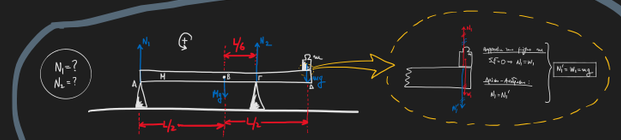


- $\Sigma F_y=0 \Rightarrow N_1+N_2=Mg+wg \Rightarrow N_1+N_2=(M+w)g \Rightarrow \boxed{N_1=(M+w)g-N_2}$ (1)

- $\Sigma \tau_{(A)}=0 \Rightarrow -N_1\cdot\left(\frac{L}{2}+\frac{L}{6}\right)+Mg\frac{L}{6}-wg\left(\frac{L}{2}-\frac{L}{6}\right)=0 \Rightarrow -N_1\frac{2L}{3}+Mg\frac{L}{6}-wg\frac{L}{3}=0 \Rightarrow$
  ($\tau_{(A)}=0$; $(\Delta\tau)$; $(\Delta\tau)$; (τ_2))

$$\Rightarrow \frac{ML}{6}-\frac{wg}{3}=N_1\frac{2}{3} \Rightarrow$$

$$\overset{\cdot\frac{3}{2}}{\Rightarrow} Mg-2wg=4N_1 \Rightarrow \boxed{N_1=\frac{Mg}{4}-\frac{wg}{2}} \quad (2)$$

$\Longrightarrow$ Γιαφορά που να μηδενιστεί $\Rightarrow N_1=0 \Rightarrow \frac{Mg}{4}=\frac{wg}{2} \Rightarrow \boxed{M=\frac{w}{2}}$

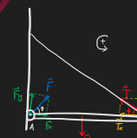
με δεδομένη μάζα ράβδου ίσων οριακή κατάσταση ισορροπίας όταν το A

(1)/(2): $\frac{Mg}{4}-\frac{wg}{2}=Mg+wg-N_2 \rightarrow \boxed{N_2=\frac{3Mg}{4}+\frac{3wg}{2}}$ $\Rightarrow$ Πάλι θέτουμε

$$N_2=\frac{3Mg}{4}+\frac{J\frac{M}{2}g}{2} \Rightarrow N_2=\frac{3Mg}{2}\neq 0$$

$N_1=0$, $N_2\neq 0$ $\Rightarrow$ οριακή περιστροφή ως προς το Γ ή ∈ δεξ. ↻

ΑΝΑΤΡΟΠΗ



$\Sigma\vec{\tau}_A=0 \Rightarrow \vec{\tau}_{F_A}^{\,0}+\vec{\tau}_w+\vec{\tau}_T=0 \Rightarrow$

$\Rightarrow -\tau_w+\tau_T=0 \Rightarrow$

$\Rightarrow \tau_w=\tau_T \Rightarrow$

$\Rightarrow w\frac{L}{2}=T\cdot L\cdot\eta\phi \Rightarrow$

$$\Rightarrow \boxed{T=\frac{w}{2\eta\phi}} \quad (1)$$

$T_x=T\cdot\sigma\upsilon\phi=\frac{w}{2\cdot\eta\phi}\cdot\sigma\upsilon\phi=\frac{w}{2\cdot\varepsilon\phi}$

$T_y=T\cdot\eta\phi=\frac{w}{2\cdot\eta\phi}\cdot\eta\phi=\frac{w}{2}$

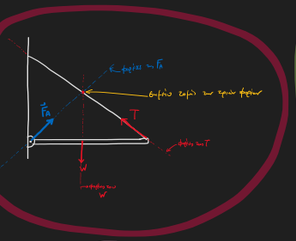
$\Sigma F_x=0 \Rightarrow F_x=T_x \Rightarrow \boxed{F_x=\frac{w}{2\cdot\varepsilon\phi}}$

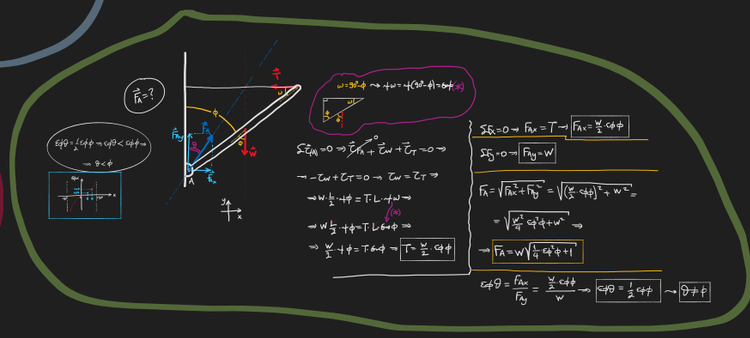
$\Sigma F_y=0 \Rightarrow F_y+T_y=W \rightarrow F_y=W-T_y \Rightarrow$

