

### 3.8. Kot i szpulka nici

Kot wyciąga nić ze szpulki. Zakładamy, że szpulka toczy się, a nie ślizga. Z jakim przyspieszeniem się ona toczy?

Promień zewnętrzny szpulki wynosi  $R$ , a promień części wewnętrznej, na której jest nawinięta nić, wynosi  $r$ . Współczynnik tarcia szpulki o podłogę wynosi  $\mu$ , masa szpulki wynosi  $m$ , a kot ciągnie z siłą  $F$ . Załóż, że masa szpulki jest rozłożona równomiernie w walcu o promieniu  $R$ .

*Dane:*

$R$  – promień zewnętrzny szpulki,

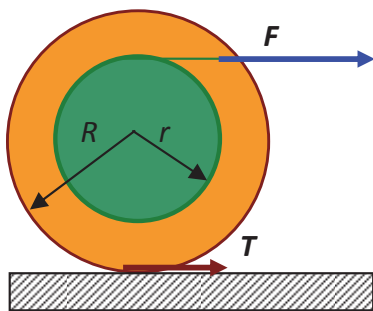
$r$  – promień, na jakim działa siła  $F$ ,

$\mu_s$  – współczynnik tarcia (statycznego),

$a$  – przyspieszenie środka masy szpulki,

$m$  – masa szpulki.

*Podpowiedź 1: Zrób rysunek według danych z treści zadania.*

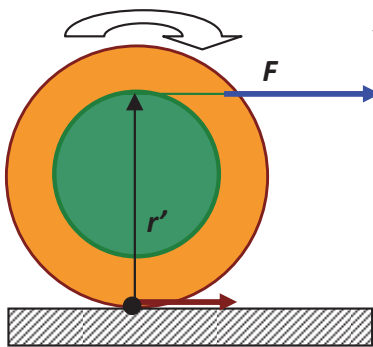


Narysowaliśmy zwrot siły tarcia  $T$  na prawo, ale jeszcze nie wiemy, czy w tym kierunku ona działa.

*Warunek pomocniczy. Założyliśmy, że szpulka się toczy, a nie sunie (nie ślizga po podłodze).*

Jeżeli szpulka się nie ślizga, każdorazowy punkt oparcia szpulki o podłogę pozostaje w spoczynku. Mamy dwa sposoby na rozwiązanie zadania.

*Sposób I. Rozważamy, że szpulka obraca się wokół nie poruszającej się osi, czyli wokół punktu oparcia.*



Wybranie punktu obrotu, jak na rysunku obok, znacznie upraszcza rozwiązanie: promień działania siły tarcia dla tak wybranego punktu obrotu wynosi zero.

Siła tarcia jest siłą tarcia statycznego – i podobnie jak w przypadku klocka na równi, „dostosowuje się” ona do działającej siły  $F$  aż do największej dopuszczalnej wartości  $T \leq \mu mg$ , gdzie  $g$  jest przyspieszeniem ziemskim.

*Podpowiedź 2: Rozważ momenty sił.*

Moment siły tarcia wynosi zero (jej promień działania wynosi zero). Wartość momentu siły  $F$  wynosi

$$M = F r', \text{ gdzie } r' = R + r. \quad (1)$$

Przyspieszenie szpulki wyliczymy z II prawa Newtona dla ruchu obrotowego bryły sztywnej. Przyspieszenie kątowne  $\varepsilon$  wiąże się z przyspieszeniem liniowym punktów na obwodzie za pomocą wzoru podobnego do związku między prędkością liniową  $v$  a prędkością kątową  $\omega$  (czyli  $v = \omega R$ ).

Jeżeli szpulka się nie ślizga, przyspieszenie liniowe  $a$  środka masy szpulki jest równe przyspieszeniu liniowemu punktów na obwodzie. Mamy więc

$$a = \varepsilon R. \quad (2)$$

II prawo Newtona dla ruchu obrotowego ma postać

$$M = I \varepsilon, \quad (3)$$

gdzie  $M$  jest momentem przyłożonej siły a  $I$  – momentem bezwładności szpulki.

Moment bezwładności szpulki wokół osi obrotu pokrywającej się z jej środkiem wynosi

$$I_1 = \frac{1}{2} mR^2. \quad (4)$$

Wybrana przez nas oś obrotu jest jednak inna: zgodnie z twierdzeniem Steinera, moment bezwładności wokół tej osi wynosi

$$I = I_1 + mR^2. \quad (5)$$

Uwzględniając wszystkie powyższe zależności, możemy zapisać równanie (3) jako

$$F(R+r) = \frac{3}{2} mR^2 \frac{a}{R}, \quad (6)$$

skąd otrzymujemy

$$a = \frac{2}{3} \frac{(R+r)}{R} \frac{F}{m}. \quad (7)$$

Siła tarcia  $T$  musi przyjąć taką wartość, aby było spełnione II prawo Newtona w postaci

$$\sum F = ma. \quad (8)$$

Suma sił w równaniu (8), przy założonym kierunku siły  $T$  jak na rysunku wynosi  $(F + T)$ ; zastępuwszy przyspieszenie  $a$  wyrażeniem z równania (7), otrzymujemy

