo sát chuyển động tổng hợp của các trường hợp thường gặp.



**Hình 10-1**

#### 10.1. HỢP HAI CHUYỂN ĐỘNG TĨNH TIẾN

Khảo sát vật rắn tham gia hai chuyển động tương đối và kéo theo đều là chuyển động tĩnh tiến.

Do tính chất của chuyển động tĩnh tiến mọi điểm trên vật rắn sẽ có chuyển động tương đối và kéo theo như nhau vì thế chuyển động tuyệt đối của chúng cũng như nhau.

Từ đó đi đến kết luận: Hợp hai chuyển động tĩnh tiến của một vật rắn là một chuyển động tĩnh tiến. Vận tốc và gia tốc mọi điểm trong chuyển động tổng hợp được tính bằng tổng hình học các vectơ vận tốc hoặc các vectơ gia tốc của hai chuyển động thành phần.

$$\vec{V} = \vec{V}_1 + \vec{V}_2 \quad (10.1)$$

$$\vec{W} = \vec{W}_1 + \vec{W}_2 \quad (10.2)$$

Trong đó:  $\vec{V}$  và  $\vec{W}$  là vận tốc và gia tốc của chuyển động tĩnh tiến tổng



hợp;  $\vec{V}_1, \vec{V}_2$  và  $\vec{W}_1, \vec{W}_2$  là vận tốc và gia tốc của hai chuyển động tịnh tiến thành phần.

## 10.2. HỢP HAI CHUYỂN ĐỘNG QUAY QUANH HAI TRỤC

Khảo sát vật rắn đồng thời tham gia hai chuyển động: chuyển động quay tương đối với vận tốc góc là  $\bar{\omega}_1$  quanh trục quay Aa và chuyển động quay kéo theo là chuyển động của trục Aa quay quanh trục Bb với vận tốc góc  $\bar{\omega}_2$ . Ta sẽ khảo sát chuyển động tổng hợp của vật rắn trong các trường hợp sau.

### 10.2.1. Khi hai véc tơ $\bar{\omega}_1$ và $\bar{\omega}_2$ song song cùng chiều.

Xét vật rắn là một đĩa phẳng chuyển động tương đối quay quanh trục Aa với vận tốc góc  $\bar{\omega}_1$  vuông góc với mặt đĩa. Trục Aa lại quay quanh trục Bb song song với vận tốc góc  $\bar{\omega}_2$  cùng chiều với  $\bar{\omega}_1$  (hình 10.2).

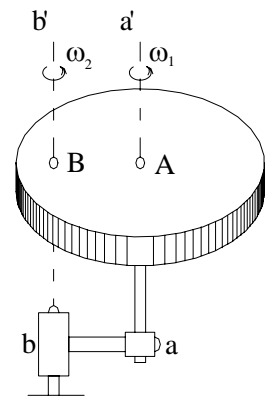
Ta có nhận xét rằng trong quá trình chuyển động mặt phẳng của đĩa có phương không đổi nghĩa là chuyển động tổng hợp của nó là chuyển động song phẳng. Vận tốc của điểm A và B trên đĩa có thể xác định:

$$V_A = \omega_2 \cdot AB \quad ; \quad V_B = \omega_1 \cdot AB$$

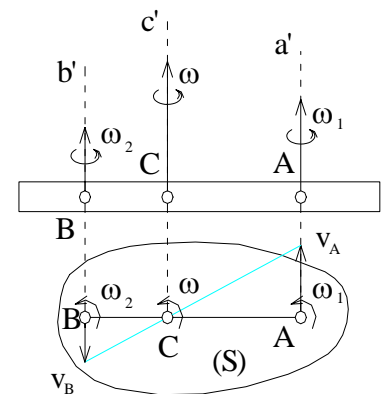
Phương chiều biểu diễn trên hình (10.3).

Dễ dàng xác định được tâm vận tốc tức thời của đĩa là điểm C và trục Cc đi qua C song song với Aa và Bb là trục quay tức thời của đĩa. Từ vận tốc của điểm A và B ta có thể xác định được vận tốc góc tuyệt đối  $\bar{\omega}$  của đĩa.

$$\omega = \frac{V_A}{AC} = \frac{V_B}{BC}$$



Hình 10-2



Hình 10-3

$$\text{hay: } \omega = \frac{V_A + V_B}{AC + BC} = \frac{V_A + V_B}{AB}$$

Thay  $V_A = \omega_2 \cdot AB$  và  $V_B = \omega_1 \cdot AB$  vào biểu thức trên ta được:

$$\omega = \omega_1 + \omega_2 \quad (10.3)$$

**Kết luận:** Hợp hai chuyển động quay cùng chiều quanh hai trục song song là một chuyển động quay tức thời với vận tốc góc bằng tổng vận tốc góc hai chuyển động thành phần quanh trục quay tức thời song song với hai trục quay đã cho và đi qua điểm C chia trong đoạn AB theo tỷ lệ:

$$\frac{\omega_1}{BC} = \frac{\omega_2}{AC} = \frac{\omega}{AB}$$

### 10.2.2. Khi hai véc tơ $\vec{\omega}_1$ và $\vec{\omega}_2$ song song ngược chiều

Khi hai véc tơ  $\vec{\omega}_1$  và  $\vec{\omega}_2$  song song ngược chiều, với cách biểu diễn như ở trên chuyển động của đĩa vẫn là chuyển động song phẳng biểu diễn trên (hình 10.4). Giả thiết rằng  $\omega_1 > \omega_2$  khi đó vận tốc hai điểm  $V_A = \omega_2 \cdot AB$  và  $V_B = \omega_1 \cdot AB$  nhưng hai véc tơ  $\vec{V}_A$  và  $\vec{V}_B$  song song cùng chiều.

Trên đĩa lúc này có thể xác định được tâm vận tốc tức thời C là điểm chia

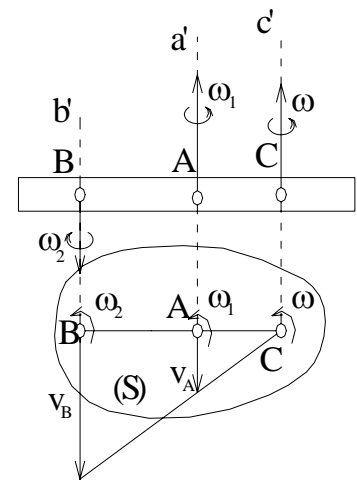
ngoài đoạn AB theo tỷ lệ  $\frac{\omega_1}{BC} = \frac{\omega_2}{AC} = \frac{\omega}{AB}$

và vận tốc góc của đĩa được xác định:

$$\omega = \frac{V_B}{BC} = \frac{V_A}{AC} = \frac{V_B - V_A}{BC - AC} = \frac{V_B - V_A}{AB}$$

Thay giá trị của  $V_A$  và  $V_B$  vào biểu thức trên ta được:

$$\omega = \omega_1 - \omega_2 \quad (10.4)$$



**Hình 10-4**

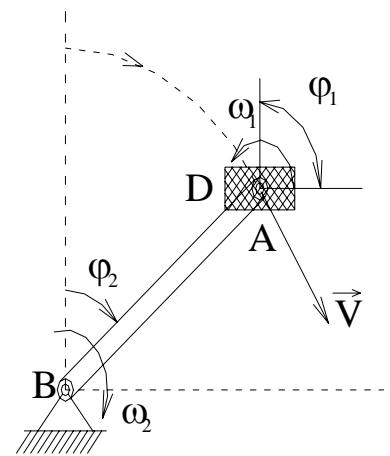
Kết luận: Hợp hai chuyển động quay ngược chiều quanh hai trục song song là một chuyển động quay tức thời với vận tốc góc bằng hiệu số vận tốc góc hai chuyển động thành phần quanh trục quay tức thời song song với hai trục quay đã cho và đi qua điểm C chia ngoài đoạn AB theo tỷ lệ:

$$\frac{\omega_1}{BC} = \frac{\omega_2}{AC} = \frac{\omega}{AB}$$

Trường hợp đặc biệt nếu  $\omega_1 = \omega_2$  nghĩa là 2 véc tơ  $\vec{\omega}_1$  và  $\vec{\omega}_2$  tạo thành một ngẫu véc tơ, khi đó theo (10.4) ta có  $\omega = 0$ . Điều này chứng tỏ vật sẽ có chuyển động tổng hợp là tịnh tiến.

Thí dụ bàn đạp của xe đạp (hình 10.5).

Bàn đạp quay quanh trục của nó với vận tốc  $\omega_1$  trục bàn đạp lại quay quanh trục giữa của xe với vận tốc  $\omega_2 = \omega_1$ , hai véc tơ này song song ngược chiều do đó chuyển động tổng hợp của bàn đạp sẽ là chuyển động tịnh tiến.



Hình 10-5

### 10.2.3. Khi hai véc tơ $\vec{\omega}_1$ và $\vec{\omega}_2$ giao nhau tại một điểm

Khảo sát vật rắn tham gia đồng thời hai chuyển động quay quanh hai trục  $Oa$  và  $Ob$  cắt nhau tại  $O$  và có vận tốc góc là  $\vec{\omega}_1, \vec{\omega}_2$ .

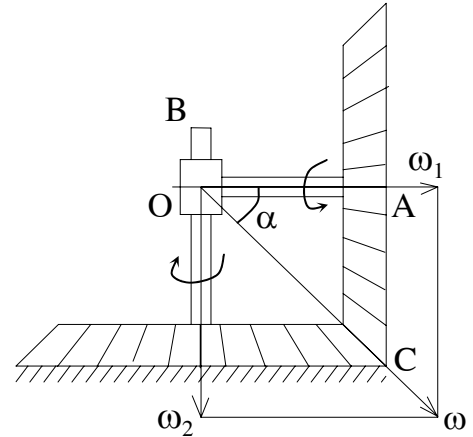
Như đã biết trong chương 9 chuyển động tổng hợp của vật trong trường hợp này là chuyển động quay quanh một điểm cố định chính là giao điểm  $O$  của 2 véc tơ vận tốc góc  $\vec{\omega}_1, \vec{\omega}_2$ . Nói cách khác chuyển động tổng hợp của vật rắn khi nó đồng thời tham gia hai chuyển động quay quanh hai trục cắt nhau sẽ là một chuyển động quay tức thời quanh trục quay tức thời  $\Delta$  đi qua giao điểm  $O$  của hai trục quay trong chuyển động thành phần với vận tốc góc tuyệt đối  $\vec{\omega} = \vec{\omega}_1 + \vec{\omega}_2$ .

Theo (9.6) và (9.7) thì vận tốc và gia tốc của một điểm bất kỳ trên vật sẽ

được xác định như sau:  $\overline{V}_M = \overline{\omega} + \overline{OM}$  ;  $\overline{W}_M = \overline{W}_{M\omega} + \overline{W}_{M\varepsilon}$

**Thí dụ:** Xác định vận tốc góc tuyệt đối của bánh răng nón 1 biểu diễn trên (hình 10.6) cho biết tâm A của bánh xe chuyển động với vận tốc  $V_A$  và kích thước  $AC = R$ ;  $OA = l$ .

**Bài giải:** Chuyển động của bánh xe được hình thành từ hai chuyển động quay: tương đối quanh trục OA của bánh xe và chuyển động kéo theo do trục OA quay quanh trục OB. Nếu góc  $\varpi_1$  là vận tốc góc của chuyển động tương đối,  $\varpi_2$  là vận tốc góc của chuyển động kéo theo thì hai vectơ  $\varpi_1$  và  $\varpi_2$  giao nhau tại O là điểm cố định trên trục OB. Chuyển động tổng hợp của bánh xe sẽ là chuyển động quay quanh điểm O cố định. Vì bánh xe (1) ăn khớp với bánh xe 2 cố định nên điểm C có vận tốc  $V_C = 0$ . Dễ dàng nhận thấy OC là trục quay tức thời của bánh xe. Nếu gọi vận tốc góc tuyệt đối của bánh xe là  $\omega$  theo (9.7) ta có:



**Hình 10-6**

$\omega = \varpi_1 + \varpi_2$ . Trong đó  $\varpi_2$  có phương OB hướng xuống dưới và có trị số  $\omega_2 = \frac{V_A}{l}$ .

Dễ dàng tính được:  $\omega = \frac{\omega_2}{\sin \alpha}$  với  $\sin \alpha = \frac{R}{\sqrt{l^2 + R^2}}$ .

Cuối cùng nhận được:  $\omega = \frac{V_A}{R} \sqrt{1 + \frac{R^2}{l^2}}$ .

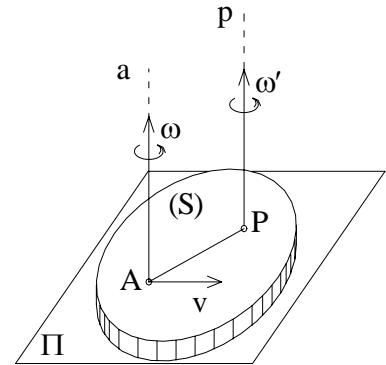
### 10.3. HỢP HAI CHUYỂN ĐỘNG TỊNH TIẾN VÀ CHUYỂN ĐỘNG QUAY.

Khảo sát vật rắn tham gia đồng thời hai chuyển động tịnh tiến với vận tốc  $v$  và quay quanh một trục Aa với vận tốc góc  $\varpi$ .

Bài toán có thể gặp phải các trường hợp sau:

**10.3.1 Khi vận tốc chuyển động tịnh tiến vuông góc với vận tốc góc của chuyển động quay.**

Khi vận tốc chuyển động tịnh tiến vuông góc với vận tốc góc của chuyển động quay. (hình 10.7) để dàng nhận thấy rằng chuyển động tổng hợp của vật là chuyển động song phẳng. Có thể xác định được trục quay tức thời Pp của vật bằng cách quay  $V_A$  đi một góc  $90^0$  theo chiều quay vòng của  $\omega$  trong mặt phẳng



Hình 10-7

vuông góc với vectơ  $\omega$  và lấy trên đó điểm P cách A một đoạn  $AP = \frac{V_A}{\omega}$ .

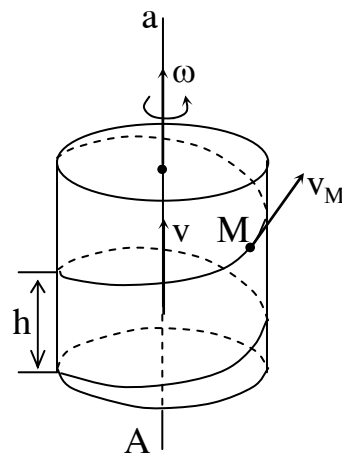
**10.3.2. Khi vận tốc chuyển động tịnh tiến và vận tốc góc  $\omega$  song song với nhau .**

Xét vật rắn tham gia 2 chuyển động, quay quanh trục Aa với vận tốc góc  $\omega$  và tịnh tiến với vận tốc v theo chiều Aa (hình 10.8).

Chuyển động tổng hợp của vật lúc này gọi là chuyển động vít. Nếu v và  $\omega$

Cùng chiều ta được chuyển động vít thuận và v,  $\omega$  ngược chiều ra được chuyển động vít nghịch.

Khảo sát 1 điểm trên vật trong quá trình chuyển động quỹ đạo của nó nằm trên mặt trụ có trục Aa bán kính bằng khoảng cách giữa điểm đến trục. Dạng của đường quỹ đạo là đường xoắn vít. Sau khi quay được một vòng thì điểm đồng thời cũng dời theo trục Aa một



Hình 10-8

đoạn  $h = 2\pi \cdot \frac{v}{\omega}$  gọi là bước vít.

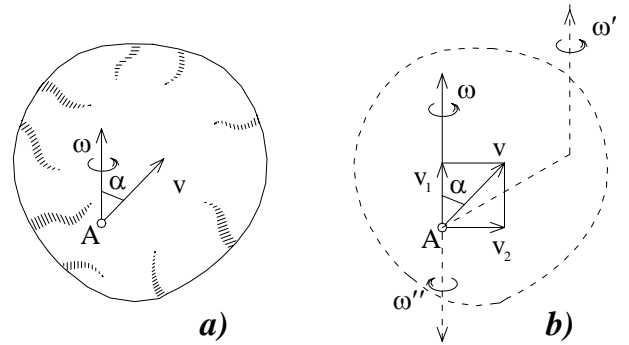
Khi vật chuyển động vít vận tốc của một điểm M bất kỳ được xác định theo công thức:

$$V_M = \sqrt{v^2 + r^2 \cdot \omega^2}$$

Trong đó  $r$  là khoảng cách từ M tới trục quay. Phương tiếp tuyến với quỹ đạo ( đường vít), nghĩa là hợp với đường sinh một góc  $\alpha$  ( $\text{tg } \alpha = \frac{h}{2\pi \cdot r}$ ).

### 10.3.3 Khi $v$ và $\omega$ hợp với nhau 1 góc bất kỳ.

Xét chuyển động của vật quay quanh trục Aa với vận tốc góc  $\omega$  và đồng thời chuyển động tịnh tiến với vận tốc  $v$  theo phương hợp với Aa 1 góc  $\alpha$ . (Hình 10.9). Trong trường hợp này nếu phân tích vectơ  $\vec{v}$  thành hai thành phần  $\vec{v}_1$  theo phương  $\omega$  và  $\vec{v}_2$  vuông góc với  $\omega$  nghĩa là  $\vec{v} = \vec{v}_1 + \vec{v}_2$ . Theo kết quả ở



Hình 10 - 9

mục 10.3.2 chuyển động của vật có  $\omega$  và  $\vec{v}_2$  được thay thế bằng chuyển động quay tức thời quanh trục C (trục quay tức thời) với cùng vận tốc  $\omega$ . Kết quả chuyển động của vật sẽ thực hiện hai chuyển động: tịnh tiến với vận tốc  $\vec{v}_1$  và quay quanh trục C với vận tốc góc  $\omega$  song song với  $v_1$  và cách A một đoạn  $AP = v_2/\omega = v \cdot \sin\alpha/\omega$ . Ta gọi chuyển động này là chuyển động vít tức thời.

### Phần 3

## ĐỘNG LỰC HỌC

### Chương 11

## CÁC ĐỊNH LUẬT CỦA NIU-TƠN VÀ PHƯƠNG TRÌNH VI PHÂN CHUYỂN ĐỘNG

### 11.1. CÁC KHÁI NIỆM CƠ BẢN

Động lực là phần tổng quát của cơ học. Động lực học nghiên cứu chuyển động của vật thể dưới tác dụng của lực. Động lực học thiết lập các định luật liên hệ giữa lực tác dụng với những đặc trưng động học và áp dụng các định luật đó có thể giải các bài toán kỹ thuật.

Vật thể trong động lực học được xét dưới dạng mô hình : chất điểm, cơ hệ, vật rắn.

Chất điểm là một điểm hình học có mang khối lượng. Chất điểm là mô hình đơn giản nhất và cơ bản nhất của vật thể trong động lực học.

Cơ hệ là tập hợp nhiều chất điểm chuyển động phụ thuộc lẫn nhau.

Vật rắn là cơ hệ đặc biệt khi khoảng cách giữa hai chất điểm bất kỳ trong đó luôn luôn không đổi.

Khác với tĩnh học, lực trong động lực học có thể là không đổi, có thể biến đổi cả về độ lớn và phương chiều.

Lực phụ thuộc vào thời gian như lực kéo đầu máy, phụ thuộc vào vị trí của vật như lực hấp dẫn, lực đàn hồi của lò xo, phụ thuộc vào vận tốc như lực cản của không khí. Một cách tổng quát trong động lực học lực là một hàm của thời gian, vị trí và vận tốc. Ta có :  $\vec{F} = \vec{F}(t, \vec{r}, \vec{v})$  .

Trong động lực học các lực được phân chia thành nội lực, ngoài lực hay hoạt lực và phản lực liên kết. Nội lực ký hiệu là  $\vec{F}_i$  .  $\vec{F}_i$  là lực tác động tương hỗ

giữa các chất điểm trong một cơ hệ.

Ngoại lực ký hiệu  $\vec{F}_e$  là các lực do chất điểm hay vật thể ngoài hệ tác dụng vào hệ. Phản lực liên kết ký hiệu  $\vec{N}$  là lực tác dụng do các vật gây liên kết lên cơ hệ khảo sát. Hoạt lực là các lực tác dụng lên cơ hệ không kể phản lực liên kết, thường ký hiệu là  $\vec{F}_a$

Để khảo sát chuyển động của vật bao giờ cũng chọn trước một hệ quy chiếu. Hệ quy chiếu không phụ thuộc vào thời gian gọi là hệ quy chiếu quán tính, ngược lại hệ quy chiếu phụ thuộc vào thời gian gọi là hệ quy chiếu không quán tính .

## 11.2. CÁC ĐỊNH LUẬT CỦA NIU - TON

Cơ sở lý luận của động lực học chủ yếu là các định luật của NIU - TON.

I-sác Niu Tơn (1643-1727) là nhà bác học lỗi lạc đã đặt nền móng cho cơ học cổ điển và đã xây dựng lý thuyết cơ học hoàn thiện cân đối. Vì thế cơ học cổ điển còn gọi là cơ học Niu - Tơn.

Sau đây giới thiệu các định luật của Niu - Tơn và xem như là hệ tiên đề của cơ học.

### **Định luật 1**(Định luật quán tính)

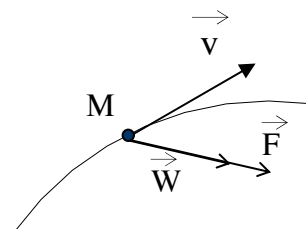
Chất điểm không chịu tác dụng của lực nào sẽ đứng yên hoặc chuyển động thẳng đều.

Trạng thái đứng yên hoặc chuyển động thẳng đều là trạng thái chuyển động theo quán tính. Khi chuyển động theo quán tính chất điểm sẽ có :  $\vec{v} = \text{const}$  và  $\vec{w} = 0$ .

### **Định luật 2** (định luật cơ bản của động lực học )

Dưới tác dụng của lực chất điểm sẽ chuyển động với gia tốc cùng phương chiều với lực (hình 9-1)

$$\vec{F} = m \cdot \vec{W}$$



**Hình 11.1**



$m$  là hệ số tỷ lệ, phụ thuộc vào lượng vật chất có trong chất điểm.

Theo định luật này lực là nguyên nhân làm cho chất điểm chuyển động có gia tốc.

Biểu thức (11-1) cho thấy : Nếu lực  $\vec{F}$  không đổi  $m$  càng lớn  $\vec{w}$  càng nhỏ và ngược lại, điều đó chứng tỏ khối lượng  $m$  là số đo quán tính của vật (tính ì của vật)

Từ hệ thức (11-1) nếu lực là trọng lượng của vật sẽ có :  $P = mg$ . Ở đây  $g$  được gọi là gia tốc trọng trường.

Hệ thức (11-1) gọi là phương trình cơ bản của động lực học.

**Định luật 3** (định luật về tính độc lập tác dụng của lực)

Dưới tác dụng đồng thời của một hệ lực chất điểm sẽ chuyển động với gia tốc bằng tổng hình học các gia tốc mà chất điểm thu được khi nó chịu tác dụng độc lập từng lực một .

$$\vec{w} = \vec{w}_1 + \vec{w}_2 + \dots + \vec{w}_n. \quad (11-2)$$

$\vec{w}$  là gia tốc của chất điểm khi hệ lực cùng tác dụng đồng thời ;  $\vec{w}_1, \vec{w}_2, \vec{w}_n$  là gia tốc của chất điểm khi nó chịu tác dụng từng lực:  $\vec{F}_1, \vec{F}_2, \dots, \vec{F}_n$  độc lập .

Từ hệ (11-2) nếu nhân hai vế với khối lượng  $m$  sẽ được :

$$m\vec{w} = m\vec{w}_1 + m\vec{w}_2 + \dots + m\vec{w}_n$$

Theo định luật hai thì :

$$\text{Do đó ta có : } m\vec{w} = \vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \dots + \vec{F}_n = \sum_{i=1}^n \vec{F} \quad (11-3)$$

Hệ thức (11-3) là phương trình cơ bản của động lực học khi chất điểm chịu một hệ lực tác dụng.

**Định luật 4** (định luật tác dụng và phản tác dụng )

Lực tác dụng tương hỗ giữa hai chất điểm là những lực cùng phương, cùng độ lớn và ngược chiều.

Định luật này mô tả tác dụng tương hỗ giữa hai chất điểm và là cơ sở nghiên cứu cho động lực học của hệ.

Cần chú ý rằng hai lực tương hỗ không phải là một cặp lực cân bằng vì chúng đặt lên hai chất điểm khác nhau.

### 11-3. PHƯƠNG TRÌNH VI PHÂN CHUYỂN ĐỘNG CỦA CHẤT ĐIỂM VÀ CƠ HỆ.

Xét chất điểm chuyển động trong hệ quy chiếu quán tính  $oxyz$ , dưới tác dụng của các lực  $\vec{F}_1, \vec{F}_2, \vec{F}_3, \dots, \vec{F}_n$ . Đối với chất điểm tự do các lực này là các hoạt lực đặt lên chất điểm. Đối với chất điểm không tự do các lực này bao gồm cả hoạt lực và phản lực liên kết. Căn cứ vào phương trình cơ bản của động lực học ta có thể thành lập phương trình vi phân chuyển động của chất điểm dưới các dạng khác nhau.

#### 11.3.1. Dạng véc tơ

Gọi véc tơ định vị của chất điểm là  $\vec{r}$  ta có :

$$\vec{w} = \frac{d^2 \vec{r}}{dt^2} = \ddot{\vec{r}}$$

Khi đó phương trình cơ bản viết cho chất điểm như sau :

$$m \frac{d^2 \vec{r}}{dt^2} = \sum_{i=1}^n \vec{F}_i \quad (11-4)$$

Phương trình vi phân (11-4) được gọi là phương trình vi phân chuyển động của chất điểm dưới dạng véc tơ.

#### 11.3.2. Dạng tọa độ Đề các

Chiếu phương trình (9-4) lên các trục tọa độ  $oxyz$  sẽ được :

$$\begin{aligned}
 m\ddot{x} &= \sum_{i=1}^n X_i ; \\
 m\ddot{y} &= \sum_{i=1}^n Y_i ; \\
 m\ddot{z} &= \sum_{i=1}^n Z_i .
 \end{aligned}
 \tag{11-5}$$

Ở đây  $x, y, z$  là tọa độ của chất điểm trong hệ  $oxyz$ , còn  $X_i, Y_i, Z_i$  là hình chiếu của lực  $\vec{F}_i$  lên các trục  $ox, oy, oz$ .

Hệ phương trình (11-5) được gọi là hệ phương trình vi phân chuyển động của chất điểm dưới dạng tọa độ Đề các.

### 11.3.3. Dạng tọa độ tự nhiên

Gọi  $W^\tau, W^\eta, W^\beta$  là hình chiếu của gia tốc điểm và  $F_i^\tau, F_i^\eta, F_i^\beta$  là hình chiếu của  $F_i$  lên các trục của hệ tọa độ tự nhiên. Sau khi chiếu phương trình (11-4) lên các trục của hệ tọa độ tự nhiên ta được :

$$\begin{aligned}
 mw^\tau &= m\ddot{s} = \sum_{i=1}^n F_i^\tau ; \\
 mw^\eta &= m \frac{v^2}{\rho} = \sum_{i=1}^n F_i^\eta ; \\
 mw^\beta &= 0 = \sum_{i=1}^n F_i^\beta .
 \end{aligned}
 \tag{11-6}$$

Đối với cơ hệ chúng ta có thể tách một chất điểm trong hệ ra để xét. Gọi hợp các ngoại lực tác dụng lên chất điểm thứ  $k$  được tách ra là  $\vec{F}_{ke}$  và hợp các nội lực tác dụng lên nó là  $\vec{F}_{ki}$ .

Phương trình vi phân chuyển động của chất điểm viết dưới dạng véc tơ :

$$m_k \vec{w}_k = \vec{F}_{ki} + \vec{F}_{ke}$$

Trong đó  $m_k$  và  $\vec{w}_k$  là khối lượng và gia tốc của chất điểm thứ  $k$ .

Khi xét tất cả các chất điểm ta sẽ thu được N phương trình sau :

$$\begin{aligned} m_1 \vec{w}_1 &= \vec{F}_{1i} + \vec{F}_{1e} ; \\ m_2 \vec{w}_2 &= \vec{F}_{2li} + \vec{F}_{2e} ; \\ &..... \\ m_n \vec{w}_n &= \vec{F}_{ni} + \vec{F}_{ne} . \end{aligned} \tag{11-7}$$

Hệ phương trình (11-7) được gọi là hệ phương trình vi phân chuyển động của hệ dưới dạng véc tơ. Nếu chiếu hệ phương trình (11.7) lên các trục của hệ toạ độ Đề các hoặc hệ toạ độ tự nhiên ta sẽ được hệ phương trình vi phân chuyển động của cơ hệ dưới dạng toạ độ Đề các và hệ toạ độ tự nhiên.

#### 11-4. HAI BÀI TOÁN CƠ BẢN CỦA ĐỘNG LỰC HỌC

Từ phương trình vi phân chuyển động của chất điểm ta thấy trong động lực học có hai bài toán cơ bản sau đây :

- Bài toán cơ bản thứ nhất: Cho biết chuyển động của chất điểm xác định lực đã gây ra chuyển động đó. Bài toán này gọi là bài toán thuận.

- Bài toán cơ bản thứ hai: Cho biết các lực tác dụng lên chất điểm và điều kiện ban đầu của chuyển động xác định quy luật chuyển động của chất điểm. Bài toán này gọi là bài toán nghịch.

Sau đây giới thiệu cách giải hai bài toán cơ bản nói trên.

Đối với bài toán thứ nhất ta thiết lập phương trình vi phân của chuyển động chất điểm. Từ phương trình vi phân ta xác định được lực tác dụng lên từng chất điểm. Điều cơ bản của bài toán là xác định gia tốc của chất điểm điều này đã được giải quyết trong động học.

Đối với bài toán thứ hai, ta thay lực vào vế phải của phương trình vi phân sau đó tích phân phương trình vi phân tìm được. Để tìm dạng chuyển động cụ thể ta xác định hằng số tích phân căn cứ vào các điều kiện ban đầu của chuyển động. Nếu phương trình vi phân viết dưới dạng toạ độ Đề các sau khi lấy tích phân hai

lần sẽ xuất hiện 6 hằng số tích phân, nghĩa là các nghiệm  $x, y, z$  thu được là các hàm của thời gian và 6 hằng số tích phân đó :

$$x=f_1(t,C_1,C_2\dots C_6)$$

$$y= f_2(t,C_1,C_2\dots C_6)$$

$$z= f_3(t,C_1,C_2\dots C_6)$$

Các hằng số tích phân trên được xác định từ các điều kiện ban đầu ;

$$\text{Khi } t=0 \quad x=x_0; \quad y=y_0; \quad z=z_0 ;$$

$$\dot{x} = \dot{x}_0; \dot{y} = \dot{y}_0; \dot{z} = \dot{z}_0$$

**Thí dụ 11-1:**

Chất điểm có khối lượng  $m$  chuyển động theo đường enlip  $x=acoskt$  và  $y=bsinkt$  hãy tìm lực tác dụng lên chất điểm (hình 11-2).

Bài giải :

Bài toán này thuộc bài toán cơ bản thứ nhất. Căn cứ vào phương trình chuyển động

$$x=acoskt$$

$$y=bsinkt$$

Xác định được :

$$\ddot{x} = ak^2 \cos kt = -k^2 x ;$$

$$\ddot{y} = bk^2 \sin kt = -k^2 y ;$$

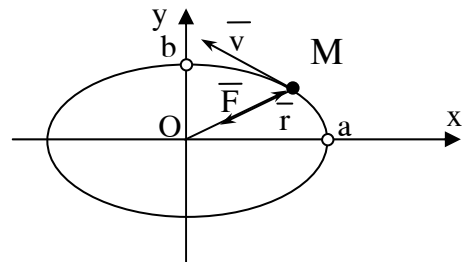
Ta có phương trình vi phân chuyển động như sau :

$$\ddot{x}m = F_x = -mk^2 x$$

$$\ddot{y}m = F_y = -mk^2 y$$

Lực tác dụng lên chất điểm sẽ là  $F$  với :

$$F = \sqrt{F_x^2 + F_y^2} = mk^2 \sqrt{x^2 + y^2} = mk^2 r$$



**Hình 11.2**

Các góc chỉ phương của  $\vec{F}$  là :

$$\cos(F, x) = \frac{F_x}{F} = \frac{-x}{r}$$

$$\cos(F, y) = \frac{F_y}{F} = \frac{-y}{r}$$

Mặt khác ta cũng có :

$$\cos(r, x) = \frac{x}{r}$$

$$\cos(r, y) = \frac{y}{r}$$

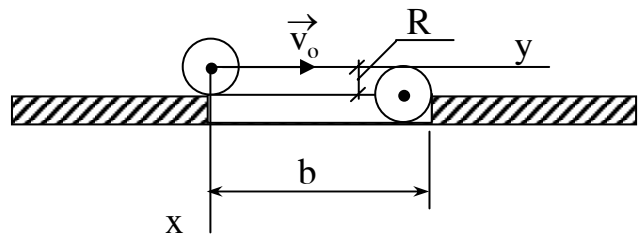
Để dàng nhận thấy  $\vec{F}$  cùng phương nhưng ngược chiều với véc tơ định vị  $\vec{r}$  của chất điểm.

Ta có :  $\vec{F} = -mk\vec{r}$ .

**Thí dụ 11-2** : Để phân loại hạt người ta cho hạt đi qua một sàng dao động ngang có nhiều lỗ. Biết rằng vận tốc của hạt khi bắt đầu chuyển động qua lỗ  $\vec{v}_0$  (hình 11-3). Hạt có hình dạng cầu, bán kính R. Bỏ qua lực cản của không khí xác định độ dài bé nhất b của lỗ để hạt có thể rơi qua lỗ được.

Bài giải:

Để hạt rơi qua lỗ sàng trọng tâm của hạt tại vị trí bất đầu chạm mép bên kia của lỗ phải nằm dưới mặt phẳng ngang của sàng. Để giải quyết được điều kiện đó ta xác



Hình

định quỹ đường hạt đi được theo phương ngang (phương ox) khi tâm hạt rơi xuống được một đoạn  $x=R$ . Lực tác dụng lên hạt coi như đã biết đó là trọng lượng bản thân của nó. Bài toán ở đây thuộc loại bài toán cơ bản thứ hai.

Chọn hệ tọa độ oxy gắn với sàng (hình 11-3) coi sàng đứng yên còn hạt chuyển động so với sàng. Lực tác dụng lên hạt có :

$$F_y = 0 \quad F_x = +mg.$$

Phương trình vi phân chuyển động của hạt viết được :

$$m\ddot{x} = mg ; \quad \text{hay} \quad \ddot{x} = g ;$$

$$m\ddot{y} = 0 ; \quad \text{hay} \quad \ddot{y} = 0 ;$$

Tích phân hai vế phương trình trên ta được :

$$\dot{x} = gt + C \quad x = \frac{gt^2}{2} + C_1t + C_2$$

$$\dot{y} = C_3 \quad y = C_3t + C_4$$

Để xác định hằng số tích phân ta dựa vào điều kiện đầu đã cho của chuyển động.

Khi  $t = 0 \quad \dot{x} = \dot{x}_0$  suy ra  $C_1=0$

$$x=x_0 \text{ suy ra } C_4=0.$$

Thay vào nghiệm đã tìm được ta có :

$$x = \frac{gt^2}{2} \quad y = v_0t$$

Phương trình quỹ đạo thu được :

$$y = v_0 \sqrt{\frac{2x}{g}}$$

Khi  $x=R$  thì  $y = b - R = v_0 \sqrt{\frac{2R}{g}}$

Suy ra  $b = R + v_0 \sqrt{\frac{2R}{g}}$

Để hạt chắc chắn rơi qua lỗ ta phải có :

$$b \geq R + v_0 \sqrt{\frac{2R}{g}}$$

**Thí dụ 11.3 :**

Một chất điểm có khối lượng  $m$  chuyển động trong mặt phẳng ngang dưới tác dụng của lực hút về tâm  $O$  là  $\vec{F} = -k^2 m \vec{r}$ . Ở đây  $\vec{r}$  là véc tơ định vị còn  $k$  là hệ số tỷ lệ. Hãy tìm phương trình chuyển động và quỹ đạo của chất điểm. Cho biết tại thời điểm ban đầu  $t_0 = 0$ ,  $x_0 = 1$ ,  $y_0 = 0$ ,  $\dot{x} = 0$ ,  $\dot{y} = v_0$  (hình 11-4)

**Bài giải:**

Bài toán này thuộc bài toán cơ bản thứ hai. Phương trình vi phân chuyển động của chất điểm viết dưới dạng véc tơ :

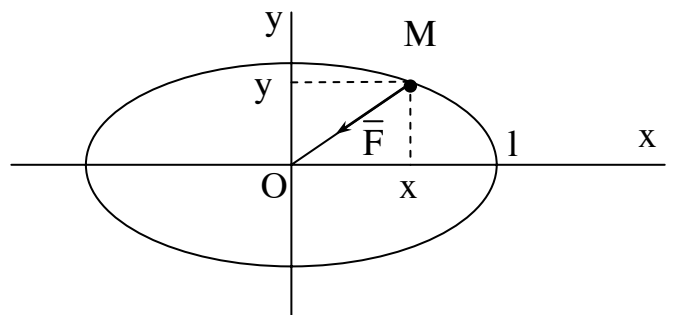
$$m\vec{W} = -k^2 m \vec{r}$$

chọn hệ toạ độ oxy như hình vẽ ta có thể thiết lập phương trình vi phân dưới dạng toạ độ Đề các như sau :

$$m\ddot{x} = -k^2 mx$$

$$m\ddot{y} = -k^2 my$$

Khử khối lượng  $m$  ở hai vế phương trình trên ta được :



**Hình 11.4**



$$\ddot{x} = -k^2 x = 0$$

$$\ddot{y} = -k^2 y = 0$$

Nghiệm tổng quát của hai phương trình có dạng:

$$x = c_1 \cos kt + c_2 \sin kt$$

$$y = c_3 \cos kt + c_4 \sin kt$$

Các hằng số tích phân  $c_1, c_2, c_3, c_4$  được xác định từ các điều kiện đầu của chuyển động.

Khi  $t = t_0 = 0$  có :

$$x = x_0 = 1 = C_1;$$

$$\dot{x} = 0 = kC_2$$

$$y = y_0 = 0 = C_3;$$

$$\dot{y} = v_0 = kC_4$$

Suy ra :

$$C_1 = 1; C_2 = 0; C_3 = 0; \text{ và } C_4 = v_0/k$$

Phương trình chuyển động chất điểm được viết :

$$x = l \cos kt;$$

$$y = (v_0 \sin kt)/k$$

Khử  $t$  trong phương trình trên sẽ tìm được phương trình quỹ đạo dạng

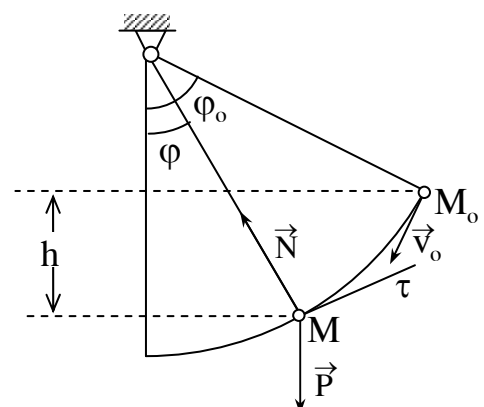
$$\frac{x^2}{l^2} + \frac{y^2}{v_0^2/k^2} = 1$$

Đây là phương trình đường elip nhận các trục  $ox, oy$  là trục

**Thí dụ 11-4:** Con lắc toán học gồm chất điểm  $M$  có khối lượng  $m$  treo vào đầu sợi dây không dẫn và không trọng lượng, chuyển động trong mặt phẳng thẳng đứng. Xác định phản lực  $N$  của dây (hình vẽ 11-5). Cho biết lúc đầu con lắc ở vị trí  $M_0$  và có vận tốc  $v_0$

Bài giải :

Xét chuyển động của chất điểm  $M$ . Các



Hình 11.5

lực tác dụng lên nó gồm P và N. Có thể thiết lập phương trình vi phân viết dưới dạng tọa độ tự nhiên như sau :

$$m\ddot{s} = -P \sin \varphi = -mg \sin \varphi \quad (a)$$

$$m \frac{V^2}{\rho} = -P \cos \varphi + N = -mg \cos \varphi + N \quad (b)$$

Thay  $l\varphi = s$  vào phương trình (a)

$$\text{Ta được : } ml\ddot{\varphi} = -mg \sin \varphi \quad \text{hay : } \ddot{\varphi} + \frac{g}{l} \sin \varphi = 0$$

Xét dao động là nhỏ lấy  $\sin \varphi \approx \varphi$ , ta có

$$\ddot{\varphi} + k^2 \varphi = 0 \quad (c) \quad \text{Trong đó : } k^2 = \frac{g}{l}$$

Nghiệm tổng quát của phương trình này là :  $\varphi = A \sin(kt + \infty)$

A,  $\infty$  là hằng số được xác định bằng điều kiện đầu của chuyển động .

Để tìm N căn cứ vào phương trình (b).

Ta có :

$$N = \frac{mv^2}{l} + mg \cos \varphi$$

$$\text{Để tính } v^2 \text{ ta chú ý : } \frac{d^2\varphi}{dt^2} = \frac{d\omega}{dt} = \frac{d\omega}{d\varphi} \frac{d\varphi}{dt} = \omega \frac{d\omega}{d\varphi}$$

Thay kết quả trên vào phương trình (c) ta có :

$$\ddot{\varphi} + \frac{g}{l} \sin \varphi = 0 \text{ ta có :}$$

$$\omega \frac{d\omega}{dt} = -\frac{g}{l} \sin \varphi$$

$$\omega d\omega = -\frac{g}{l} \cos \varphi + c$$

Hằng c được xác định từ điều kiện ban đầu. Gọi góc ban đầu và vận tốc góc ban đầu là  $\varphi_0$  và  $\omega_0$  ta sẽ có :

$$c = \frac{\omega_0^2}{2} - \frac{g}{l} \cos \varphi_0 = \frac{v_0^2}{2l^2} - \frac{g}{l} \cos \varphi_0$$

Thay c vào biểu thức (c) ta được :

$$\omega^2 = \frac{2g}{l} \cos \varphi + \frac{v_0^2}{l^2} - \frac{g}{l} \cos \varphi_0;$$

$$v^2 = l^2 \omega^2 = v_0^2 + 2gl(\cos \varphi - \cos \varphi_0)$$

Cuối cùng nhận được :

$$N = P\left(\frac{v_0^2}{gl} + 3\cos \varphi - 2\cos \varphi_0\right)$$

Như vậy phản lực N phụ thuộc vào điều kiện ban đầu và vị trí của điểm M. Kết quả này cũng đúng cho cả khi dao động là không nhỏ.

## Chương 12

### CÁC ĐỊNH LÝ TỔNG QUÁT CỦA ĐỘNG LỰC HỌC

Các định lý tổng quát của động lực học là hệ quả của định luật cơ bản của Niu-Ton. Nó thiết lập mối quan hệ giữa các đại lượng đo chuyển động của chất điểm hay cơ hệ với các đại lượng đo tác dụng của lực lên chất điểm hay cơ hệ đó. Các định lý tổng quát của động lực học cho phép ta nghiên cứu tính chất quan trọng của chuyển động mà không cần biết chi tiết chuyển động đó. Vì thế nó cho phép ta giải thuận lợi một số bài toán của động lực học đặc biệt là bài toán về động lực học của cơ hệ mà nếu áp dụng phương trình vi phân để giải thì sẽ gặp rất nhiều khó khăn.

