



HÖGSKOLAN  
I SKÖVDE

Institutionen för ingenjörsvetenskap

## TENTAMEN

Kurs Mekanik 1

Delkurs

Kurskod FY101G

Högskolepoäng för tentamen 1hp

Datum 2025-05-16

Skrivtid 14:15 – 18:30

Ansvarig lärare Ola Nyqvist

Berörda lärare

Hjälpmaterial/bilagor Bifogat formelblad, egen räknare

Övrigt Tentamen omfattar kursmål 3 och 4.

Anvisningar

- Ta nytt blad för varje lärare
- Ta nytt blad för varje ny fråga (deluppgifter kan vara på samma blad)
- Skriv endast på en sida av papperet.
- Skriv namn och personnummer på samtliga inlämnade blad.
- Numrera löslagen löpande.
- Använd inte röd penna.
- Markera med kryss på omslaget vilka uppgifter som är lösta.

Poänggränser G – Godkänt på både kursmål 3 och 4.

U – om något kursmål ej är uppfyllt

Redan Godkända kursmål på ordinarie tentan får tillgoderäknas,

Du gör bara det eller de kursmål som ännu ej är Godkända.

**Skrivningsresultat bör offentliggöras inom 18 arbetsdagar**

*Lycka till!*

Antal sidor totalt 3 (med uppgifter)

### Kursmål 3A

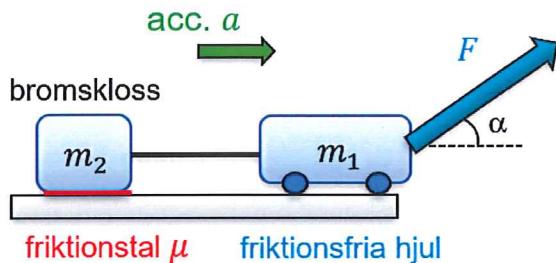
Man drar snett uppåt i vagnen  $m_1 = 150 \text{ kg}$  med kraften  $F = 1000 \text{ N}$  i riktningen som ges av vinkeln  $\alpha = 30^\circ$ .

$m_1$  drar i sin tur i bromsklossen  $m_2 = 50 \text{ kg}$  enligt figuren.

Mellan  $m_2$  och underlaget råder friktionstalet  $\mu = 0.932$ .

$m_1$  rör sig friktionsfritt.

Räkna med  $g = 10 \text{ m/s}^2$ . Avrunda  $F$ :s komposanter i  $x$ - och  $y$ -led till heltalet.



a) Frilägg  $m_1$  och  $m_2$  som en enhet, dvs. rita en kraftfigur med de ytter krafterna på hela systemet. (Se även (\*) i c)-uppgiften nedan.)

b) Ställ upp Newton II - ekvationerna för hela systemet ovan. ( $\rightarrow^x$  och  $\uparrow^y$ )

---

c) Frilägg  $m_1$  och  $m_2$  var för sig, dvs. rita var sin kraftfigur med alla krafter som verkar på  $m_1$  resp.  $m_2$ .

(\*) (Normalkrafterna på alla hjulen på  $m_1$  kan summeras ihop till en enda normalkraft  $N_1$ . Vid friläggningen av  $m_1$  räcker det att sätta ut  $N_1$ , samt de övriga krafterna på  $m_1$ , som ska vara med i c) resp. a).)

d) Ställ upp Newton II - ekvationerna för  $m_1$  resp.  $m_2$ . ( $\rightarrow^x$  och  $\uparrow^y$ )

---

e) Beräkna friktionskraften på bromsklossen  $m_2$ .

f) Beräkna accelerationen  $a$ .

g) Beräkna normalkraften  $N_1$  på vagnen  $m_1$ .

h) Beräkna kraften mellan  $m_1$  och  $m_2$ . (Går ju att kolla på två sätt ...)