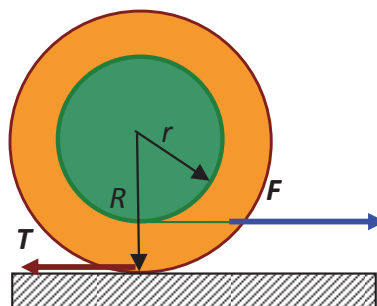
$$F + T = \frac{2}{3} F \frac{R+r}{R}. \quad (9)$$

Siła tarcia, aby szpulka toczyła się a nie sunęła, wyraża się więc wzorem

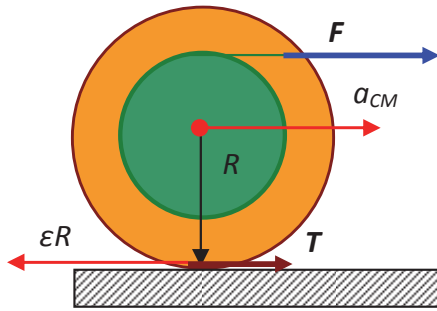
$$T = F \frac{2r - R}{3R}. \quad (10)$$

Siła tarcia  $T$  zmienia znak w zależności od znaku wyrażenia  $(2r-R)$ . Jest ona dodatnia (czyli skierowana na prawo) dla  $r > R/2$  (czyli jak na naszym pierwszym rysunku). Dla  $r = R/2$  (czyli jeśli szpulka jest w połowie odwinięta), siła tarcia nie jest potrzebna dla zapewnienia toczenia szpulki,  $T = 0$ .

Dla  $-R < r < R/2$  siła tarcia jest ujemna, czyli skierowana na lewo. Dotyczy to w szczególności wartości  $r < 0$ , czyli przypadku, jak pokazany na rysunku poniżej.



Sposób II (prostszy). Rozwińmy to samo zadanie biorąc za punkt obrotu środek szpulki.



W układzie środka masy moment bezwładności szpulki wyraża się wzorem (4). Przez  $a$  oznaczamy przyspieszenie środka masy, a przez  $\varepsilon$  przyspieszenie kątowe szpulki. Związkiem między tymi wielkościami jest nadal, jak poprzednio, równanie (2).

Do opisu ruchu skorzystamy z II zasady Newtona dla ruchu środka masy i dla ruchu obrotowego.

Równanie dla sił ma postać:

$$F + T = ma, \quad (11)$$

zgodnie z rysunkiem zakładamy przyspieszenie i siły za dodatnie, jeśli działają w prawo.

Równanie dla momentów sił ma postać

$$Fr - TR = I_1 \varepsilon, \quad (12)$$

siły  $T$  i  $F$  wywołują przeciwne momenty sił.

Wyznaczając  $T$  z równania (11) i podstawiając do równania (12), otrzymujemy

$$Fr - (ma - F)R = \frac{1}{2} mR^2 \frac{a}{R}, \quad (13)$$

a stąd

$$a = \frac{Fr + FR}{\frac{1}{2} mR + mR} = \frac{2F}{3m} \frac{r + R}{R} \quad (14)$$

i z równania (11)

$$T = F \frac{2(r + R)}{3R} - F = F \frac{2r - R}{3R}, \quad (15)$$

czyli wyniki jak poprzednio.

*Komentarz I:* Dla  $r = R/2$ , czyli z równania (15) w warunkach braku siły tarcia,  $T = 0$ , przyspieszenie środka masy wynosi  $a = F/m$ . Dla  $r = R$  przyspieszenie środka ciężkości szpulki wynosi  $a = 4/3 (F/m)$ , czyli więcej, niż gdyby przyspieszała szpulka ( $a' = F/m$ ), zaczepiona za środek i w warunkach braku tarcia (czyli swobodnego ślizgania się szpulki).

Dzieje się tak, ponieważ dla  $r > R/2$  siła tarcia działa w tym samym kierunku co siła pociągająca. Przyszycy jesteście, że siła tarcia przeciwstawia się ruchowi – w tym przypadku siła tarcia „wspomaga” siłę pociągającą. Stąd przyspieszenie jest większe niż w przypadku braku tarcia. Jak wygląda więc prawo zachowania energii?