#### 12.1. CÁC ĐẶC TRƯNG HÌNH HỌC KHỐI CỦA CƠ HỆ VÀ VẬT RẮN.

Khi khảo sát động lực học của cơ hệ người ta phải để ý đến khối lượng của chúng và sự phân bố khối lượng ấy trong không gian. Các đặc trưng liên quan đến phân bố khối lượng của cơ hệ hay vật rắn là khối tâm và mô men quán tính.

##### 12.1.1. Khối tâm của hệ

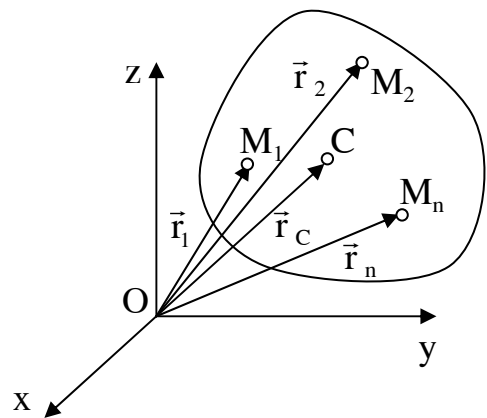
Xét hệ  $N$  chất điểm  $M_1, M_2, \dots, M_n$  có khối lượng  $m_1, m_2, \dots, m_n$ . Véc tơ định vị chúng là:  $\vec{r}_1, \vec{r}_2, \dots, \vec{r}_n$ . (Hình 12.1). Ta có định nghĩa sau:

Khối tâm của hệ là điểm  $C$  xác định bằng biểu thức:

$$\vec{r}_C = \frac{\sum_{k=1}^N m_k \vec{r}_k}{M} ; \quad (12-1)$$

$$\text{Với } M = \sum_{k=1}^N m_k .$$

Chiếu biểu thức (12-1) lên các trục



Hình 12.1

toa độ oxyz (hình 10-1) ta được:

$$\begin{aligned}x_c &= \frac{\sum_{k=1}^N m_k x_k}{M} \\y_c &= \frac{\sum_{k=1}^N m_k y_k}{M} \\z_c &= \frac{\sum_{k=1}^N m_k z_k}{M}\end{aligned}\tag{12-2}$$

Trong đó  $x_c, y_c, z_c$  là toạ độ khối tâm C;  $x_k, y_k, z_k$  là toạ độ của chất điểm thứ k trong cơ hệ. Trường hợp đặc biệt trong trường trọng lực hệ là vật rắn khối tâm sẽ trùng với trọng tâm của vật.

### 12.1.2. Mô men quán tính của vật

#### 12.1.2.1. Mô men quán tính của vật đối với một tâm

Mô men quán tính của vật đối với một tâm ký hiệu là  $J_o$  bằng tổng các tích số giữa các khối lượng của mỗi chất điểm với bình phương khoảng cách giữa chất điểm đó với điểm O (hình 10-1)

$$J_o = \sum_{k=1}^N m_k r_k^2\tag{12-3}$$

#### 12.1.2.2. Mô men quán tính của vật đối với một trục

Mô men quán tính của vật đối với một trục z ký hiệu là  $J_z$  bằng tổng các tích khối lượng  $m_k$  của mỗi chất điểm trong vật với bình phương khoảng cách  $d_k$  từ chất điểm đến trục (hình 12-1).

$$J_z = \sum_{k=1}^N m_k d_k^2\tag{12-4}$$

Gọi toạ độ các chất điểm  $M_k$  trong hệ toạ độ oxyz là  $x_k, y_k, z_k$  thì mô men quán tính của hệ đối với các trục toạ độ là ox, oy, oz và đối với gốc toạ độ O viết được:

$$J_x = \sum m_k (y_k^2 + z_k^2);$$

$$J_y = \sum m_k (x_k^2 + z_k^2);$$

$$J_z = \sum m_k (y_k^2 + x_k^2); \tag{12-5}$$

$$J_o = \sum m_k r_k^2 = \sum m_k (x_k^2 + y_k^2 + z_k^2).$$

Từ đó suy ra:

$$J_x + J_y + J_z = J_o. \tag{12-6}$$

Trong kỹ thuật ta tính mô men quán tính của vật đối với một trục theo biểu thức:

$$J_z = M \cdot \rho^2$$

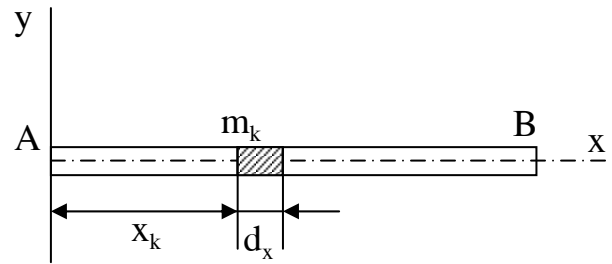
M là khối lượng của vật,  $\rho$  gọi là bán kính quán tính của vật với trục z.

### 12.1.2.3. Mô men quán tính của một số vật đồng chất

#### - Vật là một thanh mỏng đồng chất

Gọi chiều dài của thanh là l, khối lượng của nó là M. Chọn trục Ax dọc theo thanh (hình 12-2).

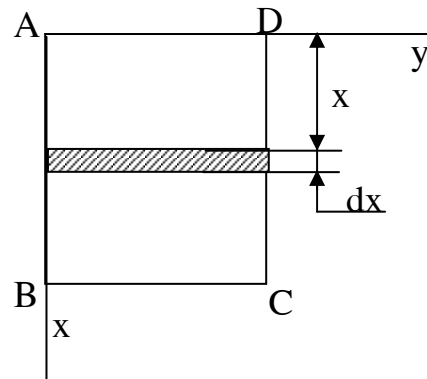
Xét một phần tử của thanh có chiều dài  $dx$  ở vị trí cách A một đoạn  $x_R$ , có khối lượng  $dm = \rho_1 \cdot dx$  ở đây  $\rho_1$  là khối lượng riêng trên một đơn vị chiều dài của thanh  $\rho = M/l$



Hình 12-2

Biểu thức mô men quán tính của thanh lấy đối với trục Az vuông góc với thanh tại A là:

$$J_{Az} = \int_0^l x^2 dm = \rho_1 \int_0^l x^2 dx = \rho \frac{l^3}{3} = \frac{1}{3} Ml^2 \tag{127}$$



Hình 12.3

**- Vật là một tấm phẳng hình chữ nhật (hình 12-3)**

Gọi các cạnh của hình là a, b, khối lượng của tấm phẳng là M. Chia hình thành nhiều giải nhỏ song song với trục o mỗi giải có bề rộng là dx, có mô men quán tính đối với trục Ax là  $J_k = \frac{1}{3} m_k a^2$  (theo hình 12-3)

$$J_x = \sum_{k=1}^n J_{kx} = \sum_{k=1}^n \frac{1}{3} m_k a^2 = \frac{1}{3} a^2 \sum_{k=1}^n m_k ;$$

Trong đó  $m_k$  là khối lượng của giải đang xét.

Mô men quán tính của cả hình đối với trục  $A_x$  là :

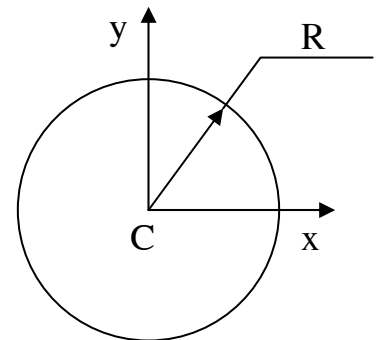
$$J_x = \frac{1}{3} a^2 M \tag{12-8}$$

Tương tự suy ra:

$$J_y = \frac{1}{3} b^2 M \tag{12-9}$$

**- Vật là một vành tròn đồng chất**

Gọi bán kính và khối lượng của vành là R và M. Tính mô men quán tính của vành đối với trục Cz vuông góc với mặt phẳng của vành và đi qua tâm C. (hình 12-4).

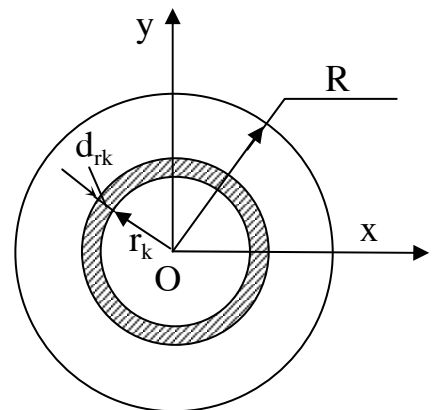


**Hình 12.4**

Ta có:

$$J_{cz} = \sum_{k=1}^n m_k r_k^2 = \sum_{k=1}^n m_k R^2 ;$$
$$J_{cz} = R^2 \sum_{k=1}^n m_k = MR^2 . \tag{12-10}$$

Công thức (12-10) cũng dùng để tính mô men quán tính của một ống trục tròn đồng chất đối với trục của nó.



**Hình 12.5**

**- Vật là một tấm phẳng tròn đồng chất**

Gọi bán kính và khối lượng của tấm là R và M. Ta có thể tính mô men quán tính đối với trục Cz ký hiệu là  $J_{cz}$  và mô men quán tính đối với trục Cx hay Cy trùng với đường kính của nó ký hiệu là  $J_x, J_y$ .

Chia tấm thành nhiều vành nhỏ cùng tâm C bán kính mỗi vành thứ k là  $r_k$ . Bề rộng của mỗi vành thứ k là  $dr_k$ . Khối lượng của lớp vành thứ k là :

$$m_k = \rho \cdot 2\pi \cdot r_k \cdot dr_k$$

Trong đó  $\rho$  là khối lượng riêng của tấm trên một đơn vị diện tích  $\rho = \frac{M}{\pi R^2}$ .

Theo công thức (12-10) mô men quán tính của lớp vành thứ k này đối với trục Cz viết được.

$$J_{cz}^k = m_k r_k^2 = 2\pi\rho \cdot r_k^3 dr_k$$

Mô men quán tính của cả tấm đối với trục Cz viết được:

$$J_{cz} = \sum_{k=1}^n J_{cz}^k = \sum_{k=1}^n 2\pi\rho r_k^3 dr_k$$

$$\text{hay: } J_{cz} = \int_0^R 2\pi\rho r_k^3 dr_k = \frac{1}{2} \pi\rho R^4.$$

Cuối cùng ta có:

$$J_{cz} = \frac{1}{2} MR^2 \tag{12-11}$$

Để tính  $J_{cz}$  và  $J_{cy}$  ta có nhận xét mọi điểm của tấm có  $z_k = 0$ , vì thế theo (12-5) viết được:

$$J_{cx} = \sum_{k=1}^n m_k (y_k^2 + z_k^2) = \sum_{k=1}^n m_k y_k^2;$$

$$J_{cy} = \sum_{k=1}^n m_k (x_k^2 + z_k^2) = \sum_{k=1}^n m_k x_k^2;$$



$$J_{cz} = \sum_{k=1}^n m_k (x_k^2 + y_k^2).$$

Từ các biểu thức trên suy ra trong trường hợp này:

$$J_{cz} = J_{cx} + J_{cy}.$$

Do đối xứng nên sự phân bố khối lượng của tấm đối với trục  $cx$  và  $cy$  hoàn toàn như nhau. Ta có:

$$J_{cx} = J_{cy} = J_{cz}/2 = MR^2/4. \quad (12-11)$$

Công thức (10-11) cũng có thể tính mô men quán tính cho vật là một trục tròn đồng chất đối với trục của nó.

**12.1.2.4. Mô men quán tính đối với các trục song song.**

**-Định lý Huy-Ghen:** Mô men quán tính của một vật đối với một trục  $z_1$  nào đó bằng mô men quán tính của nó đối với trục  $z$  song song với trục  $z_1$  đi qua khối tâm của vật cộng với tích khối lượng của vật với bình phương khoảng cách giữa hai trục.

$$J_{z_1} = J_{cz} + Md^2 \quad (12-12)$$

**Chứng minh:**

Theo định nghĩa  $J_{z_1} = \sum m_k d_k'^2$  (a)

Kẻ trục  $cz$  song song với  $z_1$  và đi qua khối tâm  $c$  (hình 12-6)

Ta có:

$$d_k'^2 = d_k^2 + d^2 - 2d_k d \cos \alpha_k.$$

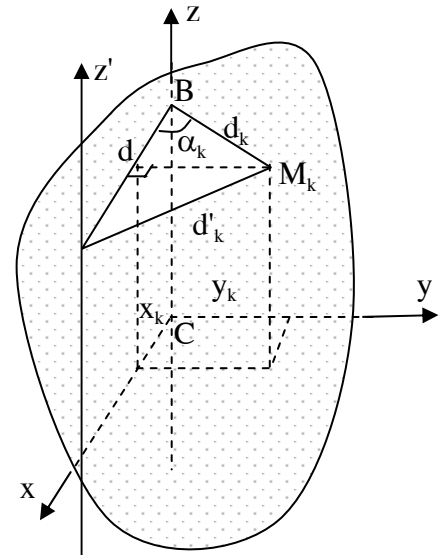
Gọi tọa độ của điểm  $M_k$  là  $x_k, y_k, z_k$ .

$x_k = d_k \cos \alpha_k$  suy ra:

$$d_k'^2 = d_k^2 + d^2 - 2dx_k$$

Thay kết quả vào biểu thức (a) sẽ được:

$$J_{z_1} = \sum m_k (d_k^2 + d^2 - 2x_k d) = \sum m_k d_k^2 + \sum m_k d^2 - 2 \sum m_k dx_k,$$



**Hình 12.6**

trong đó:  $\sum m_k d_k^2 = J_{cz}$ ;

$$\sum m_k d^2 = M d^2 \text{ còn } \sum m_k dx_k = d \sum m_k x_k = d M x_C$$

Do gốc tọa độ trùng với khối tâm c nên  $x_C = 0$ .

$$\text{Do đó: } \sum m_k dx_k = 0 \text{ Cuối cùng được: } J_{z1} = J_{cz} + M d^2.$$

Định lý đã được chứng minh.

## 12.2. ĐỊNH LÝ ĐỘNG LƯỢNG VÀ ĐỊNH LÝ CHUYỂN ĐỘNG CỦA KHỐI TÂM

### 12.2.1. Định lý động lượng

#### 12.2.1.1. Động lượng của chất điểm và của hệ

Động lượng của chất điểm là một đại lượng véc tơ ký hiệu là  $\vec{k}$  bằng tích giữa khối lượng và véc tơ vận tốc của chất điểm.

$$\vec{k} = m \vec{v}. \quad (12-14)$$

Động lượng của hệ là đại lượng véc tơ ký hiệu  $\vec{K}$  bằng tổng hình học động lượng các chất điểm trong hệ.

$$\vec{K} = \sum_{k=1}^n \vec{k}_k = \sum_{k=1}^n m_k \vec{v}_k. \quad (12-15)$$

Đơn vị đo động lượng là kgm/s

Ta cũng có thể biểu diễn động lượng của hệ qua khối lượng và vận tốc khối tâm của hệ.

Từ (12-1) suy ra:

$$\sum m_k \vec{r}_k = M \vec{r}_c.$$

Đạo hàm hai vế theo thời gian nhận được:

$$\sum m_k \vec{v}_k = M \vec{v}_o.$$

Động lượng của hệ bằng tích giữa khối lượng và véc tơ vận tốc khối tâm của hệ.

### 12.2.1.2. Xung lượng của lực (xung lực)

Lực tác dụng trong một khoảng thời gian nhỏ bé  $dt$  thì đại lượng véc tơ đo bằng tích giữa lực với khoảng thời gian vô cùng bé đó là xung lượng phần tử của lực  $\vec{F}$  ký hiệu là  $d\vec{s} = \vec{F}.dt$ . (12-17)

Nếu lực  $\vec{F}$  tác dụng trong khoảng thời gian hữu hạn từ  $t_0$  đến  $t$  thì đại lượng véc tơ tính bằng tích phân các xung lực phần tử trong khoảng thời gian đó gọi là xung lượng của lực  $\vec{F}$  trong khoảng thời gian từ  $t_0$  đến  $t$  và ký hiệu là  $\vec{s}$ .

$$\vec{s} = \int_{t_0}^t d\vec{s} = \int_{t_0}^t \vec{F}dt \quad (12-18)$$

Theo (10-18) nếu lực  $\vec{F} = \text{const}$  thì:

$$\vec{s} = \vec{F}.\tau$$

ở đây  $\tau = t - t_0$

### 12.2.1.3. Định lý động lượng

**Định lý 12.1:** Đạo hàm theo thời gian động lượng của chất điểm bằng hợp lực các lực tác dụng lên chất điểm.

$$\frac{d}{dt}(m\vec{v}) = \sum_{i=1}^n \vec{F}_i \quad (12-19)$$

Chứng minh: Xét chất điểm có khối lượng  $m$  chuyển động với vận tốc  $v$  dưới tác dụng của hệ lực  $(\vec{F}_1, \vec{F}_2, \dots, \vec{F}_n)$ . Phương trình cơ bản viết cho chất điểm:

$$m \vec{W} = \sum_{i=1}^n \vec{F}_i$$

Thay  $\vec{W} = \frac{d\vec{v}}{dt}$  vào biểu thức trên sẽ được:

$$m \vec{W} = \frac{d}{dt}(m\vec{v}) = \sum_{i=1}^n \vec{F}_i$$

Định lý được chứng minh.

Biểu thức (12-19) thực chất là phương trình cơ bản viết dưới dạng động lượng cho chất điểm.

**Định lý 12.2:** Biến thiên động lượng của chất điểm trong khoảng thời gian từ  $t_0$  đến  $t_1$  bằng tổng hình học xung lượng của các lực tác dụng lên chất điểm trong khoảng thời gian đó.

$$m \vec{v}_1 - m \vec{v}_0 = \sum_{k=1}^n \int_{t_0}^{t_1} \vec{F}_k dt = \sum_{k=1}^n \vec{S}_k \quad (12-20)$$

Chứng minh: Từ phương trình (10-19) suy ra:

$$d(m \vec{v}) = \sum_{k=1}^n \int_{t_0}^{t_1} \vec{F}_k dt$$

Tích phân hai vế phương trình này tương ứng với các cận tại  $t_0$  và  $t_1$  sẽ có:

$$\int_{m \vec{v}_0}^{m \vec{v}_1} d(m \vec{v}) = \int_{t_0}^{t_1} \sum_{k=1}^n \vec{F}_k dt = \sum_{k=1}^n \int_{t_0}^{t_1} \vec{F}_k dt;$$

$$m \vec{v}_1 - m \vec{v}_0 = \sum_{k=1}^n \vec{S}_k$$

Định lý đã được chứng minh.

**Định lý 12.3:** Đạo hàm theo thời gian động lượng của hệ bằng véc tơ chính của các ngoại lực tác dụng lên hệ.

$$\frac{d\vec{K}}{dt} = \sum_{k=1}^N \vec{F}_{ke} \quad (12-21)$$

Chứng minh: Xét hệ gồm N chất điểm. Ký hiệu hợp ngoại lực và hợp nội lực đặt lên chất điểm thứ k là  $\vec{F}_{ke}$  và  $\vec{F}_{ki}$ .

Phương trình cơ bản của động lực học viết cho chất điểm đó là:

$$m_k(\vec{W}_k) = \vec{F}_{ke} + \vec{F}_{ki} \quad (a)$$

Viết cho N chất điểm của hệ ta sẽ có N phương trình (a) nghĩa là  $k = 1 \dots N$

Cộng vế với vế của N phương trình trên với nhau ta sẽ được:

$$\sum_{k=1}^N m_k \vec{W}_k = \sum_{k=1}^N \vec{F}_{ke} + \sum_{k=1}^N \vec{F}_{ki}$$

Theo định luật Niu Tơn các lực tác dụng tương hỗ bằng nhau về độ lớn,

cùng phương nhưng ngược chiều vì vậy tổng hình học các nội lực ( các lực tác dụng tương hỗ của các chất điểm trong hệ) luôn luôn bằng không.

$$\text{Ta có: } \sum \vec{F}_{ki} = 0$$

Còn lại:

$$\sum_{k=1}^N m_k \vec{W}_k = \sum_{k=1}^N \vec{F}_{ke}$$

$$\text{Thay } \sum_{k=1}^N m_k \vec{W}_k = \sum_{k=1}^N m_k \frac{d\vec{v}_k}{dt} = \sum_{k=1}^N m_k \vec{v}_k = \frac{d}{dt} \vec{K},$$

$$\text{Ta có: } \frac{d}{dt} \vec{K} = \sum_{k=1}^N \vec{F}_{ke} .$$

Định lý đã được chứng minh.

**Định lý 12.4:** Biến thiên động lượng của hệ trong khoảng thời gian từ  $t_0$  đến  $t_1$  bằng tổng hình học xung lượng các ngoại lực tác dụng lên hệ trong khoảng thời gian đó.

$$\vec{k}_1 - \vec{k}_0 = \sum_{k=1}^N \vec{S}_{ke} \tag{12-22}$$

Chứng minh:

Từ phương trình (12-10) suy ra:

$$d\vec{k} = \sum_{k=1}^N \vec{F}_{ke} dt$$

Tích phân hai vế biểu thức này tương ứng với các cận tại thời điểm đầu và cuối sẽ được:

$$\int_{k_0}^{k_1} d\vec{k} = \int_{t_0}^{t_1} \sum \vec{F}_{ke} dt = \sum \int_{t_0}^{t_1} \vec{F}_{ke} dt ;$$

$$\vec{k}_1 - \vec{k}_0 = \sum \vec{S}_{ke} .$$

Định lý đã được chứng minh.

Chú ý rằng các biểu thức (10-19); (10-20), (10-21) và (10-22) là các biểu

thức véc tơ, nếu chiếu các biểu thức này lên ba trục toạ độ oxyz ta sẽ được các biểu thức hình chiếu tương ứng phản ánh sự biến thiên động lượng của chất điểm và hệ theo hướng các trục toạ độ.

Định luật bảo toàn động lượng của hệ

Từ biểu thức (12-21) suy ra:

Khi  $\sum \vec{F}_{kc} = 0$  thì  $K = \text{const.}$

Khi  $\sum X_k = 0$  thì  $K_x = \text{const.}$

Nghĩa là khi véc tơ chính của ngoại lực hoặc tổng hình chiếu của các ngoại lực lên một trục nào đó bằng không thì động lượng của hệ hoặc hình chiếu động lượng của hệ lên trục đó bảo toàn.

Cuối cùng chú ý rằng trong các biểu thức không có nội lực điều này chứng tỏ nội lực không có tác dụng làm thay đổi động lượng của một hệ.

**Thí dụ 12-1:** Một hạt ngũ cốc có trọng lượng P trượt trong rãnh nằm nghiêng một góc  $\alpha$  so với phương ngang. Biết hệ số ma sát giữa các hạt và rãnh là f, vận tốc ban đầu của hạt là  $v_0$ . Tính xem sau bao lâu thì vận tốc hạt tăng lên gấp đôi. (hình 12-7)

Bài giải

Xem hạt như một chất điểm. Lực tác dụng lên hạt gồm trọng lượng P, lực ma sát  $F_{ms}$  và phản lực pháp tuyến N.

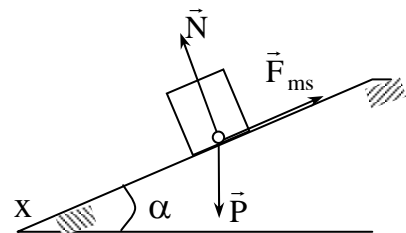
Viết biểu thức hình chiếu lên trục ox của định lý động lượng ta có:

$$m \dot{x}_1 - m \dot{x}_0 = \sum x_i = \int_0^t (P \sin \alpha - F_{ms}) dt$$

$$\dot{x}_1 = v; \quad \dot{x}_0 = v_0; \quad F_{ms} = P \cdot \cos \alpha \cdot f \quad \text{ta có:}$$

$$mv - mv_0 = (P \sin \alpha - f P \cos \alpha) t.$$

Khi  $v = 2v_0$  thì thời gian cần thiết là:



Hình 12.7

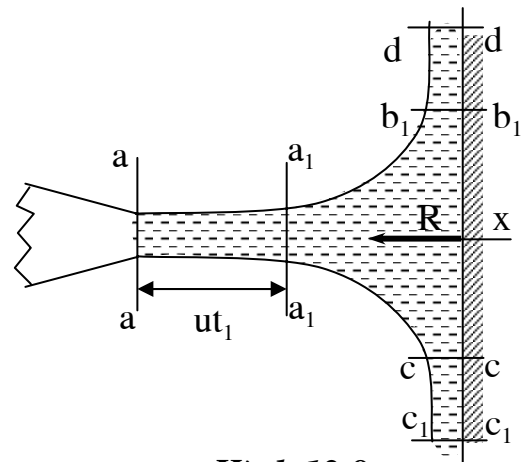
$$t = \frac{mv_0}{mg \sin \alpha - fmg \cos \alpha} = \frac{v_0}{g(\sin \alpha - f \cos \alpha)}$$

**Thí dụ 12-2:** Nước chảy ra từ một vòi với vận tốc  $u = 10\text{m/s}$  và đập thẳng góc vào một tường chắn (hình 10-8). Đường kính miệng vòi  $d = 4\text{cm}$ . Xác định áp lực của nước lên tường. Lấy khối lượng riêng của nước là  $\rho = 1000\text{kg/m}^3$

Bài giải:

Xét chuyển động của khối nước  $aabc$  (xem hình vẽ 12.8). Ngoại lực tác dụng lên hệ gồm:

Trọng lượng  $P$ , hợp lực của áp lực tại mặt cắt của khối nước và áp lực do phản lực của tường lên nước.



**Hình 12.8**

Theo biểu thức (12-22) ta có:

$$k_{1x} - k_{0x} = \sum S_{kx} \quad (a)$$

Giả thiết sau thời gian  $t_1$  khối nước chuyển đến vị trí  $a_1a_1b_1c_1$ . Từ hình vẽ ta thấy phần nước có ảnh hưởng đến sự biến đổi động lượng của khối nước lên phương  $x$  là phần nằm trong đoạn  $aa_1$ . Vì vậy có thể thấy:

$$k_{1x} - k_{0x} = -mu$$

ở đây  $m$  là khối lượng của phần nước nằm trong đoạn  $aa_1$

$$m = \frac{\gamma}{g} \frac{\pi d^2}{4} ut_1$$

Còn  $\sum S_x$  là xung lực của các lực tác dụng lên khối nước theo phương  $x$ .

Nếu gọi các hợp lực theo phương  $x$  này là  $R_x$  ta sẽ có:

$$\sum S_{kx} = R_x t_1 = R t_1$$

Thay vào biểu thức (a) các kết quả tìm được sẽ có:

$$\mu = R t_1$$

$$R =$$

Như vậy ta tìm được áp lực của nước lên tường cũng bằng  $R = 12,8\text{kN}$  có phương vuông góc với tường theo chiều hướng vào mặt tường.

### 12.2.2. Định lý chuyển động của khối tâm

- **Định lý 12.5:** Khối tâm của hệ chuyển động như một chất điểm mang khối lượng của cả hệ dưới tác dụng của lực bằng véc tơ chính của hệ các ngoại lực tác dụng lên hệ.

$$M \vec{W}_C = \sum_{i=1}^n \vec{F}_{ke} \tag{12-23}$$

Chứng minh: Xét cơ hệ  $N$  chất điểm có khối lượng là  $m_1, m_2, \dots, m_N$  chuyển động dưới tác dụng của hệ ngoại lực  $\vec{F}_{1e}, \vec{F}_{2e}, \dots, \vec{F}_{Ne}$  và hệ các nội lực  $\vec{F}_{1i}, \vec{F}_{2i}, \dots, \vec{F}_{Ni}$ . Ở đây  $\vec{F}_{ke}$  và  $\vec{F}_{ki}$  là hợp lực của ngoại lực và nội lực tác dụng lên chất điểm thứ  $k$ .

Phương trình chuyển động viết cho hệ là:

$$\sum_{k=1}^n m_k \vec{W} = \sum_{k=1}^n \vec{F}_{ke} + \sum_{k=1}^n \vec{F}_{ki} \tag{a}$$

Mặt khác từ công thức xác định khối tâm của hệ ta có:

$$\sum_{k=1}^n m_k \vec{r}_k = M \vec{r}_C$$

Lấy đạo hàm theo thời gian hai vế được:

$$\sum_{k=1}^n m_k \frac{d^2 \vec{r}}{dt} = M \frac{d^2 \vec{r}_C}{dt} \quad \text{hay} \quad \sum_{k=1}^n m_k \vec{W}_k = M \vec{W}_C$$

Thay vào biểu thức (a) ở trên và lưu ý rằng  $\sum_{k=1}^n \vec{F}_{ki} = 0$  ta có:

$$M \vec{W}_C = \sum_{k=1}^n \vec{F}_{ke}$$



Định lý được chứng minh.

Từ phương trình véc tơ (12-21) khi chiếu lên các trục tọa độ oxyz ta được phương trình vi phân chuyển động của khối tâm viết dưới dạng sau:

$$M \frac{d^2 X_C}{dt^2} = \sum_{k=1}^n X_k; \quad M \frac{d^2 Y_C}{dt^2} = \sum_{k=1}^n Y_k; \quad M \frac{d^2 Z_C}{dt^2} = \sum_{k=1}^n Z_k. \quad (12-22)$$

- Định luật bảo toàn chuyển động của khối tâm:

Từ biểu thức (12-21) suy ra:

$$\text{Nếu } \sum_{k=1}^n \bar{F}_k = 0 \text{ thì } W_c = 0 \text{ và } v_c = \text{const.}$$

Nghĩa là: nếu véc tơ chính của các ngoại lực tác dụng lên hệ bằng không thì chuyển động khối tâm của hệ được bảo toàn. Đây là định luật bảo toàn chuyển động của khối tâm.

Tương tự từ biểu thức (12-20) suy ra:

$$\text{Nếu } \sum_{k=1}^n X_k = 0 \text{ thì } W_x = 0 \text{ và } v_x = \text{const.}$$

Nghĩa là nếu tổng hình chiếu các ngoại lực tác dụng lên hệ lên một trục x nào đó bằng không thì chuyển động của khối tâm theo trục x đó được bảo toàn. Đây là định luật bảo toàn chuyển động của khối tâm theo một trục.

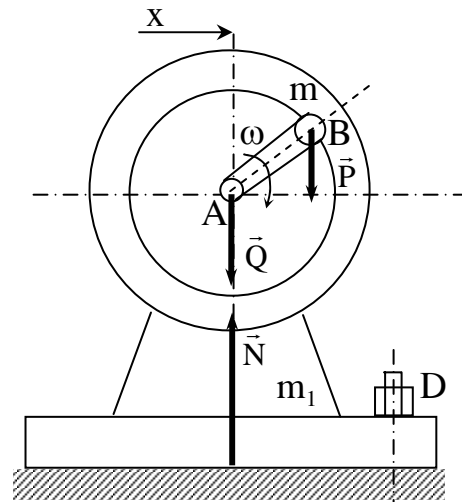
Chú ý trong các định lý về chuyển động của khối tâm không đề cập đến nội lực vì vậy có thể kết luận nội lực không làm thay đổi chuyển động của khối tâm.

Sau đây là một vài ví dụ vận dụng định lý chuyển động của khối tâm và định luật bảo toàn chuyển động của khối lượng.

### **Thí dụ 12-3:**

Trọng tâm phân quay của động cơ điện đặt lệch tâm so với trục quay A một đoạn  $AB = a$ . Trọng lượng của phần quay là P, trọng lượng của vỏ động cơ (phần không quay) là Q. (hình 12-9)

Tìm quy luật chuyển động của phần vỏ động cơ trên sàn nằm ngang. Cho biết vận tốc góc  $\omega$  của phần quay không đổi. Nếu ta cố định vỏ động cơ trên sàn bằng bu lông D thì lực cắt lên bu lông được xác định như thế nào. Coi ma sát giữa nền và động cơ không đáng kể.



Hình 12.9

Bài giải:

1. Khi động cơ để tự do trên sàn. Ngoại lực tác dụng gồm trọng lượng P và Q của động cơ, phản lực pháp tuyến N của sàn lên động cơ. Các lực này đều vuông góc với sàn nên có:

$\sum X_k = 0$ . Theo định luật bảo toàn chuyển động của khối tâm ta có  $v_{ox} = \text{const}$ . Lúc đầu động cơ đứng yên nên suy ra  $x_0 = \text{const}$ .

Chọn hệ tọa độ sao cho khi ở thời điểm t nào đó góc quay  $\varphi = \omega t$  còn các điểm A và B có các tọa độ tương ứng sau:

$$x_A = x; \quad x_B = x + a \sin \varphi.$$

$$\text{ta có: } x_C = \frac{Qx + P(x + a \sin \varphi)}{Q + P} = 0$$

$$\text{Hay: } Qx + Px + P a \sin \varphi = 0$$

$$\text{Suy ra } x = \frac{P \cdot a \cdot \sin \varphi}{P + Q}$$

Đây chính là phương trình chuyển động dao động ngang của vỏ động cơ trên sàn quanh vị trí ban đầu.

2. Khi cố định động cơ trên sàn bằng bu lông D.

Gọi  $R_x$  là lực cắt bu lông theo phương ngang ta có phương trình vi phân chuyển động của khối tâm:

$$m \frac{d^2 x_c}{dt^2} = R_x;$$

$$\text{ở đây : } x_c = \frac{Qx_A + Px_B}{P + Q}.$$

Vì vỏ động cơ cố định nên  $x_A = \text{const} = 0$  còn  $x_B = a \sin \varphi$ .

Ta có:

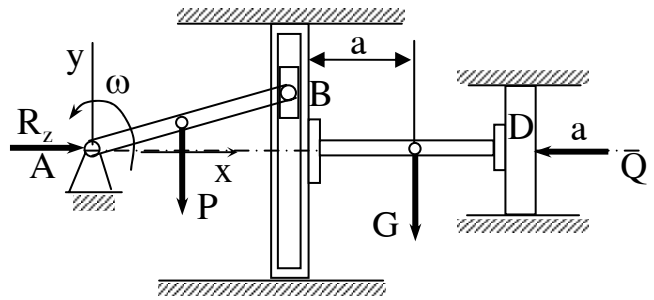
$$R_x = M \frac{d^2 x_C}{dt^2} = \frac{P + Q}{g} \frac{P}{P + Q} a \omega^2 \sin \omega t;$$

$$R_x = - \frac{P}{g} a \omega^2 \sin \omega t;$$

Đây là lực do bu lông tác dụng lên động cơ, ngược lại động cơ cũng tác dụng một lực cắt bu lông bằng trị số nhưng ngược chiều với  $R_x$ .

Lực cắt này sẽ lớn nhất khi  $\sin \omega t = 1$  và bằng  $Pa\omega^2/g$ , tương ứng với góc quay  $\varphi = 90^\circ$ .

**Thí dụ 12-4:** Tay quay AB có chiều dài  $r$  có trọng lượng  $P$  quay đều với vận tốc góc  $\omega$  và truyền chuyển động cho cu lít gắn liền với pít tông D có trọng lượng chung là  $G$ . Pít tông D chịu tác động lực  $Q$  theo phương ngang (hình 12-10). Xác định phản lực  $R_x$  lên gối đỡ A theo phương ngang. Cho biết khoảng cách từ trọng tâm chung của culít và pít tông đặt cách cu lít một đoạn  $a$ .



**Hình 12.10**

**Bài giải:**

Xét cơ hệ gồm tay quay AB và cụm cu lít pít tông. Bỏ qua ma sát ở các mặt trượt, ngoại lực tác dụng lên hệ gồm : trọng lượng  $\vec{P}$  và  $\vec{G}$ , phản lực tại gối đỡ  $\vec{R}_A$ . Các phản lực pháp tuyến ở mặt trượt  $\vec{N}_1, \vec{N}_2$  và lực  $\vec{Q}$ . Các lực  $\vec{P}, \vec{G}$ ,

$\vec{N}_1, \vec{N}_2$  vuông góc với mặt ngang nên phương trình vi phân chuyển động khối tâm của hệ theo phương ngang viết được:

$$M \frac{d^2 X_c}{dt^2} = R_x - Q, \quad \text{ở đây: } Mx_c = m_1 x_1 + m_2 x_2,$$

$$m_1 = \frac{P}{g}, \quad x_1 = \frac{r}{2} \cos \omega t \quad ; \quad m_2 = \frac{G}{g}; \quad x_2 = a r \cos \omega t$$

$$\text{Suy ra: } Mx_c = \frac{P}{g} \frac{r}{2} \cos \omega t + \frac{G}{g} (a + r \cos \omega t)$$

$$\text{Thay vào biểu thức ta được: } R_x = Q + M \frac{d^2 X_c}{dt^2};$$

$$\text{Hay : } R_x = Q - \frac{r\omega^2}{g} \left( \frac{P}{2} + G \right) \cos \omega t.$$

Đây chính là phản lực theo phương ngang tại gối đỡ A. Phản lực này có trị số cực đại bằng:

$$R_x = Q + \frac{r\omega^2}{g} \left( \frac{P}{2} + G \right) \quad \text{khi } \varphi = \omega t = 180^\circ$$

### 12.3. ĐỊNH LÝ MÔ MEN ĐỘNG LƯỢNG

Trong phần này sẽ khảo sát mối quan hệ giữa đại lượng đo chuyển động quay là mômen động lượng với đại lượng đo mô men lực.

#### 12.3.1. Mô men động lượng

Mô men động lượng của một chất điểm lấy đối với tâm O hay đối với trục z là đại lượng ký hiệu  $l_o$  hay  $l_z$  bằng mô men của véc tơ động lượng chất điểm ấy lấy đối với tâm O hay trục z đó. Ta có:

$$\vec{l}_o = \vec{m}_o (m \cdot \vec{v}) = \vec{r} \times m \cdot \vec{v}; \quad (12-23)$$

$$l_z = m_z (m \cdot \vec{v}) = \pm m \cdot v \cdot h \quad (12-24)$$

Trong các biểu thức (12-23), (12-24) thì m là khối lượng,  $\vec{v}$  là vận tốc

chất điểm,  $v'$  là hình chiếu của  $\vec{v}$  trên mặt phẳng vuông góc với trục  $z$ . Biểu thức (12-24) lấy dấu + khi nhìn từ chiều dương của trục  $z$  sẽ thấy  $v'$  có chiều quay vòng quanh  $z$  theo chiều ngược chiều kim đồng hồ và lấy dấu - trong trường hợp ngược lại.

Tương tự như mô men lực dễ dàng suy ra rằng:

$$[\vec{l}_o]_z = [\vec{m}_o(m.\vec{v})]_z = m_z.(m.\vec{v}) = l_z.$$

Nghĩa là: hình chiếu trên trục  $z$  véc tơ mô men động lượng của chất điểm lấy đối với một điểm trên trục bằng mô men động lượng của chất điểm đối với trục đó.

Nếu biểu diễn mô men động lượng của chất điểm đối với 3 trục tọa độ  $oxyz$  là hàm theo tọa độ và hình chiếu của các tọa độ lên các trục ta có:

$$\vec{l} = \vec{m}_o(m.\vec{v}) = \vec{r} \times m.\vec{v} = \begin{vmatrix} \vec{i} & \vec{j} & \vec{k} \\ x & y & z \\ mx & my & mz \end{vmatrix} = m(yz - zy)\vec{i} + m(zx - xz)\vec{j} + m(xy - yx)\vec{k};$$

$$l_o = l_x \vec{i} + l_y \vec{j} + l_z \vec{k}. \quad \text{Suy ra :}$$

$$l_x = m(yz - zy);$$

$$l_y = m(zx - xz); \tag{12-25}$$

$$l_z = m(xy - yx).$$

Đối với một hệ ta có các định nghĩa sau:

Mô men động lượng của hệ đối với một tâm hay một trục là tổng mô men động lượng của các chất điểm trong hệ lấy đối với tâm hay trục đó. Ký hiệu mô men động lượng của hệ đối với tâm  $O$  và đối trục  $z$  là  $l_o$  và  $l_z$  ta có:

$$\vec{l}_o = \sum_{k=1}^n \vec{m}_o(m_k \vec{v}_k) = \sum_{k=1}^n \vec{r}_k \times m_k \vec{v}_k; \tag{12-26}$$

$$l_z = \sum_{k=1}^n m_z(m_k \vec{v}_k) = \sum_{k=1}^n l_{kz} = \sum_{k=1}^n \pm m_k k_k v'_k \tag{12-27}$$

Khi hệ là vật rắn quay quanh một trục z với vận tốc góc  $\omega$  (hình 12-11) ta có:

$$l_{kz} = \pm r_k^2 m_k \omega.$$

Gọi  $\pm\omega = \omega_z$  ta có :

$$l_{kz} = r_k^2 m_k \omega_z.$$

Thay vào biểu thức (12-27) ta có:

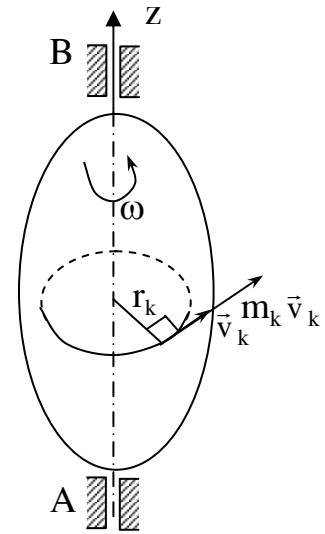
$$l_z = \sum_{k=1}^n l_{zk} = \sum_{k=1}^n r_k^2 m_k \omega_z = \omega_z \cdot \sum_{k=1}^n m_k r_k^2.$$

Thay  $\sum_{k=1}^n m_k r_k^2 = J_z$  ta được:

$$J_z = J_z \cdot \omega_z$$

Thường người ta chọn hướng dương của trục quay để  $\omega_z = \omega$  khi đó ta có:

$$l_z = J_z \cdot \omega \quad (12-28)$$



**Hình 12.11**

### 12.3.2. Định lý mô men động lượng

**Định lý 12-6:** đạo hàm bậc nhất theo thời gian mô men động lượng của chất điểm lấy đối với một tâm hay đối với một trục bằng tổng hình học hay tổng đại số mô men của các lực tác dụng lên chất điểm lấy đối với tâm (hay trục đó).

$$\frac{d}{dt} \vec{m}_o(m\vec{v}) = \sum_{i=1}^n \vec{m}_o(\vec{F}_i); \quad (12-29)$$

$$\frac{d}{dt} m_z(m\vec{v}) = \sum_{i=1}^n m_z(\vec{F}_i); \quad (12-29)$$

Chứng minh: Giả thiết chất điểm chịu tác dụng của các lực:  $\vec{F}_1, \vec{F}_2, \dots, \vec{F}_n$ .

Phương trình cơ bản của động lực học viết được:

$$m \vec{W} = \sum_{i=1}^n \vec{F}_i .$$

Ta có thể biến đổi thành:  $\frac{d(m\vec{v})}{dt} = \sum \vec{F}_i$ .

Nhân hữu hướng hai vế biểu thức trên với véc tơ định vị  $\vec{r}$  nối từ tâm o tới chất điểm và lưu ý rằng:

$$\frac{d\vec{r}}{dt} \times m\vec{v} = \vec{v} \times m\vec{v} = 0 \text{ và } \vec{r} \times m\vec{v} = \vec{m}_o(m\vec{v}) \text{ ta có :}$$

$$\vec{r} \times \frac{d(m\vec{v})}{dt} = \vec{r} \times \frac{d(m\vec{v})}{dt} + \frac{d\vec{r}}{dt} \times m\vec{v} = \frac{d}{dt}(\vec{r} \times m\vec{v}) = \sum_{i=1}^n \vec{r} \times \vec{F}_i.$$

Biểu thức (12-29) đã được chứng minh.