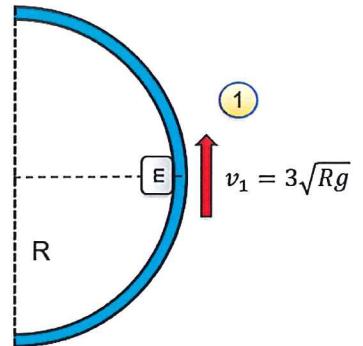
---

### Kursmål 3B

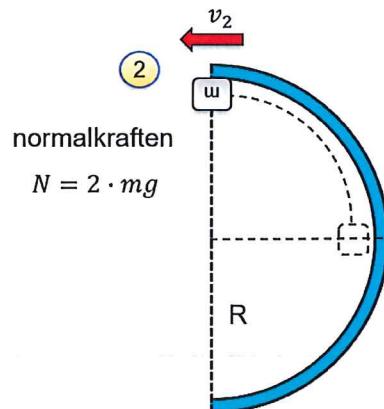
En låda ( $m = 20 \text{ kg}$ ) åker i en vertikal halvcirkelbana med radien  $R = 5 \text{ m}$ . I läge 1 är farten  $v_1 = 3\sqrt{Rg}$  och i läge 2 är normalkraften  $N = 2 \cdot mg$ . Friktionstalet  $\mu$  råder mellan lådan och banan. Räkna med  $g = 10 \text{ m/s}^2$  om Du sätter in värden.

---

- a) Frilägg lådan och ställ upp Newton II - ekvationerna i läge 1. ( $\uparrow \vec{e}_s$  och  $\leftarrow \vec{e}_n$ )
- b) Beräkna normalkraften  $N$ .
- c)
  - i) Beräkna friktionskraften  $F_{fr}$  om tangentialaccelerationen är  $a_s = -4g$ .
  - ii) Beräkna friktionstalet  $\mu$ .



- d) Frilägg lådan och ställ upp Newton II - ekvationerna i läge 2. ( $\leftarrow \vec{e}_s$  och  $\downarrow \vec{e}_n$ )
- e) Beräkna farten  $v_2$ .
- f) Beräkna tangentialaccelerationen  $a_s$ .  
(Räkna med friktionstalet  $\mu = 1/3$ )

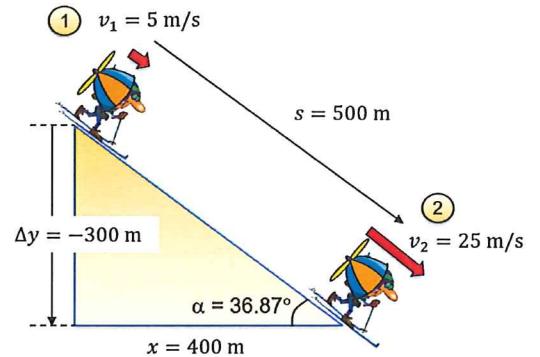


## Kursmål 4

En propellerdriven skidåkare med massan  $m = 70 \text{ kg}$  åker nedför en backe som lutar vinkeln  $\alpha (= 36.87^\circ)$ . Backens längd är  $s = 500 \text{ m}$  och ändringen i höjdled inkl. tecken är  $\Delta y = -300 \text{ m}$ .

Uppe i läge 1 är farten  $v_1 = 5 \text{ m/s}$  och nere i läge 2 är farten  $v_2 = 25 \text{ m/s}$ .

Det är ingen snö i backen  $\Rightarrow$  ganska stor friktion. Skidåkaren har då en propeller som ger en konstant drivkraft  $F_D = 200 \text{ N}$ , riktad neråt längs backen.



Det är också en stor glidfrikionskraft,  $F_{fr}$ , mellan skidor och backe.

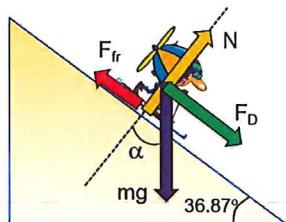
(friktionstalet okänt, används ej)

Räkna med tyngdaccelerationen  $g = 10 \text{ m/s}^2$ .

- Beräkna rörelseenergin  $T_1$  i läge 1.
- Hur stor är rörelseenergin  $T_2$  i läge 2 ?

På vägen ner från läge 1 till läge 2:

- Hur stort totalt (netto-)arbete  $W_{tot}$  har alla krafterna uträttat ihop ?
- Beräkna tyngdkraften  $mg$ :s arbete,  $W_{mg}$ .
- Beräkna drivkraften  $F_D$ :s arbete,  $W_D$ .
- Beräkna normalkraften  $N$ :s arbete ...



Tips: Det är en fördel att räkna arbetena ovan med tecken så att det framgår vilka som ger en ökning resp. minskning av rörelseenergin. Totala (netto-)arbetet  $W_{tot}$  är sen bara summan av alla krafternas arbeten, inkl. tecken.