*Komentarz II:* Jeżeli rozważylibyśmy tę sytuację z punktu widzenia prawa zachowania energii, to nie ma zysku energii „z niczego”. Załóżmy dla  $r = R$ , że szpulka startuje ze stanu spoczynku. Po czasie  $t$  uzyskuje ona prędkość

$$v = \frac{4F}{3m} t. \quad (16)$$

Energia kinetyczna, zgodnie z twierdzeniem Königa, składa się z energii kinetycznej ruchu translacyjnego środka masy i energii ruchu obrotowego wokół środka masy

$$E = \frac{mv^2}{2} + \frac{I\omega^2}{2} = \frac{mv^2}{2} + \frac{\frac{1}{2}mr^2}{2} \omega^2 = \frac{3}{4}mv^2 = \frac{3}{4}m \left( \frac{16F^2}{9m^2} t^2 \right) = \frac{4F^2 t^2}{3m}. \quad (17)$$

Przesunięcie środka masy wyniosło w tym czasie

$$s = \frac{1}{2}at^2 = \frac{1}{2} \frac{4Ft^2}{3m} = \frac{2Ft^2}{3m}, \quad (18)$$

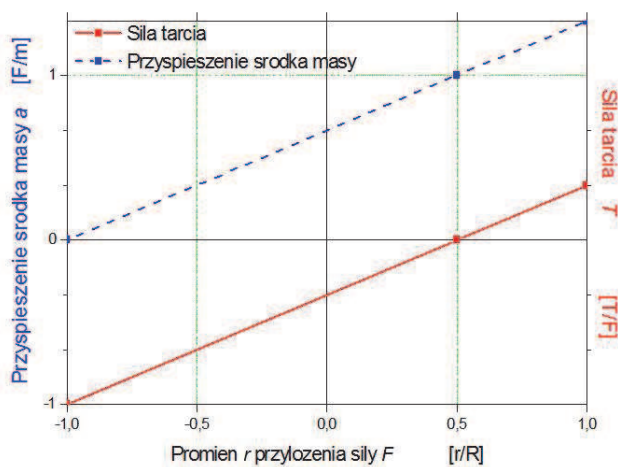
ale przesunięcie ciągnącego sznurka dwa razy więcej.

Praca wykonana przez ciągnącego sznurek kota wyniosła więc

$$W = 2Fs = \frac{4F^2}{3m}t^2, \quad (19)$$

czyli tyle, ile przyrost energii kinetycznej szpulki w tym samym czasie. Innymi słowy, siła tarcia, mimo że „wspomaga” toczenie się, nie wykonuje pracy – przesunięcie punktu oparcia (czyli tam gdzie jest zaczepiony wektor siły tarcia, zob. rys. 2) wynosi zero.

*Komentarz III:* Rozważmy dokładniej wartość siły tarcia  $T$ , wzór (10). Dla danego  $r$  rośnie ona liniowo wraz z siłą  $F$ , od ujemnej wartości  $T = -F$  dla  $r = -R$  do wartości dodatniej  $T = F/3$  dla  $r = R$ , jak to ilustrujemy na wykresie poniżej.



W podobny sposób, liniowo ze zmianą  $r/R$  rośnie przyspieszenie, od wartości zerowej dla  $r = -R$  do wartości  $a = 4/3(F/m)$  dla  $r = +R$ .

*Komentarz IV:* Siła tarcia jest statyczna, to znaczy jej wartość nie może przekroczyć  $T = \mu_s mg$ , ale na siłę  $F$  nie nakładaliśmy dotąd żadnych ograniczeń. Innymi słowy, aby ruch miał charakter toczenia się, dla określonej masy szpulki  $m$  siła  $F$  nie może przekraczać wartości

$$F \leq \frac{3R}{|2r - R|} \mu_s mg = F_{\max}. \quad (20)$$

Maksymalna siła, która nie powoduje jeszcze poślizgu, zmienia się od wartości  $F_{\max} = \mu_s mg$  dla  $r = -R$  do  $F_{\max} = 3\mu_s mg$  dla  $r = R$ .

#### Uwaga dla amatorów sportowej jazdy

Ruch koła samochodowego przypomina toczenie się szpulki, ale punkt przyłożenia siły  $F$  jest inny: to nie sznurek pociąga szpulką, ale opona samochodu „odpycha” drogę w punkcie podparcia. Aby koło nie wpadło w poślizg, to maksymalna siła trakcyjna nie może przekroczyć siły tarcia statycznego  $F_{\max} = \mu_s mg$ , a maksymalne możliwe przyspieszenie (osi koła, czyli i całego samochodu) wynosi  $a_{\max} = \mu_s g$ .

Niezależnie od siły (stycznej) przyłożonej do kół (a zależnie od stanu opon) przyspieszenie jest odpowiednio mniejsze od  $g$ . Co najwyżej, opony „przypała się” a samochód i tak nie osiągnie większego przyspieszenia niż  $g$ ! No chyba że użyjemy napędu odrzutowego.

zob. też P. Mazzoldi, A. Saggion, C.Voci, *Problemi di fisica generale*, Padova, zad. 6.55.