Chiếu biểu thức (12-29) lên trục z ta sẽ được biểu thức (12-30).

**Định lý 12-7:** đạo hàm theo thời gian mô men động lượng của hệ đối với một tâm hay một trục bằng tổng mô men của các ngoại lực tác dụng lên hệ đối với tâm (hay trục đó).

$$\frac{d}{dt} \vec{l}_o = \sum_{k=1}^n m_o (\vec{F}_{ke}); \quad (12-31)$$

$$\frac{d}{dt} \vec{l}_z = \sum_{k=1}^n \vec{m}_z (\vec{F}_{ke}); \quad (12-32)$$

Chứng minh: Xét cơ hệ có N chất điểm. Tách một chất điểm thứ k để xét. Gọi  $m_k$ ,  $\vec{v}_k$  là khối lượng và vận tốc của nó; gọi  $\vec{F}_{ki}$ ,  $\vec{F}_{ke}$  là nội lực và ngoại lực tác dụng lên chất điểm. Áp dụng biểu thức (12-29) cho chất điểm này ta có:

$$\frac{d}{dt} \vec{l}_{ok} = \vec{m}_o (\vec{F}_{ki}) + \vec{m}_o (\vec{F}_{ke}).$$

Cho k từ 1 đến N ta được hệ phương trình dạng trên. Nếu cộng vế với vế hệ phương trình trên ta được:

$$\sum_{i=1}^N \frac{d}{dt} \vec{l}_{ok} = \sum_{k=1}^N \vec{m}_o (\vec{F}_{ki}) + \sum_{k=1}^N \vec{m}_o (\vec{F}_{ke}).$$

trong đó:

$$\sum_{i=1}^N \frac{d}{dt} \vec{l}_{ok} = \frac{d}{dt} \sum_{i=1}^N \vec{l}_{ok} = \frac{d}{dt} \vec{l}_o.$$

Còn  $\sum_{k=1}^N \vec{m}_o(\vec{F}_{ki}) = 0$  (theo tính chất của nội lực)

$$\text{cuối cùng } \frac{d}{dt} \vec{l}_o = \sum_{k=1}^N \vec{m}_o(\vec{F}_{ke})$$

Ta đã chứng minh được biểu thức (12-31)

Chiếu biểu thức (12-31) lên trục z sẽ được biểu thức (12-23).

Định lý 12-7 đã được chứng minh.

Chú ý: Nội lực không có trong định lý 12-7 nên có thể nói rằng nội lực không làm thay đổi mô men động lượng của hệ.

### 12.3.3. Định luật bảo toàn mô men động lượng

Từ biểu thức (12-31) và (12-32) ta thấy

$$\text{khi } \sum \vec{m}_o(\vec{F}_{ke}) = 0 \text{ thì } \vec{l}_o = \text{const}$$

$$\text{khi } \sum_{k=1}^n m_z(\vec{F}_{ke}) = 0 \text{ thì } l_z = \text{const}$$

Điều này có thể phát biểu thành định luật gọi là định luật bảo toàn mô men động lượng của hệ như sau:

Nếu tổng mô men các ngoại lực tác dụng lên hệ lấy đối với một tâm o hay với trục z bằng không thì mô men động lượng của hệ với tâm o hay đối với trục z đó được bảo toàn.

**Thí dụ 12-5:** Một đĩa tròn đồng chất trọng lượng P bán kính R quay quanh trục cz thẳng đứng đặt vuông góc với đĩa. Trên vành đĩa có một viên bi trọng lượng Q. Tại thời điểm đầu  $t_0 = 0$  viên bi đứng yên trên đĩa quay với vận tốc  $\omega_0$ . Tính vận tốc  $\omega$  của đĩa tại thời điểm viên bi chuyển động tương đối so với đĩa với vận tốc u. (xem hình 12-12)

Bài giải: Xét hệ gồm đĩa và viên bi.



Ngoại lực tác dụng lên hệ gồm: trọng lượng  $\vec{P}$ , phản lực tại các ổ trục  $\vec{R}_A$ ,  $\vec{R}_B$ .

Đặc điểm của các lực này có  $\sum m_z(\vec{F}_{ke}) = 0$

Do đó mô men động lượng của hệ được bảo toàn. Ta có:  $L_z^{(0)} = L_z^{(1)}$ .

ở đây:

$$L_z^{(0)} = J_z \omega_0 + \frac{Q}{g} R^2 \omega_0 = \left( \frac{P}{2g} R^2 + \frac{Q}{g} R^2 \right) \omega_0$$

Còn:

$$L_z^{(1)} = J_z \omega_1 + \frac{Q}{g} (Ru + R^2 \omega_1) =$$

$$\frac{P}{2g} R^2 \omega_1 + \frac{Q}{g} (uR + R^2 \omega_1)$$

Suy ra:

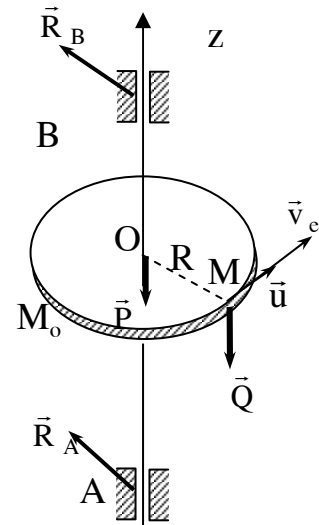
$$\left( \frac{P}{2g} R^2 + \frac{Q}{g} R^2 \right) \omega_0 = \frac{P}{2g} R^2 \omega_1 + \frac{Q}{g} (uR + R^2 \omega_1)$$

$$\text{Hay: } \omega_1 = \omega_0 - \frac{Q}{(0,5P + Q)} \frac{u}{R}$$

Vận tốc góc của đĩa tại thời điểm  $t_1$  nhỏ hơn vận tốc ban đầu. Vận tốc này càng nhỏ khi vận tốc  $u$  của bi càng lớn.

**Ví dụ 12-6:** Tời nâng hàng gồm trống tời bán kính  $r$ , trọng lượng  $P$ , trên nó có cuộn lớp dây cáp. Đầu của dây cáp móc vào vật có trọng lượng  $Q$ . Bỏ qua khối lượng của dây, bỏ qua ma sát. Xác định gia tốc trống tời khi vật nặng rơi xuống thẳng đứng. Biết bán kính quán tính của trống tời là  $\rho$ . (Hình 12-13).

Bài giải:

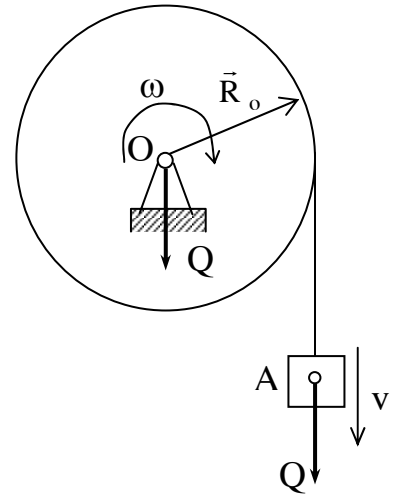


**Hình 12.12**

Xét cơ hệ gồm trống tời và vật nặng.

Các ngoại lực tác dụng lên hệ gồm trọng lực  $\vec{P}$ ,  $\vec{Q}$  và phản lực  $\vec{R}_o$ .

Chọn chiều dương của trục quay oz hướng vào mặt sau hình vẽ.



**Hình 12.13**

Áp dụng định lý mô men động lượng ta có:

$$\frac{d\vec{l}_z}{dt} = \sum m_z(\vec{F}_{ke}) = m_z(\vec{P}) + m_z(\vec{Q}) + m_z(\vec{R}_o)$$

Ở đây ta có:

$$l_z = l(\text{trống}) + l(\text{vật}) = J_z\omega + \frac{Q}{g}r(r\omega).$$

$$l_z = \left(\frac{P}{g}\rho^2 + \frac{Q}{g}r^2\right)\omega$$

$$m_z(P) = 0; \quad m_z(Q) = rQ; \quad m_z(R_o) = 0.$$

Thay vào biểu thức ở trên ta có:

$$\frac{d}{dt}l_z = \frac{d}{dt}\left(\frac{P}{g}\rho^2 + \frac{Q}{g}r^2\right)\omega = rQ.$$

$$\text{Suy ra: } \varepsilon = \frac{d\omega}{dt} = \frac{Qrg}{P\rho^2 + Qr^2}$$

## 12.4. ĐỊNH LÝ ĐỘNG NĂNG

### 12.4.1. Động năng

Động năng của chất điểm là một đại lượng vô hướng ký hiệu t bằng nửa tích số giữa khối lượng và bình phương vận tốc của chất điểm đó:

$$t = \frac{1}{2}mv^2 \tag{12-33}$$

Động năng của hệ là một đại lượng vô hướng ký hiệu T bằng tổng động năng của tất cả các chất điểm trong hệ đó:

$$T = \sum_{k=1}^N \frac{1}{2} m_k v_k^2 \quad (12-34)$$

Khi hệ là một vật rắn có thể xác định động năng trong một số trường hợp sau đây:

#### **12.4.1.1. Vật rắn chuyển động tịnh tiến**

Vì mọi điểm trên vật đều có vận tốc như nhau và bằng vận tốc khối tâm nghĩa là  $v_k = v_o$ . Do đó:

$$T = \sum_{k=1}^N \frac{1}{2} m_k v_c^2 = \frac{1}{2} v_c^2 \sum_{k=1}^N m_k = \frac{1}{2} M v_c^2 \quad (12-35)$$

Động năng của một vật rắn chuyển động tịnh tiến bằng nửa tích khối lượng của vật với bình phương vận tốc khối tâm.

#### **12.4.1.2. Vật rắn quay quanh một trục cố định**

Như đã biết trong động học, vận tốc một điểm trên vật bằng  $v_k = r_k \cdot \omega$  trong đó  $r_k$  là khoảng cách từ chất điểm thứ k đến trục quay còn  $\omega$  là vận tốc góc của vật. Ta có:

$$T = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^N m_k v_k^2 = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^N m_k r_k^2 \omega^2 = \frac{1}{2} \omega^2 \sum_{k=1}^N m_k r_k^2$$

Thay  $\sum_{k=1}^N m_k r_k^2 = J_z$  là mô men quán tính của vật đối với trục quay z ta được:

$$T = \frac{1}{2} J_z \omega^2 \quad (12-36)$$

Động năng của vật rắn quay quanh một trục bằng nửa tích giữa mô men quán tính của vật đối với trục quay và bình phương vận tốc góc.

#### **12.4.1.3. Chuyển động song phẳng**

Như đã thấy trong động học vật rắn chuyển động song phẳng luôn luôn có thể thay thế bằng chuyển động tịnh tiến của vật theo khối tâm C và chuyển động

quay quanh khối tâm C. Nếu gọi vận tốc khối tâm là  $v_c$  và vận tốc góc của vật là  $\omega$  dễ dàng tìm được:

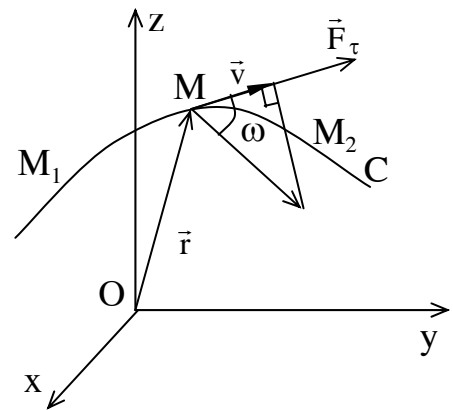
$$T = \frac{1}{2} M v_c^2 + \frac{1}{2} J_c \omega^2 \quad (12-37)$$

trong đó M là khối lượng của cả vật,  $J_c$  là mô men quán tính của vật đối với trục quay qua khối tâm C.

Động năng của vật rắn chuyển động song phẳng bằng động năng của nó trong chuyển động tịnh tiến theo khối tâm cộng với động năng của nó trong chuyển động quay quanh trục đi qua khối tâm và vuông góc với mặt phẳng cơ sở.

**12.4.2.1. Công nguyên tố của lực F (vi phân công)**

Công nguyên tố của lực F khi điểm đặt di chuyển một đoạn vô cùng nhỏ  $ds$  là đại lượng vô hướng ký hiệu  $dA$  bằng tích giữa hình chiếu  $F_\tau$  của  $\vec{F}$  lên phương tiếp tuyến với vi phân độ dời  $ds$ .



**Hình 12-14**

$$dA = \vec{F}_\tau d\vec{s}$$

Thay  $\vec{F}_\tau = F \cos \alpha$

$$d\vec{s} = \vec{v} dt$$

ta có:  $dA = F \cdot v \cdot \cos \alpha dt$

Vì  $F \cdot v \cdot \cos \alpha = \vec{F} \cdot \vec{v}$  nên

$$dA = F \cdot v \cdot dt = \vec{F} \cdot d\vec{r}. \quad (12-39)$$

Nếu gọi X, Y, Z là hình chiếu của  $\vec{F}$  và dx, dy, dz là hình chiếu của  $d\vec{r}$  lên các trục ta có thể viết:

$$dA = Xdx + Ydy + Zdz \quad (12-40)$$

**12.4.2.2. Công của lực trên quãng đường hữu hạn**

Khi điểm đặt của lực  $\vec{F}$  di chuyển trên một quãng đường hữu hạn thì công của lực  $\vec{F}$  là một đại lượng vô hướng ký hiệu A bằng tích phân công nguyên tố của lực trên đoạn đường  $M_0M_1$  đó

$$A_{M_0M_1} = \int_{M_0M_1} dA \tag{12-41}$$

Đơn vị để tính công là jun ký hiệu là J.

J = Niu tơn x mét

Sau đây tính công của một số lực thường gặp

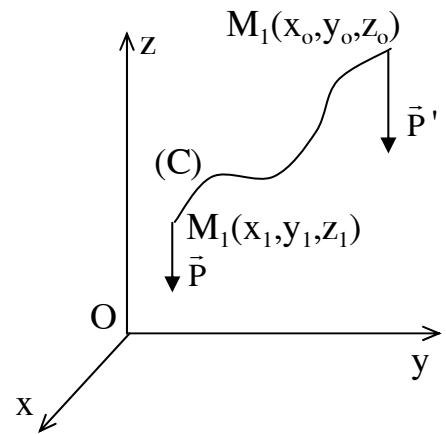
- Công của trọng lực

xét một chất điểm M có trọng lượng P dời chỗ theo đường cong C trong không gian. Nếu chọn hệ tọa độ có trục oz thẳng đứng thì trọng lượng P sẽ có các hình chiếu là:

$$X= 0, Y = 0, Z= -P \text{ (hình 12-15)}$$

Áp dụng công thức tính công ta có:

$$A_{M_0M_1} = \int_{M_0M_1} dA = \int_{M_0M_1} (Xdx + Ydy + Zdz) = \int_{z_2}^{z_1} -Pdz = P(z_0 - z_1) = \pm P.h \tag{12-42}$$



**Hình 12-15**

Ở đây h là hiệu độ cao điểm đầu và điểm cuối của quãng đường đó, lấy dấu + khi vật chuyển động từ cao xuống thấp và lấy dấu (-) khi vật chuyển động từ thấp lên cao.

Từ biểu thức (12-42) ta thấy công của trọng lực không phụ thuộc vào quỹ đạo mà chỉ phụ thuộc vào độ cao của điểm đầu và điểm cuối.

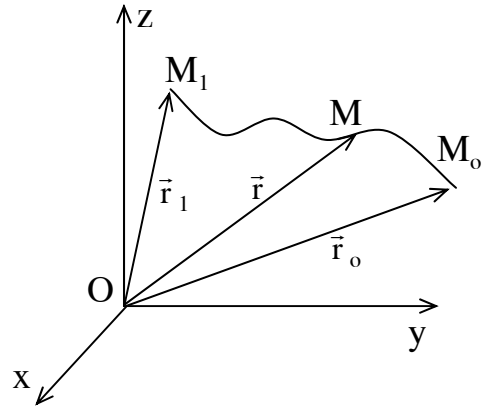
- Công của lực đàn hồi tuyến tính

Các lực đàn hồi tuyến tính (lực đàn hồi lò xo, lực đàn hồi của các thanh chịu uốn, xoắn) được tính theo biểu thức :

$$\vec{F} = -c\vec{r}$$

Trong đó  $c$  là hệ số tỷ lệ được gọi là hệ số cứng, còn  $\vec{r}$  là véc tơ định vị của chất điểm so với tâm của lực đàn hồi (hình 12-16).

Công của  $\vec{F}_r$  trên đoạn đường  $M_0M_1$  có thể viết :



Hình 12-16

$$A_{M_0M_1} = \int_{M_0M_1} dA = \int_{r_0}^{r_1} \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_{r_0}^{r_1} -cr dr = -\frac{c}{2} \int_{r_0}^{r_1} d(r)^2$$

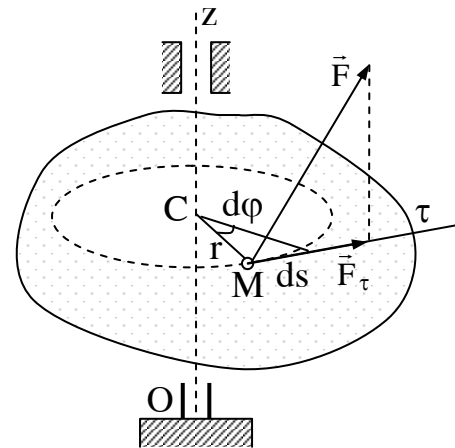
$$A_{M_0M_1} = -\frac{c}{2} \int_{r_0}^{r_1} d(r)^2 = -\frac{c}{2} (r_1^2 - r_0^2) = -\frac{c}{2} (r_0^2 - r_1^2) \quad (12-43)$$

Nếu gọi  $\lambda$  là độ biến dạng của lò xo và chú ý rằng lực đàn hồi có chiều ngược với chiều chuyển động công của lực đàn hồi lò xo từ vị trí chưa biến dạng đến khi đã biến dạng là:

$$A = -\frac{c}{2} \lambda^2$$

Như vậy công của lực đàn hồi tuyến tính không phụ thuộc vào dạng quỹ đạo mà chỉ phụ thuộc vào vị trí điểm đầu và điểm cuối của chuyển động và luôn có dấu âm.

- Công của lực đặt lên vật rắn chuyển động quay quanh một trục cố định (hình 12-17).



Hình 12-17

$$dA = F_2 \cdot dr = F \cdot dr \cdot \cos\alpha = F \cos\alpha \cdot r \cdot d\phi$$

$$dA = m_z(F) d\phi \quad (12-44)$$

trong đó  $m_z(F) = F \cdot \cos\alpha \cdot r = F_\tau r$  là mô men của lực  $\vec{F}$  đối với trục quay  $z$ .

- Công của lực  $\vec{F}$  tác dụng lên điểm  $M$  thuộc vật rắn chuyển động song

phẳng (hình 10-18)

Theo động học ta có:  $\vec{v}_M = \vec{v}_A + \vec{v}_{MA}$  nếu vật có vận tốc góc là  $\omega$  thì :

$$\vec{v}_M = \vec{v}_A + \vec{\omega} \cdot \vec{x} \cdot \vec{r} \quad \text{với } \vec{r} = \overrightarrow{AM}.$$

Thay vào biểu thức tính vi phân công ta được:

$$dA = \vec{F} \cdot \vec{v} \cdot dt = F v_A dt + \vec{F} \cdot (\vec{\omega} \times \vec{r}) dt.$$

$$dA = \vec{F} \cdot d\vec{r} + \vec{\omega} \cdot (\vec{r} \times \vec{F}) dt ;$$

$$= \vec{F} \cdot d\vec{r} + \vec{m}_A(\vec{F}) \cdot \vec{\omega} dt$$

Nếu gọi góc hợp bởi giữa  $m_A(\vec{F})$  với trục quay là  $\alpha$  thì

$$\vec{m}_A(\vec{F}) \vec{\omega} = \vec{m}_A(\vec{F}) \cdot \omega \cdot \cos\alpha.$$

Hay  $m_A(\vec{F}) \cos\alpha = m_z(\vec{F})$  ta được:

$$dA = \vec{F} \cdot d\vec{r}_A + m_z(\vec{F}) \cdot d\varphi.$$

Với  $d\varphi = \omega dt$ .

Trong trường hợp chọn cựa A trùng với khối tâm C ta được:

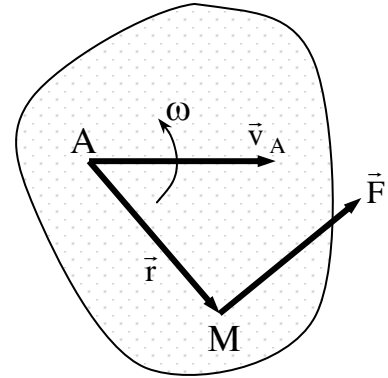
$$dA = \vec{F} \cdot d\vec{r}_C + m_c(\vec{F}) d\varphi. \quad (12-45)$$

Công của lực tác dụng lên vật rắn chuyển động song phẳng bằng tổng công nguyên tố của lực đó trong chuyển động tịnh tiến theo khối tâm và công nguyên tố của lực đó trong chuyển động quay quanh trục đi qua khối tâm và vuông góc với mặt phẳng cơ sở.

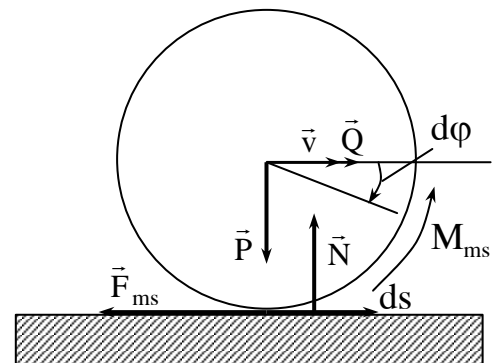
**- Công của lực ma sát:**

Đối với ma sát trượt do tính chất của lực ma sát là cản lại sự trượt, dễ dàng tính:

$$dA = - F_{ms} \cdot ds \quad (12-46)$$



Hình 12-18



Hình 12-19

Đối với ma sát lăn, mô men ma sát  $M_{ms}$  chống lại sự chuyển động lăn của vật nên cũng tính được :

$$dA = -M_{ms}d\varphi \quad (12-47)$$

Như vậy công của lực ma sát là những công âm.

- Công của các nội lực trong vật rắn

Xét hai chất điểm  $M_1 M_2$  có các lực tác dụng tương hỗ là  $F_{12}$  và  $F_{21}$ . Các lực này hướng theo đường  $M_1M_2$  và ngược chiều nhau  $F_{12} = - F_{21}$ . Tổng công nguyên tố của hai lực này là:

$$\begin{aligned} dA_1^1 + dA_2^1 &= \vec{F}_{12} d\vec{r}_1 + \vec{F}_{21}d\vec{r}_2 = \vec{F}_{12}d\vec{r} - \vec{F}_{12}d\vec{r}_2 \\ &= \vec{F}_{12}(d\vec{r}_1 - d\vec{r}_2) = \vec{F}_{12}(\vec{v}_1 - \vec{v}_2)dt. \end{aligned}$$

Theo động học có:

$$\vec{V}_{M1} = \vec{V}_{M2} + \vec{V}_{M1M2} \text{ hay } \vec{V}_1 = \vec{V}_2 + \vec{V}_{M1M2}$$

suy ra  $\vec{V}_1 - \vec{V}_2 = \vec{V}_{M1M2}$ . Véc tơ này luôn luôn vuông góc với  $M_1M_2$

Vì thế ta có  $F_{12} \cdot V_{M1M2} = 0$ .

Nghĩa là :  $dA_1^1 + dA_2^1 = 0$ .

Suy ra tổng công của tất cả các nội lực trong vật rắn với bất kỳ chuyển động nào cũng bằng không.

$$\sum_{k=1}^n dA_k^i = 0$$

Cần chú ý rằng nếu hệ không phải là vật rắn thì  $V_{M1M2}$  sẽ không vuông góc với  $M_1M_2$  do đó  $F_{12} \cdot V_{M1M2} \neq 0$  và suy ra:

$$\sum dA_k^i \neq 0.$$

### 12.4.3. Định lý động năng

**Định lý 12-7.** Vi phân động năng của chất điểm bằng tổng công nguyên tố của các lực tác dụng lên chất điểm đó.



$$d\left(\frac{mv^2}{2}\right) = \sum_{i=1}^N dA_i \quad (12-48)$$

Chứng minh: Xét chất điểm khối lượng  $m$  chịu tác động của các lực ( $\vec{F}_1, \vec{F}_2, \dots, \vec{F}_n$ ). Phương trình cơ bản của động lực học viết được:

$$m \vec{W} = \sum_{i=1}^N \vec{F}_i \quad \text{hay}$$

$$m \frac{d\vec{v}}{dt} = \sum_{i=1}^N \vec{F}_i \quad \text{Nhân vô hướng hai vế với } d\vec{r} \text{ ta được :}$$

$$m d\vec{r} \frac{d\vec{v}}{dt} = m \vec{v} d\vec{v} = \sum_{i=1}^N \vec{F}_i d\vec{r} = \sum_{i=1}^N dA_i.$$

Thay  $m \cdot v \cdot dv = d\left(\frac{mv^2}{2}\right)$  ta được biểu thức:  $d\left(\frac{mv^2}{2}\right) = \sum_{i=1}^N dA_i.$

Định lý đã được chứng minh.

**Định lý 12-8:** Biến thiên động năng của một chất điểm trên một đoạn đường bằng tổng công của các lực tác dụng lên chất điểm trên đoạn đường đó.

$$\frac{mv_1^2}{2} - \frac{mv_0^2}{2} = \sum_{i=1}^N dA_i \quad (12-49)$$

Chứng minh: Giả thiết chất điểm chuyển động trên đoạn đường  $M_0M_1$ . Tại vị trí ban đầu  $M_0$  chất điểm có vận tốc  $\vec{V}_0$ , và tại vị trí  $M_1$  có vận tốc  $\vec{V}_1$ . Theo định lý 12-7 ta có:

$$d\left(\frac{mv^2}{2}\right) = \sum_{i=1}^N dA_i$$

Nếu lấy tích phân hai vế phương trình này theo các cận tương ứng tại vị trí đầu và vị trí cuối của quãng đường ta có:

$$\int_{v_0}^{v_1} \left(\frac{mv^2}{2}\right) = \int_{M_0M_1} \sum_{i=1}^N dA_i$$

$$\text{Hay: } \frac{mv_1^2}{2} - \frac{mv_0^2}{2} = \sum_{i=1}^N dA_i$$

Đây chính là biểu thức (12-49)

**Định lý 12-9:** Vi phân động năng của hệ bằng tổng vi phân công của ngoại lực và nội lực tác dụng lên hệ.

$$dT = \sum_{k=1}^N dA_k^i + \sum_{k=1}^N dA_k^c$$

Chứng minh: Xét hệ N chất điểm. Gọi nội lực và ngoại lực tác dụng lên chất điểm thứ k là  $\vec{F}_{ki}$  và  $\vec{F}_{ke}$ .

Theo định lý 12-7 viết được:

$$d\left(\frac{m_k v_k^2}{2}\right) = dA_k^i + dA_k^c$$

Viết phương trình trên cho N chất điểm của hệ, nghĩa là cho  $k = 1 \dots N$  ta được hệ N phương trình. Cộng vế với vế của các phương trình đó sẽ được:

$$\sum_{k=1}^N d\left(\frac{m_k v_k^2}{2}\right) = \sum_{k=1}^N dA_k^i + \sum_{k=1}^N dA_k^c$$

$$\text{Hay: } d \sum_{k=1}^N \frac{m_k v_k^2}{2} = \sum_{k=1}^N dA_k^i + \sum_{k=1}^N dA_k^c$$

$$dT = \sum_{k=1}^N dA_k^i + \sum_{k=1}^N dA_k^c$$

Đây là kết quả cần chứng minh.

**Định lý 12-10:** Biến thiên động năng của hệ trên một đoạn đường hữu hạn  $M_0 M_1$  nào đó bằng tổng công của nội lực và ngoại lực tác dụng lên hệ trên đoạn đường đó.

$$T_1 - T_0 = \sum_{k=1}^N A_k^i + \sum_{k=1}^N A_k^c \quad (12-51)$$

Chứng minh: Lấy tích phân hai vế biểu thức (12-50) theo các cận ứng với

vị trí ban đầu và cuối đoạn đường  $M_0M_1$  ta được:

$$\int_{T_0}^{T_1} dT = \sum_{k=1}^N \int_{M_0M_1} dA_k^i + \sum_{k=1}^N \int_{M_0M_1} dA_k^e$$

$$\text{Hay } T_1 - T_0 = \sum_{k=1}^N A_k^i + \sum_{k=1}^N A_k^e$$

Chú ý: khác với các định lý khác đã trình bày định lý động năng đối với hệ có kể đến nội lực. Trừ trường hợp cơ hệ là vật rắn tuyệt đối mới có thể bỏ qua ảnh hưởng của nội lực đến biến đổi của động năng.

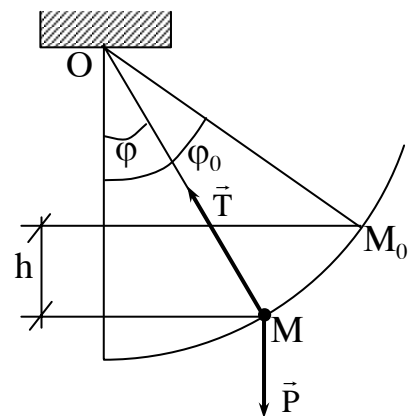
**Thí dụ 12-7:** Vật nặng treo vào đầu sợi dây có chiều dài  $l$  (hình 12-20) được thả từ vị trí  $M_0$  tương ứng có góc hợp giữa dây với đường thẳng đứng  $\varphi_0$  và không có vận tốc ban đầu. Tìm vận tốc của vật tại thời điểm khi sợi dây hợp với đường thẳng một góc  $\varphi$ .

Bài giải:

Xét chuyển động của vật nặng  $M$ . Các lực tác dụng lên vật gồm trọng lực  $P$ , lực căng  $T$  của dây.

Áp dụng định lý biến thiên động năng của vật rắn trên đoạn đường từ  $M_0$  đến  $M$  ta có:

$$\frac{mv^2}{2} = \frac{mv_0^2}{2} = \sum_{i=1}^N A_{M_0M_1}$$



Hình 12-20

Ở đây  $v_0 = 0$ ; công của lực căng  $T$  bằng không vì lực này luôn vuông góc với phương tiếp tuyến. Công của trọng lực  $P$  theo biểu thức (10-42) viết được  $A(P) = + hP$  trong đó  $h$  là độ cao của điểm đầu so với điểm cuối của quỹ đạo.

Từ hình vẽ ta có:

$$h = l(\cos\varphi - \cos\varphi_0)$$

Do đó  $A(P) = Pl(\cos\varphi - \cos\varphi_0)$ . Biểu thức biến thiên động năng trong

trường hợp này viết được:

$$\frac{mv^2}{2} = lP(\cos\varphi - \cos\varphi_0)$$

Suy ra:

$$v = \sqrt{2gl(\cos\varphi - \cos\varphi_0)}$$

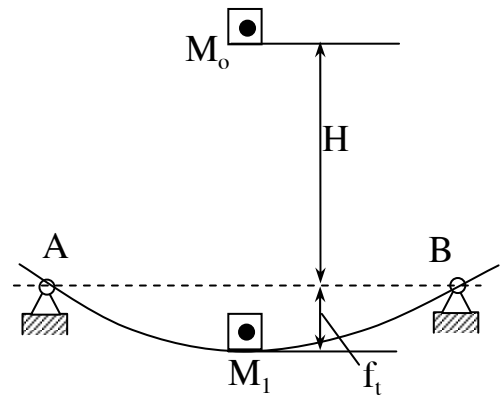
**Thí dụ 12-8:** Một vật nặng được thả từ độ cao  $H$  so với mặt ngang của xà đàn hồi với vận tốc ban đầu bằng không và điểm rơi là giữa xà (hình 12-21). Khi để vật nằm tĩnh trên xà thì xà võng xuống một đoạn  $f_t$ . Hỏi độ võng  $f_d$  của xà khi vật rơi xuống xà nếu như bỏ qua trọng lượng của xà và giả thiết rằng khi vật nặng rơi xuống không bị bắn lên và không bị mất nhiệt.

Bài giải:

Khảo sát chuyển động của một vật nặng (coi như một chất điểm chuyển động).

Trên đoạn đường rơi tự do  $H$  nó chịu tác dụng chỉ có trọng lực  $P$ . Khi chạm xà nó

chuyển động cùng với xà trên đoạn đường này tác dụng lên vật ngoài trọng lực còn có phản lực đàn hồi  $F$ .



**Hình 12-21**

Áp dụng định lý biến thiên động năng trên cả đoạn đường từ lúc bắt đầu rơi cho đến khi xà võng xuống ta được:

$$\frac{mv_1^2}{2} - \frac{mv_0^2}{2} = A(P) + A(F) \tag{a}$$

trong đó  $v_0 = 0$ ;  $v_1 = 0$ .

$A(P) = P(H+f_d)$  ở đây  $f_d$  là độ võng của xà cần phải xác định.

$A(F) = -\frac{1}{2}cf_d^2$  với  $c$  là độ cứng của xà.

Để xác định  $c$  ta chú ý rằng khi vật đặt tĩnh lên xà độ võng của xà như đã cho là  $f_t$ . Từ điều kiện cân bằng ở trạng thái tĩnh ta có:

$$P = c.f_t \text{ suy ra } c = P/f_t$$

Thay kết quả tìm được vào biểu thức (a) ta được:

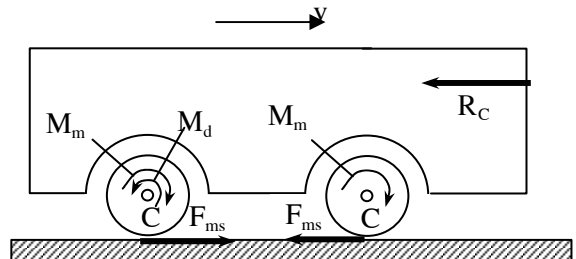
$$P(H+f_d) - \frac{P}{2f_t} f_d^2 = 0.$$

$$\text{Hay } f_d^2 - 2f_t f_d - 2Hf_t = 0;$$

$$f_d = f_t + \sqrt{f_t^2 + 2Hf_t}$$

$f_d$  được gọi là độ võng động, nó lớn gấp nhiều lần so với độ võng tĩnh  $f_t$ . Từ biểu thức xác định  $f_d$  ta thấy ngay ở độ cao  $H=0$  đã có  $f_d = 2f_t$ .  $H$  càng lớn  $f_d$  càng lớn, thí dụ khi động võng tĩnh  $f_t = 1\text{mm}$ , độ cao  $H = 20\text{m}$  thì  $f_d = 21\text{mm} = 21.f_t$  nghĩa là gấp 21 lần  $f_t$ .

**Thí dụ 12-9:** Một ô tô có trọng lượng kể cả bánh là  $Q$ . Mỗi bánh xe có trọng lượng là  $P$  bán kính  $r$  và bán kính quán tính là  $\rho$ . Trên bánh xe chủ động nhận một mô men chủ động từ động cơ là  $M_d$  làm cho ô tô chuyển động từ trạng thái đứng yên. Cho biết trong mỗi trục của bánh xe chịu một mô men ma sát là  $M_{ms}$ ; Lực cản của không khí tỷ lệ bậc hai với vận tốc của ô tô  $R_c = -\mu v^2$ . Xác định vận tốc tối hạn của ô tô (hình 12-22).



**Hình 12-22**

**Bài giải:**

Để xác định vận tốc tối hạn của ô tô ta áp dụng định lý vi phân động năng.

Động năng  $T$  của ô tô xác định được theo biểu thức:

$$T = \frac{1}{2} \frac{Q}{g} v_0^2 + 4 \left( \frac{1}{2} J_o \omega^2 \right) = \frac{1}{2g} \left( Q + 4P \frac{\rho^2}{r^2} \right) v_0^2$$

$v_0$  là vận tốc của tâm bánh xe và cũng là vận tốc ô tô.

Ngoại lực tác dụng lên ô tô gồm: trọng lực  $\vec{P}$ , phản lực pháp tuyến của mặt đường  $\vec{N}$ , lực ma sát  $\vec{F}_{ms}$ , lực cản  $\vec{R}_C$ . Trong các lực trên chỉ có lực cản  $\vec{R}_C$  sinh công do đó:

$$\sum dA = -R_C ds_o = -\mu v^2 \cdot ds_o$$

Nội lực trong hệ gồm có mô men chủ động  $M_d$  và mô men ma sát  $M_{ms}$ . Công của các lực này tính được:

$$\sum dA^i = (M_d - M_{ms}) d\varphi = (M_d - M_{ms}) \frac{ds}{r}$$

Thay các kết quả tìm được vào biểu thức (12-50) sẽ được:

$$\frac{1}{g} (Q + 4P \frac{\rho^2}{r^2}) v_o \frac{dv_o}{dt} = \frac{1}{r} (M_d - M_{ms} - \mu v^2 r) \frac{ds}{dt}$$

Thay  $v_o = \frac{ds}{dt}$  và rút gọn ta được:

$$(Q + 4P \frac{\rho^2}{r^2}) w_o = \frac{g}{r} (M_d - M_{ms} - \mu v^2 r)$$

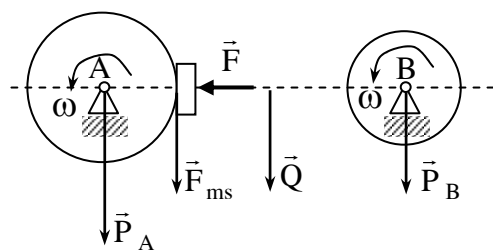
Khi  $v_o$  đạt tới giá trị tới hạn thì có nghĩa là gia tốc  $w_o = 0$  do đó suy ra:

$$M_d = M_{ms} - \mu r v_{gh}^2 = 0$$

$$\text{Hay } v_{gh} = \sqrt{\frac{M_d - 4M_{ms}}{\mu r}}$$

Đây chính là vận tốc tới hạn của ô tô.

**Thí dụ 12-10:** Bộ truyền đai có sơ đồ như hình vẽ (12-23). Bánh đai A quay với vận tốc góc  $\omega_o$ . Trọng lượng chung của hai bánh đai A và B là P. Trọng lượng của dây đai là Q. Để hãm hệ thống dừng lại ta dùng một lực phanh F tác dụng vào má phanh, cho biết hệ số ma sát giữa má phanh và bánh đai A là f. Xác định số



**Hình 12-23**

vòng quay của bánh đai A từ lúc bắt đầu phanh cho tới khi nó dừng hẳn.

Bài giải:

Xét chuyển động của hệ bao gồm hệ hai bánh đai A,B và dây đai. áp dụng định lý biến thiên động năng cho hệ trong khoảng thời gian từ khi bắt đầu phanh cho đến khi cơ cấu dừng hẳn ta có:

$$T - T_0 = \sum A_k^c + \sum A_k^1 \quad (a)$$

ứng với thời điểm cuối là  $T = 0$ . Tại thời điểm đầu.

$$T_0 = T_A + T_B + T_d$$

Giả thiết đai không có trượt ta có vận tốc đai là  $V = R\omega_0$  vận tốc góc  $\omega_B$  của bánh đai B là:

$$\omega_B = \frac{R\omega_0}{r}$$

Trong đó  $r$  là bán kính bánh đai B

$$\text{Ta có: } T_A = \frac{1}{2} \left( \frac{P}{2g} R^2 \right) \omega_0^2;$$

$$T_B = \frac{1}{2} \left( \frac{P_B}{2g} r^2 \right) \omega_B^2 = \frac{1}{2} \left( \frac{P_B}{2g} r^2 \right) \frac{R^2 \omega_0^2}{r^2} = \frac{1}{4} \frac{P_B}{g} R^2 \omega_0^2.$$

Động năng dây đai:

$$T_d = \frac{1}{4} \frac{Q}{g} v^2 = \frac{1}{4} \frac{Q}{g} R^2 \omega_0^2.$$

Thay kết quả tìm được vào biểu thức động năng của cả hệ và chú ý rằng  $P_A + P_B = P$  ta được:

$$T_0 = \frac{1}{4} \frac{P + 2Q}{g} R^2 \omega_0^2$$

Các lực tác dụng lên hệ gồm trọng lực, lực ma sát  $F_{ms}$  ở phanh. Trong đó chỉ có lực ma sát  $F_{ms}$  là sinh công, ta có:

$$\sum A_i = 0 \text{ và}$$

$$\sum A^e = A(F_{ms}) = -(f.F.R).\varphi = -f.F.R.2\pi N \text{ (vòng)}$$

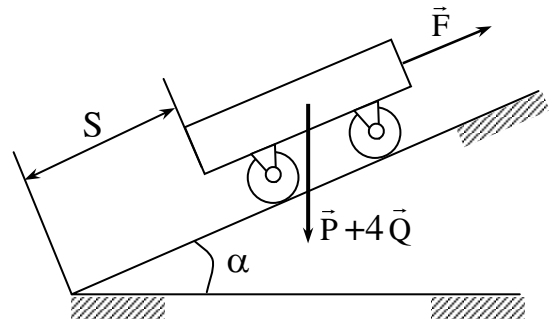
Thay vào (a) ta được:

$$T_o = \frac{1}{4} \frac{P + 2Q}{g} R^2 \omega_o^2 = f.F.R.2\omega.N$$

$$\text{Suy ra: } N = \frac{1}{4} \frac{P + 2Q}{2\pi g f F} R^2 \omega_o^2 \text{ (vòng).}$$

**Thí dụ 12-11:** Một xe goòng được kéo lên dốc bởi lực  $F = 16\text{KN}$ . Trọng lượng chưa kể 4 bánh là  $P = 18\text{KN}$ . Trọng lượng mỗi bánh xe goòng là  $Q = 2\text{KN}$  (hình 12-24).

Xác định vận tốc của goòng tại thời điểm khi xe goòng đã đi được một đoạn  $s = 4\text{m}$ . Cho biết lúc đầu xe goòng đứng yên tức  $v_o = 0$ . Xác định gia tốc của xe goòng. Giả thiết các bánh xe chuyển động lăn không trượt và ma sát trong các trục là không đáng kể, góc nghiêng  $\alpha = 30^\circ$ .