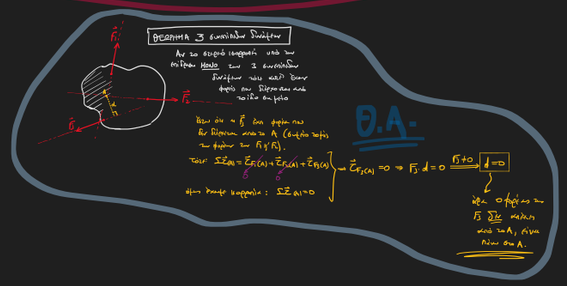
$$\Rightarrow F_y=W-\frac{W}{2} \Rightarrow \boxed{F_y=\frac{W}{2}}$$

$$F_A=\sqrt{F_x^2+F_y^2}=\sqrt{\left(\frac{w}{2\varepsilon\phi}\right)^2+\left(\frac{w}{2}\right)^2} \Rightarrow \boxed{F_A=\frac{w}{2}\sqrt{\frac{1}{\varepsilon\phi^2}+1}}$$

$$\varepsilon\vartheta=\frac{F_y}{F_x}=\frac{\frac{w}{2}}{\frac{w}{2\varepsilon\phi}} \Rightarrow \varepsilon\vartheta=\varepsilon\phi \rightarrow \boxed{\vartheta=\phi}$$







ΘΕΩΡΗΜΑ 3 ανεξάρτητων δυνάμεων

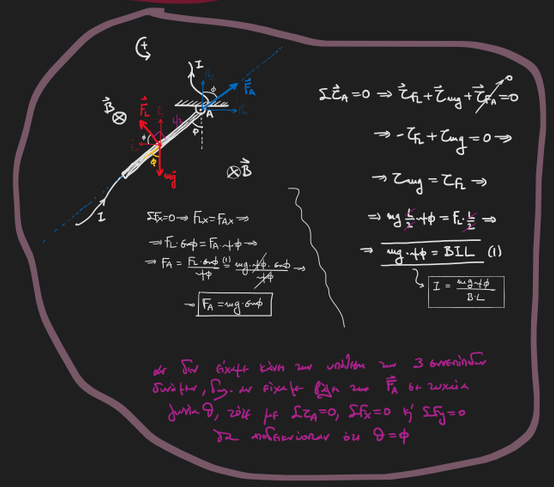
Αν τα σημεία εφαρμογής τριών μη παράλληλων δυνάμεων ενός επιπέδου σώματος βρίσκονται σε ισορροπία τότε και οι φορείς των δυνάμεων αυτών τέμνονται σε κοινό σημείο.

Θ.Α.

Έστω ότι $\vec{F}_1$ δεν περνάει από το σημείο τομής των φορέων των $\vec{F}_2$ και $\vec{F}_3$.

Τότε: $\Sigma\vec{\tau}_{(A)}=\vec{\tau}_{F_1(A)}+\vec{\tau}_{F_2(A)}+\vec{\tau}_{F_3(A)}$ ($\vec{\tau}_{F_2(A)}=0$, $\vec{\tau}_{F_3(A)}=0$) $\Rightarrow \vec{\tau}_{F_1(A)}=0 \Rightarrow F_1\cdot d=0 \xrightarrow{F_1\neq 0} \boxed{d=0}$

άτοπο. Άρα η $\vec{F}_1$ έχει κοινό σημείο με τις $\vec{F}_2$, $\vec{F}_3$.



Αν δεν είχαμε δώσει τον μοντέλο των 3 ανεξάρτητων δυνάμεων, θα είχαμε βρει ότι οι $\vec{F}_A$ θα σχημάτιζε γωνία ϑ, τέτοια με $\Sigma\tau_A=0$, $\Sigma F_x=0$ ή $\Sigma F_y=0$ θα αποδεικνύαμε ότι $\vartheta=\phi$