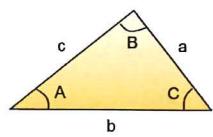
- 
- Beräkna friktionskraften  $F_{fr}$ :s arbete,  $W_{fr}$ .
  - Hur stor är friktionskraften  $F_{fr}$  ?

I läge 2:

- Hur stor är drivkraften  $F_D$ :s effekt  $P_D$  i läge 2 ?
-

## Formelblad - Mekanik I

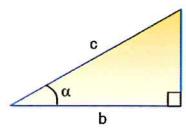
### Triangel - godtyckliga vinklar



$$c^2 = a^2 + b^2 - 2ab \cos C$$

$$\frac{\sin A}{a} = \frac{\sin B}{b} = \frac{\sin C}{c}$$

### Rätvinkelig triangel



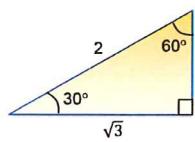
$$c^2 = a^2 + b^2$$

$$\sin \alpha = a/c$$

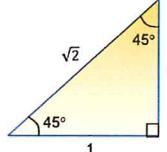
$$\cos \alpha = b/c$$

$$\tan \alpha = a/b$$

### Några exakta värden



$$\begin{aligned}\sin 30^\circ &= 1/2 = \cos 60^\circ \\ \cos 30^\circ &= \sqrt{3}/2 = \sin 60^\circ \\ \tan 30^\circ &= 1/\sqrt{3} \text{ och} \\ \tan 60^\circ &= \sqrt{3}\end{aligned}$$



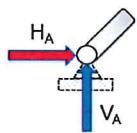
$$\begin{aligned}\sin 45^\circ &= 1/\sqrt{2} \\ \cos 45^\circ &= 1/\sqrt{2} \\ \tan 45^\circ &= 1\end{aligned}$$

2:a-gradsekvation:  $x^2 + px + q = 0 \Leftrightarrow x = -\frac{p}{2} \pm \sqrt{\left(\frac{p}{2}\right)^2 - q}$

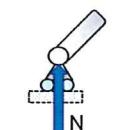
Jämvikt  $\rightarrow: \sum F_x = 0$        $\uparrow: \sum F_y = 0$        $\curvearrowright: \sum M_0 = 0$

### Friläggning - några exempel på krafter:

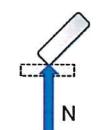
friktionsfri led



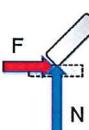
friktionsfri rulle



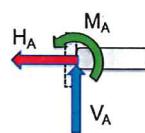
glatt yta



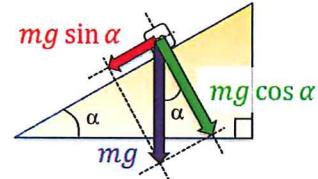
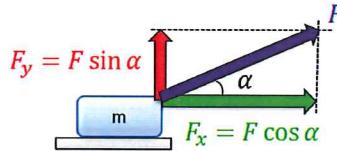
sträv yta



fast inspänd



Komposanter ex.



Friktion  $\frac{F}{N} \leq \mu_s$  (jämvikt)       $F = \mu N$  (glidning)

### Partikelns kinematik

$$v = \frac{ds}{dt} \equiv \dot{s} \quad a = \frac{dv}{dt} \equiv \dot{v} \equiv \ddot{s} \quad a = v \frac{dv}{ds}$$

$$v - v_0 = \int_0^t a(t) dt \quad s - s_0 = \int_0^t v(t) dt$$

$$\frac{dv}{dt} = a(v) \Leftrightarrow \int_{v_0}^v \frac{dv}{a(v)} = \int_0^t dt = t$$

$$v \frac{dv}{ds} = a(s) \Leftrightarrow \int_{v_0}^v v dv = \int_{s_0}^s a(s) ds \Leftrightarrow \frac{v^2}{2} - \frac{v_0^2}{2} = \int_{s_0}^s a(s) ds$$

$$v \frac{dv}{ds} = a(v) \Leftrightarrow \int_{v_0}^v \frac{v dv}{a(v)} = \int_{s_0}^s ds = s - s_0 \quad \text{funkar ju också}$$