**Hình 12-24**

**Bài giải:**

Để xác định vận tốc  $v_1$  của xe goòng ta áp dụng định lý biến thiên động năng cho xe trên đoạn đường  $s$ . Ta có:

$$T_1 - T_o = \sum A_k^0 \quad \text{với } T_o = 0$$

$$T_1 = \frac{1}{2} \frac{P}{g} v_1^2 + 4 \left( \frac{3}{4} \frac{Q}{g} v_1^2 \right) = \frac{1}{2g} (P + 6Q) v_1^2.$$

Ngoại lực tác dụng lên xe goòng gồm : lực kéo  $F$ , trọng lượng  $P$  và  $4Q$ , lực ma sát  $F_{ms}$  của mặt đường lên bánh xe. Trong các lực trên lực ma sát không sinh công vì bánh xe lăn không trượt.



$$\begin{aligned} \text{Ta có: } \sum A^o &= A(F) + A(P) + 4A(Q) \\ &= QS - (P+4Q)h = FS + (P+4Q)\sin\alpha \end{aligned}$$

Thay vào biểu thức ban đầu được:

$$\frac{1}{2g}(P + 4Q)v_1^2 = [F + (P+4Q)\sin\alpha]S \quad (b)$$

Suy ra:

$$v_1 = \sqrt{\frac{2g[F + (P + 4Q)]S}{P + 6Q}} = 9,445 \text{ m/s}$$

Để xác định gia tốc ta đạo hàm bậc nhất theo thời gian hai vế phương trình (b) sẽ được:

$$\frac{1}{g}(P + 4Q)v \frac{dv}{dt} = [F + (P + 4Q) \sin \alpha] \frac{ds}{dt}$$

Thay  $\frac{dv}{dt} = W$  và  $\frac{ds}{dt} = v$  ta suy ra

$$W = \frac{F - (P + 4Q) \sin \alpha}{P + 6Q} g = 0,98 \text{ m/s}^2$$

#### 12.4.4. Định luật bảo toàn cơ năng

##### 12.4.4.1. Trường lực và trường lực có thế

Trường lực là khoảng không gian vật lý mà chất điểm đặt trong đó sẽ chịu tác dụng một lực chỉ phụ thuộc vào vị trí của chất điểm. Trường lực thế là trường lực mà công của các lực đặt lên chất điểm không phụ thuộc vào dạng quỹ đạo của chuyển động mà chỉ phụ thuộc vào vị trí đầu và vị trí cuối quãng đường di chuyển của chất điểm. Lực trong trường lực thế gọi là lực có thế. Trường trọng lực, trường lực đàn hồi là những ví dụ về trường lực có thế; Trọng lực và lực đàn hồi là các lực có thế.

##### 12.4.4.2 Thế năng

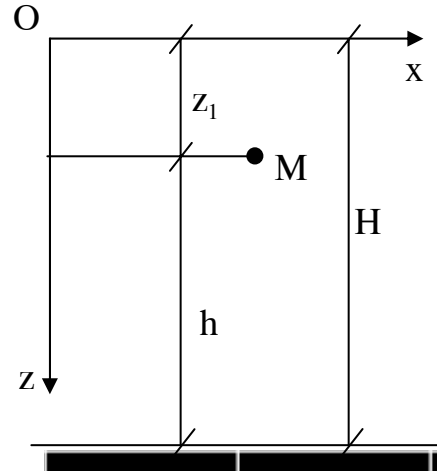
Xét chất điểm M đặt trong trường lực có thế. Nếu gọi vị trí  $M^0$  là " vị trí

không" hay còn gọi là mốc, và vị trí đang xét là  $M^{(1)}$  ( Hình 12.25 ) ta có định nghĩa sau:

Thế năng của chất điểm tại vị trí  $M^{(1)}$  bằng công của lực có thể tác dụng lên chất điểm khi nó dời chỗ từ vị trí  $M^{(1)}$  về vị trí  $M^0$ . Ký hiệu thế năng ở vị trí  $M^{(1)}$  là  $\pi^{(1)}$ .

Ta có:  $\pi^{(1)} = A_{1-0}$ .

Theo định nghĩa về trường lực thế thì công của lực có thể phụ thuộc vào tọa độ của điểm đang xét do đó suy ra  $\pi^{(1)} = \pi(x_1, y_1, z_1)$ . Hàm  $\pi$  được gọi là hàm thế.



Hình 12-25

Chú ý rằng vì điểm  $M^0$  là vị trí chọn tùy ý do đó khi chọn vị trí  $M^0$  khác nhau thế năng của chất điểm tại một vị trí nào đó sẽ sai khác nhau một hằng số.

Từ kết quả trên ta có thể viết biểu thức tính thế năng của lực trọng trường và lực đàn hồi.

Đối với lực trọng trường T ta có:  $\pi^{(1)} = A_{M1M0}(P) = \pm Ph$

Trong đó h là độ cao của điểm cuối so với điểm đầu vì thế ta chọn hệ tọa độ có gốc O trùng với vị trí không còn trục oz là trục hướng thẳng đứng xuống dưới và ký hiệu H là độ cao của điểm o,  $z_1$  là tọa độ của điểm đang xét ta có:

$$\pm h = H - z_1$$

Suy ra biểu thức tính thế năng:

$$\pi^{(1)} = P(H - z_1) \tag{12-52}$$

Theo biểu thức (12-52) nếu chọn điểm  $M^0$  nằm trên mặt đất thì thế năng của vật ở độ cao  $z_1$  sẽ tính bằng:

$$\pi^{(1)} = Pz_1.$$

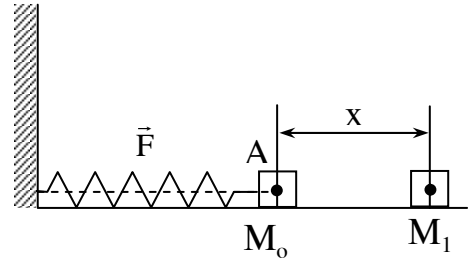
Đối với lò xo: lực có thể  $F = - cx$ . với c là hệ số cứng của lò xo.

Chọn vị trí  $M^{(0)}$  là vị trí mà lò xo ở trạng thái tự nhiên (không bị nén hay giãn). Khi vật ở vị trí  $M^{(1)}$  ta có :

$$A_{M^{(1)}M^{(0)}} = \frac{1}{2} cx^2$$

Do đó suy ra:

$$\pi^{(1)} = \frac{1}{2} cx^2 \quad (12-53)$$



Hình 12-26

Trên đây chúng ta đã tính thế năng qua các biểu thức tính công, ngược lại chúng ta cũng có thể biểu diễn công qua thế năng như sau:

Xét chất điểm đặt trong trường lực thế và dời chỗ từ vị trí  $M^{(1)}$  đến vị trí  $M^{(2)}$ . Khi đó ta có:

$$A_{1-2} = A_{1-0} + A_{0-2} = A_{1-0} - A_{2-0}$$

$$\text{Thay } A_{1-0} = \pi_1, A_{2-0} = \pi_2 \text{ thì } A_{1-2} = \pi_1 - \pi_2.$$

Như vậy công của lực có thể đặt vào chất điểm chuyển dời trên một đoạn đường nào đó bằng hiệu thế năng của chất điểm ở vị trí cuối của đoạn đường đó.

Mặt khác thấy rằng nếu hai điểm  $M^{(1)}$  và  $M^{(0)}$  gần nhau nghĩa là:  $M^{(1)}(x_1, y_1, z_1)$  và điểm  $M^{(2)}(x_1 + dx, y_1 + dy, z_1 + dz)$  thì có thể viết:

$dA = \pi^{(1)} - \pi^{(2)} = -d\pi$ . Thay  $dA = Xdx + Ydy + Zdz$  trong đó  $X, Y, Z$  là các thành phần của lực có thể hướng theo các trục tọa độ  $oy$ .

Mặt khác vì  $\pi = \pi(x, y, z)$  nên ta có:

$$d\pi = \frac{\partial \pi}{\partial x} dx + \frac{\partial \pi}{\partial y} dy + \frac{\partial \pi}{\partial z} dz$$

Đối chiếu giữa các biểu thức  $dA$  và  $d\pi$  ta rút ra:

$$X = \frac{\partial \pi}{\partial x}; Y = \frac{\partial \pi}{\partial y}; Z = \frac{\partial \pi}{\partial z} \quad (12-55)$$

**12.4.4.3 Định luật bảo toàn cơ năng**

Xét hệ đặt trong trường lực thế. Định lý động năng viết được:

$$T_1 - T_0 = \sum_{k=1}^n A_k^e + \sum_{k=1}^n A_k^i = \sum_{k=1}^n A_k.$$

Khi hệ chuyển động từ vị trí không đến vị trí 1 ta có :

$$\sum_{k=1}^n A_k = \pi_0 - \pi_1.$$

Trong đó  $\pi$  là thế năng của hệ nội và ngoài lực. Ta có:

$$T_1 - T_0 = \pi_0 - \pi_1.$$

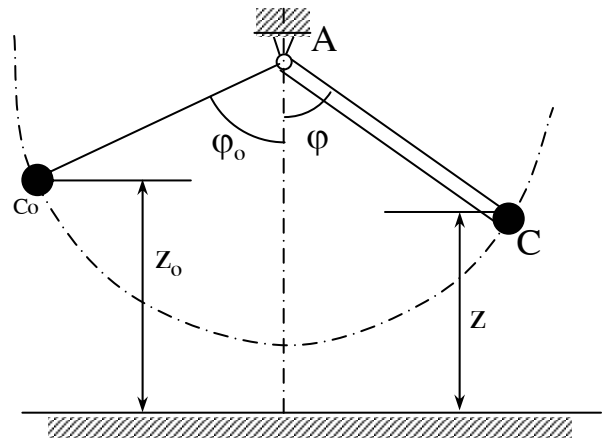
$$\text{Hay } T_0 + \pi_0 = T_1 + \pi_1$$

Khi hệ chuyển động trong trường lực thế tổng động năng và thế năng của hệ ở mỗi vị trí là không đổi và ký hiệu là E.

$$E = T + \pi$$

Hệ các chất điểm nghiệm đúng định luật bảo toàn cơ năng được gọi là hệ bảo toàn, lực có thể tác động lên hệ đó gọi là lực bảo toàn.

**Thí dụ 12-12:** Khảo sát con lắc (hình vẽ 12-27), chuyển động từ vị trí ban đầu xác định bởi góc  $\varphi_0$  với vận tốc bằng không và có thế năng  $\pi_0 = Pz_0$ . Trong đó P là trọng lượng của con lắc,  $z_0$  là toạ độ trọng tâm của con lắc tại thời điểm ban đầu. Bỏ qua lực cản, biết mô men quán tính của con lắc đối với điểm treo A là  $J_A$ .



**Hình 12-27**

Xác định vận tốc góc của con lắc tại vị trí khối tâm C có độ cao z.

Bài giải:

Áp dụng định luật bảo toàn cơ năng cho con lắc ta có:

$$T_0 + \pi_0 = T_1 + \pi_1 \quad (a)$$

$T_0$  và  $\pi_0$  là động năng và thế năng của con lắc tại thời điểm đầu tương ứng với vị trí tâm c có độ cao  $z_0$ .  $T_1$  và  $\pi_1$  là động năng và thế năng của con lắc tại vị trí khảo sát.

Theo đề bài  $T_0 = 0$ ;  $\pi_0 = Pz_0$ ;  $\pi_1 = Pz$ ;  $T_1 = J_A \omega^2 / 2$

Thay vào (a) ta được:

$$Pz_0 = J_A \omega^2 / 2 + Pz$$

Suy ra:

$$\omega = \sqrt{\frac{2P}{J_A} (z_0 - z)}$$

Kết quả cho thấy giá trị  $\omega$  phụ thuộc vào vị trí của con lắc.

## Chương 13

### LÝ THUYẾT VA CHẠM

#### 13.1. CÁC ĐẶC ĐIỂM VÀ GIẢ THIẾT VỀ VA CHẠM

##### 13.1.1. Định nghĩa

Va chạm là một quá trình động lực học đặc biệt trong đó vận tốc của vật biến đổi rõ rệt về cả độ lớn và phương chiều trong một thời gian vô cùng bé.

Thí dụ: Quả bóng đập vào tường lập tức bắn trở lại, búa đập vào đe sẽ dừng lại hẳn hay nảy lên.v.v.

##### *13.1.1.2. Các đặc điểm và các giả thiết đơn giản hoá*

- Thời gian va chạm: Theo định nghĩa thời gian va chạm là rất nhỏ, thực tế thời gian va chạm thường bằng  $10^{-2}$  giây,  $10^{-3}$  giây hoặc  $10^{-4}$  giây tùy thuộc vào cơ lý tính của vật va chạm. Vì thời gian va chạm rất nhỏ nên được xem là một đại lượng vô cùng bé.

Vận tốc và gia tốc: cũng theo định nghĩa thì vận tốc của vật thay đổi đột ngột và do đó lượng biến đổi vận tốc  $\Delta v$  của vật trong thời gian va chạm là giới nội. Mặt khác theo giả thiết thời gian va chạm là vô cùng bé nên gia tốc trung bình trong quá trình va chạm  $w_{tb} = \Delta v/\tau$  là đại lượng rất lớn. Trong đó  $\tau$  là thời gian va chạm.

Nếu gọi  $l$  là đoạn đường dịch chuyển trong thời gian va chạm của vật thì:

$$l = \int_0^{\tau} \vec{v} dt = \vec{v}_{tb} \cdot \tau$$

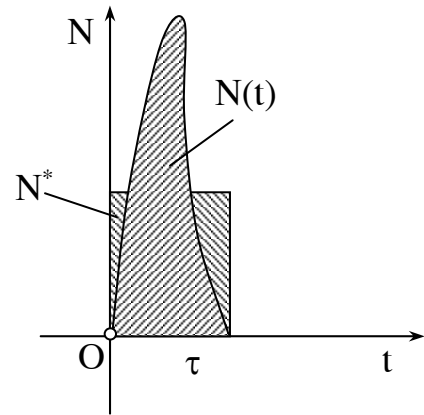
Vì  $\tau$  là đại lượng vô cùng bé nên  $l$  cũng là đại lượng vô cùng bé. Để đơn giản người ta đưa ra giả thiết trong quá trình va chạm cơ hệ không di chuyển vị trí.

- Lực và xung lực va chạm

Khi va chạm ngoài các lực thường như trọng lực, lực cản.v.v. vật còn chịu tác dụng của phản lực nơi tiếp xúc (Lực tác dụng tương hỗ). Chính lực này là nguyên nhân tạo nên gia tốc chuyển động của vật trong quá trình va chạm. Lực đó gọi là lực va chạm ký hiệu  $\vec{N}$ .

Lực va chạm  $\vec{N}$  khác với lực thường  $\vec{F}$  nó chỉ xuất hiện trong quá trình va chạm, không tồn tại trước và sau va chạm.

Thường khó xác định trước được lực va chạm nhưng quy luật biến đổi của nó có thể biểu diễn trên hình (13. 1).



**Hình 13-1**

Vì gia tốc trong va chạm là rất lớn nên lực va chạm  $\vec{N}$  cũng rất lớn. Thông thường lực va chạm lớn hơn rất nhiều so với lực thường  $\vec{F}$ . Mặt khác lực va chạm lại biến đổi rất rõ trong thời gian va chạm  $\tau$  vô cùng nhỏ nên người ta đánh giá tác dụng của nó qua xung lực.

Áp dụng định lý biến thiên động lượng cho hệ trong thời gian va chạm có thể viết:

$$m_k \Delta v_k = \int_0^\tau \vec{F}_k dt + \int_0^\tau \vec{N} dt \quad (k = 1 \dots n).$$

Trong đó xung lực của lực thường  $\int_0^\tau \vec{F}_k dt$  là rất nhỏ so với xung lực va chạm và ảnh hưởng của nó đến lượng biến đổi động lượng của hệ không đáng kể. Người ta đưa ra giả thiết là bỏ qua tác dụng của lực thường. Ta có thể viết biểu thức biến thiên động lượng của hệ trong va chạm như sau:

$$m_k \Delta v_k = \int_0^\tau \vec{N} dt = \vec{s} \quad (13-1)$$

Biểu thức (13-1) là phương trình cơ bản trong quá trình va chạm.

- Biến dạng và hệ số hồi phục

Quan sát quá trình va chạm người ta chia ra hai giai đoạn: giai đoạn biến dạng và giai đoạn hồi phục.

Giai đoạn biến dạng trong thời gian  $\tau_1$  từ lúc bắt đầu va chạm cho đến khi vật thôi biến dạng. Giai đoạn hồi phục kéo dài trong thời gian  $\tau_2$  từ khi kết thúc giai đoạn biến dạng đến khi lấy lại hình dạng ban đầu đến mức độ nhất định tùy thuộc vào tính chất đàn hồi của vật. Căn cứ vào mức độ hồi phục của vật ta có thể chia va chạm thành ba loại: va chạm mềm là va chạm mà sau giai đoạn biến dạng vật không có khả năng hồi phục tức là không có giai đoạn hồi phục.

Va chạm hoàn toàn đàn hồi là va chạm mà sau khi kết thúc va chạm vật lấy lại nguyên hình dạng ban đầu.

Va chạm không hoàn toàn đàn hồi là va chạm mà sau khi kết thúc va chạm vật lấy lại một phần hình dạng ban đầu.

Để phản ánh tính chất hồi phục của vật ở giai đoạn hai (giai đoạn hồi phục) ta đưa ra khái niệm hệ số hồi phục  $k$ .  $k$  bằng tỷ số giữa xung lực giai đoạn 2 và xung lực giai đoạn 1 ta có:

$$k = \frac{S_2}{S_1}$$

Với khái niệm trên ta thấy ứng với va chạm mềm  $k = 0$ ; với va chạm hoàn toàn đàn hồi  $k = 1$  và va chạm không hoàn toàn đàn hồi  $0 < k < 1$ .

## **13.2. CÁC ĐỊNH LÝ TỔNG QUÁT CỦA ĐỘNG LỰC HỌC ÁP DỤNG VÀO VA CHẠM**

Căn cứ vào các giả thiết và phương trình cơ bản có thể thiết lập các định lý tổng quát trong quá trình va chạm như sau:



### 13.2.1. Định lý biến thiên động lượng

Xét va chạm của một cơ hệ gồm các chất điểm  $M_1, M_2, \dots, M_n$  có khối tâm  $c$  và vận tốc  $\vec{v}_c$ . Gọi khối lượng của hệ là  $M = \sum_{k=1}^n m_k$ , với  $m_k$  là khối lượng của chất điểm thứ  $k$ . Ta có biểu thức động lượng của cả hệ là:

$$\vec{K} = \sum_{k=1}^n m_k \vec{v}_k = M \vec{v}_c$$

Gọi tổng xung lượng va chạm ngoài tác dụng lên chất điểm  $m_k$  là  $\vec{S}_k^e$  và tổng xung lượng va chạm trong  $\vec{S}_k^i$  ta có  $\sum_{k=1}^n \vec{S}_k^i = 0$ .

Nếu bỏ qua xung lượng của lực thường thì định lý biến thiên động lượng cho hệ viết được:

$$M \vec{V}_{C(2)} - M \vec{V}_{C(1)} = \sum_{k=1}^n \vec{S}_k^e \quad (11-2)$$

Trong đó  $\vec{V}_{C(2)}$  và  $\vec{V}_{C(1)}$  là vận tốc khối tâm của hệ sau và trước lúc va chạm.

**Thí dụ 13.1.** Quả cầu có trọng lượng  $P = 1\text{KN}$  rơi ở độ cao  $H = 3\text{m}$  xuống mặt phẳng nhẵn. Cho biết hệ số hồi phục  $k = 5/9$ .

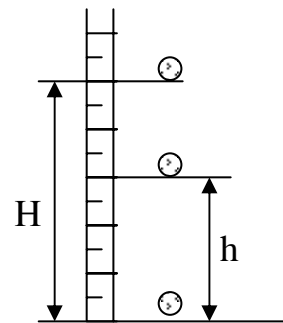
Xác định xung lượng va chạm  $s$  trong thời gian va chạm và vận tốc của quả cầu sau va chạm (hình 13.2).

**Bài giải:** áp dụng định lý biến thiên động lượng ta có:

$$M(\vec{u} - \vec{v}) = \vec{s}$$

$\vec{u}, \vec{v}$  là vận tốc của quả cầu lúc va chạm vào mặt phẳng. Các véc tơ này có phương thẳng đứng. Chiếu biểu thức lên phương thẳng đứng ta được:

$$M(u + v) = S \quad (a)$$



Hình 13.2

Vận tốc của quả cầu trước lúc va chạm là:

$$v = \sqrt{2gH} = \sqrt{2 \cdot 9,81 \cdot 3} \approx 7,7 \text{ m/s}$$

Để xác định vận tốc  $u$  sau va chạm ta áp dụng định lý biến thiên động lượng cho từng giai đoạn biến dạng và phục hồi. Gọi  $v'$  là vận tốc của quả cầu ứng với cuối giai đoạn biến dạng ta có:

$$M(u+v') = S_1$$

$S_1$  là xung lượng va chạm trong giai đoạn biến dạng, ở đây  $v'$  bằng vận tốc mặt sàn nên bằng không,  $v' = 0$  ta có:

$$Mv = S_1$$

Đối với giai đoạn hồi phục ta cũng có:

$$M(u+v') = S_2 \quad Mu = S_2$$

Theo định nghĩa về hệ số hồi phục ta có:

$$k = \frac{s_2}{s_1} = \frac{M_u}{M_v} = \frac{u}{v} = \frac{5}{9}$$

$$\text{Suy ra } u = kv = \frac{5}{9} \cdot 7,7 = 4,3 \text{ m/s}$$

Thay vào biểu thức (a) ta được:

$$s = \frac{P}{g} \cdot v \cdot (1 + k) \approx 1,2 \text{ KNS}$$

Nếu lấy thời gian va chạm  $\tau = 0,0005$  giây thì lực va chạm trung bình là

$$N_{tb} = \frac{S}{\tau} = 2400 \text{ KN.}$$

### 13.2.2. Định lý biến thiên mômen động lượng

Tách một chất điểm thứ  $k$  trong hệ là  $M_k$  để xét. Ta có thể viết biểu thức biến thiên mômen động lượng của chất điểm như sau:

$$\vec{m}_0 \cdot (m_k \cdot \vec{u}_k - m_k \vec{v}_k) = \vec{m}_0 (\vec{s}_k^e) + \vec{m}_0 (\vec{s}_k^i)$$

Thiết lập cho cả hệ ta sẽ có:

$$\sum \vec{m}_0 (m_k \cdot \vec{u}_k) - \sum \vec{m}_0 (m_k \vec{v}_k) = \sum_{i=1}^N \vec{m}_0 (\vec{s}_k^e) + \sum_{i=1}^N \vec{m}_0 (\vec{s}_k^i)$$

Ở đây  $\sum_{k=1}^N \vec{m}_0(\vec{s}_k^i) = 0$ . Nếu bỏ qua lực thường thì  $\sum_{k=1}^N \vec{m}_0(\vec{s}_k^e)$  là mômen có

xung lực và chạm ngoài đối với tâm O.

Ta có:

$$\vec{L}_{0(2)} - \vec{L}_{0(1)} = \sum_{k=1}^N \vec{m}_0(\vec{s}_k^e) \quad (13-13)$$

Trong đó  $\vec{L}_{0(2)}$ ;  $\vec{L}_{0(1)}$  là mômen động lượng của hệ đối với tâm O tại thời điểm sau và trước lúc va chạm.

Chiếu biểu thức (13-3) lên một trục Ox nào đó ta được:

$$L_x(2) - L_x(1) = \sum_{k=1}^N m_x(\vec{s}_k^e) \quad (13-3)'$$

Trong biểu thức (13-3),  $L_x(2)$  và  $L_x(1)$  là mômen động lượng của hệ đối với trục Ox, còn  $\sum_{k=1}^N m_x(\vec{s}_k^e)$  là tổng mômen lấy đối với trục Ox cả xung lực và chạm ngoài  $S_k^e$ .

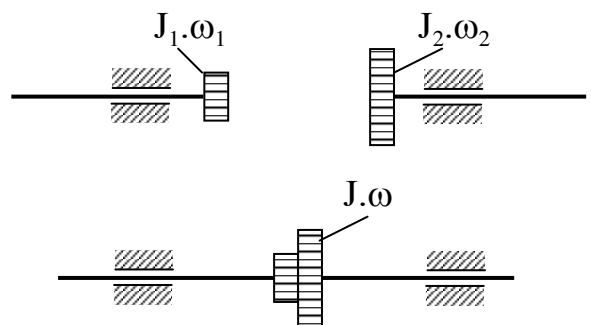
Biểu thức (13-3)' được áp dụng cho va chạm của các vật chuyển động quay.

**Thí dụ 13-2:** Hai bánh răng độc lập với nhau quanh cùng một trục với vận tốc góc là  $\omega_1$  và  $\omega_2$ . Cho biết mômen quán tính của chúng đối với trục quay là  $J_1$  và  $J_2$ . Cho hai bánh răng đột ngột ăn khớp với nhau. Xác định vận tốc góc  $\omega$  sau va chạm của hai bánh răng.

Bài giải:

Bỏ qua tác dụng của trọng lượng và lực ma sát. Xét hệ gồm cả hai bánh răng, khi đó xung lực và chạm tại răng ăn khớp là xung lực trong (nội xung lực).

Như vậy xung lực và chạm ngoài  $\sum S_k^e = 0$ . Áp dụng định lý biến thiên mômen động lượng ta có:



Hình 13.3

$$L_x(2) - L_x(1) = 0 \quad (a)$$

Mômen động lượng của hệ trước lúc va chạm là:

$$L_x(1) = J_1\omega_1 + J_2\omega_2$$

Mômen động lượng của hệ sau va chạm là:

$$L_x(2) = (J_1 + J_2)\omega$$

Thay vào biểu thức (a) ta được:

$$J_1\omega_1 + J_2\omega_2 = (J_1 + J_2)\omega$$

Suy ra: 
$$\omega = \frac{J_1\omega_1 + J_2\omega_2}{J_1 + J_2}$$

### 13.2.3. Định lý động năng

Định lý biến đổi động năng đối với các bài toán va chạm không thể áp dụng được. Nguyên nhân trong quá trình va chạm ta đã giả thiết di chuyển là không đáng kể. Mặt khác thực tế cho thấy khi va chạm động năng của vật thường bị mất mát để chuyển hoá thành nhiệt năng và gây ra biến dạng dư (đối với va chạm không hoàn toàn đàn hồi). Nếu gọi lượng động năng là  $\Delta T$  thì rõ ràng  $\Delta T = T_1 - T_2 > 0$ .

Trong đó  $T_1$  và  $T_2$  là động năng của hệ ngay trước và sau va chạm. Lượng mất động năng  $\Delta T$  phụ thuộc vào nhiều yếu tố: Trạng thái chuyển động, tính chất cơ lý của vật. Trong kỹ thuật tùy thuộc vào yêu cầu của bài toán đặt ra mà ta cần tăng hay giảm lượng mất động năng.

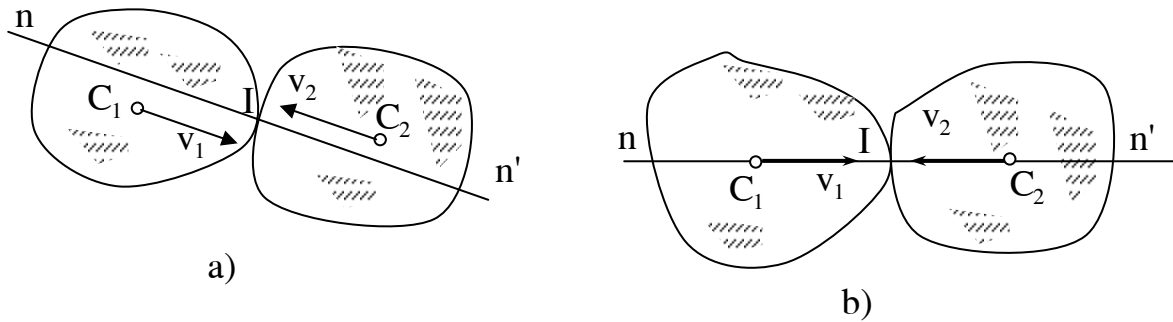
Thí dụ khi sử dụng va chạm vào việc gây biến dạng như rèn, dập vật liệu ta phải tìm cách tăng lượng mất động năng  $\Delta T$ . Trái lại khi cần sử dụng va chạm vào việc gây chuyển của vật thể như đóng cọc, đóng đinh thì phải tìm cách giảm lượng mất động năng  $\Delta T$ .

## 13.3. HAI BÀI TOÁN CƠ BẢN VỀ VA CHẠM

### 13.3.1. Va chạm thẳng xuyên tâm của hai vật chuyển động tịnh tiến

#### 13.3.1.1. Định nghĩa

Xét hai vật có khối lượng máy biến áp và  $m_2$  chuyển động tịnh tiến với vận tốc  $v_1$  và  $v_2$  va chạm vào nhau (hình 13-4).



**Hình 13.4**

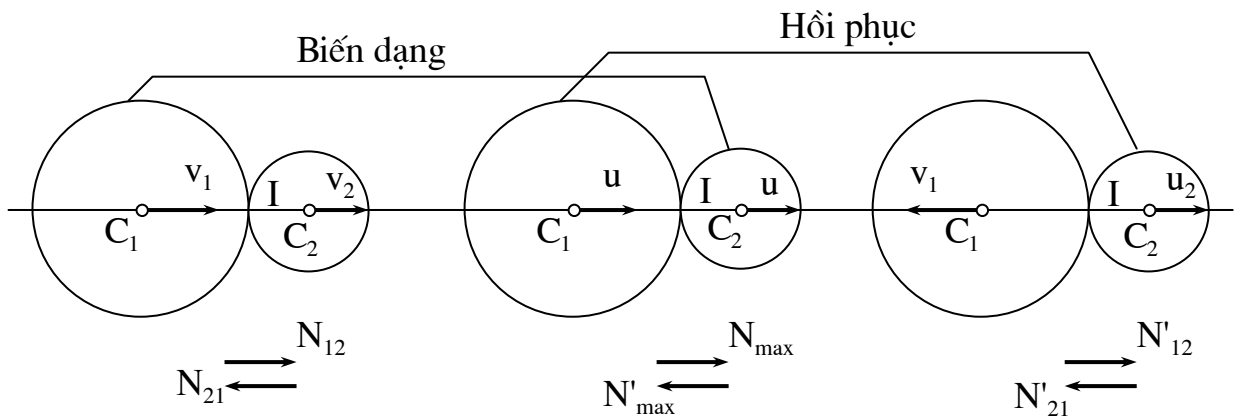
- Va chạm thẳng: Là va chạm trong đó các vận tốc  $v_1$  và  $v_2$  đều song song với pháp tuyến chung  $nn'$ . Đường  $nn'$  gọi là đường va chạm.

- Va chạm xuyên tâm: là va chạm trong đó đường va chạm  $nn'$  trùng với đường xuyên tâm  $c_1c_2$  của vật (hình 13-4b).

**13.3.1.2. Bài toán va chạm thẳng xuyên tâm của hai vật chuyển động tịnh tiến**

Cho hai quả cầu có khối lượng  $M_1$  và  $M_2$  chuyển động tịnh tiến theo đường xuyên tâm  $c_1c_2$  với các vận tốc  $\vec{v}_1, \vec{v}_2$  va chạm nhau. Cho biết  $M_1, M_2, \vec{v}_1, \vec{v}_2$  và hệ số hồi phục  $k$ , tìm vận tốc  $\vec{u}_1, \vec{u}_2$  của hai quả cầu sau va chạm, đồng thời thiết lập biểu thức mất động năng  $\Delta T$  của hệ.

Mô hình cơ học được mô tả trên hình (13-5).



**Hình 13.5**

Áp dụng định lý biến thiên động lượng cho mỗi quả cầu ở giai đoạn biến dạng và giai đoạn hồi phục ta có:

$$M_1 (u - v_1) = S_{21} = - S \quad (a)$$

$$M_2 (u - v_2) = S_1 = S \quad (b)$$

Giai đoạn hồi phục:

$$M_1 (u_1 - u) = S'_{21} = - S' \quad (c)$$

$$M_2 (u_2 - u) = S'_{12} = S \quad (d)$$

Theo định nghĩa về hệ số hồi phục ta có thêm phương trình:

$$S' = k.S \quad (e)$$

Trong 5 phương trình trên có 5 ẩn số là  $u, u_1, u_2, S, S'$  ta có thể giải và tìm ra kết quả sau:

$$\begin{aligned} u &= \frac{M_1 v_1 + M_2 v_2}{M_1 + M_2} = \frac{M_1 u_1 + M_2 u_2}{M_1 + M_2} \\ u_1 &= V_1 - (1+k) \cdot \frac{M_2}{M_1 + M_2} \cdot (V_1 - V_2) \\ u_2 &= V_2 - (1+k) \cdot \frac{M_2}{M_1 + M_2} \cdot (V_1 - V_2) \quad (13-4) \\ S &= \frac{M_1 M_2}{M_1 + M_2} |V_1 - V_2| \\ S &= \frac{M_1 M_2}{M_1 + M_2} |u_1 - u_2| \end{aligned}$$

Trong trường hợp này lượng mất động năng  $\Delta T$  được xác định như sau:

$$\Delta T = T_1 - T_2$$

Với  $T_1 = \frac{M_1 u_1^2}{2} + \frac{M_2 v_2^2}{2}$  là động năng của hệ sau va chạm.

Ta có:

$$\Delta T = \frac{M_1}{2} (V_1^2 - u_1^2) + \frac{M_2}{2} (V_2^2 - u_2^2)$$

Thay giá trị của  $u_1$  và  $u_2$  từ biểu thức (11-4) ta được:

$$\Delta T = \frac{M_1 M_2}{2(M_1 + M_2)} (1 - k^2) (v_1 - v_2)^2 \quad (13-5)$$

So với động năng ban đầu của búa  $T_0 = \frac{M_1 v_1^2}{2}$

Ta có:

$$\frac{\Delta T}{T_0} = (1 - k^2) \frac{M_2}{M_1 + M_2} = \frac{1 - k^2}{1 + \frac{M_1}{M_2}} = \eta$$

$\eta$  gọi là hiệu suất của búa. Rõ ràng muốn tăng hiệu suất của búa ta phải tăng khối lượng của đe.

Nếu áp dụng biểu thức (13-5) vào búa đóng cọc ta sẽ thấy kết quả ngược lại. Vì phải giảm lượng mất động năng nên hiệu suất của búa được tính theo biểu thức:

$$\eta = \frac{T_0 - \Delta T}{T_0} = 1 - \frac{\Delta T}{T_0}$$

Suy ra:

$$\eta = 1 - \frac{1 - k^2}{1 + \frac{M_1}{M_2}}$$

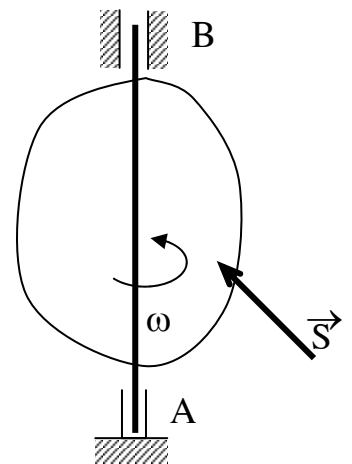
Muốn tăng hiệu suất của búa ta phải tăng tỷ số  $\frac{M_1}{M_2}$  nghĩa là phải tăng khối lượng của búa để đảm bảo khối lượng búa lớn hơn nhiều lần so với khối lượng cọc.

### 13.3.2.2. Va chạm của vật rắn chuyển động quay quanh một trục

Khảo sát vật rắn quay quanh trục (hình 13-6). Tại thời điểm nào đó vật chịu tác dụng xung lực va chạm  $\vec{S}$ . Khi áp dụng định lý biến thiên mômen động lượng có:

$$L_z(1) - L_z(2) = m_z(S)$$

Nếu gọi vận tốc góc của vật trước và sau va chạm là **Hình 13.6**



$\omega_0$  và  $\omega_1$  ta sẽ có:

$$J_z (\omega_1 - \omega_0) = m_z (S) \quad (13-6)$$

Từ (13-6) có thể tính vận tốc cả vật sau va chạm:

$$\omega_1 = \omega_0 + \frac{m_z (S)}{J_z} \quad (13-7)$$

Ở đây  $J_z$  là mômen quán tính của vật đối với trục quay z.

Trong va chạm của vật quay các xung lực, phản lực ở ổ đỡ là  $\vec{s}_A$  và  $\vec{s}_B$  rất có hại vì nó làm tiêu hao năng lượng và gây hư hỏng ở ổ đỡ trục. Nhiệm vụ của bài toán là tìm cách hạn chế các xung lực  $\vec{s}_A$  và  $\vec{s}_B$ .

Giải quyết vấn đề trên ta áp dụng định lý động lượng đối với vật. Để đơn giản ta giả thiết lúc đầu vật đứng yên tức là  $\omega=0$ , ta có:

$$\vec{K}_1 - \vec{K}_0 = \vec{S} + \vec{S}_A + \vec{S}_B$$

Vì  $\omega_0 = 0$  nên  $\vec{K}_0 = 0$  phương trình còn lại:

$$\vec{K}_1 = M\vec{u}_c = \vec{S} + \vec{S}_A + \vec{S}_B \quad (a)$$

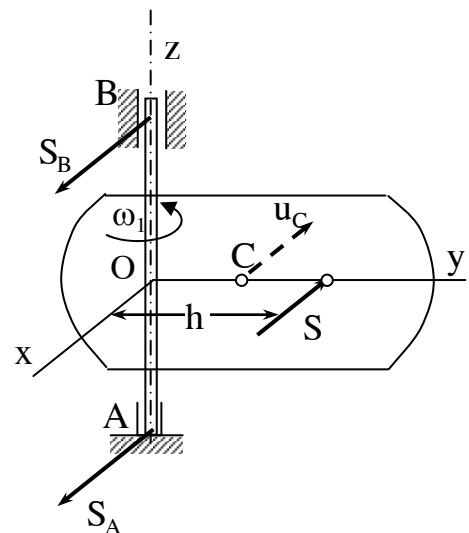
M là khối lượng của vật,  $\vec{u}_c$  là vận tốc khối tâm của vật sau va chạm. Để cho  $\vec{s}_A = \vec{s}_B = 0$  từ (a) ta phải có điều kiện  $\vec{S} = M\vec{u}_c$ .

Vì vật quay quanh trục z nên  $u_0$  có phương vuông góc với OC và nằm trong mặt phẳng vuông góc với trục quay đi qua C. (Xem hình 13-7). Mặt phẳng đó là mặt phẳng oxy.

Ta suy ra điều kiện thứ nhất để  $\vec{s}_A$  và  $\vec{s}_B$  triệt tiêu là xung lực S phải nằm trong mặt phẳng vuông góc với trục quay và song song với vận tốc  $\vec{u}$  nghĩa là cũng vuông góc với OC.

Về trị số  $S = Mu_c = M.a.\omega_1$ .

$$\text{Thay } \omega_1 = \frac{m_z(S)}{J_z} \text{ ta có: } S = M \cdot a \cdot \frac{S \cdot h}{J_z}$$



Hình 13.7



$$\text{Suy ra: } \frac{M.a.h}{J_z} = 1 \text{ hay } h = \frac{J_z}{M.a}$$

Kết luận: Để xung lực va chạm ở các ổ đỡ bằng không cân phải thoả mãn các điều kiện sau:

1. Xung lực va chạm S phải đặt trong mặt phẳng oxy qua khối tâm c của vật và vuông góc với trục quay z.

2. Xung lực S phải đặt vuông góc với đường OC nối từ trục quay qua c tại điểm k đặt cách trục quay một đoạn h.

$$h = \frac{J_z}{M.a}$$

Điểm K được xác định như trên gọi là tâm va chạm.

Từ biểu thức (13-8) ta nhận thấy rằng khi khối tâm C nằm trên trục quay thì điểm K ở xa vô cùng vì khi đó  $h = \infty$ . Trong trường hợp này ổ đỡ luôn luôn nhận xung lực va chạm khác không.

**Thí dụ 13-3:** Thanh AB có khối lượng M, mômen quán tính đối với trục quay A là  $J_k$ . Chuyển động với vận tốc  $\omega_0$  và đập vào vật C có khối lượng m đang đặt đứng yên trên rãnh k (hình 13-8). Xác định vận tốc sau va chạm của thanh AB và vật C cũng như xung lực tại ổ trục A. Kích thước cho trên hình vẽ.

Bài giải:

Gọi xung lực va chạm tác dụng lên vật C là  $\vec{S}_2$  và xung lực tác dụng lên vật AB là  $\vec{S}_1$  ta có:

$$S_1 = S_2 = S$$

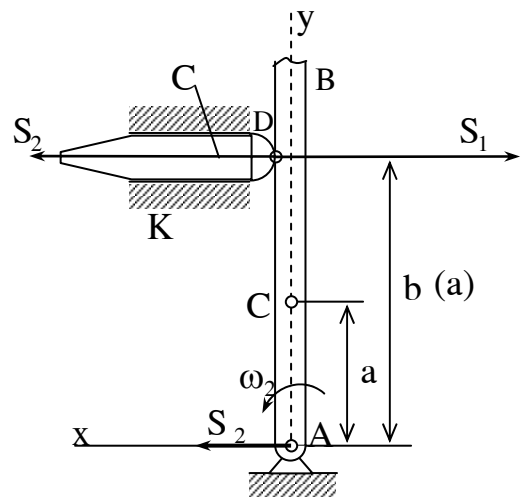
Phương trình biểu diễn định lý biến thiên mômen động lượng cho thanh AB viết được:

$$J_A (\omega_1 - \omega_0) = -S.b$$

Phương trình biểu diễn định lý biến thiên động lượng cho vật C viết được:

$$m v_c - m v_0 = S \text{ ở đây } v_0 = 0$$

do đó chỉ còn:



Hình 13.8

$$m\mathbf{u}_c = \mathbf{S} \quad (\text{b})$$

Xét cả hệ số:

$$L_A^{(1)} - L_A^{(0)} = \sum m_A (\vec{S}_c) = 0$$

suy ra:  $L_A^{(1)} = L_A^{(0)}$  hay

$$J_A \omega_0 = J_A \omega_1 + m \cdot u \cdot b = J_A \omega_1 + m \omega_1 \cdot b^2$$

$\omega_1 (J_A + mb^2) = J_A \omega_0$  suy ra:

$$\omega_1 = \frac{J_A \cdot \omega_0}{J_A + mb^2} = \frac{\omega_0}{1 + \frac{mb^2}{J_A}}$$

$$u = \omega_1 b = \frac{\omega_0 b}{1 + \frac{mb^2}{J_A}}$$

$$\mathbf{S} = \mathbf{M} \cdot \mathbf{u} = \frac{\omega_0 b}{\frac{1}{m} + \frac{b^2}{J_A}}$$

## Phần 4

# CÁC NGUYÊN LÝ CƠ HỌC

Cùng với hai vấn đề đã nghiên cứu là phương trình vi phân của chuyển động và các định lý tổng quát của động lực học; các nguyên lý cơ học trình bày dưới đây sẽ cho ta một phương pháp tổng quát khác giải quyết có hiệu quả và nhanh gọn nhiều bài toán động lực học của cơ hệ không tự do.

Các nguyên lý cơ học là phân cơ sở của cơ học giải tích. Căn cứ vào nguồn năng lượng và đặc điểm kết cấu của cơ hệ, cơ học giải tích sử dụng công cụ giải tích toán học để thiết lập phương trình vi phân chuyển động và tìm cách tích phân các phương trình đó. Trong phần này chỉ giới thiệu một số vấn đề cơ bản nhất của cơ học giải tích cụ thể là chỉ thiết lập phương trình vi phân chuyển động cho cơ hệ không tự do và nêu lên một số tính chất của nó mà ta không đi sâu vào phương pháp tích phân các phương trình đó.

## Chương 14

### NGUYÊN LÝ DI CHUYỂN KHẢ DĨ

#### 14.1. CÁC KHÁI NIỆM CƠ BẢN VỀ CƠ HỆ

Để làm cơ sở cho việc thiết lập các nguyên lý cơ học trước hết nêu một số khái niệm cơ bản về cơ hệ không tự do.

##### 14.1.1. Liên kết và phân loại liên kết

###### *14.1.1.1. Cơ hệ không tự do*

Cơ hệ không tự do là một tập hợp nhiều chất điểm mà trong chuyển động của chúng ngoài lực tác dụng ra vị trí và vận tốc của chúng còn bị ràng buộc bởi một số điều kiện hình học và động học cho trước.

### **14.1.1.2. Liên kết và phân loại liên kết**

Liên kết là điều kiện ràng buộc chuyển động lên các chất điểm của cơ hệ không tự do. Các biểu thức toán học mô tả các điều kiện ràng buộc đó gọi là phương trình liên kết. Dạng tổng quát của phương trình liên kết có thể viết :

$$f_j(r_k, v_k, t) \geq 0 \quad j = 1 \dots m ; k = 1 \dots n$$

$j$  là số thứ tự các phương trình liên kết.

$k$  là số thứ tự các chất điểm trong hệ.

#### **Phân loại liên kết**

Căn cứ vào phương trình liên kết ta có thể phân loại liên kết thành : liên kết dừng hay không dừng , liên kết giữ hay không giữ , liên kết hình học hay động học

Nếu liên kết mà phương trình không chứa thời gian  $t$  gọi là liên kết dừng. Ngược lại phương trình liên kết chứa thời gian  $t$  gọi là liên kết không dừng hay hữu thời

Nếu liên kết mà phương trình mô tả bằng đẳng thức ta gọi là liên kết giữ hay liên kết hai phía. Nếu liên kết có phương trình mô tả bằng bất đẳng thức gọi là liên kết không giữ hay liên kết một phía.

Nếu liên kết có phương trình không chứa vận tốc  $v$  gọi là liên kết hình học hay liên kết hô nô nô. Ngược lại nếu liên kết có phương trình chứa yếu tố vận tốc  $v$  gọi là liên kết động học hay không hô nô nô.

Sau đây nêu một vài thí dụ về các loại liên kết.

Cơ cấu biên tay quay OAB biểu diễn trên hình (14-1) có phương trình liên kết :

$$x_A^2 + y_A^2 = r^2 ;$$

$$(x_B + x_A)^2 + y_A^2 = l^2 ;$$

$$y_B = 0 .$$

Các phương trình liên kết trên thể hiện liên kết dừng, giữ và hô nô nô.

Bánh xe bán kính  $R$  lăn không trượt trên đường thẳng (hình 14-2) có phương trình liên kết :

$$y_0 \geq R ;$$

$$V_P = 0 ;$$

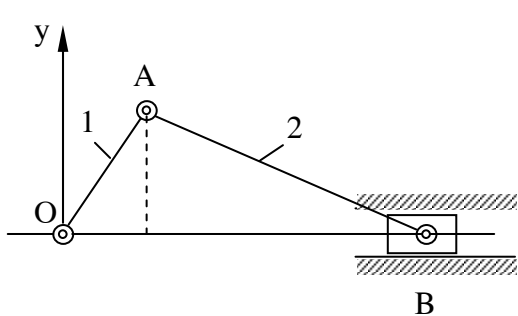
Liên kết này là liên kết dừng, không giữ và không hô nô nô m.

Vật A treo vào đầu sợi dây vắt qua ròng dộc cố định B. Đầu kia của dây được cuốn lại liên tục theo thời gian. Giữ cho vật dao động trong mặt phẳng oxy thẳng đứng (hình 14-3). Phương trình liên kết được viết :

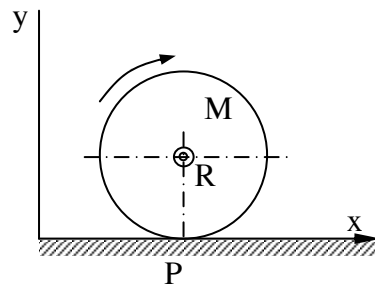
$$x_A^2 + y_A^2 = \leq l^2(t) ;$$

$$z_A = 0 .$$

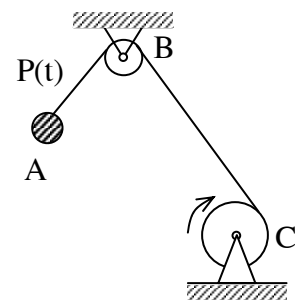
Liên kết này không dừng, không giữ và hô nô nô m.



Hình 14.1



Hình 14.2



Hình 14.3

### 14.1.2. Toạ độ suy rộng.

Toạ độ suy rộng là các thông số định vị của cơ hệ. Ký hiệu toạ độ suy rộng là  $q_j$ ;  $q_j$  có thể đo bằng đơn vị độ dài, đơn vị góc quay, điện lượng...

Nếu số các toạ độ suy rộng đủ để xác định vị trí của hệ ta gọi là toạ độ suy rộng đủ. Nếu số toạ độ dư thừa nghĩa là vượt quá số toạ độ cần thiết để xác định vị trí của hệ gọi là toạ độ dư. Số các toạ độ dư được liên hệ với nhau bằng biểu thức dạng :

$$f_i(q_k, q_k, t) \geq 0 \quad \text{gọi là phương trình liên kết.}$$

Cơ cấu tay quay thanh truyền biểu diễn trên hình 14-1 nếu chọn  $q_1 = \varphi$  và  $q_2 = \Psi$  thì giữa  $q_1$  và  $q_2$  có phương trình :

$$r \sin q_1 - l \sin q_2 = 0.$$

Nếu chọn  $q_1 = x_A$  và  $q_2 = y_A$  thì giữa  $q_1$  và  $q_2$  có phương trình :

$$q_1^2 + q_2^2 = r^2 ;$$

$$q_1 = R \cos q_3 .$$

### 14.1.3. Di chuyển khả dĩ của cơ hệ

Di chuyển khả dĩ là di chuyển vô cùng nhỏ của cơ hệ tại vị trí đang xét sang vị trí lân cận mà cơ hệ có thể thực hiện phù hợp với liên kết đặt liên hệ. Để phân biệt với di chuyển thực dr ta ký hiệu di chuyển khả dĩ là  $\delta r$ .

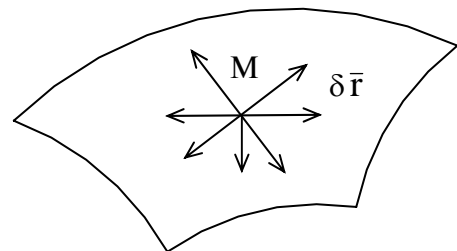
Nếu gọi  $\vec{r}_k$  và  $\vec{r}'_k$  là véc tơ định vị của chất điểm thứ k trong hệ tại vị trí đang xét và tại vị trí lân cận thì  $\delta \vec{r}_k = \vec{r}_k - \vec{r}'_k$  ta có :

$$f_j(\vec{r}'_k, \vec{v}'_k, t) - f_j(\vec{r}_k, \vec{v}_k, t) = 0 \quad (j = 1 \dots m).$$

Với định nghĩa trên ta thấy di chuyển thực khác với di chuyển khả dĩ ở chỗ :

Di chuyển thực  $d\vec{r}$  phụ thuộc vào lực tác dụng và điều kiện đầu và liên kết

đặt lên hệ còn di chuyển khả dĩ chỉ phụ thuộc vào liên kết đặt lên hệ mà thôi. Chính vì thế di chuyển thực chỉ có một còn di chuyển khả dĩ có thể có một hoặc nhiều. Đối với hệ chịu liên kết dừng di chuyển thực sẽ trùng với một trong số các di chuyển khả dĩ. Trong cơ cấu



**Hình 14.4**

tay quay thanh truyền (hình 14-1) di chuyển khả dĩ của hệ là một tập hợp các véc tơ  $\delta r_A$  và  $\delta r_B$  thoả mãn điều kiện liên kết như sau : Hình chiếu lên AB của  $\delta r_A$  bằng hình chiếu lên Ab của  $\delta r_B$ . Chất điểm đặt lên mặt cong (hình 14-4) có di chuyển khả dĩ là tập hợp các véc tơ  $\delta \vec{r}$  tiếp tuyến với mặt cong tại vị trí đang xét.

#### 14.1.4. Bậc tự do của cơ hệ

Di chuyển khả dĩ của cơ hệ là có nhiều tuy nhiên mức độ nhiều có hạn chế. Trong số các di chuyển khả dĩ của cơ hệ có thể có một hay một số  $m$  di chuyển cơ sở. Các di chuyển còn lại được biểu diễn qua các di chuyển cơ sở nói trên. Các di chuyển cơ sở độc lập tuyến tính với nhau và đúng bằng thông số định vị của cơ hệ tức là bằng số toạ độ suy rộng đủ. Ta gọi các số di chuyển khả dĩ cơ sở của hệ là số bậc tự do  $m$  của hệ.

Trong cơ cấu tay quay thanh truyền rõ ràng số bậc tự do  $m = 1$ , và có thể chọn một trong  $\varphi$  hay  $\mu$  làm di chuyển cơ sở.

Số bậc tự do của hệ càng cao thì mức độ tuỳ ý của các di chuyển khả dĩ càng lớn có thể xác định số bậc tự do của cơ hệ bằng biểu thức :  $m = r - s$ .

Trong đó  $r$  là số toạ độ dư và  $s$  là số phương trình liên kết.

#### 14.1.5. Liên kết lý tưởng - Lực suy rộng

##### 14.1.5.1. Liên kết lý tưởng

Nếu tổng cộng nguyên tố của phản lực liên kết trong mọi di chuyển khả dĩ của cơ hệ đều triệt tiêu thì liên kết đặt lên cơ hệ được gọi là liên kết lý tưởng.

Gọi  $\vec{N}_k$  là phản lực liên kết tác dụng lên chất điểm  $M_k$ ;  $\partial \vec{r}_k$  là véc tơ di chuyển khả dĩ của chất điểm đó thì theo định nghĩa trên ta có :

$$\sum_{k=1}^n \vec{N}_k \cdot \partial \vec{r}_k = 0 \quad (14-1)$$

Trong thực tế nếu cần bỏ qua lực ma sát và tính đàn hồi của vật thể tạo thành cơ hệ thì đa số các cơ hệ thoả mãn biểu thức trên vsf như vậy chúng chịu các liên kết lý tưởng. Khi phải kể đến các lực ma sát và tính đàn hồi của vật thể ta vẫn dùng được khái niệm liên kết lý tưởng trên đây nhưng phải xem các lực do ma sát hoặc do tính đàn hồi của vật thể tác dụng lên cơ hệ như là các hoạt lực.

Vật rắn tuyệt đối tự do là một cơ hệ chịu liên kết lý tưởng.

Quả vậy nếu ta xét một cặp chất điểm M, N bất kỳ trong vật thì lực tác dụng tương hỗ giữa chúng là F, F' với  $F = -F'$ . Gọi  $\partial\vec{r}$  và  $\partial\vec{r}'$  là các véc tơ di chuyển khả dĩ của chất điểm M, N, ta có :

$$\sum_{k=1}^2 \vec{N}_k \partial\vec{r}_k = \vec{F} \cdot \partial\vec{r} + F' \partial\vec{r}' = \vec{F}(\partial\vec{r} + \partial\vec{r}').$$

Theo động học vật rắn ta có :

$\partial\vec{r} = \partial\vec{r}' + \partial\overline{MN}$  nghĩa là :  $\partial\vec{r} - \partial\vec{r}' = \partial\overline{MN}$ . Véc tơ MN có độ lớn không đổi nên  $\partial\overline{MN} = (\partial\vec{r} - \partial\vec{r}')$  vuông góc với  $\vec{F}$ . Cuối cùng suy ra  $\vec{F} \cdot (\partial\vec{r} - \partial\vec{r}') = 0$ , hay  $\sum_{k=1}^n \vec{N}_k \partial\vec{r}_k = 0$ , điều này chứng tỏ vật rắn tự do là cơ hệ chịu liên kết lý tưởng.

Hai vật rắn có bề mặt trơn nhẵn tiếp xúc với nhau tạo thành một cơ hệ chịu liên kết lý tưởng.

Cũng dễ dàng nhận thấy hai vật rắn có bề mặt trơn nhẵn tiếp xúc với nhau tạo thành một cơ hệ chịu liên kết lý tưởng.

Dây mềm không dẫn vắt qua ròng rọc khi bỏ qua sự trượt của dây và bỏ qua ma sát ổ trục cũng là một cơ hệ chịu liên kết lý tưởng.

#### 14.1.5.2. Lực suy rộng

Xét cơ hệ N chất điểm, có m toạ độ suy rộng đủ  $q_1, q_2, \dots, q_m$ . Biểu thức tổng công của các hoạt lực trong một di chuyển khả dĩ nào đó của cơ hệ có thể viết:

$$\sum_{k=1}^n \partial A_k^a = \sum_{k=1}^n \vec{F}_k^a \partial\vec{r}_k. \quad (a)$$

Trong đó  $\vec{F}_k^a$  là tổng các hoạt lực tác dụng lên chất điểm  $M_k$ ;  $\partial\vec{r}_k$  là di chuyển khả dĩ của chất điểm  $M_k$  tại vị trí đang xét.

Biểu diễn véc tơ định vị  $\vec{r}_k$  và di chuyển khả dĩ  $\partial\vec{r}_k$  qua các toạ độ suy rộng ta có :

$$\vec{r}_k = \vec{r}_k(q_1, q_2, \dots, q_m);$$



$$\vec{r}_k = \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_1} \partial q_1 + \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_2} \partial q_2 + \dots \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_m} \partial q_m .$$

Thay kết quả vào biểu thức (a) ở trên ta được

$$\begin{aligned} \sum_{k=1}^N \partial A_k^a &= \sum_{k=1}^N \vec{F}_k \left( \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_1} \partial q_1 + \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_2} \partial q_2 + \dots \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_m} \partial q_m \right) \\ &= \sum_{k=1}^N \vec{F}_k^a \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_1} \partial q_1 + \sum_{k=1}^N \vec{F}_k^a \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_2} \partial q_2 + \dots \sum_{k=1}^N \vec{F}_k^a \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_m} \partial q_m \end{aligned}$$

$$Q_1 \partial q_1 + Q_2 \partial q_2 + \dots Q_n \partial q_n = \sum_{j=1}^n Q_j \partial q_j$$

Đại lượng  $Q_j = \sum_{k=1}^N \vec{F}_k^a \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_j}$  được gọi là lực suy rộng tương ứng với tọa độ

suy rộng  $q_j$ .

Ta có định nghĩa : Lực suy rộng  $Q_j$  ứng với tọa độ suy rộng  $q_j$  là đại lượng vô hướng biểu thị bằng hệ số của biến phân tương ứng trong biểu thức tổng công của các hoạt lực tác dụng lên cơ hệ trong di chuyển khả dĩ bất kỳ của cơ hệ đó.

Bản chất vật lý của lực suy rộng phụ thuộc vào bản chất vật lý của tọa độ suy rộng tương ứng. Chẳng hạn ta thường gặp :

Tọa độ suy rộng  $q_j$  là độ dài thì  $Q_j$  là lực; là góc quay thì  $Q_j$  là mô men lực ;  $q_j$  là điện lượng thì  $Q_j$  là điện thế.  $q_j$  là điện thế thì  $Q_j$  là điện lượng.

Trong thực hành để xác định lực suy rộng  $Q_j$  ta có phương pháp sau đây. Cho hệ một di chuyển khả dĩ với  $\partial q_j \neq 0$  còn các biến phân khác của tọa độ suy rộng cho bằng không, sau đó tính công của các lực trong di chuyển đó của hệ. Theo định nghĩa trên ta có :

$$\sum_{k=1}^N \partial A_k^a = \sum_{j=1}^n Q_j \partial q_j$$

Vì các biến phân  $\partial q \neq \partial q_j$  đều triệt tiêu nên biểu thức trên viết được :

$$\sum_{k=1}^N \partial A_k^a = \sum_{j=1}^n Q_j \partial q_j$$

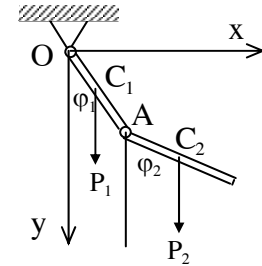
Từ đây suy ra biểu thức xác định lực suy rộng  $Q_j$  ;

$$Q_j = \frac{\sum_{k=1}^N \partial A_k^a}{\partial q_j}$$

**Thí dụ 14.1** : Xác định lực suy rộng tương ứng với toạ độ suy rộng của hệ con lắc vật lý kép biểu diễn trên hình (14-5). Cho biết trọng lượng của mỗi con lắc đều bằng  $P$  và đặt tại điểm giữa  $C_1$ , Chứng từ của các con lắc ; Độ dài của mỗi con lắc là  $l$ .

Bài giải :

Chọn toạ độ suy rộng đủ của hệ là các góc  $\varphi_1$   $\varphi_2$  như trên hình vẽ. Gọi các lực tương ứng là  $Q_1$ ,  $Q_2$ . Trước hết xác định  $Q_1$ , ta cho hệ một di chuyển khả dĩ sao cho  $\partial\varphi_1 \neq 0$  còn  $\partial\varphi_2 = 0$ . Công của các hoạt lực  $P_1$ ,  $P_2$  trong di chuyển đó tính được :



**Hình 14.5**

$$\begin{aligned} \sum_{k=1}^N \partial A_k^a &= -P \cdot \frac{1}{2} \sin \varphi_1 \cdot \partial\varphi_1 - P_2 l \sin \varphi_1 \partial\varphi_1 ; \\ &= \frac{3Pl}{2} \sin \varphi_1 \partial\varphi_1 = Q_1 \partial\varphi_1 . \end{aligned}$$

Suy ra :

$$Q_1 = -\frac{3Pl}{2} \sin \varphi_1 .$$

Để tính  $Q_2$  cho hệ một di chuyển khả dĩ với  $\partial\varphi_1 = 0$  còn  $\partial\varphi_2 \neq 0$ . Khi đó chỉ có con lắc AB di chuyển và công của hoạt lực trong di chuyển này là :

$$\sum_{k=1}^N \partial A_k^a = -P_2 \cdot \frac{1}{2} \sin \varphi_2 \partial\varphi_2 = -P \cdot \frac{1}{2} \sin \varphi_2 \partial\varphi_2 = Q_2 \partial\varphi_2 .$$

Suy ra :  $Q_2 = -P \cdot \frac{1}{2} \sin \varphi .$

### 14.2.1. Nguyên lý di chuyển khả dĩ

Khi cơ hệ chịu liên kết dừng và lý tưởng thì điều kiện cần và đủ để nó cân bằng tại vị trí đang xét là tổng công của các hoạt lực trong mọi di chuyển khả dĩ của hệ tại vị trí đang xét bằng không.

$$\sum_{k=1}^N \delta A_k^a = \sum \vec{F}_{ka} \cdot \delta \vec{r}_k = 0 .$$

Trước hết ta chứng minh điều kiện cần. Xét cơ hệ chịu liên kết dừng và lý tưởng. Giả sử ở vị trí đang xét hệ cân bằng. Ta phải chứng minh điều kiện cần có là  $\sum \vec{F}_{ka} \cdot \delta \vec{r}_k = 0$  . Thật vậy, vì hệ cân bằng nên chất điểm  $M_k$  trong hệ cũng cân bằng. Nếu gọi  $\vec{F}_k^a$  và  $\vec{N}_k$  là hoạt lực và phản lực liên kết tác dụng lên chất điểm khảo sát ta sẽ có :

$$\vec{F}_k^a + \vec{N}_k = 0 .$$

Cho hệ một di chuyển khả dĩ tại vị trí đang xét và gọi  $\delta \vec{r}_k$  là di chuyển của chất điểm  $M_k$  ta cũng có thể viết :

$$\vec{F}_k^a \cdot \delta \vec{r}_k + \vec{N}_k \cdot \delta \vec{r}_k = 0 .$$

Viết cho cả hệ, nghĩa là cho k tiến từ 1 đến N sau đó cộng vế với vế của các biểu thức sẽ được :

$$\sum_{k=1}^N \vec{F}_k^a \cdot \delta \vec{r}_k + \sum_{k=1}^N \vec{N}_k \cdot \delta \vec{r}_k = 0 .$$

Vì liên kết là lý tưởng nên  $\sum_{k=1}^N \vec{N}_k \cdot \delta \vec{r}_k = 0$  do đó cần phải có

$$\vec{F}_k^a \cdot \delta \vec{r}_k = 0 .$$

Sau đây chứng minh điều kiện đủ.

Giả thiết cơ hệ thoả mãn điều kiện  $\sum_{k=1}^N \vec{F}_k^a \cdot \delta \vec{r}_k = 0$  ta phải chứng minh rằng điều kiện này đủ để cho hệ tự cân bằng ở vị trí đang xét. Thật vậy nếu cơ hệ thoả mãn điều kiện trên mà không cân bằng thì chứng tỏ nó phải khởi động tại vị trí đang xét đó. Như vậy biến thiên của hệ phải dương.  $dT > 0$ . Theo định lý động năng ta có :

$$dT = \sum dA_k^a = \sum_{k=1}^N \vec{F}_k^a \cdot \partial \vec{r}_k + \sum \vec{N}_k \cdot \partial \vec{r}_k .$$

Với hệ chịu liên kết dừng thì di chuyển thực  $dr$  sẽ trùng với một trong các di chuyển khả dĩ. Ta có  $dr = \partial \vec{r}_k$ .

Thay vào biểu thức trên ta được :

$$dT = \sum_{k=1}^N \vec{F}_k^a \cdot \partial \vec{r}_k + \sum_{k=1}^N \vec{N}_k \cdot \partial \vec{r}_k > 0$$

Vì hệ chịu lực liên kết lý tưởng nên :

$$+ \sum_{k=1}^N \vec{N}_k \cdot \partial \vec{r}_k = 0 .$$

$$\text{Chỉ còn lại : } dT = \sum_{k=1}^N \vec{F}_k^a \cdot \partial \vec{r}_k > 0 .$$

Điều này trái với giả thiết đã nêu, chứng tỏ cơ hệ không thể khởi động tại vị trí đang xét nghĩa là khi thoả mãn điều kiện  $\sum_{k=1}^N \vec{N}_k \cdot \partial \vec{r}_k = 0$  thì chắc chắn cơ hệ sẽ cân bằng.

#### 14.2.2. Phương trình cân bằng tổng quát của cơ hệ không tự do

Từ điều kiện cân bằng  $\sum_{k=1}^N \vec{N}_k \cdot \partial \vec{r}_k = 0$  có thể thiết lập phương trình tổng quát cho cơ hệ dưới hai dạng tọa độ Đề các và tọa độ suy rộng.

- Dạng tọa độ Đề các .

Gọi  $X_k^a, Y_k^a, Z_k^a$  là hình chiếu của hoạt lực  $\vec{F}_k^a$  và  $\partial x_k, \partial y_k, \partial z_k$ , là hình chiếu của di chuyển  $\partial \vec{r}_k$  lên các trục tọa độ oxyz. Ta có thể viết phương trình cân bằng của hệ dưới dạng phương trình sau đây:

$$\sum \partial A_k = \sum_{k=1}^N \vec{F}_k^a \cdot \partial \vec{r}_k = \sum_{k=1}^N (X_k^a \partial x_k + Y_k^a \partial y_k + Z_k^a \partial z_k) . \quad (14-3)$$

Phương trình này gọi là phương trình cân bằng tổng quát của hệ dưới dạng tọa độ Đề các.

- Dạng tọa độ suy rộng.

Xét hệ có  $m$  tọa độ suy rộng đủ  $q_1, q_2, \dots, q_m$ . Điều kiện cân bằng của hệ có thể viết :

$$\sum \partial A_k = \sum_{k=1}^N \vec{F}_k^s \cdot \partial \vec{r}_k = \sum_{k=1}^N Q_j \partial q_j = 0 .$$

Nếu hệ chịu liên kết hình học (hô nô nô) thì các  $\partial q_j$  là độc lập với nhau và dễ dàng suy ra các điều kiện cân bằng sau đây :

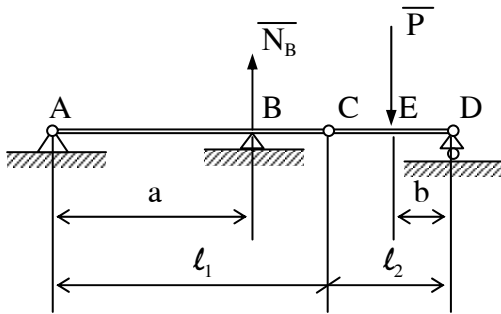
$$Q_1 = 0 ; Q_2 = 0 ; \dots Q_m = 0. \quad (14-4)$$

Các phương trình (12-3) và (12-4) chính là điều kiện cân bằng tổng quát của cơ hệ chịu liên kết cứng, hô nô nô là lý tưởng.

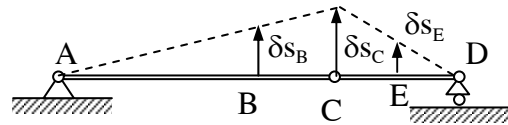
Sau đây là các bài toán thí dụ.

**Thí dụ 14.1**

Xà kép gồm hai đoạn AC và chuyển động nối với nhau bằng khớp bản lề ở C. Trên đoạn chuyển động có lực tập trung P tác dụng theo phương vuông góc với xà tại E. Xác định phản lực tại gối đỡ di động B. Kích thước kết cấu xà cho trên hình (14-6a).



**Hình 14.6a**



**Hình 14.6b**

**Bài giải :**

Để xác định phản lực  $N_B$  ta giải phỏng liên kết (gối tựa di động) tại B và thay vào đó phản lực  $N_B$ .

Cho hệ di chuyển khả dĩ với  $\partial S_B, \partial S_C, \partial S_{cE}$  như hình vẽ.

Phương trình cân bằng tổng quát cho hệ viết được :

$$\sum \partial A_k^a = N_B \partial S_B - P \cdot \delta S_E = 0. \text{ Trong đó :}$$

$$\partial S_E = \frac{b}{a} \frac{l_1}{l_2} \partial S_B. \text{ Phương trình cân bằng còn viết được :}$$

$$N_B \partial S_B - P \cdot \frac{b}{a} \frac{l_1}{l_2} \partial S_B = 0 \text{ hay } N_B - P \cdot \frac{b}{a} \frac{l_1}{l_2} = 0$$

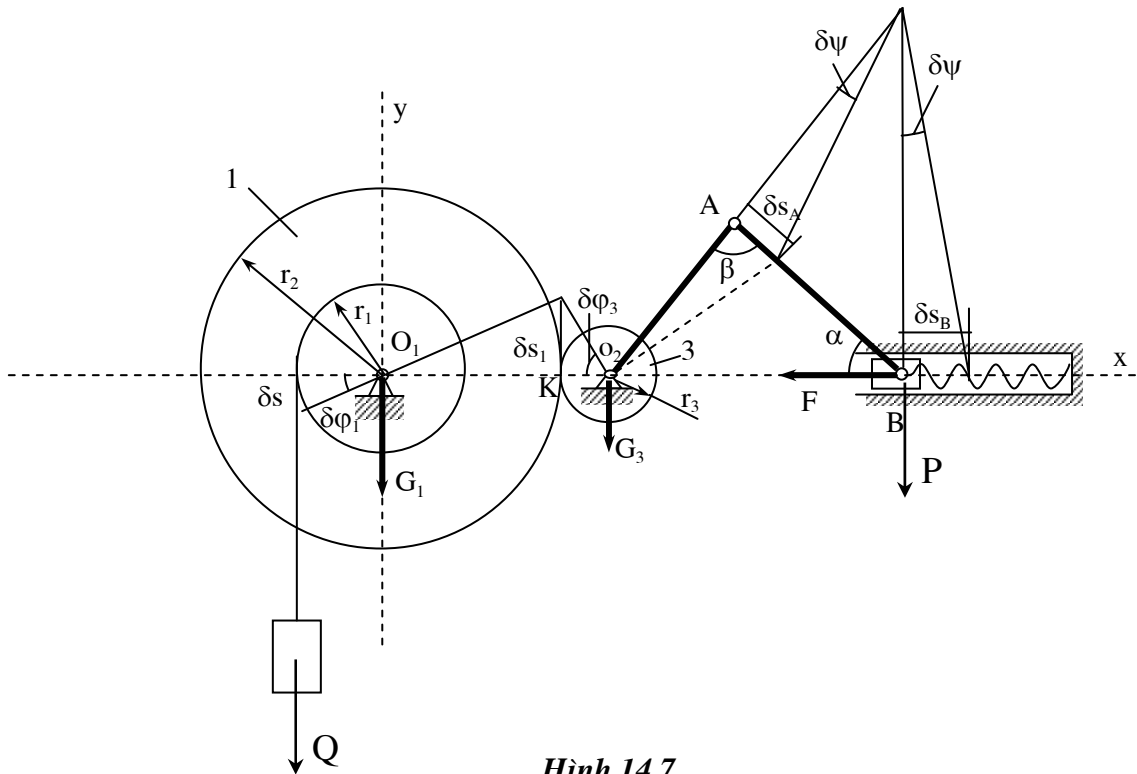
Suy ra :

$$N_B = P \cdot \frac{b l_1}{a l_2} .$$

Kết quả cho ta giá trị dương chứng tỏ chiều của phản lực  $N_B$  chọn như hình vẽ là đúng.

**Thí dụ 142:** Cho cơ cấu chịu tác dụng các lực cân bằng biểu diễn trên hình (14-7).

Xác định độ biến dạng  $h$  của lò xo nếu cho  $Q = 100\text{N}$ ; độ cứng lò xo  $c = 5\text{N/cm}$ ;  $r_1 = 20\text{cm}$ ;  $r_2 = 40\text{cm}$ ;  $r_3 = 10\text{cm}$ ;  $OA = 50\text{cm}$ ;  $\alpha = 30^\circ$ ;  $\beta = 90^\circ$ .



Hình 14.7

Bài giải:

Xét hệ bao gồm vật D đến con trượt B. bỏ qua ma sát ở trục và mặt trượt liên kết đặt lên hệ là dừng, một phía, hô nô nôm và lý tưởng.

Hoạt lực tác dụng lên hệ gồm trọng lượng  $\vec{Q}, \vec{G}_1, \vec{G}_3, \vec{P}$  và các lực đàn hồi  $\vec{F}$  của lò xo. Trong các lực trên chỉ có lực  $\vec{Q}$  và  $\vec{F}$  là sinh công.

Cho hệ một di chuyển khả dĩ với  $\delta s$  là di chuyển của vật D làm cơ sở. Ta có thể tìm được di chuyển của điểm B như sau :

Ta có :  $\partial\varphi_1 = \frac{\partial s}{r_1}$

Điểm tiếp xúc K giữa hai bánh răng 2 và 3 có di chuyển  $\partial s_1$  với :

$$\partial s_1 = r_1 \partial\varphi_1 = \frac{r_2}{r_1} \partial s \text{ . di chuyển góc quay của bánh răng 3 sẽ là}$$

$$\partial\varphi_3 = \frac{\partial s_1}{r_1 r_3} \cdot \frac{r_2}{r_3} \text{ .}$$

Vì thanh  $O_3A$  gắn với bánh răng A nên điểm A có di chuyển :

$$\partial s_A = O_3A \cdot \partial\varphi_3 = 1 \frac{r_2}{r_1 r_3} \partial s \text{ .}$$

Ta có thể xác định di chuyển của B thông qua  $\partial s_A$ . Vì thanh AB chuyển động song phẳng với P là tâm vận tốc tức thời nên suy ra :

$$\frac{PA}{PB} = \frac{\partial s_B}{\partial s_A} \text{ , hay : } \partial a_B = \frac{PA}{PB} \partial s_A \text{ .}$$

Trong tam giác APB ta có :  $\frac{PB}{PA} = \frac{1}{\cos 30^\circ}$  .

Nên :  $\partial s_B = \frac{r_2}{r_1 r_3 \cos 30^\circ} \partial s$  .

Thiết lập điều kiện cân bằng cho hệ nhờ nguyên lý di chuyển khả dĩ. Ta có:

$$\sum \vec{F}_k \partial \vec{r}_k = Q \partial s - F \partial s_B = 0 \text{ Thay } F = c \cdot h$$

ta được :  $Q \partial s - c \cdot h \frac{r_2}{r_1 r_3 \cos 30^\circ} \partial s = 0$  .

Suy ra :  $h = \frac{Q}{c} \frac{r_1 r_3 \cos 30^\circ}{r_2} \partial s = \frac{100 \cdot 20 \cdot 10 \cdot 0,87}{5 \cdot 40 \cdot 50} = 1,74 \text{ cm}$  .

Như vậy hệ cân bằng khi lò xo bị nén một đoạn  $h = 1,74 \text{ cm}$ .

## Chương 15

### NGUYÊN LÝ DA LAM BE

#### 15.1. LỰC QUÁN TÍNH VÀ NGUYÊN LÝ DA LAM BE ĐỐI VỚI CHẤT ĐIỂM

Xét chất điểm có khối lượng  $m$  chuyển động với gia tốc  $\vec{W}$  dưới tác dụng các của lực  $\vec{F}_1, \vec{F}_2, \dots, \vec{F}_n$  (hình 15-1).

Phương trình cơ bản của động lực học viết cho chất điểm :

$$m\vec{W} = \vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \dots + \vec{F}_n = \sum_{i=1}^N \vec{F}_i .$$

Chuyển các số hạng của phương trình trên sang một vế được :

$$\sum \vec{F}_i + (-m\vec{W}) = 0 . \quad (1)$$

Số hạng  $(-m\vec{W})$  có thứ nguyên của lực bằng tích số giữa khối lượng  $m$  với gia tốc  $w$ , cùng phương nhưng ngược chiều với gia tốc được gọi là lực quán tính của chất điểm và ký hiệu là  $\vec{F}_{qt}$ .

$$\text{Ta có } \vec{F}_{qt} = -m\vec{W} .$$

Thay vào phương trình (1) ta được :

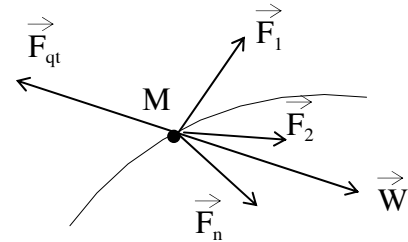
$$\sum_{i=1}^N \vec{F}_i + \vec{F}_{qt} = 0 .$$

Các lực  $\sum \vec{F}_i$  và lực  $\vec{F}_{qt}$  đồng quy tại chất điểm vì vậy có thể viết :

$$(\vec{F}_1, \vec{F}_2, \dots, \vec{F}_n, \vec{F}_{qt}) = 0 . \quad (15-1)$$

Biểu thức (15-1) biểu diễn nguyên lý Đa Lam Be cho chất điểm và được phát biểu như sau :

Khi chất điểm chuyển động, các lực thực sự tác dụng lên chất điểm (bao gồm các hoạt lực và phản lực liên kết) cùng với lực quán tính của nó tạo thành một hệ klực cân bằng.



Hình 15.1



Điều kiện cân bằng của hệ lực biểu diễn nguyên lý Đa Lam Be cho chất điểm viết được :

$$\Sigma X_i = X_1 + X_2 + \dots + X_n + X_{qt} = 0.$$

$$\Sigma Y_i = Y_1 + Y_2 + \dots + Y_n + Y_{qt} = 0.$$

$$\Sigma Z_i = Z_1 + Z_2 + \dots + Z_n + Z_{qt} = 0.$$

Trong đó :

$X_i, Y_i, Z_i$  và  $X_{qt}, Y_{qt}, Z_{qt}$  là các hình chiếu của lực  $F_i$  thực sự tác động lên chất điểm của lực quán tính  $\vec{F}_{qt}$  lên các trục oxyz.

Chú ý :

1. Lực quán tính  $\vec{F}_{qt}$  không đặt lên chất điểm, đó là lực tưởng tượng thêm vào để có nguyên lý Đa Lăm Be. Thực tế lực quán tính đặt vào liên kết của chất điểm. Thí dụ khi buộc một vật nặng vào đầu một sợi dây và quay thì lực thực sự tác dụng lên vật trong trường hợp này chỉ có trọng lực, lực căng của dây, lực cản không khí, còn lực quán tính của vật lại đặt lên sợi dây và có xu hướng đứt dây.

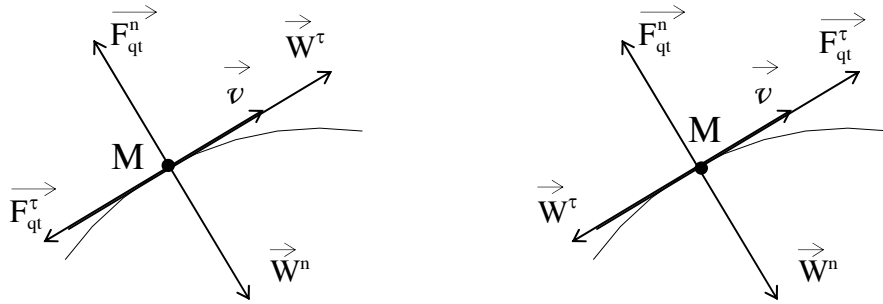
2. Khi chất điểm chuyển động cong, gia tốc của chất điểm có hai thành phần tiếp tuyến và pháp tuyến do đó lực quán tính cũng có hai thành phần tương ứng. Ta có :

$$\vec{W} = \vec{W}^{\tau} + \vec{W}^n.$$

$$\vec{F}_{qt} = -m\vec{W} = -m\vec{W}^{\tau} - m\vec{W}^n = \vec{F}_{qt}^{\tau} + \vec{F}_{qt}^n.$$

Trong đó lực quán tính tiếp tuyến  $\vec{F}_{qt}^{\tau}$  có phương tiếp tuyến với quỹ đạo có chiều phụ thuộc vào tính chất chuyển động của chất điểm. Nếu  $W = \frac{dv}{dt} > 0$  thì lực quán tính tiếp tuyến ngược chiều với vận tốc của chất điểm.

$W^{\tau} = \frac{dv}{dt} < 0$  thì lực quán tính tiếp tuyến cùng chiều với vận tốc của chất điểm. Vì vậy gia tốc pháp tuyến  $W^n$  luôn luôn cùng hướng vào tâm của đường cong tại vị trí đang xét nên  $\vec{F}_{qt}^n$  luôn luôn có chiều hướng từ tâm đường cong ra ngoài vì thế  $\vec{F}_{qt}^n$  được gọi là lực quán tính ly tâm (hình 15-2)

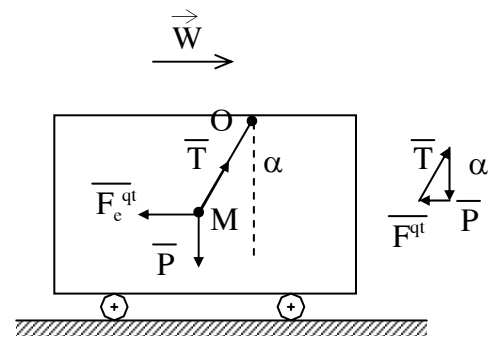


Hình 15.2

Nhờ nguyên lý Đa Lăm Be ta có thể giải thích các bài động lực học của chất điểm bằng phương pháp giải bài toán cân bằng của hệ lực đồng quy đã biết trong tĩnh học.

**Thí dụ 15-1**

Một bóng đèn có trọng lượng P treo trên trần của toa tàu đang chạy. Tại một thời điểm nào đó người ta thấy dây treo đèn lệch đi so với phương đứng một góc  $\alpha$ . Tính gia tốc của tàu tại thời điểm đó. Tính lực căng của dây (hình 15-3).



Hình 15.3

**Bài giải :**

Xét chuyển động của bóng đèn. Gọi gia tốc của bóng đèn là  $\vec{W}$  ta có : các lực thực sự tác dụng lên bóng đèn là trọng lực  $\vec{P}$ , lực căng  $\vec{T}$  của dây. Lực quán tính của bóng đèn là :

$$\vec{F}_{qt} = -\frac{P}{g} \vec{W} .$$

Theo nguyên lý Đa Lăm Be có :

$$(\vec{P}, \vec{T}, \vec{F}_{qt}) = 0$$

Hệ lực này gồm 3 lực đồng quy ta có thể thiết lập điều kiện cân bằng của chúng bằng tam giác khép kín như trên hình (15-3b).

Từ tam giác lực này suy ra :  $F_{qt} = Ptg\alpha$ .

Hay  $mw = ptg\alpha = mgtg\alpha;$

$$w = g \operatorname{tg} \alpha.$$

Tại thời điểm xét coi bóng đèn là cân bằng tương đối trong toa tàu do đó gia tốc của bóng đèn cũng chính là gia tốc của toa xe.

$$\text{Cuối cùng lực căng } T \text{ tính được ; } T = \frac{P}{\cos \alpha} = \frac{1}{\cos \alpha} P.$$

Ta có phương chiều biểu diễn như hình vẽ.

**Thí dụ 15-2 :** Một bình hình trụ chứa chất lỏng quay quanh trục thẳng đứng với vận tốc không đổi  $\omega_0$ . Tìm dạng mặt thoáng chất lỏng ở vị trí cân bằng tương đối (hình 15-4).

Bài giải:

Xét một phần tử chất lỏng  $M$  nằm trên mặt thoáng.

Giả thiết mặt phẳng oxy cắt mặt thoáng theo giao tuyến  $AOB$  đi qua điểm  $M$  (hình 15-4). Các lực thực sự tác động lên chất điểm  $M$  gồm : Trọng lực  $\vec{P}$  phản lực  $\vec{N}$  của phần chất lỏng còn lại tác dụng lên chất điểm có hướng theo pháp tuyến  $Mn$ .

Lực quán tính của chất điểm là  $\vec{F}_{qt} = m\vec{W}$  vì khối lỏng quay đều quanh trục quay nên gia tốc  $\vec{W}$  chỉ gồm thành phần pháp tuyến  $\vec{W}^n$  và lực quán tính  $\vec{F}_{qt}$  có phương chiều như hình vẽ :

$$F_{qt} = F_{qt}^n = m\omega^2 \cdot x ,$$

ở đây  $x$  là toạ độ của điểm  $M$ .

Áp dụng nguyên lý Đa Lăm Be cho chất điểm  $M$  ta có :

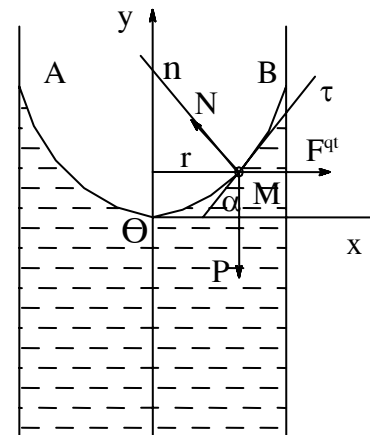
$$(\vec{P}, \vec{N}, \vec{F}_{qt}) \sim 0.$$

Phương trình cân bằng của hệ lực này trên trục tuyến  $Mt$  viết được :

$$m x \omega^2 \cos \alpha - mg \sin \alpha = 0 ;$$

$\alpha$  là góc nghiêng của đường tiếp tuyến với trục  $x$ .

$$\text{Suy ra } \operatorname{tg} \alpha = \frac{\omega^2}{g} \cdot x$$



**Hình 15.4**

Thay  $\text{tg}\alpha = \frac{dy}{dx}$  ta được :  $\frac{dy}{dx} = \frac{\omega^2}{g}.x$

Hay  $dy = \frac{\omega^2}{g}.x.dx$  .

Lấy tích phân hai vế theo các cận tương ứng có :

$$\int_0^y dy = \int_0^y \frac{\omega^2}{g}.x.dx ,$$

Hay  $y = \frac{\omega^2}{2g}.x^2$  .

Như vậy đường AOB là đường parabol và mặt thoáng của chất lỏng là một mặt paraboloid tròn xoay nhận trục oy là trục đối xứng.