"standard diff. ekv."  $\frac{dv}{dt} + kv = 0$  har lösningen  $v = v_0 e^{-kt}$

## Rörelse med konstant acceleration $a$

$$v = v_0 + at$$

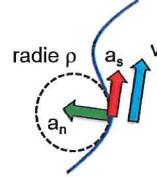
$$s = s_0 + v_0 t + \frac{at^2}{2} \quad \text{även} \quad s = s_0 + \frac{v_0 + v}{2} t$$

$$v^2 = v_0^2 + 2a(s - s_0)$$

## Naturliga koordinater

$$a_s = \dot{v} = \ddot{s} \quad \text{tangentialacceleration}$$

$$a_n = \frac{v^2}{\rho} = \frac{\dot{s}^2}{\rho} \quad \text{normalacceleration}$$



## Cirkelrörelse

$$s = r\varphi$$

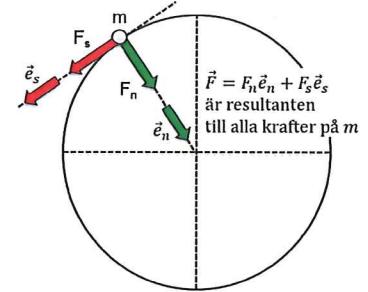
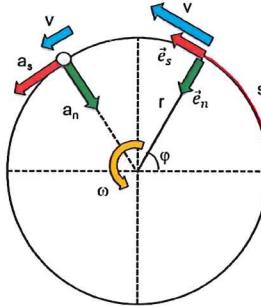
$$v = \dot{s} = r\dot{\varphi} = r\omega$$

$$a_s = \dot{v} = r\ddot{\varphi} = r\omega^2$$

$$a_n = \frac{v^2}{r} = r\dot{\varphi}^2 = r\omega^2$$

$$a = \sqrt{a_n^2 + a_s^2}$$

$\vec{e}_n, \vec{e}_s$  - enhetsvektorer



Newton II:  $\vec{F} = m\vec{a}$  resultant  $\vec{F}$ .  $\left\{ \begin{array}{l} \rightarrow^x: F_x = ma_x \\ \uparrow^y: F_y = ma_y \end{array} \right.$  cirkel ovan:  $\left\{ \begin{array}{l} \nearrow^s: F_s = ma_s \\ \searrow^n: F_n = ma_n \end{array} \right.$

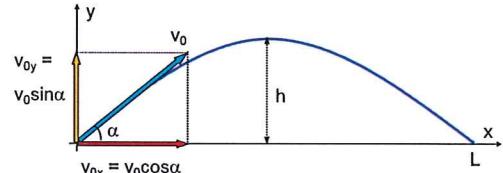
## Kaströrelse:

Grundekvationer:  $\rightarrow: v_x = v_0 \cos \alpha$   $\uparrow: v_y = v_0 \sin \alpha - gt$   
 $\rightarrow: x = x_0 + v_0 \cos \alpha \cdot t$   $\uparrow: y = y_0 + v_0 \sin \alpha \cdot t - \frac{gt^2}{2}$

Symmetrisk bana:

Maxhöjd:  $h = \frac{v_0^2 \sin^2 \alpha}{2g}$

Kastvidd:  $L = \frac{v_0^2 \sin 2\alpha}{g}$



Parabeln:  $y(x) = \tan \alpha \cdot x - \frac{g}{2v_0^2 \cos^2 \alpha} \cdot x^2 \quad (= a \cdot x - b \cdot x^2)$

Arbete:  $W = \int_C \vec{F} \cdot d\vec{r} = \int_{s_1}^{s_2} F_s ds \quad W = F_s \cdot s \quad \text{om } F_s = \text{konstant}$

mg:s arbete:  $W_{mg} = -mg \cdot \Delta y \quad \uparrow: \Delta y = y_{\text{slut}} - y_{\text{start}}, \text{ OBS ref. } \uparrow$

Rörelseenergi:  $T = \frac{1}{2}mv^2$

Energilagen:  $T_2 - T_1 = W \quad W = \text{totala} = \text{summan av alla krafters arbete}$

Effekt:  $P = \frac{dW}{dt} = \vec{F} \cdot \vec{v} = F_s v = \frac{dT}{dt}$

Verkningsgrad:  $\eta = \frac{P_{\text{ut}}}{P_{\text{in}}}$