## 15.2. NGUYÊN LÝ ĐA LĂM BE ĐỐI VỚI HỆ

### 15.2.1. Nguyên lý

Xét hệ gồm n chất điểm :  $M_1, M_2, \dots, M_n$ .

Tách một chất điểm  $M_k$  ra xét. Gọi  $\vec{F}_k^i$  và  $\vec{F}_k^e$  là tổng các nội lực và tổng các ngoại lực tác dụng lên chất điểm. Nếu chất điểm chuyển động với gia tốc  $\vec{W}_k$  thì lực quán tính của chất điểm sẽ là  $\vec{F}_{qtk} = -m_k \vec{W}_k$  .

Áp dụng nguyên lý Đa Lăm Be cho chất điểm ta có :

$$\left( \vec{F}_k^i, \vec{F}_k^e, \vec{F}_{qtk} \right) = 0.$$

Cho k tiến từ 1 ... n ta được n hệ lực cân bằng viết theo dạng trên. Tất cả các hệ lực đó hợp lại thành một hệ lực cân bằng :

$$\left( \vec{F}_k^i, \vec{F}_k^e, \vec{F}_{qtk} \right) = 0. \quad (k = 1 \dots n) \tag{15-3}$$

Biểu thức (15-3) biểu diễn nguyên lý Đa Lăm Be đối với hệ và được phát biểu như sau :

Khi hệ chuyển động các lực thực sự tác dụng lên hệ (kể cả nội lực và ngoại lực) cùng với lực quán tính của hệ tạo thành một hệ lực cân bằng.

Hệ lực biểu diễn bởi biểu thức (15-3) là hệ lực bất kỳ trong không gian và vậy điều kiện cân bằng của hệ có thể viết như sau :

$$\sum_{ki=1}^N (\vec{F}_k^i + \vec{F}_k^e + \vec{F}_{qtk}) = 0 ;$$

$$\sum_{ki=1}^N [\vec{m}_0(\vec{F}_k^i) + \vec{m}_0(\vec{F}_k^e) + \vec{m}_0(\vec{F}_{qtk})] = 0 .$$

Vì  $\sum_{ki=1}^N \vec{F}_k^i = 0$  nên phương trình còn lại :

$$\sum_{ki=1}^N (\vec{F}_k^e + \vec{R}^{qt}) = 0 ;$$

$$\sum_{ki=1}^N [\vec{m}_0(\vec{F}_k^e) + \vec{M}_0^{qt}] = 0 \quad (15-4)$$

Trong đó  $\vec{R}^{qt}$  và  $\vec{M}_0^{qt}$  là véc tơ chính và mô men chính lực quán tính của hệ.

Nếu viết dưới dạng hình chiếu ta có 6 phương trình sau :

$$\sum X_k^e + X^{qt} = 0;$$

$$\sum Y_k^e + Y^{qt} = 0;$$

$$\sum Z_k^e + Z^{qt} = 0;$$

$$\sum m_x(F_k^e) + M_x^{qt} = 0 ;$$

$$\sum m_y(F_k^e) + M_y^{qt} = 0 ;$$

$$\sum m_z(F_k^e) + M_z^{qt} = 0 .$$

Trong đó :  $X_k^e, Y_k^e, Z_k^e, X^{qt}, Y^{qt}, Z^{qt}$  là các thành phần hình chiếu lên các trục  $oxyz$  của ngoại lực  $\vec{F}_k^0$  và véc tơ chính của lực quán tính  $\vec{R}^{qt}$  còn  $m_x(\vec{F}_k^e), m_y(\vec{F}_k^e), m_z(\vec{F}_k^e)$  và  $M_x^{qt}, M_y^{qt}, M_z^{qt}$  là mô men đối với ba trục  $oxyz$  của ngoại lực  $\vec{F}_k^0$  và mô men chính của lực quán tính đối với ba trục.

Cũng như đối với chất điểm nguyên lý Đa Lăm Be đối với hệ cho ta phương pháp giải các bài toán động lực học cho hệ theo phương pháp tĩnh học và được gọi là phương pháp tĩnh động....Phương pháp tĩnh động được áp dụng rộng rãi để giải các bài toán động lực học đặc biệt là những bài toán xác định các phản lực liên kết. Khi sử dụng phương pháp khó khăn chính là việc xác định véc

tơ chính  $\vec{R}^{qt}$  và mô men chính,  $M_c^{qt}$ . Sau đây sẽ trình bày kết quả thu gọn hệ lực quán tính trong một số trường hợp đặc biệt.

### 15.2.2. Thu gọn hệ lực quán tính

#### 15.2.2.1. Thu gọn hệ lực quán tính của vật rắn chuyển động tịnh tiến

Các chất điểm trong vật có gia tốc như nhau và bằng gia tốc khối tâm :

$$\vec{W}_k = \vec{W}_c \quad (k=1\dots n).$$

Khi thu gọn hệ lực quán tính về khối tâm C ta được :

$$\vec{R}_c^{qt} = \sum -m_k \vec{W}_c = -M\vec{W}_c ;$$

$$M_c^{qt} = -\sum \vec{m}_c (m_k \vec{W}_c) = -\sum \vec{r}_k \times m_k \vec{W}_c = M\vec{r}_{cc} \times \vec{W}_c = 0.$$

Vì  $\vec{r}_{cc} = 0$  do ta chọn C làm tâm thu gọn.

Như vậy trong trường hợp vật chuyển động tịnh tiến hợp lực của các lực quán tính bằng véc tơ chính  $\vec{R}_c^{qt} = -M\vec{W}_c$  và đi qua khối tâm C.

#### 15.2.2.2. Thu gọn hệ lực quán tính của vật rắn chuyển động quay quanh một trục cố định đi qua khối tâm C

Gọi vận tốc và gia tốc của vật là  $\omega$  và  $\varepsilon$  ta có :

$$\vec{R}_c^{qt} = \sum -m_k \vec{W}_k = -M\vec{W}_c = 0 \text{ vì } \vec{W}_c = 0.$$

$$M_k^{qt} = \sum_{k=1}^N m_{cz} (\vec{F}_k^{qt}) = \sum_{k=1}^N m_{cz} (\vec{F}_\tau^{qt}) + \sum_{k=1}^N m_{cz} (\vec{F}_n^{qt}).$$

Các lực quán tính pháp tuyến luôn luôn đi qua trục quay do đó :

$$\sum_k m_{cz} (\vec{F}_n^{qt}) = 0. \text{ Ta có :}$$

$$M_{cz}^{qt} = \sum_{k=1}^N m_{cz} (\vec{F}_\tau^{qt}) = -\sum d_k m_k d_k \varepsilon = -J_{oz} \varepsilon.$$

$$M_{cz}^{qt} = -J_{oz} \varepsilon.$$

Với  $J_{oz}$  là mô men quán tính của vật đối với trục quay.

Kết quả thu gọn hệ lực quán tính của hệ chuyển động quay quanh một trục đi qua khối tâm là :

$$\vec{R}_c^{qt} = 0 \text{ và } M_{cz}^{qt} = -J_{oz} \varepsilon.$$

**15.2.2.3. Thu gọn hệ lực quán tính của vật rắn chuyển động song phẳng**

Theo động học chuyển động song phẳng của vật có thể phân tích thành hai chuyển động cơ bản là tịnh tiến theo khối tâm và chuyển động quay quanh trục z đi qua khối tâm C vuông góc với mặt phẳng cơ sở. Thu gọn hệ lực quán tính với từng chuyển động cơ bản đó đã được trình bày trong hai trường hợp trên. Dễ dàng nhận thấy khi thu gọn các lực quán tính của hệ chuyển động song phẳng có kết quả sau :

$$\vec{R}_C^{qt} = -M\vec{W}_C \text{ và } M_{Cz}^{qt} = -J_{oz}\epsilon.$$

trong đó M và  $J_{oz}$  là khối lượng và mô men quán tính của hệ đối với trục quay cz.  $W_C$  và  $\epsilon$  là gia tốc khối tâm và gia tốc góc của hệ.

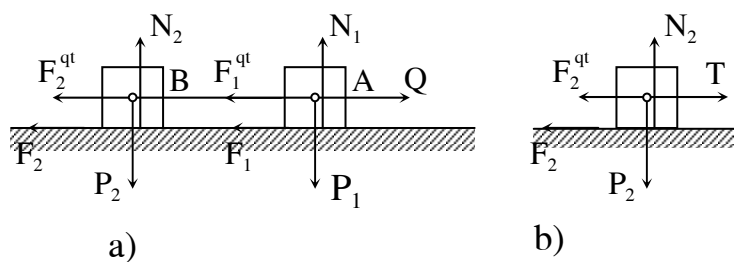
Sau đây giải một số bài toán có vận dụng nguyên lý Đa Lăm Be cho hệ.

**Thí dụ 15-3:**

Hai vật A và B có trọng lượng  $P_1$  và  $P_2$  liên kết với nhau bằng một sợi dây không dẫn trọng lượng không đáng kể. Hai vật chuyển động trên mặt phẳng nằm ngang có hệ số ma sát f nhờ tác dụng lực Q vào vật B theo phương ngang ( hình 15-5 ). Xác định gia tốc của hai vật và lực căng của sợi dây.

**Bài giải :**

Xét hệ gồm cả hai vật. Các lực ngoài tác dụng lên hệ gồm trọng lượng  $\vec{P}_1, \vec{P}_2$ , phản lực pháp tuyến  $\vec{N}_1, \vec{N}_2$ , lực ma sát trượt  $\vec{F}_1, \vec{F}_2$  và lực kéo Q.



**Hình 15.5**

Gọi lực quán tính đặt lên vật A và B là  $\vec{F}_1^{qt}, \vec{F}_2^{qt}$  ta có :

$$\vec{F}_1^{qt} = -\frac{P_1}{g} \vec{W}_1; \vec{F}_2^{qt} = -\frac{P_2}{g} \vec{W}_2$$

với  $\vec{W}_1 = \vec{W}_2 = \vec{W}$ .

Theo nguyên lý Đa Lăm Be ta có :

$$(\vec{P}_1, \vec{P}_2, \vec{N}_1, \vec{N}_2, \vec{F}_1, \vec{F}_2, \vec{Q}, \vec{F}_1^{qt}, \vec{F}_2^{qt}) = 0$$

Các lực này được biểu diễn trên hình (15-5a). Phương trình cân bằng theo phương trục ox nằm ngang viết được:

$$Q - \vec{F}_1^{qt} - \vec{F}_2^{qt} - \vec{F}_1 - \vec{F}_1 = 0,$$

$$\text{hay } Q = -\frac{P_2 + P_1}{g} \vec{W} - (P_2 + P_1)f = 0.$$

Suy ra gia tốc hai vật :

$$W = \left( \frac{Q}{P_2 + P_1} - f \right) \cdot g$$

Từ kết quả tìm được nhận thấy vật chuyển động khi :

$$f < \left( \frac{Q}{P_2 + P_1} \right).$$

Để tính lực căng T của dây ta phải tách một trong hai vật ra để xét chẳng hạn xét vật B. Các lực thực sự tác dụng lên vật B là :  $(\vec{P}_2, \vec{N}_2, \vec{F}_2, Q, \vec{T})$ . lực quán tính là  $\vec{F}_2^{qt}$ . Các lực này được biểu diễn trên hình (15-5b).

Áp dụng nguyên lý Đa Lăm Be ta có :

$$(\vec{P}, \vec{N}, \vec{F}_2, \vec{Q}, \vec{T}, \vec{F}_2^{qt}) \sim 0.$$

Viết phương trình của hệ cân bằng này lên phương ngang ta có:

$$Q - T - F_2 - F_2^{qt} = 0$$

$$Q - T - p_2 \cdot f - p_2 \frac{W}{g} = 0$$

Thay giá trị tìm được của w vào phương trình trên tính được :

$$T = \frac{QP_1}{P_1 + P_2}.$$

Kết quả cho thấy lực căng của dây không phụ thuộc lực ma sát.



**Thí dụ 15-4:**

Thanh đồng chất có chiều dài  $l$ , trọng lượng  $\vec{P}$ . Đầu A được giữ bằng khớp bản lề và đầu B được giữ bằng sợi dây (hình 15.6). Xác định lực căng  $\vec{T}$  của dây BD khi trục quay đều với vận tốc  $\omega_0$ .

Cho biết góc hợp bởi giữa thanh AB và trục quay AD là  $\alpha$ .

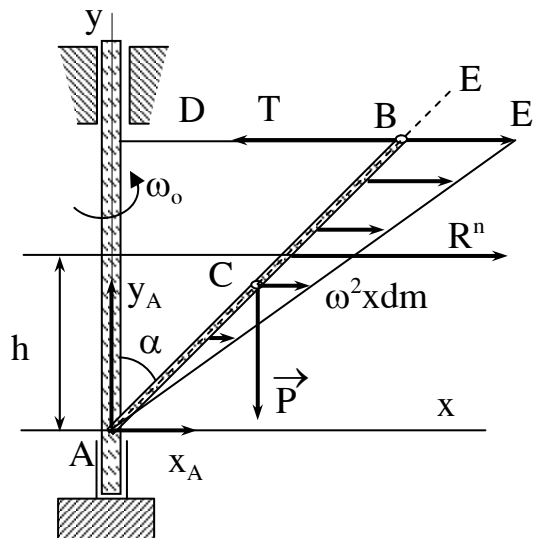
**Bài giải:**

Xét chuyển động của thanh AB. Các lực ngoài tác dụng lên thanh là: Trọng lực  $\vec{P}$ , phản lực  $\vec{R}_A$  và lực căng  $\vec{T}$  của dây. Gọi hợp lực của các lực quán tính là  $\vec{R}^{qt}$ . Theo nguyên lý Đa lam be ta có:

$$(\vec{P}, \vec{T}, \vec{R}_A, \vec{R}^{qt}) \sim 0.$$

Ta có nhận xét: Lực quán tính  $\vec{F}^{qt}_k$  của các phần tử trên thanh có cùng phương chiều và tỷ lệ với toạ độ  $x_k$  của nó.

Điều này cho phép vẽ biểu đồ phân bố các lực quán tính theo hình (15-6). Ta nhận thấy rằng hợp lực của hệ lực này  $\vec{R}^{qt} = M \cdot \vec{W}_c$  và đi qua trọng tâm của tam giác ABE, nghĩa là đi qua điểm F cách A một đoạn bằng  $2l/3$ . Dễ dàng tìm thấy phương trình cân bằng cho hệ lực:



**Hình 15.8**

$$\sum X = -T + X_A + R^{qt} = 0;$$

$$\sum Y = Y_A - P = 0;$$

$$\sum m_A(F_i) = T.l.\cos\alpha - R^{qt} \cdot \frac{2}{3} \cos\alpha - P \frac{1}{2} \sin\alpha = 0$$

.Thay  $R^{qt} = M \cdot W_c = \frac{P}{g} \frac{1}{2} \sin\alpha \omega^2$  và giải hệ phương trình trên ta được :

$$T = P \left( \frac{l\omega_0^2}{3g} \sin\alpha + \frac{1}{2} \operatorname{tg}\alpha \right);$$

$$Y_A = P \text{ và } X_A = P \left( \frac{l\omega_0^2}{3g} \sin\alpha + \frac{1}{2} \operatorname{tg}\alpha \right) - \frac{P}{g} \frac{1}{2} \sin\alpha \omega_0^2 .$$

### Chương 16

## PHƯƠNG TRÌNH TỔNG QUÁT CỦA ĐỘNG LỰC HỌC - PHƯƠNG TRÌNH LAGRANG LOẠI 2

### 16.1. PHƯƠNG TRÌNH TỔNG QUÁT CỦA ĐỘNG LỰC HỌC

Như đã biết ở chương 12 và chương 13, nguyên lý Đa Lãm Be cho ta phương pháp tĩnh để giải quyết các bài toán động lực học, còn nguyên lý di chuyển khả dĩ cho ta phương pháp tổng quát giải các bài toán cân bằng của cơ hệ tự do. Kết hợp hai nguyên lý trên cho chúng ta thiết lập phương trình vi phân chuyển động của cơ hệ tự do gọi là phương trình tổng quát của động lực học.

Xét cơ hệ chịu liên kết dừng và lý tưởng chuyển động dưới tác dụng của các hoạt lực và phản lực liên kết. Gọi  $\vec{F}_k^a, \vec{N}_k$  là hoạt lực và phản lực liên kết tác dụng lên chất điểm  $M_k$ . Nguyên lý Đa Lãm Be cho chất điểm  $M_k$  có thể viết ;

$$\vec{F}_k + \vec{N}_k - m_k \vec{W}_k = 0. \quad (a)$$

Cho hệ di chuyển khả dĩ, gọi  $\partial \vec{r}_k$  là di chuyển của chất điểm  $M_k$ . Nhân hai vế của phương trình (a) với  $\partial \vec{r}_k$  ta được

$$\vec{F}_k^a \partial \vec{r}_k + \vec{N}_k \partial \vec{r}_k - m_k \vec{W}_k \partial \vec{r}_k = 0. \quad (b)$$

Viết phương trình (b) cho tất cả các chất điểm trong hệ nghĩa là cho  $k = 1 \dots N$  ta sẽ được hệ N phương trình :

$$\vec{F}_1^a \partial \vec{r}_1 + \vec{N}_1 \partial \vec{r}_1 - m_1 \vec{W}_1 \partial \vec{r}_1 = 0 ;$$

$$\vec{F}_2^a \partial \vec{r}_2 + \vec{N}_2 \partial \vec{r}_2 - m_2 \vec{W}_2 \partial \vec{r}_2 = 0 ;$$

.....

$$\vec{F}_n^a \partial \vec{r}_n + \vec{N}_n \partial \vec{r}_n - m_n \vec{W}_n \partial \vec{r}_n = 0 .$$

Tiến hành cộng vế với vế của hệ N phương trình trên ta được :

$$\sum_{k=1}^N \vec{F}_k^a \partial \vec{r}_k + \sum_{k=1}^N \vec{N}_k \partial \vec{r}_k - \sum_{k=1}^N m_k \vec{W}_k \partial \vec{r}_k = 0 . \quad (c)$$

Vì liên kết đặt lên hệ là liên kết lý tưởng nên số hạng thứ hai trong phương trình (c) triệt tiêu :  $\sum_{k=1}^N \vec{N}_k \partial \vec{r}_k = 0 .$

Cuối cùng ta có :

$$\sum_{k=1}^N \vec{F}_k^a \partial \vec{r}_k - \sum_{k=1}^N m_k \vec{W}_k \partial \vec{r}_k = 0$$

$$\text{Hay : } \sum_{k=1}^N (\vec{F}_k^a - m_k \vec{W}_k) \partial \vec{r}_k = 0 \quad (16-1)$$

Phương trình (16-1) là phương trình vi phân chuyển động của hệ được gọi là phương trình tổng quát của động lực học dưới dạng véc tơ.

Cũng có thể viết phương trình này dưới dạng tọa độ Đề các sau đây.

$$\sum_{k=1}^N (X_k^a - m_k \bar{x}_k) \partial x_k + \sum_{k=1}^N (Y_k^a - m_k \bar{y}_k) \partial y_k + \sum_{k=1}^N (Z_k^a - m_k \bar{z}_k) \partial z_k = 0 \quad (16-2)$$

Từ các phương trình tổng quát của động lực học ta thấy khi cơ hệ chịu liên kết dừng và lý tưởng tổng vi phân công của các hoạt lực và các lực quán tính luôn luôn bằng không. Ta có :

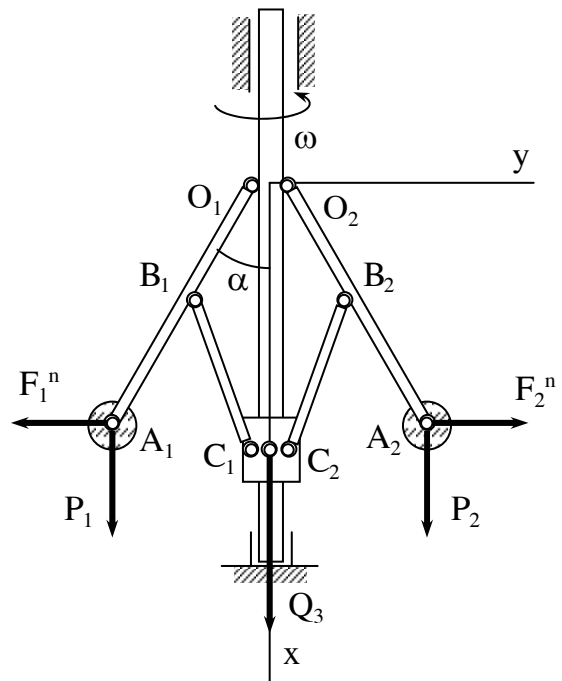
$$\sum_{k=1}^N \partial A_k^a + \sum_{k=1}^N \partial A_k^{qa} = 0 \quad (16-3).$$

**Thí dụ 16-1**

Trục của bộ điều chỉnh ly tâm đặt thẳng đứng và quay với vận tốc góc  $\omega$  (hình 16-1). Trọng lượng của mỗi quả văng là  $P_1 = P_2 = P$ . Trọng lượng của con trượt  $CC_1$  là  $Q$ . Xác định góc  $\alpha$  của thanh  $A_1O_1$  và  $A_2O_2$  hợp với trục quay là hàm theo vận tốc góc  $\omega$ . Cho  $A_1O_1 = A_2O_2 = 1$ ;  $O_1B_1 = O_2B_2 = B_1C_1 = B_2C_2 = a$

**Bài giải :**

Xem bộ điều chỉnh bao gồm quả văng  $A_1A_2$  và con trượt là một cơ hệ. Nếu bỏ qua lực ma sát ở các ổ trục và các khớp nối ta có thể xem cơ hệ này chịu liên kết dừng và lý tưởng. Các hoạt lực tác dụng lên hệ bao gồm trọng lượng của các quả văng và con trượt là  $\vec{P}_1, \vec{P}_2$  và  $Q$ . Khi hệ quay ổn định với vận tốc góc  $\omega$  thì lực quán tính của hệ chỉ bao gồm các



**Hình 16.1**

lực quán tính ly tâm  $\vec{F}_1^{qt}, \vec{F}_2^{qt}$  của hai quả nặng. Do đối xứng các lực quán tính này có trị số bằng nhau và bằng :

$$\vec{F}_1^{qt} = \vec{F}_2^{qt} = \frac{P}{g} \omega^2 l \sin \alpha .$$

Phương trình tổng quát của động lực học viết dưới dạng toạ độ Đề các đã chọn như hình vẽ là :

$$P_1 \partial x_1 + P_2 \partial x_2 - F_1^{qt} \partial y_1 + F_2^{qt} \partial y_2 + Q \partial x_0 = 0.$$

Để xác định các biến phân của toạ độ từ hình vẽ ta có :

$$x_1 = x_2 = l \cos \alpha ;$$

$$y_1 = -y_2 = -l \sin \alpha ;$$

$$x_c = 2a \cos \alpha.$$

$$\text{Suy ra: } \partial x_1 = \partial x_2 = -l \sin \alpha \cdot \partial \alpha;$$

$$\partial y_1 = -\partial y_2 = -l \cos \alpha \cdot \partial \alpha;$$

$$\partial x_c = -2a \cdot \sin \alpha \cdot \partial \alpha;$$

Thay các kết quả vừa tìm được vào phương trình thiết lập ở trên :

$$- 2P \cdot 2a \sin \alpha \partial \alpha + \frac{2P}{g} \omega^2 l \sin \alpha \cdot l \cos \alpha \partial \alpha - 2Q \cdot \sin \alpha \partial \alpha = 0 .$$

Suy ra :

$$\cos \alpha = \frac{Pl + Qa}{Pl^2 \omega^2} g ,$$

$$\text{Hay : } \alpha = \arccos \frac{Pl + Qa}{Pl^2 \omega^2} g .$$

Vì  $\cos \alpha \leq 1$  nên cũng từ kết quả này suy ra :

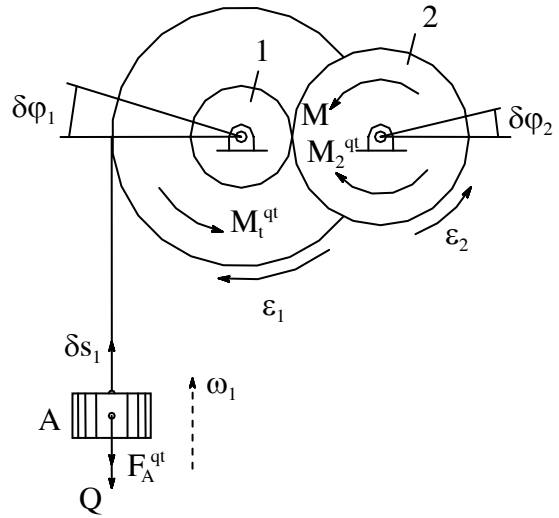
$$\omega^2 \geq \frac{Pl + Qa}{Pl^2 \omega^2} g .$$

Để có góc tách  $\alpha$  cho trước vận tốc góc của trục bao giờ cũng lớn hơn

hoặc bằng  $\sqrt{\frac{Pl + Qa}{Pl^2 \omega^2} g} .$

**Thí dụ 16-2**

Cơ cấu nâng hạ có kết cấu biểu diễn trên hình (16-2). Bánh xe 1 có trọng  $P_1$ , bán kính quán tính  $\rho_1$ . Bánh xe 2 có trọng  $P_2$ , bán kính quán tính  $\rho_2$ . Xác định gia tốc của vật nặng A có trọng lượng Q khi ta tác động lên bánh xe một mô men quay M.



**Hình 16.2**

**Bài giải :**  
 Xét hệ gồm bánh xe 1, bánh xe 2 và vật nặng A. Coi ma sát trong trục bánh xe là không đáng kể thì liên kết đặt lên hệ là liên kết dừng và lý tưởng. Phương trình vi phân chuyển động của hệ được viết dưới dạng phương trình tổng quát của động lực học.

$$\sum_{k=1}^n F_k^a \partial \vec{r}_k - \sum_{k=1}^N m_k \vec{W}_k \partial \vec{r}_k = 0$$

Hoạt lực tác dụng lên hệ bao gồm mô men M và các trọng lực  $\vec{P}_1, \vec{P}_2, Q$ . Khi hệ chuyển động, các lực quán tính tác dụng lên hệ bao gồm  $\vec{F}_A^{qt}, M_1^{qt}, M_2^{qt}$ .

Lực quán tính của vật A có thể xác định : 
$$\vec{F}_A^{qt} = -\frac{Q}{g} \vec{W}_A$$

Các mô men lực quán tính của bánh xe 
$$M_1^{qt} = \frac{P_1}{g} \rho_1^2 \epsilon_1 ; M_2^{qt} = \frac{P_2}{g} \rho_2^2 \epsilon_2 .$$

Ở đây  $\vec{W}_A$  là gia tốc của vật A ;  $\epsilon_1$  và  $\epsilon_2$  là gia tốc của góc của bánh xe 1 và 2. Theo kết cấu của hệ ta có: 
$$\epsilon_1 = \frac{W_A}{r} ; \epsilon_2 = \frac{r_1}{r r_2} W_A .$$

Cho hệ một di chuyển khả dĩ với di chuyển  $\partial s_A$  của vật A làm cơ sở. Theo kết cấu ta cũng suy ra di chuyển của các bánh xe là :

$$\partial \phi_1 = \frac{\partial s_A}{r} \quad ; \quad \partial \phi_2 = \frac{r_1}{r_2} \partial \phi = \frac{r_1}{r_2} \frac{\partial s_A}{r}$$

Phương trình tổng quát của hệ động lực học viết cụ thể sẽ là :

$$- Q \partial s_A - \frac{Q}{g} W_A \partial s_A - \frac{P_1}{g} \rho_1^2 \varepsilon_1 \frac{\partial s_A}{r} - \frac{P_2}{g} \rho_2^2 \varepsilon_2 \frac{r_1}{r r_2} \partial s_A + M \frac{r_1}{r_2} \frac{\partial s_A}{r} = 0 .$$

$$\text{Hay : } - Q \left(1 - \frac{W_A}{g}\right) - \frac{P_1}{g} \rho_1^2 \frac{W_A}{r^2} - \frac{P_2}{g} \rho_2^2 \frac{r_1^2}{r^2 r_2^2} W_A + M \frac{r_1}{r r_2} = 0 .$$

Suy ra :

$$W_A = \frac{\frac{r_1}{r_2} M - r Q}{r Q + \frac{\rho_1^2}{r} P + \frac{\rho_2^2}{r} \frac{r_1^2}{r_2^2} P_1} .$$

## 16.2. PHƯƠNG TRÌNH LAGRANG LOẠI II

Phương trình tổng quát của động lực học viết dưới dạng tọa độ suy rộng được gọi là phương trình Lagrang loại 2.

Xét hệ chịu liên kết dừng và lý tưởng. Phương trình tổng quát của hệ là :

$$\sum_{k=1}^N (\vec{F}_k^a = m_k \vec{W}_k) \partial \vec{r}_k = 0 \quad , \quad \text{hay : } \sum_{k=1}^N \vec{F}_k^a \partial \vec{r}_k - \sum_{k=1}^N m_k \vec{W}_k \partial \vec{r}_k = 0 .$$

$$\text{Như đã biết ở chương 14 ta có thể thay : } \sum_{k=1}^N \vec{F}_k^a \partial \vec{r}_k = \sum_{j=1}^m Q_j \partial q_j$$

Ở đây  $Q_j$  là lực suy rộng ứng với tọa độ suy rộng  $q_j$  .

Để có phương trình Lagrang loại 2 ta còn phải biến đổi trực tiếp số hạng

$\sum_{k=1}^N m_k \vec{W}_k \partial \vec{r}_k$  sang tọa độ suy rộng. ta có :

$$\sum_{k=1}^N m_k \vec{W}_k \partial \vec{r}_k = \sum_{k=1}^N m_k \vec{W}_k \left( \sum_{j=1}^m \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_j} \partial q_j \right) = \sum_{j=1}^m \left( \sum_{k=1}^N m_k \vec{W}_k \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_j} \right) \partial q_j .$$

$$\text{ở trên đã thay : } \partial \vec{r}_k = \left( \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_1} \partial q_1 + \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_2} \partial q_2 + \dots \dots \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_m} \partial q_m + \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial t} \right)$$

$$\text{Đặt } \sum_{k=1}^N m_k \vec{W}_k \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_j} = Z_j \text{ ta sẽ đưa phương trình về dạng:}$$

$$\sum_{k=1}^N m_k \vec{W}_k \partial \vec{r}_k = \sum_{j=1}^m Z_j \partial q_j$$

Sau đây tìm biểu thức của  $Z_j$  :

$$Z_j = \sum_{k=1}^N .m_k \vec{W}_k \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_1} = \frac{d}{dt} \left( \sum_{k=1}^N .m_k \vec{v}_k \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_1} - \sum_{k=1}^N .m_k \vec{v}_k \frac{d}{dt} \left( \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_1} \right) \right) .$$

$$\text{Thay } \vec{v}_k = \frac{d\vec{r}_k}{dt} = \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_1} \dot{q}_1 + \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_2} \dot{q}_2 + \dots + \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_m} \dot{q}_m + \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial t} ;$$

$$\vec{v}_k = \sum_{j=1}^m \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_j} \dot{q}_j + \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial t} .$$

Từ kết quả này suy ra hai biểu thức sau :

$$\frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_j} = \frac{\partial \vec{v}_k}{\partial \dot{q}_j} \quad (e)$$

Thay :

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} \left( \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_j} \right) &= \frac{\partial^2 \vec{r}_k}{\partial q_j \partial q_1} \dot{q}_1 + \frac{\partial^2 \vec{r}_k}{\partial q_j \partial q_2} \dot{q}_2 + \dots + \frac{\partial^2 \vec{r}_k}{\partial q_j \partial q_m} \dot{q}_m + \frac{\partial^2 \vec{r}_k}{\partial t \partial q_1} \\ &= \sum_{j=1}^m \frac{\partial^2 \vec{r}_k}{\partial q_j \partial q_j} \dot{q}_j + \frac{\partial^2 \vec{r}_k}{\partial t \partial q_j} = \frac{\partial}{\partial q_j} \left( \sum_{j=1}^m \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_j} \dot{q}_j + \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial t} \right) = \frac{\partial \vec{v}_k}{\partial q_j} \end{aligned}$$

$$\text{Suy ra : } \frac{d}{dt} \left( \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_j} \right) = \frac{\partial \vec{v}_k}{\partial q_j} . \quad (g)$$

Thay kết quả tìm được từ biểu thức (e) và (g) vào biểu thức của  $Z_j$  ta được :

$$\begin{aligned} Z_j &= \frac{d}{dt} \left( \sum_{k=1}^N .m_k \vec{v}_k \frac{\partial \vec{v}_k}{\partial \dot{q}_j} \right) - \sum_{k=1}^N .m_k \vec{v}_k \frac{\partial \vec{v}_k}{\partial q_j} ; \\ &= \frac{d}{dt} \cdot \frac{\partial}{\partial \dot{q}_j} \left( \sum_{k=1}^N .m_k \vec{v}_k \frac{v_k^2}{2} \right) \cdot \frac{\partial}{\partial q_j} \left( \sum_{k=1}^N .m_k \frac{v_k^2}{2} \right) . \end{aligned}$$

$$\text{Hay : } Z_j = \frac{d}{dt} \left( \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_j} \right) - \frac{\partial T}{\partial q_j}$$

Thay kết quả tìm được vào phương trình (d) ta có :

$$\sum_{k=1}^N \vec{F}_k^a \partial \vec{r}_k - \sum_{k=1}^N .m_k \vec{W}_k \partial \vec{r}_k = \sum_{j=1}^m Q_j \partial q_j - \sum_{j=1}^m Z_j \partial q_j = 0 .$$

$$\text{Hay : } \frac{d}{dt} \left( \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_j} \right) - \frac{\partial T}{\partial q_j} = Q_j \quad (j=1 \dots m) \quad (16-4).$$

Hệ phương trình dạng (16-4) được gọi là phương trình Lagrang loại 2. Trong đó T là động năng của hệ.  $Q_j$  là lực suy rộng ứng với tọa độ suy rộng  $q_j$ .

Trong trường hợp lực hoạt động là lực có thế  $Q_j = -\frac{\partial \pi}{\partial q_j}$  thì phương trình

(16-4) trở thành :

$$\frac{d}{dt} \left( \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_j} \right) - \frac{\partial T}{\partial q_j} = - \frac{\partial \pi}{\partial q_j} \quad (j=1 \dots m) . \quad (16-5)$$

Cần chú ý rằng  $\frac{\partial \pi}{\partial q_j} = 0$ , do đó :

$$\frac{d}{dt} \left( \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_j} - \frac{\partial \pi}{\partial \dot{q}_j} \right) - \left( \frac{\partial T}{\partial q_j} - \frac{\partial \pi}{\partial q_j} \right) = 0$$

Nếu đặt  $T - \pi = L (q_j, \dot{q}_j, t)$  thì phương trình Lagrang loại 2 có dạng :

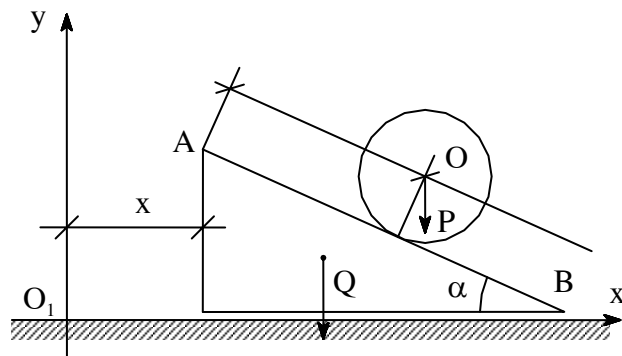
$$\frac{d}{dt} \left( \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_j} \right) - \frac{\partial L}{\partial q_j} = 0 \quad (j=1 \dots m) . \quad (16-6)$$

### **Thí dụ 16-1**

Một trụ tròn đồng chất có khối lượng M chuyển động lăn không trượt trên mặt phẳng nghiêng của lăng trụ hình tam giác có khối lượng m và có góc nghiêng với mặt ngang là  $\alpha$ . Lăng trụ có thể trượt trên mặt ngang nhẵn (hình 16-3). Lập phương trình vi phân chuyển động của cơ hệ.

Xét hệ lăng trụ và trụ tròn.

Cơ hệ chịu liên kết dừng, giữ, hơ nô nô và lý tưởng. Hoạt lực tác dụng lên hệ gồm có : Trọng lực  $\vec{P}$  và  $\vec{Q}$  của trụ tròn và lăng trụ tam giác. Các lực này là lực có thế. Nếu chọn hệ tọa độ suy rộng đủ của hệ là  $q_1 = x$  và  $q_2 = s$  (hình



**Hình 16.3**

16-3) ta thấy hệ có hai bậc tự do và phương trình Lagrang loại 2 có thể viết dưới dạng :



$$\frac{d}{dt} \left( \frac{\partial T}{\partial \dot{x}_j} \right) - \frac{\partial T}{\partial x_j} = - \frac{\partial \pi}{\partial x_j} \quad (\text{a})$$

$$\frac{d}{dt} \left( \frac{\partial T}{\partial \dot{s}_j} \right) - \frac{\partial T}{\partial s_j} = - \frac{\partial \pi}{\partial s_j} \quad (\text{b})$$

Thế năng của hệ ứng với lực  $\vec{P}$  tính như sau :

$$\pi(P) = -Mg.\sin\alpha.s + C_1 \text{ với } C_1 \text{ là hằng số.}$$

Thế năng của hệ ứng với lực Q là một hằng số

$$\pi(Q) = \text{const} = C_2$$

Thế năng của cả hệ  $\pi = -Mg.S.\sin\alpha + C$  ; C là hằng số

$$\text{Suy ra : } \quad \frac{\partial \pi}{\partial x} = 0 \text{ và } \frac{\partial \pi}{\partial s} = -Mg \sin \alpha$$

Động năng của hệ bao gồm động năng của trụ tròn và động năng của lăng trụ.

Lăng trụ chuyển động tịnh tiến nên động năng của nó có thể viết :

$$T_1 = \frac{mV^2}{2} = \frac{m\dot{x}^2}{2} .$$

Trụ tròn chuyển động song phẳng nên động năng tính được :

$$T_{tr} = \frac{MV^2}{2} = J_0 \frac{\omega^2}{2}$$

$V_0$  là vận tốc tuyệt đối của trục trụ tròn.

$$\vec{V}_0 = \vec{V}_c + \vec{V}_r$$

Suy ra :

$$V_{0x} = V_{cx} + V_{rx} = \dot{x} + \dot{S} \cos \alpha$$

$$V_{0y} = V_{cy} + V_{ry} = \dot{y} + \dot{S} \sin \alpha$$

$$\begin{aligned} V_0^2 &= V_{0x}^2 + V_{0y}^2 = (\dot{x} + \dot{S} \cos \alpha)^2 + (\dot{y} + \dot{S} \sin \alpha)^2 \\ &= \dot{x}^2 + \dot{S}^2 + 2\dot{x}\dot{S} \cos \alpha \end{aligned}$$

$$\omega = \frac{V_{or}}{R} = \frac{V_r}{R} = \frac{|\dot{S}|}{R} \text{ và } \omega^2 = \frac{\dot{s}^2}{R^2} \text{ còn } J_0 = \frac{MR^2}{4}$$

Thay các kết quả trên vào biểu thức của động năng hệ ta được :

$$T_{\text{hệ}} = \frac{m\dot{x}^2}{w} + \frac{M}{2} [(\dot{x} + \dot{S} \cos \alpha)^2 + (\dot{y} + \dot{S} \sin \alpha)^2] + \frac{MR^2}{4} \frac{\dot{s}}{R^2}$$

$$= (M + m) \frac{\dot{x}^2}{2} + \frac{3M}{2} \frac{\dot{s}^2}{2} + M\dot{x}\dot{S} \cos \alpha .$$

Suy ra :  $\frac{\partial T}{\partial x} = 0$  ;  $\frac{\partial T}{\partial s} = 0$  ;  $\frac{\partial T}{\partial \dot{x}} = (M + m)\dot{x} + M\dot{S} \cos \alpha$

$$\frac{d}{dt} \left( \frac{\partial T}{\partial \dot{x}} \right) = (M + m)\ddot{x} + M\ddot{S} \cos \alpha$$

$$\frac{\partial T}{\partial \dot{s}} = \frac{3M}{2} \dot{s} + M\dot{x} \cos \alpha ; \frac{d}{dt} \left( \frac{\partial T}{\partial \dot{s}} \right) = \frac{3M}{2} \ddot{s} + M\ddot{x} \cos \alpha$$

Phương trình vi phân chuyển động của hệ phương trình Lagrang loại 2 nhận được :

$$(M + m)\ddot{x} + M\ddot{S} \cos \alpha = 0 ;$$

$$\frac{3M}{2} \ddot{S} + M\ddot{x} \cos \alpha = Mg \sin \alpha .$$

Từ hệ phương trình trên ta tìm được :

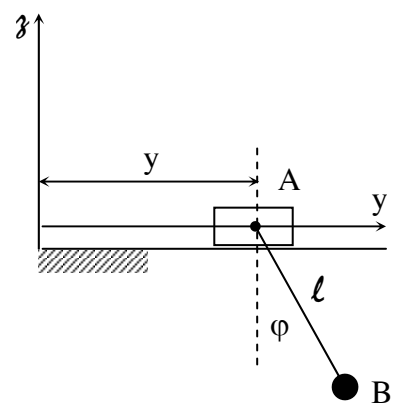
$$\ddot{x} = \frac{Mg \sin 2\alpha}{3(M + m) - 2M \cos^2 \alpha} < 0$$

$$\ddot{S} = \frac{2(M + m)g \sin \alpha}{3(M + m) - 2M \cos^2 \alpha} > 0$$

Nếu ban đầu hệ đứng yên thì sau đó trụ tròn lăn xuống còn lăng trụ trượt qua phải. Các chuyển động đều là chuyển động biến đổi đều.

### **Thí dụ 16-2**

Con lắc elliptic gồm con trượt A và quả cầu B nối với A bằng một thanh treo AB. Cho biết khối lượng của con trượt  $m_1$ , khối lượng của quả cầu là  $m_2$ , khối lượng thanh treo không đáng kể. Con trượt A có thể trượt theo phương AY trên mặt phẳng ngang nhẵn. Con lắc AB có thể quay tròn quanh trục A trong mặt phẳng thẳng đứng oxy (hình 16-4). Thiết lập phương trình vi phân của hệ.



**Hình 16.4**

Bài giải

Xét hệ gồm con trượt A và con lắc AB.

Có thể chọn hai toạ độ suy rộng đủ của hệ là :

$$q_1 = y \text{ và } q_2 = \varphi.$$

Phương trình vi phân của hệ có thể viết dưới dạng :

$$\frac{d}{dt} \left( \frac{\partial T}{\partial \dot{y}} \right) - \frac{\partial T}{\partial y} = Q_y ;$$

$$\frac{d}{dt} \left( \frac{\partial T}{\partial \dot{\varphi}} \right) - \frac{\partial T}{\partial \varphi} = Q_\varphi .$$

Với T là động năng của hệ,  $Q_y$  và  $Q_\varphi$  là các lực suy rộng ứng với toạ độ suy rộng là y và  $\varphi$ .

Các hoạt lực tác dụng lên hệ gồm  $\vec{P}_1$  và  $\vec{P}_2$  đều là các lực có thế nên có thể viết :

$$Q_y = -\frac{\partial \pi}{\partial y} ; Q_\varphi = -\frac{\partial \pi}{\partial \varphi} .$$

Thế năng của hệ có thể tính như sau :

$$\pi = -m_2 g \cdot x + \text{const} = -m_2 g l \cos \varphi + \text{const}.$$

$$\text{Suy ra : } -\frac{\partial \pi}{\partial y} = Q_y = 0 \quad \text{và} \quad -\frac{\partial \pi}{\partial \varphi} = Q_\varphi = m_2 g l \sin \varphi$$

Động năng của hệ  $T = T_A + T_B$ .

$$\text{Động năng của con trượt : } T_A = \frac{m_1 V_A^2}{2} = \frac{m_1 \dot{y}^2}{2}.$$

$$\text{Động năng của quả cầu : } T_B = \frac{m_1 V_B^2}{2} = \frac{m_1}{2} (\dot{x}_B^2 + \dot{y}_B^2).$$

Với  $x_B = l \cos \varphi$  và  $\dot{x}_B = -l \dot{\varphi} \sin \varphi$  ;  $y_B = y + l \sin \varphi$  và  $\dot{y}_B = \dot{y} + l \dot{\varphi} \cos \varphi$

Ta có :

$$T_B = \frac{m_2}{2} \left[ (-l \dot{\varphi} \sin \varphi)^2 + (\dot{y} + l \dot{\varphi} \cos \varphi)^2 \right] = \frac{m_2}{2} (l^2 \dot{\varphi}^2 + \dot{y}^2 + 2l \dot{y} \dot{\varphi} \cos \varphi).$$

Biểu thức động năng của hệ thu được :

$$T = T_A + T_B = \frac{m_1 \dot{y}^2}{2} + \frac{m_2}{2} (l^2 \dot{\varphi}^2 + \dot{y}^2 + 2l\dot{y}\dot{\varphi} \cos \varphi).$$

Từ đó suy ra :  $\frac{\partial T}{\partial \varphi} = m_2 l^2 \dot{\varphi} + m_2 l \dot{y} \cos \varphi ;$

$$\frac{d}{dt} \left( \frac{\partial T}{\partial \dot{\varphi}} \right) = m_2 l^2 \ddot{\varphi} + m_2 l \ddot{y} \cos \varphi - m_2 l \dot{y} \dot{\varphi} \sin \varphi ;$$

$$\frac{\partial T}{\partial \dot{y}} = (m_2 + m_1) \dot{y} + m_2 l \dot{\varphi} \cos \varphi ;$$

$$\frac{d}{dt} \left( \frac{\partial T}{\partial \dot{y}} \right) = (m_1 + m_2) \ddot{y} + m_2 l (\ddot{\varphi} \cos \varphi - \dot{\varphi}^2 \sin \varphi) ;$$

$$\frac{\partial T}{\partial \varphi} = 0 ;$$

$$\frac{\partial T}{\partial \varphi} = -m_2 l_0 \dot{\varphi} \dot{y} \sin \varphi .$$

Thay các giá trị tìm được vào phương trình vi phân của hệ ta được :

$$m_2 l^2 \ddot{\varphi} + m_2 l \ddot{y} \cos \varphi - m_2 l \dot{y} \dot{\varphi} \sin \varphi + m_2 l \dot{y} \dot{\varphi} \sin \varphi = -m_2 g \sin \varphi ;$$

$$(m_1 + m_2) \ddot{y} + m_2 l \ddot{\varphi} \cos \varphi - m_2 l \dot{\varphi}^2 \sin \varphi = 0 .$$

Sau khi rút gọn được phương trình vi phân chuyển động của hệ :

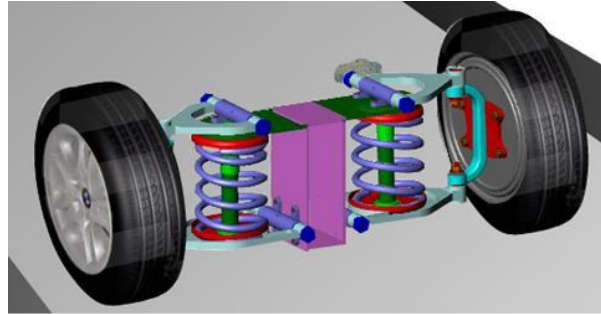
$$\begin{cases} l \ddot{\varphi} + \cos \varphi \ddot{y} + g \sin \varphi = 0 ; \\ (m_1 + m_2) \ddot{y} + m_2 l \ddot{\varphi} \cos \varphi - m_2 l \dot{\varphi}^2 \sin \varphi \end{cases}$$

## Tìm hiểu về hệ thống treo độc lập [20/03/2010]

Trên hệ thống treo độc lập,دام cầu được chế tạo rời, giữa chúng liên hệ với nhau bằng các khớp nối, bộ phận đàn hồi là lò xo trụ, bộ giảm chấn là giảm chấn ống.

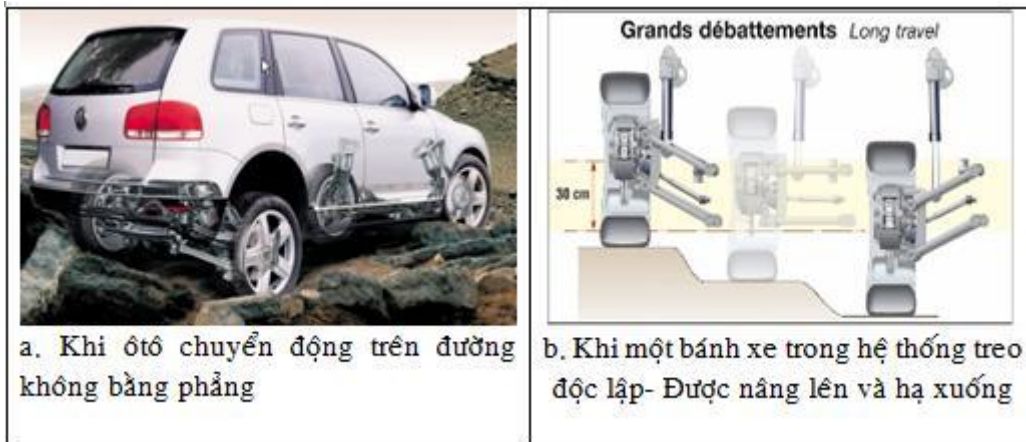
>> [Tìm hiểu về hệ thống treo phụ thuộc](#)

>> [Hệ thống treo đa liên kết](#)



### Ưu điểm của hệ thống treo độc lập

- Khối lượng phần không được treo là nhỏ, đặc tính bám đường của bánh xe là tốt, vì vậy sẽ êm dịu trong khi di chuyển và có tính ổn định tốt.
- Các lò xo trong hệ thống treo độc lập chỉ làm nhiệm vụ đỡ thân ô tô mà không có tác dụng định vị các bánh xe (Đó là chức năng của các thanh liên kết), điều đó có nghĩa là có thể dùng các lò xo mềm hơn.



**Hệ thống treo độc lập của ô tô đang hoạt động trên con đường không bằng phẳng**

- Do không có sự nối cứng giữa các bánh xe phía trái và phía phải nên có thể hạ thấp sàn ô tô và vị trí lắp động cơ, do đó có thể hạ thấp được trọng tâm của ô tô
- Kết cấu của hệ thống treo phức tạp hơn
- Khoảng cách bánh xe và các vị trí đặt bánh xe thay đổi cùng với sự dịch chuyển lên xuống của các bánh xe.
- Nhiều kiểu ô tô được trang bị thanh ổn định để giảm sự lắc ngang khi ô tô chuyển động quay vòng, cải thiện được tính ổn định và các tính năng khác.

### Các chức năng và yêu cầu

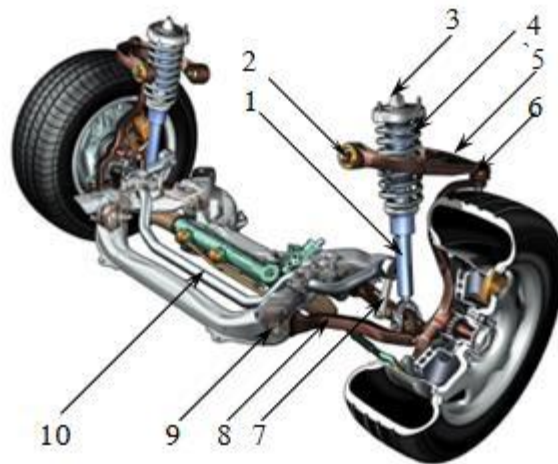
Hệ thống treo độc lập là một phần nằm trong kết cấu chung của hệ thống treo nó sẽ làm các nhiệm vụ

- Tiếp nhận và dập tắt các dao động của mặt đường với ô tô.
- Truyền lực dẫn động và truyền lực phanh.
- Đỡ thân xe và duy trì mối quan hệ hình học giữa thân xe và bánh xe trong mọi điều kiện chuyển động.

Và phải đảm bảo các yêu cầu sau :

- Đảm bảo tính êm dịu.

- Dập tắt nhanh các dao động.
- Đảm bảo tính ổn định khi xe chuyển động.



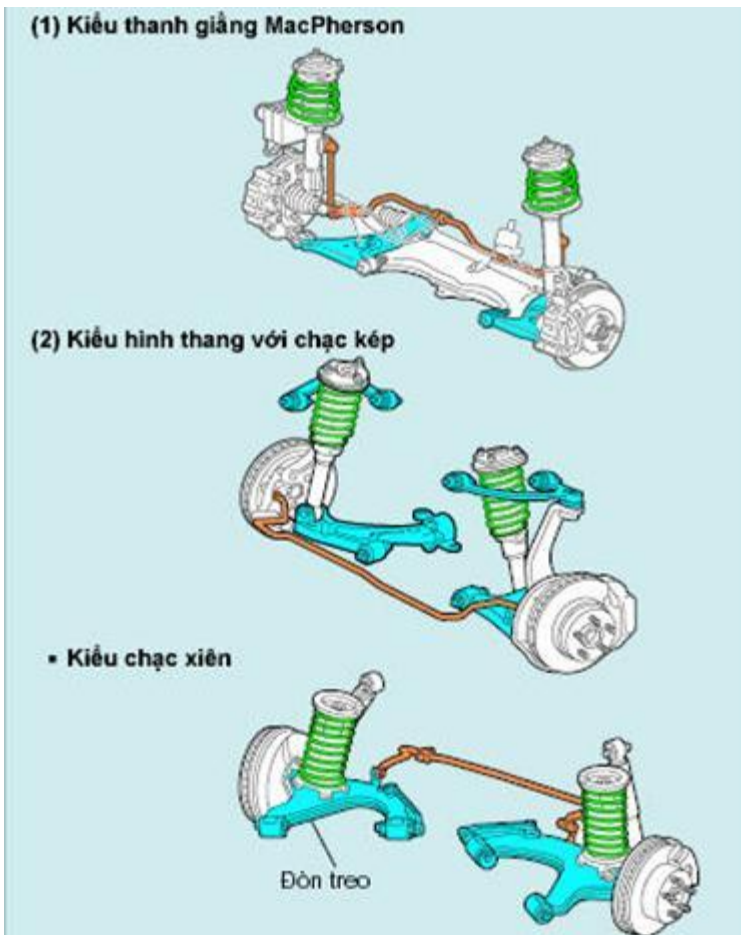
Hệ thống treo độc lập cầu trước của Ôtô MERCEDES- E- CLASS

1. Ống giảm chấn 2. Khớp nối trên 3. Mặt bích 4. Lò xo trụ 5. Tay đòn trên 6. Khớp cầu 7. Đòn nối 8. Tay đòn dưới 9. Khớp nối tay đòn dưới 10. Thanh liên kết (Cân bằng)

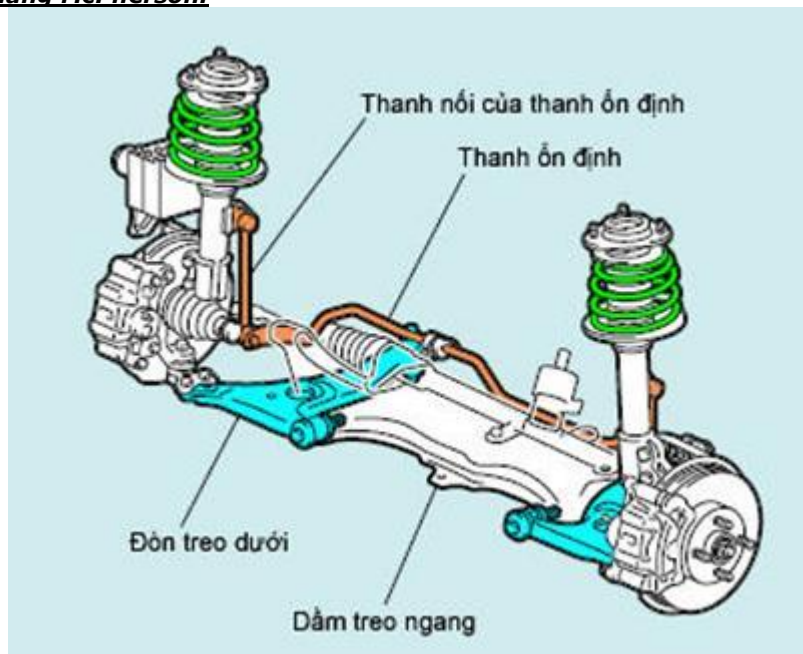
### Các loại của hệ thống treo độc lập và cấu tạo của chúng

Hệ thống treo độc lập cũng được chia làm nhiều loại khác nhau tùy thuộc vào đặc điểm kết cấu, vị trí lắp ráp và nguyên lý hoạt động của chúng, mà có các loại:

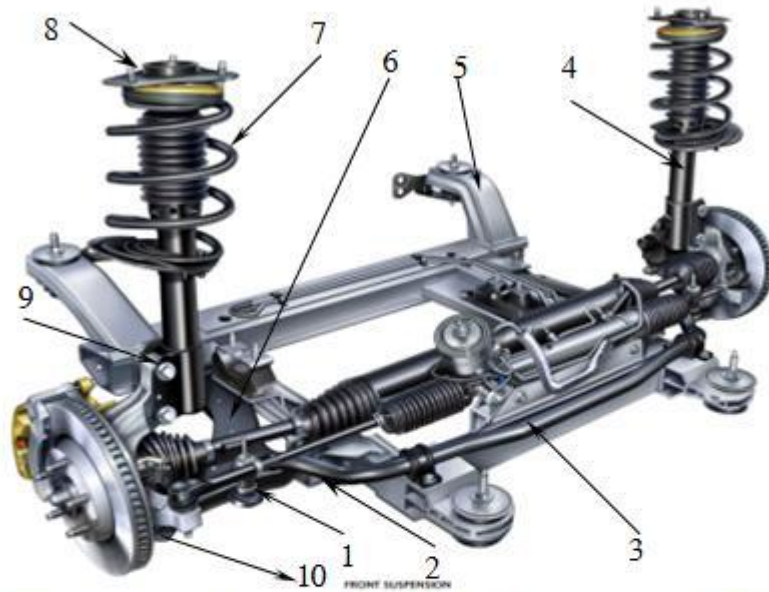
- Kiểu thanh giằng McPherson.
- Kiểu hình thang với chạc kép.
- Kiểu chạc xiên.



**Kiểu thanh giằng McPherson.**



Đây là hệ thống treo độc lập sử dụng rộng rãi nhất ở hệ thống treo trước của các xe du lịch nhỏ và trung bình. Kiểu này cũng được dùng cho hệ thống treo sau của các xe có động cơ đặt trước và cầu trước chủ động (FF).



Hệ thống treo phía trước loại Mac Pherson của ô tô BUICK – LACROSSE

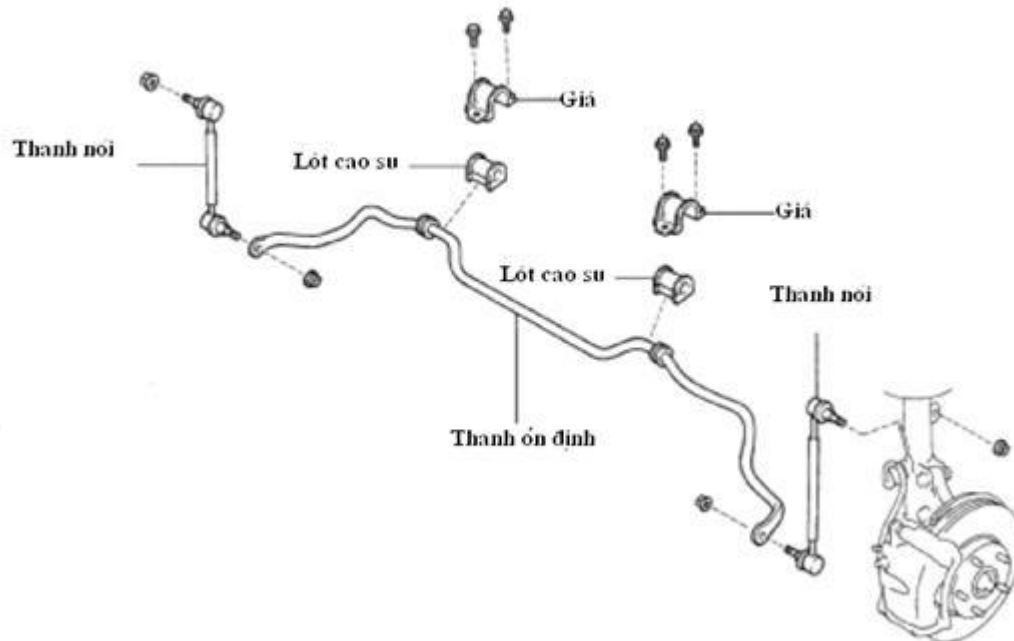
- 1. Đòn nối 2. Khớp trụ nối đòn dưới với khung xe 3. Đòn cân bằng 4. Ống giảm chấn 5. Khung liên kết với các đòn của hệ thống treo 6. Đòn dưới 7. Lò xo
- 8. Mặt bích để lắp với khung xe 9. Khớp nối cố định giữa đòn dưới của hệ thống treo 10. Khớp B

Đặc điểm của hệ thống treo loại này là:

- + Cấu tạo tương đối đơn giản.
- + Do có ít chi tiết nên nó nhẹ, vì vậy có thể giảm được khối lượng không được treo.
- + Do hệ thống treo chiếm ít không gian, nên có thể tăng không gian sử dụng của khoang động cơ.
- + Do khoảng cách giữa các điểm đỡ hệ thống treo là khá lớn, nên có sự thay đổi nhỏ của góc đặt bánh xe trước do lỗi lắp hay lỗi chế tạo chi tiết. Vì vậy, trừ độ chụm, bình thường không cần thiết điều chỉnh các góc đặt bánh xe.



a- Kiểu treo cao



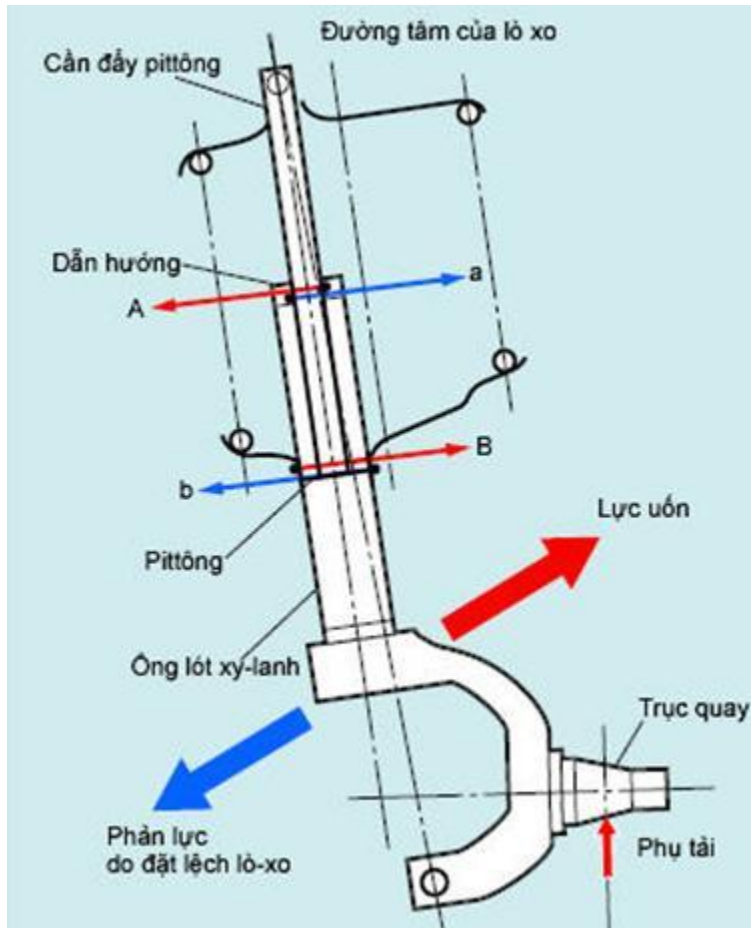
cấp.

Kiểu này được sử dụng ở một số xe thể thao. Nó được dựa trên hệ thống treo kiểu thanh giằng McPherson, nó có bậc tự do giống như kiểu hình thang có chạc kép. Đó là thanh nối trên của cam quay được làm rời với khớp cầu và còn thêm một đòn điều chỉnh Camber (góc nghiêng của bánh xe trong mặt phẳng ngang).

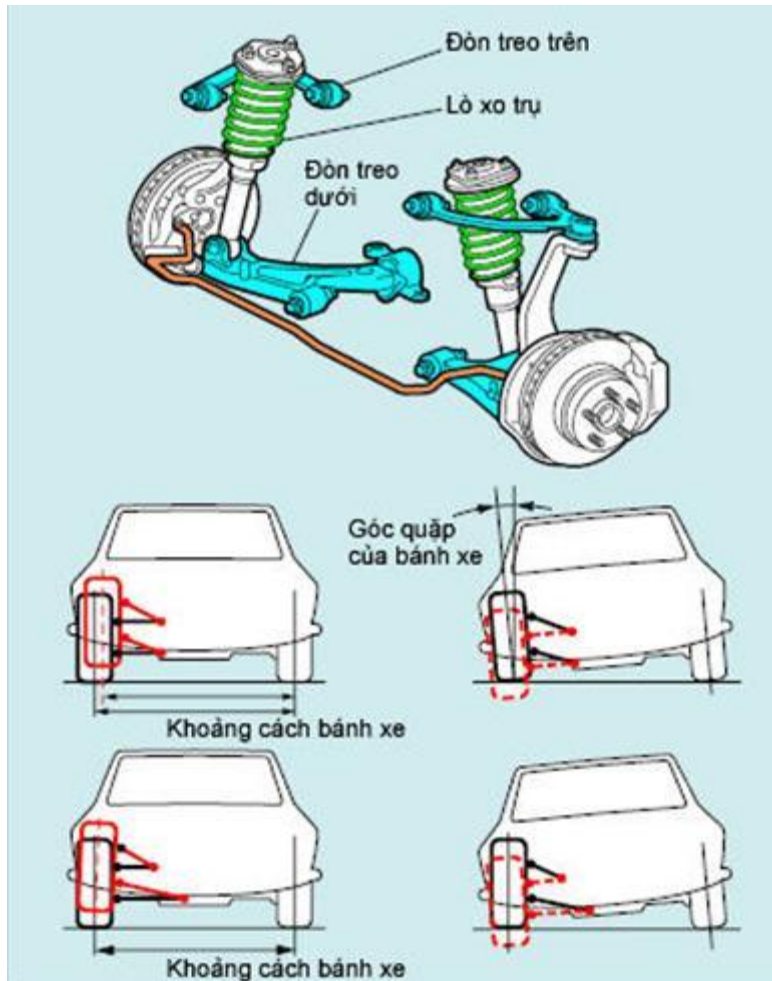
Do độ nghiêng của trục lái có thể thiết kế nhỏ hơn nên sự thay đổi độ chụm vì lắc ngang khi quay vòng có thể giảm, vì vậy tính ổn định quay vòng tốt hơn. Tính năng quay vòng cũng tốt hơn do sự thay đổi của góc Camber lốp - mặt đường có thể bị giảm xuống nhờ tác dụng của đòn điều chỉnh Camber.

b - Đặt lệch lò xo.

Ở hệ thống treo kiểu thanh giằng McPherson, giảm chấn hoạt động như một thanh liên kết của hệ thống treo, gánh chịu các tải trọng thẳng đứng. Tuy nhiên, bởi vì giảm chấn phải chịu tải từ các bánh xe nên nó cong một chút. Nó gây ra lực ngang (A và B) và tạo ra ma sát giữa Piston và bạc dẫn hướng, giữa Piston và thanh trong xi lanh, sinh ra tiếng kêu không bình thường và ảnh hưởng xấu đến tính êm dịu chuyển động. Có thể hạn chế được đến mức tối thiểu hiện tượng này bằng cách đặt lệch lò xo với đường tâm giảm chấn để tạo ra phản lực a và b ngược chiều với A và B.



**Kiểu hình thang với chạc kép.**



Kiểu này được dùng phổ biến ở hệ thống treo trước của xe tải nhỏ, hệ thống treo trước và treo sau ở các xe du lịch.

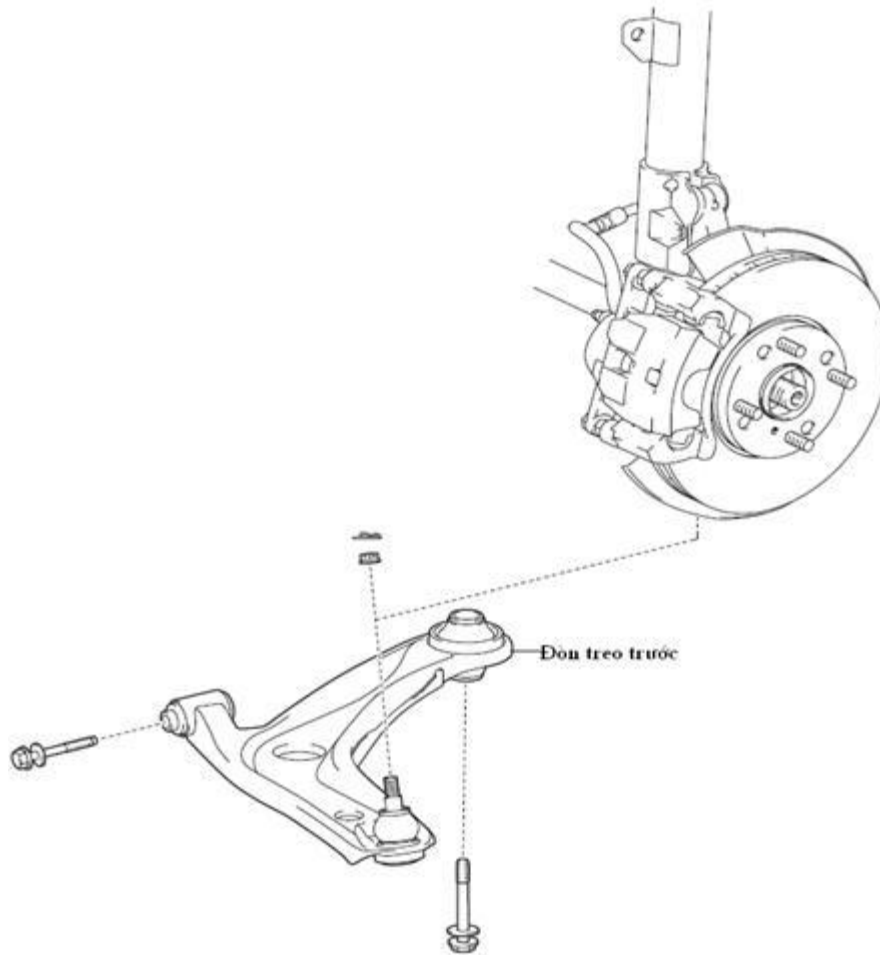
**Đặc điểm của hệ thống treo này là:**

Ở kiểu này, các bánh xe nối liền với thân nhờ các đòn dưới và các đòn trên. Kết cấu hình học của hệ thống treo có thể được thiết kế như mong muốn theo chiều dài của đòn dưới và đòn trên và góc nối chung.

Ví dụ: Nếu đòn dưới và đòn trên song song và có chiều dài bằng nhau, thì khoảng cách giữa các bánh xe dao động còn góc Camber không đổi khi bánh xe nhún lên hoặc nhún xuống. Tuy nhiên, mặc dù bản thân góc Camber không đổi nhưng góc Camber lớp - đường của bánh xe ngoài sẽ dương lên do sự nghiêng khi quay vòng. Vì vậy nó không thể đạt được tính năng quay vòng hoàn hảo, thêm vào đó, sự thay đổi khoảng cách bánh xe sẽ gây ra sự mòn lốp nhanh.

Vì vậy, thông thường người ta thiết kế đòn trên ngắn hơn đòn dưới nên góc Camber sẽ thay đổi còn khoảng cách bánh xe không đổi khi xe nhún. Do góc Camber âm đi khi xe nhún, góc Camber của bánh ngoài cũng âm đi khi xe quay vòng cũng như khi nhún. Kết quả là sự dao động của góc Camber lớp - đường sẽ không bị dương lên, nên tính năng quay vòng sẽ được cải thiện. Hơn nữa, do khoảng cách bánh xe không dao động, sự mòn lốp do sự thay đổi khoảng cách bánh xe sẽ bị hạn chế.

**Kiểu chạc xiên.**

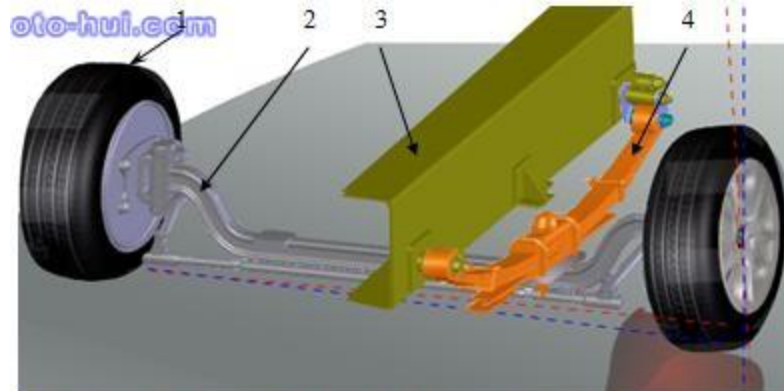


Kiểu này được dùng ở hệ thống treo sau một số ít xe. Loại này có đặc điểm, lượng thay đổi của góc Camber và độ chụm (do sự chuyển động lên xuống của các bánh xe) có thể được khống chế ở giai đoạn thiết kế bằng cách thay đổi chiều dài của mỗi chạc và định góc lắp chạc và góc lắc của trục để xác định đặc tính sử dụng của xe.

### **Tìm hiểu về hệ thống treo phụ thuộc** [18/03/2010]

Chúng ta đã có loạt bài nói về hệ thống treo trên ô tô và phân loại hệ thống treo trong bài này chúng ta cùng tìm hiểu về cấu tạo phân loại chi tiết của hệ thống treo phụ thuộc cũng như những ưu nhược điểm của hệ thống

[>> Hệ thống treo đa liên kết](#)



Hệ thống treo loại Nhíp sử dụng dầm cầu liền bằng thép chữ I

1. Bánh xe 2. Dầm cầu liền được chế tạo bằng thép chữ I 3. Khung xe  
4. Nhíp bộ

### **Hệ thống treo phụ thuộc và đặc tính của nó**

Với hệ thống treo phụ thuộc, cả hai bánh xe được đỡ bằng một hộp cầu xe hoặc dầm cầu xe, vì thế cả hai bánh xe sẽ cùng dao động với nhau khi gặp chướng ngại vật.



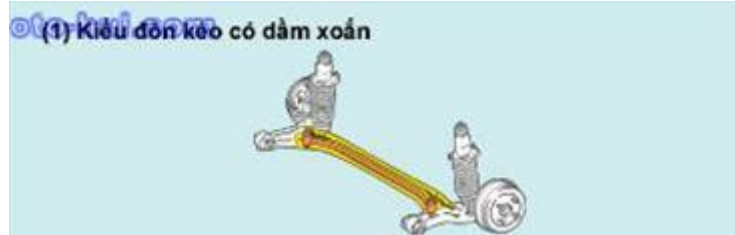
Loại hệ thống treo này có những đặc tính sau:

- + Cấu tạo đơn giản, ít chi tiết vì thế dễ bảo dưỡng.
- + Có độ cứng vững cao nên có thể chịu được tải nặng.
- + Vì có độ cứng vững cao nên khi xe đi vào đường vòng, thân xe ít bị nghiêng.
- + Định vị của các bánh xe ít thay đổi do chuyển động lên xuống của chúng, nhờ thế mà các bánh xe ít bị mòn.
- + Vì có khối lượng không được treo lớn nên tính êm dịu của xe khi sử dụng hệ thống treo phụ thuộc kém.
- + Do chuyển động của bánh xe bên trái và bên phải có ảnh hưởng lẫn nhau nên dễ xuất hiện dao động và rung động.

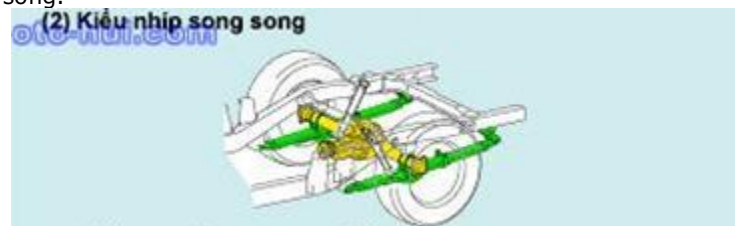
### **Phân loại và cấu tạo của hệ thống treo phụ thuộc.**

Hệ thống treo phụ thuộc có nhiều kiểu khác nhau:

- + Kiểu đòn kéo có dầm xoắn.



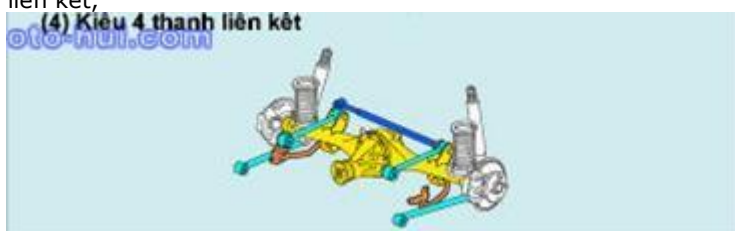
+ Kiểu nhíp song song.



+ Kiểu đòn dẫn - đòn kéo có giằng ngang.

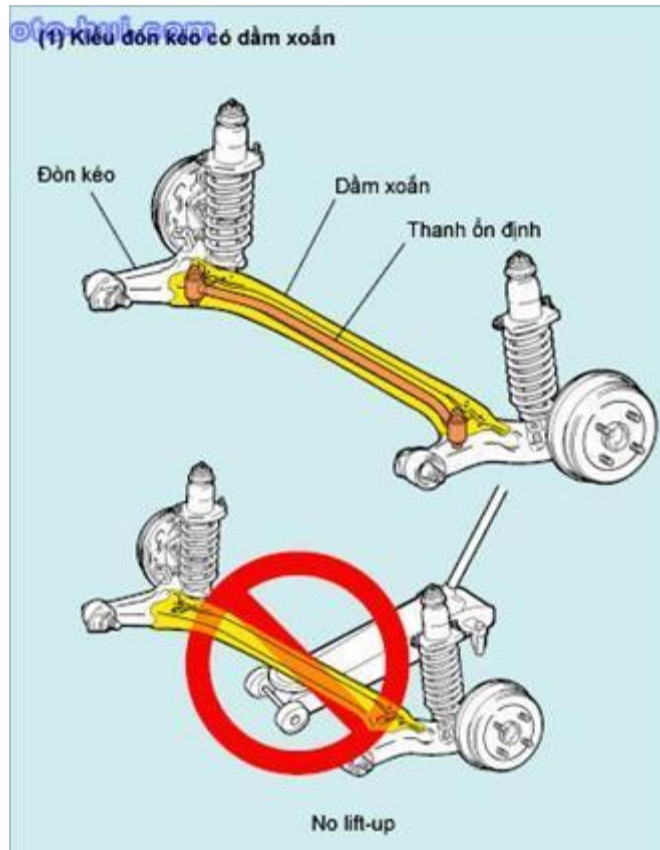


+ Kiểu bốn thanh liên kết,



...  
Tùy có khác nhau đôi chút về kết cấu, song nguyên lý hoạt động vẫn giống nhau.

**1- Kiểu đòn kéo có dầm xoắn.**

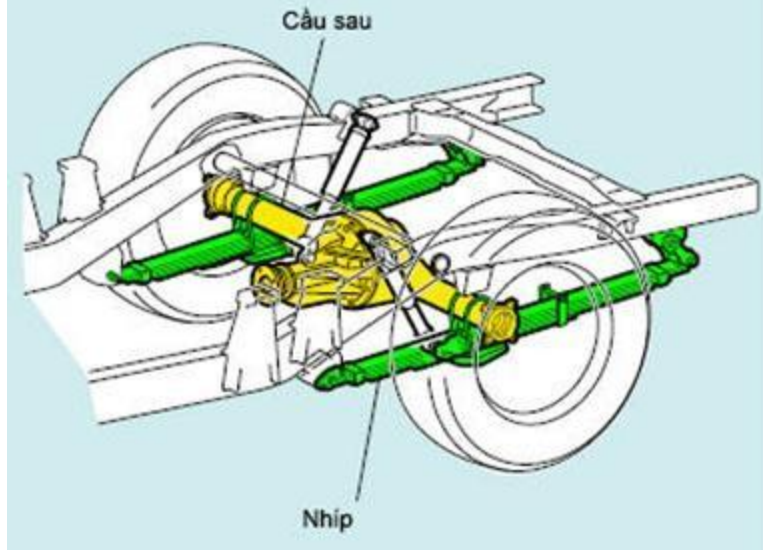


Kiểu này được sử dụng chủ yếu cho hệ thống treo sau của các xe có động cơ đặt phía trước và dẫn động bánh trước. Kết cấu của nó bao gồm một đòn treo và một thanh ổn định được hàn với dầm chịu xoắn.

Nhờ có kết cấu đơn giản, gọn nhẹ nên có thể giảm được khối lượng không được treo, tăng tính êm dịu cho xe. Ngoài ra nó còn cho phép tăng khoảng không gian của khoang hành lý. Khi có hiện tượng xoay đứng do chạy vào đường vòng hoặc trên đường mấp mô, thanh ổn định sẽ bị xoắn cùng với dầm cầu, nhờ thể hiện tượng xoay đứng được giảm xuống, giúp xe chạy ổn định hơn.

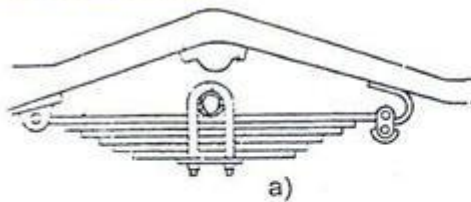
## **2- Kiểu nhíp song song.**

oto-hui.com  
(2) Kiểu nhíp song song

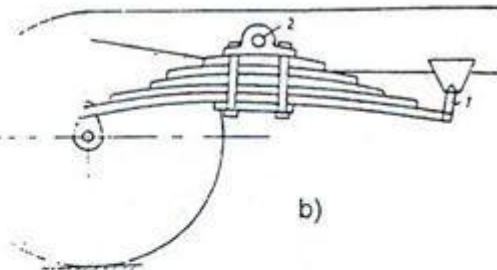


Với loại này, hai bó nhíp được đỡ hoặc treo dầm cầu tạo dao động cho xe khi đi vào đường gồ ghề. Đồng thời ở loại này có kết cấu thêm bộ giảm chấn nhằm nhanh chóng dập tắt dao động do nhíp gây nên. ưu điểm của loại này là có thể tạo ra khoảng sáng gầm xe rất cao, nâng cao được tính cơ động của động cơ, đồng thời cũng có cấu tạo đơn giản, độ cứng vững cao. Hệ thống treo này thường được dùng cho các loại xe tải hoặc dùng để treo cầu sau trên một số xe du lịch. Ở hệ thống treo loại này, khối lượng không được treo phụ thuộc vào khối lượng các lá nhíp. Tùy theo cách bố trí các lá nhíp, mà ta có các kết cấu khác nhau.

oto-hui.com



a)



b)

**Hệ thống treo phụ thuộc loại nhíp**

a : nhíp nửa elip ; b : nhíp đảo lật

c : Bộ nhíp và các lá nhíp

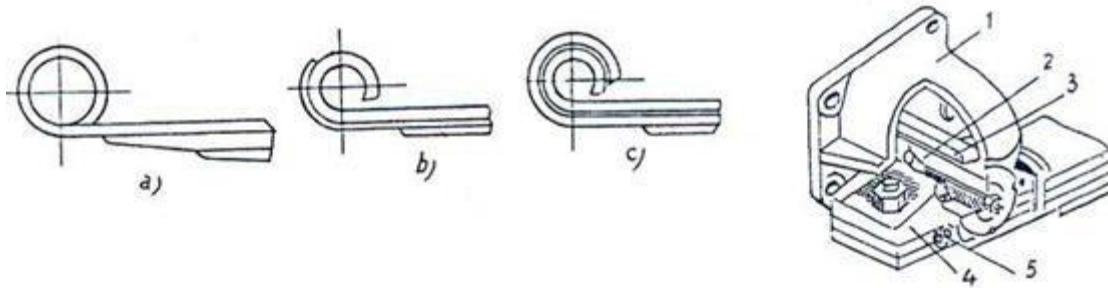


c)

Các lá nhíp được định vị với nhau bằng bu lông xuyên tâm 1 và hạn chế dịch chuyển ngang bằng các tấm ốp nhíp 3, và cả bộ nhíp được cố định lên xe nhờ quang treo 2.

Đầu lá nhíp cái thường được uốn cong để cố định lá nhíp bằng chốt treo. Tuy nhiên, cũng có loại nhíp thay cho việc uốn các đầu nhíp, người ta dùng giá bắt nhíp và bu lông kéo.

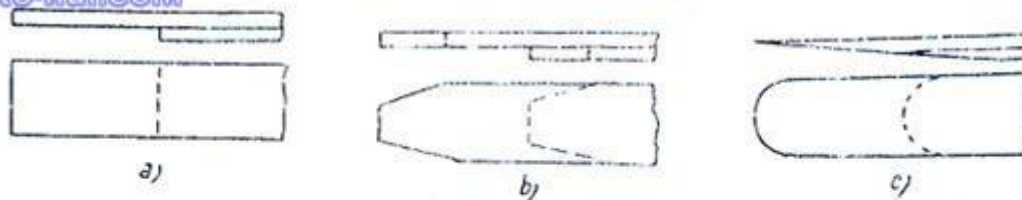




### Các loại tai nhíp

- a) tai nhíp đơn ; b,c) tai nhíp kép có gia đường ; c) loại tai nhíp không uốn cong ;  
1 giá đỡ ; 2. ốc nhíp ; 3. bạc ốc nhíp ; 4. tấm ốp bắt với lá nhíp chính thay  
nhiệm vụ tai nhíp ; 5. bulông kéo.

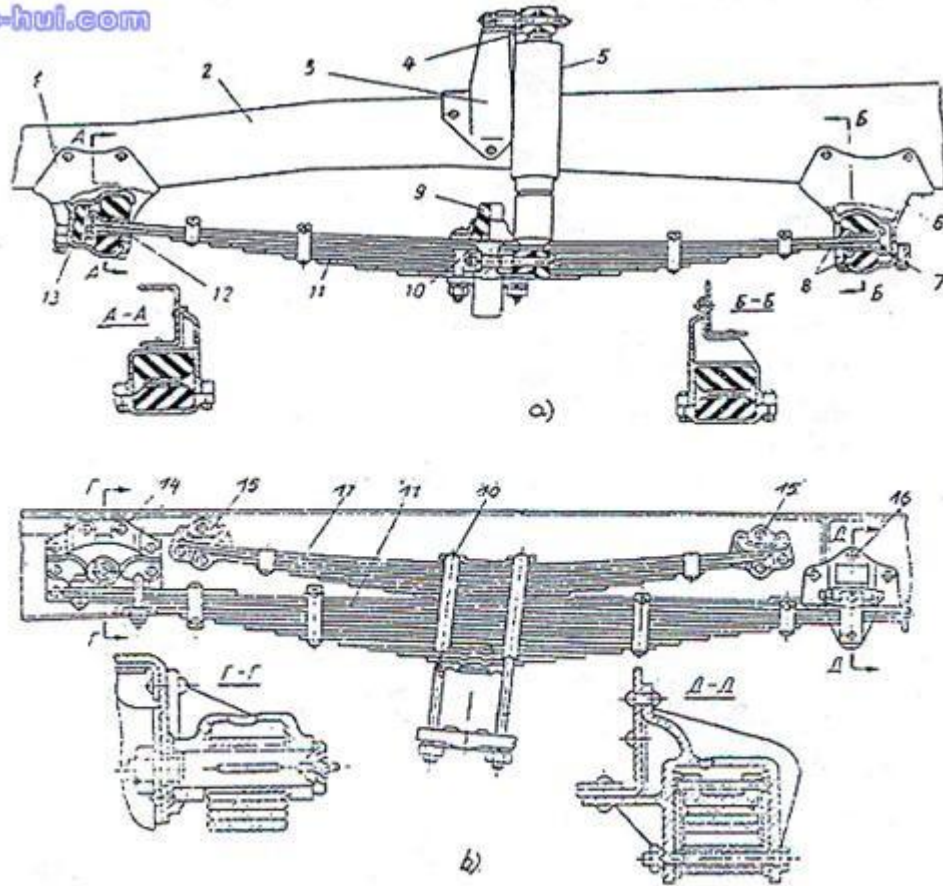
Các đầu lá nhíp thường có kết cấu như hình vẽ.



### Đầu lá nhíp

- a) đầu dạng vuông ; b) đầu dạng thang ; c) đầu dạng trái xoan.

Ở trên các dòng xe tải do có sự chênh lệch rất lớn tải trọng khi xe không tải và có tải, người ta kết cấu thêm một nhíp phụ. ở trạng thái không tải thì chỉ có nhíp chính làm việc, còn khi tải tăng thì cả nhíp phụ và nhíp chính sẽ làm việc tăng độ cứng vững cho hệ thống treo.



**Cấu tạo và cách treo nhíp**

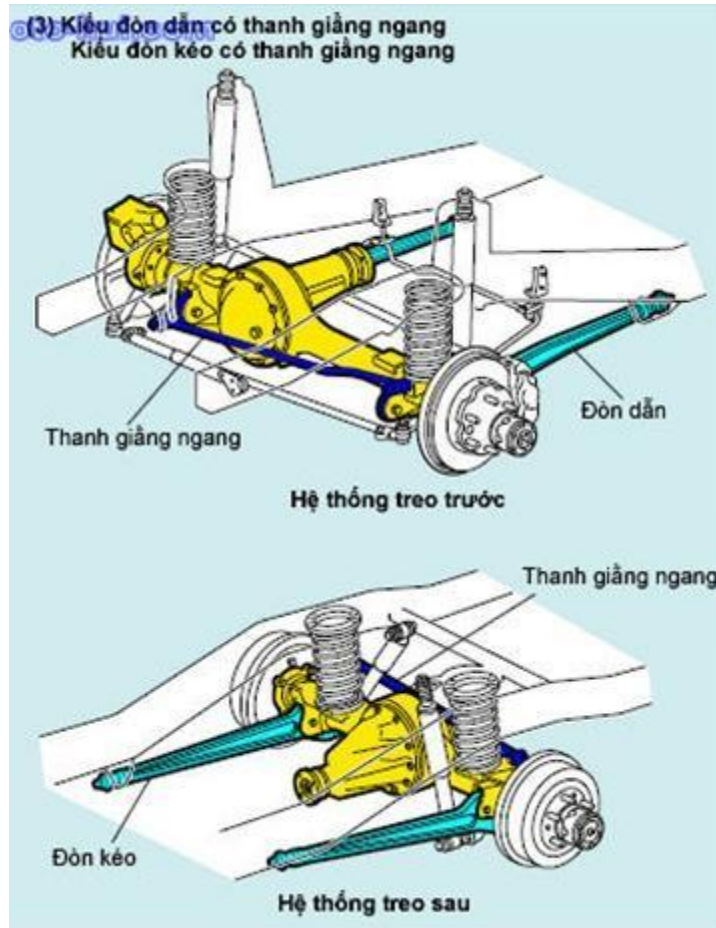
a) bộ nhíp trước xe GAZ-53 ; b) cấu tạo bộ nhíp sau xe ZIL 130; 1,3,6,14,15,16. giá đỡ ; 2. xà dọc ; 4. gối cao su ; 5. giảm chấn ống ; 12. tấm kẹp của lá nhíp chính ; 8, 13. gối đệm cao su ; 9. ụ cao su ; 10. quang treo nhíp ; 11. các lá của bộ nhíp chính ; 17. các lá của bộ nhíp phụ

**3- Kiểu đòn dẫn, đòn kéo có thanh giằng ngang.**

Kiểu này thường được sử dụng cho hệ thống treo trước và treo sau của các xe bán tải, xe tải nhẹ,...

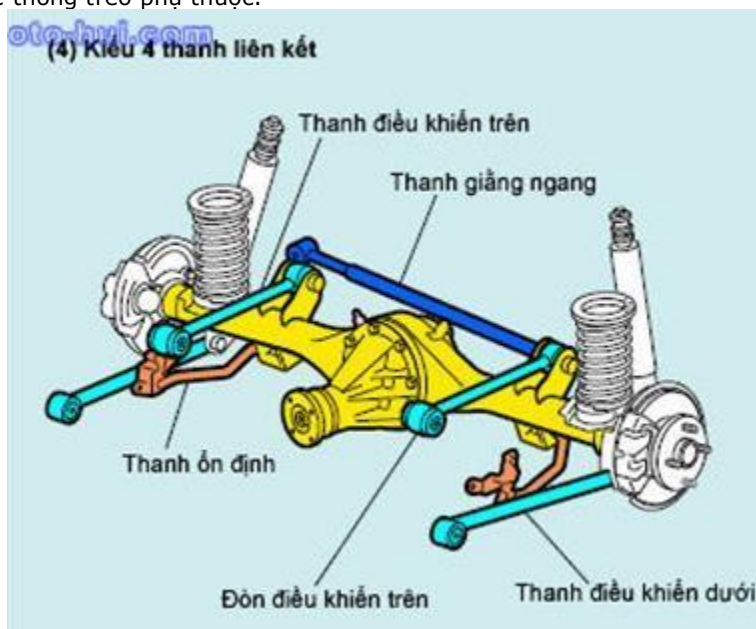
Với đặc tính:

- Xe chạy êm.
- Độ cứng vững cao.

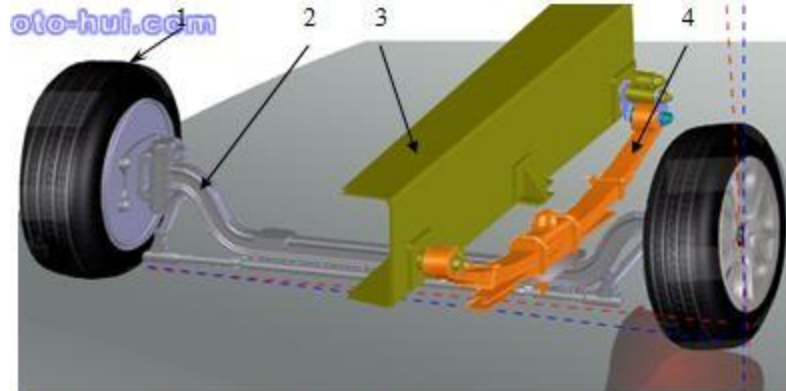


**4- Kiểu bốn thanh liên kết.**

Kiểu này thường được sử dụng cho hệ thống treo phía sau. Kiểu treo này giúp cho xe chạy êm nhất trong các kiểu hệ thống treo phụ thuộc.



**Ưu nhược điểm**



Hệ thống treo loại Nhíp sử dụng dầm cầu liền bằng thép chữ I

1. Bánh xe 2. Dầm cầu liền được chế tạo bằng thép chữ I 3. Khung xe  
4. Nhíp bộ

Đặc trưng kết cấu của hệ thống treo phụ thuộc là dầm cầu cứng liền kết giữa hai bánh xe. Khi ô tô chuyển động toàn bộ cụm truyền lực cầu ô tô đặt trong dầm cầu. Trên ô tô các cầu bị động thường dầm cầu được chế tạo bằng thép định hình dùng để liên kết dịch chuyển của hai bánh xe. Trong hệ thống treo phụ thuộc các bánh xe trái và phải nối với nhau bằng một dầm cầu cứng nên khi dịch chuyển bánh xe này trong mặt phẳng ngang thì bánh xe còn lại cũng dịch chuyển theo.

**Nhược điểm của hệ thống treo phụ thuộc:**

- Khối lượng phần không được treo ( phần liên kết bánh xe) là rất lớn, đặc biệt ở trên cầu chủ động. Khi ô tô di chuyển trên những con đường không bằng phẳng, tải trọng sinh ra sẽ gây nên va đập mạnh giữa phần không được treo với phần được treo, sẽ làm giảm độ êm dịu trong khi chuyển động. Mặt khác bánh xe va đập mạnh trên nền đường làm xấu đi sự tiếp xúc các bánh xe với mặt đường.
- Khoảng không gian phía dưới sàn ô tô phải lớn, để đủ bảo đảm cho dầm cầu thay đổi vị trí, cho nên chiều cao trọng tâm của ô tô sẽ lớn và sẽ làm giảm đi thể tích chứa hàng hóa sau ô tô.
- Sự nối cứng giữa hai bánh xe nhờ vào dầm cầu liền gây nên các trạng thái điển hình về động học, nếu bố trí hệ thống treo này cho cầu trước dẫn hướng, sẽ làm xấu đi tính ổn định trong khi chuyển động trên đường không bằng phẳng.

**Ưu điểm của hệ thống treo phụ thuộc:**

- Trong quá trình chuyển động vết bánh xe được cố định, do vậy độ mòn lốp xe ít.
- Khi chịu lực bên ( Ly tâm, đường ngang, gió bên ) hai bánh xe liên kết cứng làm hạn chế hiện tượng trượt bên của bánh xe.
- Công nghệ chế tạo đơn giản; Số lượng các chi tiết ít; Dễ tháo lắp, sửa chữa và bảo dưỡng; Giá thành thấp.

Với những ưu điểm trên, hệ thống treo phụ thuộc thường được dùng chủ yếu ở ô tô tải, Buýt, dùng cho cầu sau của ô tô con. Đối với những ô tô có tính việt dã cao, với tốc độ không lớn lắm thường dùng hệ thống treo phụ thuộc cho cả hai cầu trước và cầu sau.

**Hệ thống treo đa liên kết** [20/03/2010]

Mặc dù đi kèm giá bán khá cao, hệ thống treo đa liên kết vẫn là bộ phận không thể thiếu trong một chiếc xe hơi.

>> [Tìm hiểu về hệ thống treo phụ thuộc](#)



Đối với một khách hàng, có thể nói hệ thống treo là một trong những bộ phận phức tạp và rắc rối nhất trên xe. Hệ thống treo đóng một vai trò thiết yếu trong việc giữ xe ổn định và giúp người sử dụng cảm thấy thoải mái. Đó chính là lý do tại sao chúng ta cần có một vốn hiểu biết nhất định về chức năng của nó. Tuy nhiên, hiện nay có rất nhiều loại treo nên trang viết này sẽ chỉ tập trung vào loại phổ biến nhất mang tên treo đa liên kết.



Hệ thống treo đa liên kết trên chiếc BMW 1 Series Coupé.

### Các loại treo

Về cơ bản, hệ thống treo bao gồm thanh ổn định, lò xo và bộ giảm chấn được nối với thân xe thông qua bánh. Như đã nói ở trên, hệ thống treo đóng vai trò thiết yếu trong quá trình điều khiển và phanh đồng thời là bộ phận quan trọng có chức năng tạo cảm giác thoải mái cho cả người lái lẫn hành khách.

Hệ thống treo được chia ra thành hai loại chính: phụ thuộc và độc lập. Hai thuật ngữ này ám chỉ khả năng điều chỉnh các bánh xe đối nhau chuyển động độc lập. Loại thứ ba ít phổ biến hơn là treo

bán phụ thuộc trong đó các bánh xe đối nhau không thể chuyển động độc lập mà gắn chặt với nhau.

Tóm lại, hệ thống treo phụ thuộc buộc các bánh xe đối nhau chuyển động theo cùng một góc cam (góc giữa trục đứng của bánh và trục đứng của xe). Trong khi đó, treo độc lập lại cho phép một bánh di chuyển tự do và không bị bánh đối diện cản trở. Mặc dù một vài hệ thống treo có thể kết hợp với những loại thanh khác như thanh dao động nhưng chúng vẫn được coi là treo độc lập.



Hệ thống treo đa liên kết trên phiên bản Mercedes-Benz E-Klasse 2010

### Hệ thống treo đa liên kết

Về bản chất, treo đa liên kết thuộc loại độc lập. Cải tiến từ "đàn anh" đòn chữ A đôi, treo đa liên kết sử dụng ít nhất ba cần bên và một cần dọc. Những loại cần này không nhất thiết phải dài bằng nhau và có thể xoay theo góc khác từ hướng ban đầu.

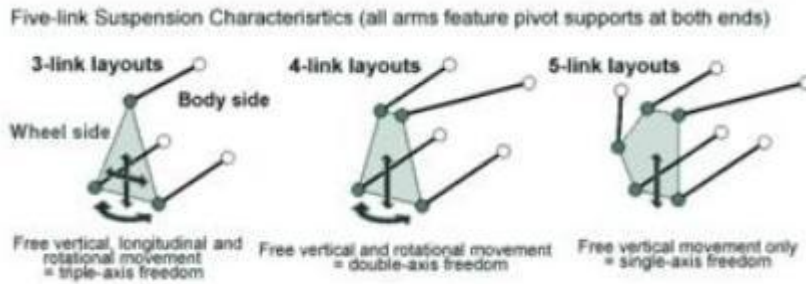
Mỗi cần đều có một khớp nối cầu hoặc ống lót cao su ở cuối, nhờ đó chúng luôn ở trong trạng thái căng, nén và không bị bẻ cong.

Cần được nối ở phần đầu và cuối của trục. Khi quay để bẻ lái, trục sẽ thay đổi hình dạng của hệ thống treo bằng cách xoắn toàn bộ cần treo. Các trục xoay của hệ thống treo được thiết kế sao cho điều này có thể xảy ra.

Bố cục đa liên kết được sử dụng cho cả hệ thống treo trước và sau. Tuy nhiên, đối với treo trước, cần bên được thay thế bằng thanh giằng nối khung hoặc hộp cơ cấu lái với may-ơ.

Hiện nay, trong công nghiệp không có loại treo đa liên kết đơn lẻ nên tất cả những tên tuổi lớn trong làng sản xuất xe hơi đều có thiết kế riêng của mình. Hãng BMW sản xuất một số loại hình chữ Z hoặc treo 4 thanh thể thao trong khi hệ thống treo đa liên kết của Honda lại giống đòn chữ A đôi và thêm một cần điều khiển thứ 5. Audi 4 được trang bị hệ thống treo trước 4 thanh và có kiểu dáng tương tự loại đòn chữ A đôi.

Hyundai Genesis sở hữu hệ thống treo trước và sau 5 thanh thể thao. Hệ thống treo trước có hai thanh trên, hai thanh dưới và một thanh giằng trong khi hệ thống treo sau gồm hai thanh trên, một thanh dưới, một thanh kéo và một thanh điều khiển chân răng.



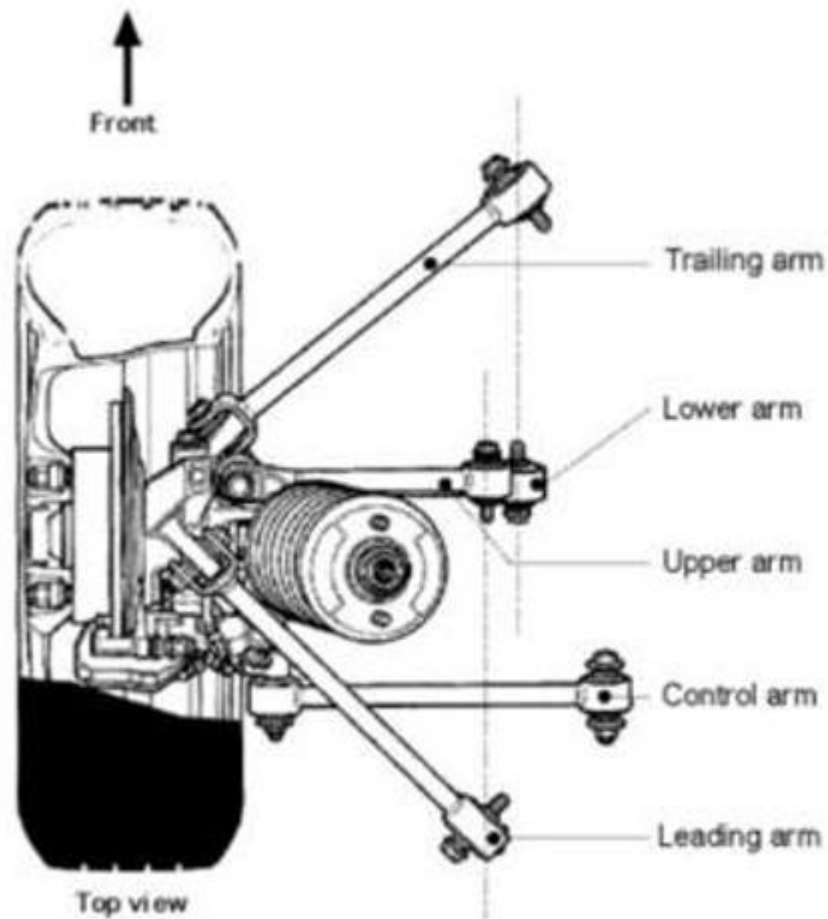
### Sơ đồ hệ thống treo đa liên kết

#### Ưu và nhược điểm

Hệ thống treo đa liên kết được coi là hệ thống treo độc lập lý tưởng nhất cho một chiếc xe thành phẩm bởi nó kết hợp giữa khả năng điều khiển và tiết kiệm không gian, giữa cảm giác thoải mái và khả năng điều khiển. Hơn nữa, hệ thống treo đa liên kết còn giúp chiếc xe uốn cong nhiều hơn, do đó nó thực sự là một giải pháp phù hợp cho những chuyến offroad.

Với treo đa liên kết, các nhà thiết kế có thể thay đổi một thông số mà không ảnh hưởng đến toàn bộ hệ thống. Đây chính là điểm khác biệt rõ ràng nhất so với hệ thống treo đòn chữ A đôi.

Bên cạnh những ưu điểm, nhược điểm của hệ thống treo đa liên kết là giá thành cao, quá trình thiết kế và sản xuất phức tạp. Trên thực tế, hình dáng của hệ thống treo cần được kiểm tra bằng phần mềm phân tích thiết kế.



Hệ thống treo đa liên kết nhìn từ trên xuống.

Tuy nhiên, nhờ những thành tựu về công nghệ, giá thành của hệ thống treo đã giảm đi đáng kể. Một trong những công ty chuyên sản xuất hệ thống treo đa liên kết giá thành thấp là Magneti Marelli - nhà cung cấp và tài trợ cho đội F1 của Ferrari. Vài năm trước đây, công ty trở nên nổi tiếng với sản phẩm FLECS (Flexible Link Elevated Compliance Suspension). Hệ thống này được thiết kế dựa trên hoạt động của một cần điều khiển đặt ở vị trí thấp và bộ cánh dọc linh hoạt. Ống lót và các thanh cùng có chức năng đàn hồi đồng nghĩa với số lượng cần điều khiển treo và giá thành sản xuất giảm đi. Thêm vào đó, bản thân ống nổi là sản phẩm đại trà tương đối đơn giản.

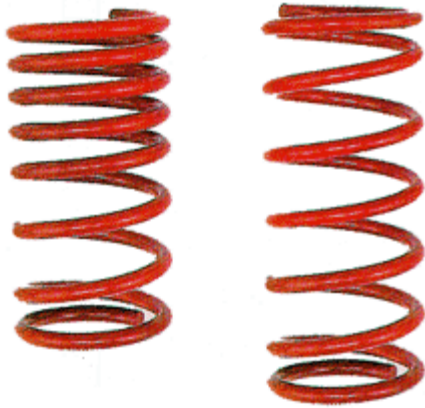
Phân loại Hệ thống treo 19 09 2006 16:02:55 ([permalink](#))



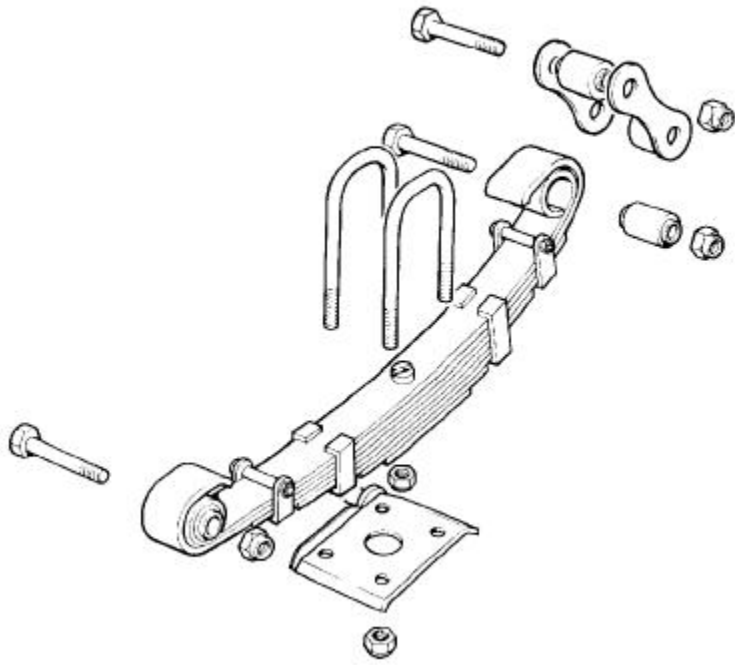


Thử phân loại một số hệ thống treo...các bác bổ sung và chỉnh sửa giúp :  
Công dụng của hệ thống treo thì ai cũng biết là tạo điều kiện cho bánh xe dao động theo phương thẳng đứng với thân xe một cách êm dịu.Do đó cần có độ cứng thích hợp để xe chuyển động êm dịu và có khả năng có thể dập tắt nhanh dao động đặc biệt là những dao động có biên độ dao động lớn. Tính năng hệ thống treo của mỗi loại xe bao giờ cũng là kết quả dung hoà giữa hai lựa chọn: độ an toàn và độ êm dịu Cấu tạo chung của hệ thống treo thường gồm :

1)Bộ phận đàn hồi: tạo điều kiện cho bánh xe dao động  
Có thể dùng : lò xo xoắn,bó nhíp, thanh xoắn,túi khí nén,cao su...

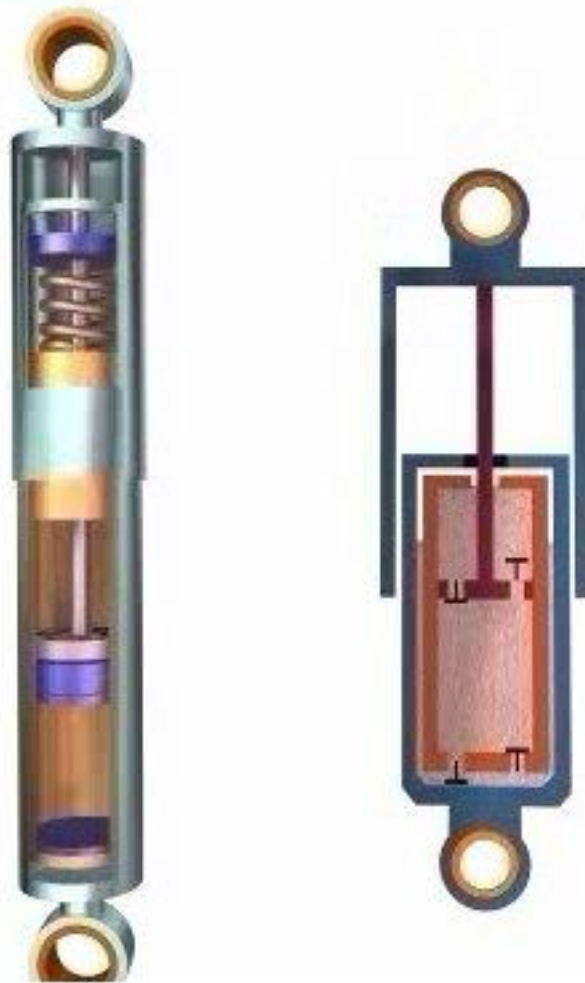


Lò xo trụ



### Bó nhíp

2) Bộ phận giảm chấn: dập tắt dao động của bánh xe và thân xe để đảm bảo cho bánh xe bám đường tốt hơn, tăng tính êm dịu và ổn định



[\(bác Der có bài phân tích rất chi tiết tại đây\)](#)

Có thể phân bộ giảm chấn thành từng loại  
-Loại 1 chiều,2 chiều  
-Loại có van giảm tải, không van giảm tải  
-Loại 1 lớp vỏ,2 lớp vỏ

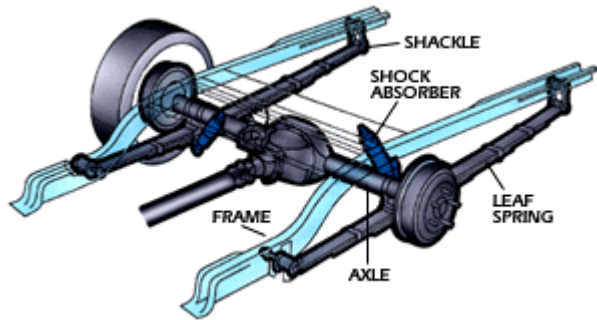
3)Bộ phận dẫn hướng.

---

(\*)Có thể phân loại hệ thống treo(HTT) theo nhiều cách khác nhau : HTT độc lập,HTT phụ thuộc hoặc HTT 1 đòn ngang,2 đòn ngang,...đòn dọc đòn chéo hoặc theo khả năng điều chỉnh độ cứng ,....

-HTT phụ thuộc : các bánh xe được nối trên 1 dầm cầu liền ,các chi tiết HTT sẽ

nối dầm cầu với thân xe



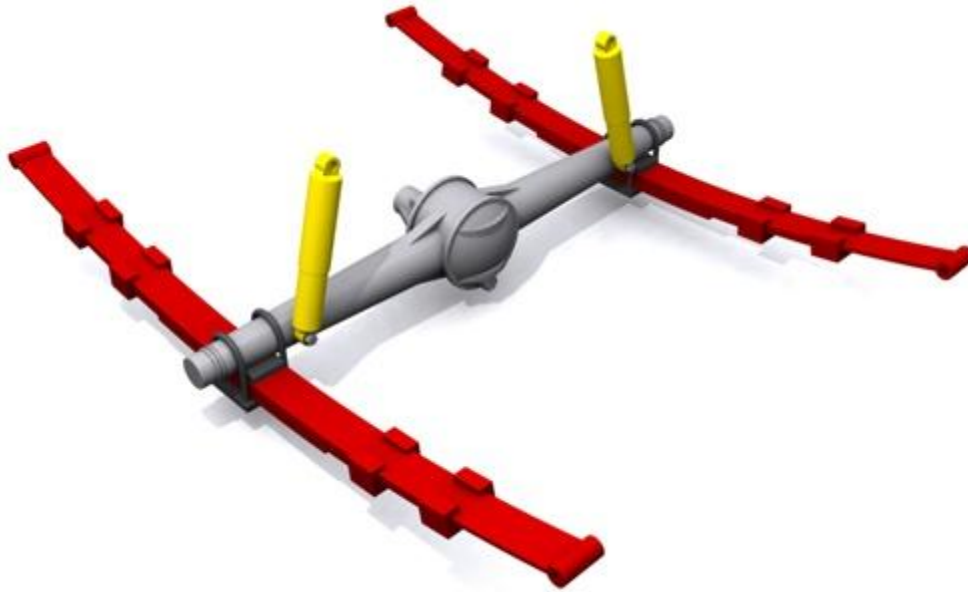
So với HTT độc lập thì các chi tiết ít và đơn giản hơn, độ bền cao và phù hợp với các loại ô tô tải. Do khối lượng phần không được treo lớn nên kém êm dịu và ổn định, xe dễ bị rung động,...

Bộ phận đàn hồi có thể là lò xo, nhíp, ...

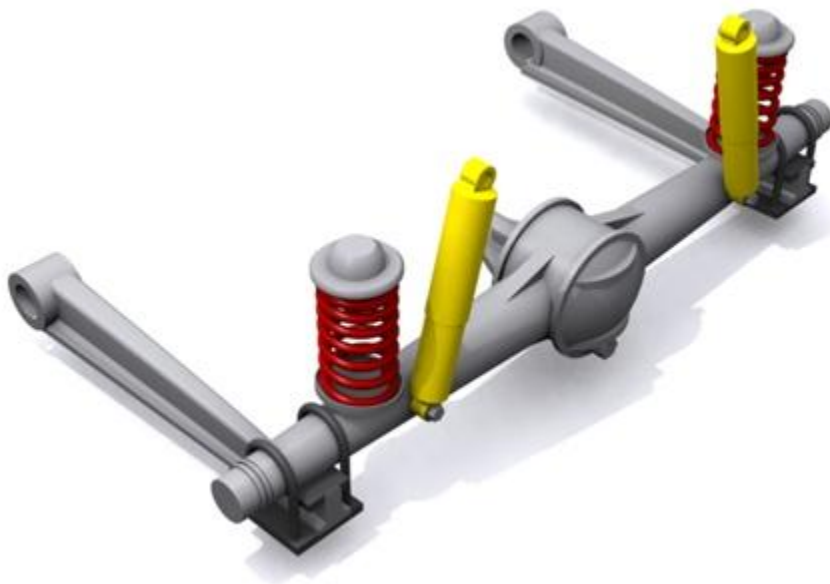


-HTT độc lập : các bánh xe được gắn với thân xe một cách độc lập nên chúng có thể dịch chuyển độc lập với nhau  
So với HTT phụ thuộc phần không được treo nhỏ nên khả năng bám đường của bánh xe cao, tính êm dịu chuyển động cao..Do không có dầm cầu liền nối thân xe nên có thể bố trí trọng tâm xe thấp đi, nhưng ngược lại HTT độc lập có cấu trúc phức tạp hơn,...

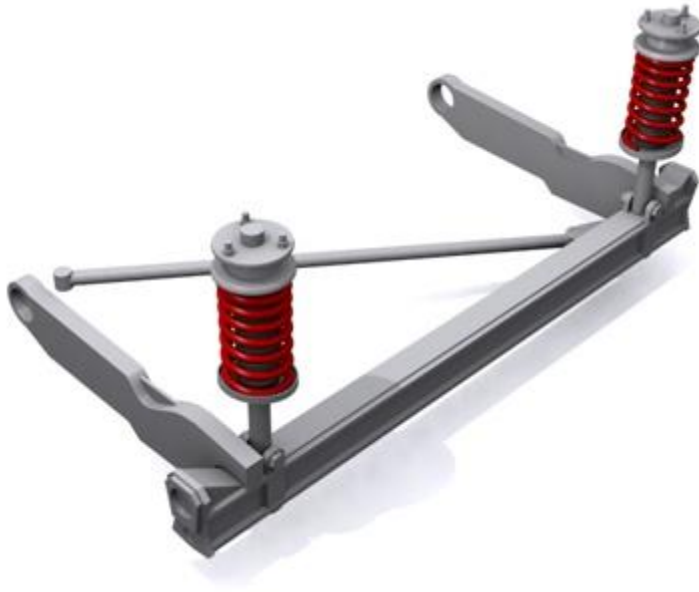
(\*) Một số kiểu bố trí HTT:



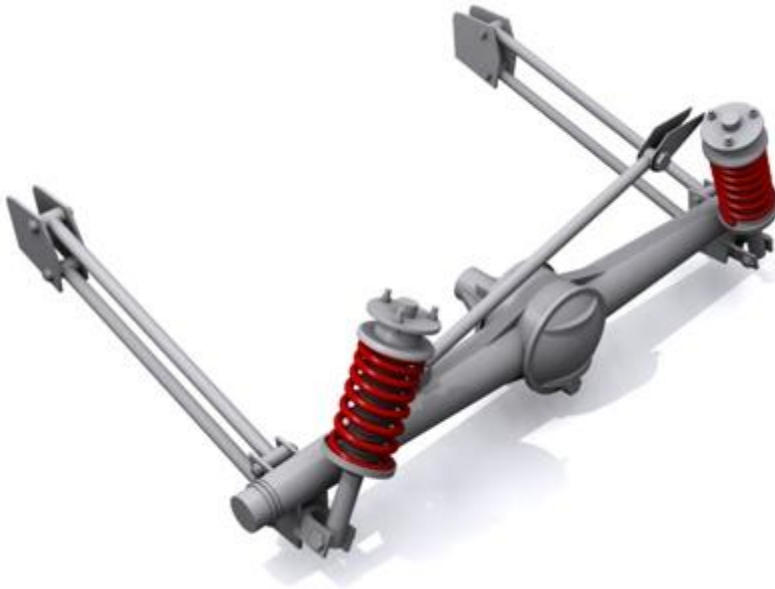
HTT phụ thuộc dùng nhíp lá

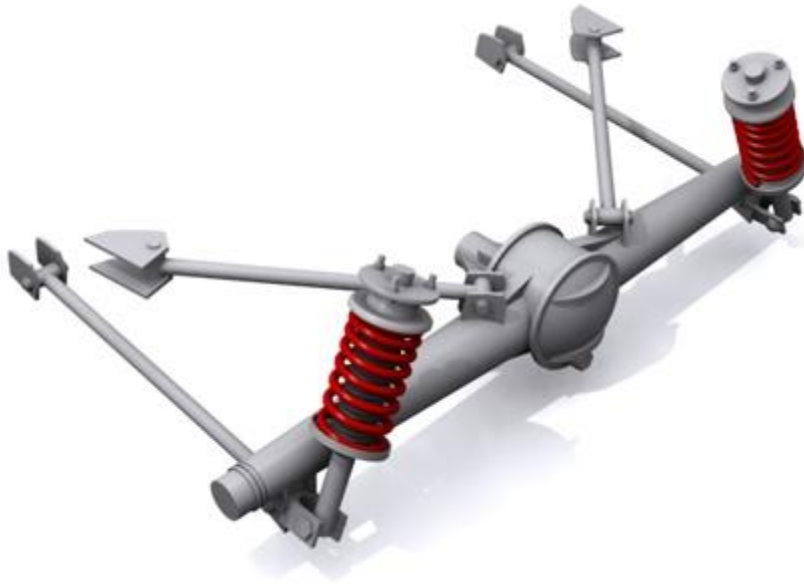


HTT phụ thuộc dùng lò xo trụ



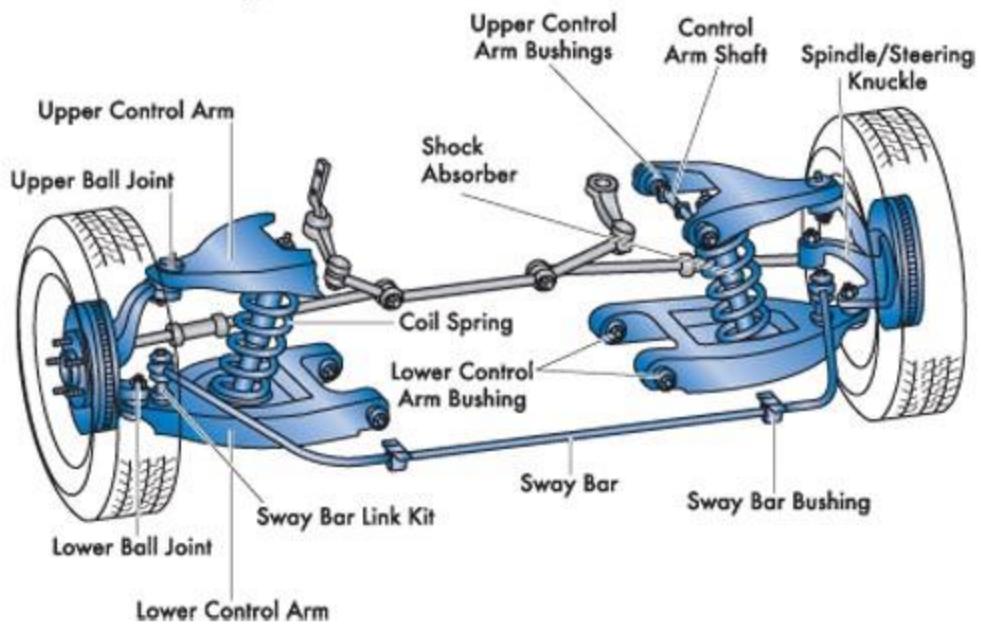
HTT phụ thuộc lò xo trụ có thêm đòn chịu lực bên  
4 đòn với các đòn chịu lực dọc và lực bên





HTT độc lập sử dụng 2 đòn ngang

Rear Wheel Drive (Typical)



Một vài dạng bố trí vị trí bộ phận đàn hồi và giảm chấn

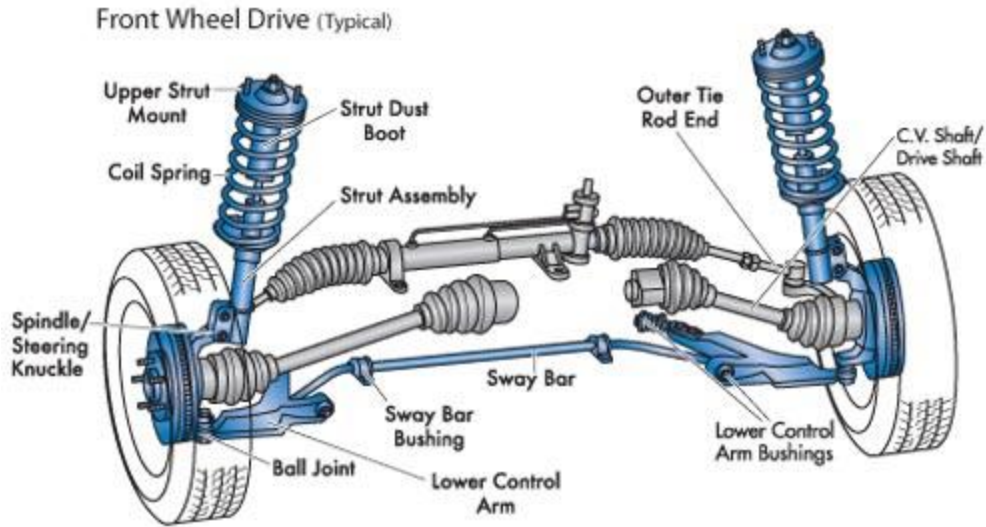






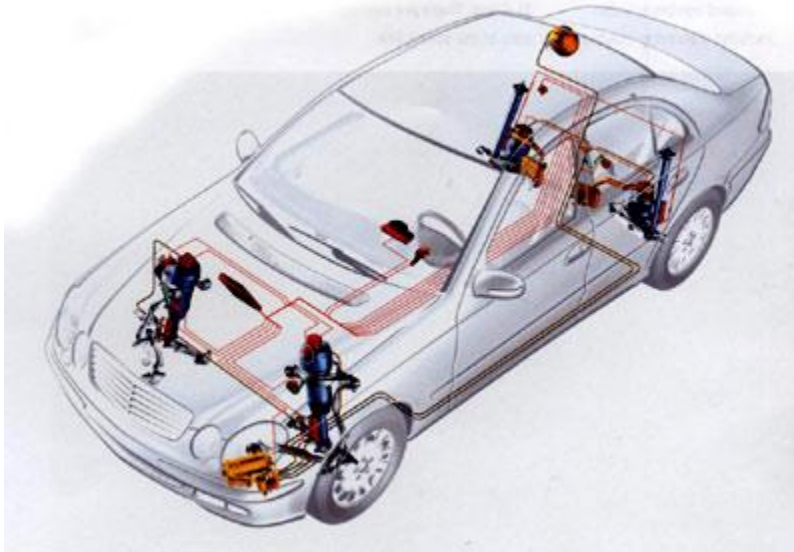
HTT MacPherson thực chất là HTT 2 đòn ngang với đòn ngang chữ A phía trên bằng 0

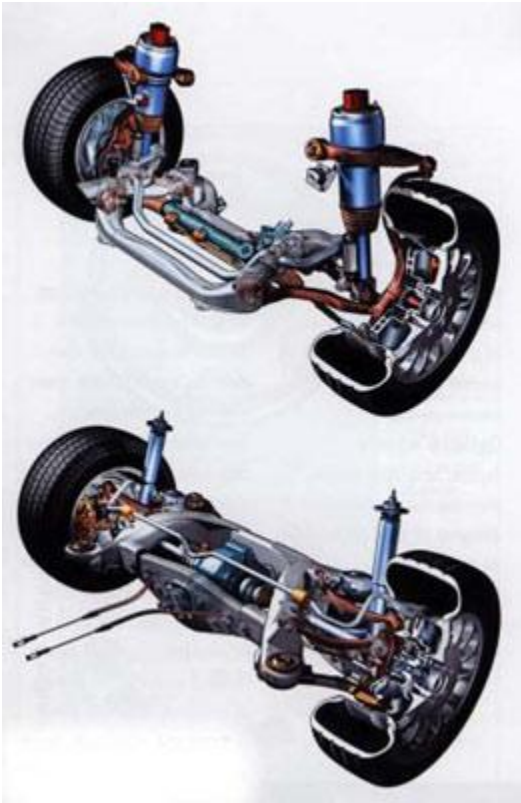




**Hệ thống treo khí nén:** sử dụng hệ thống dạng này thay cho các lò xo xoắn là giảm bớt được một phần trọng lượng xe vốn không trực tiếp tác động lên giàn treo của xe (unsprung weight). Phần trọng lượng này bao gồm các bánh xe, lốp, trục bánh xe, hệ thống phanh và trên những xe lắp hệ thống treo độc lập. Với HTT này ta có thể thay đổi độ cao của xe, có 4 cấp độ khác nhau được lập trình trong bộ điều khiển, có thể được điều chỉnh thông qua một nút bấm nhỏ gắn trên bảng điều khiển trung tâm. Máy tính ghi nhận những thông số từ các bộ cảm biến độ cao lắp ở mỗi bánh xe, xử lý và điều chỉnh áp lực bên trong các túi khí sao cho xe cân bằng nhất.

Được sử dụng trên 1 số loại xe như Mercedes E200, E240, E320, ...





<BÀI VIẾT ĐƯỢC CHỈNH SỬA BỞI LUUQUANG VÀO LÚC 20/09/2006 06:30:03>