

**24. ročník, úloha I. 3 ... houpací kůň** (4 body; průměr 1,59; řešilo 22 studentů)

Nehmotná tyč délky  $h$  je ve středu připevněna na nehmotný oblouk o vrcholovém úhlu  $2\varphi$  a poloměru  $R$ . Na konci tyče je závaží  $m$ . Pohyb probíhá pouze v rovině. Určete podmínky stability a periodu kmitů takového houpacího koně.

*Při studiu materiálů od ČEZu vymyslel Jakub*

Nejprve si udělejme v celé situaci jasno. Na obrázku je nakreslena rovnovážná poloha a vychýlená poloha společně s působícími silami. Gravitační sílu netřeba ozřejmovat. Normálová síla podložky  $F_N$  působí proti ní a třecí síla  $F_t$  zajišťuje, aby se kůň kromě otáčení kolem bodu  $O$  a posouval ve směru osy  $x$ , a tím pádem neprokluzoval.

- a) Aby byla soustava stabilní, musí při vychýlení z rovnováhy vzniklá síla působit proti této výchylce. Z obrázku a hlavně zakreslených působících sil vidíme, že tato podmínka bude splněna, pokud  $R > h$ . Tehdy bude vzniklý moment síly  $F_g$  působit proti natočení koně.
- b) Protože houpací kůň neprokluzuje a než ho pustíme, tak se nehýbe, musí platit  $a = h\varepsilon$ , kde  $a$  je zrychlení závaží a  $\varepsilon$  je úhlové zrychlení koně kolem závaží. Moment setrvačnosti koně kolem závaží je nulový, jelikož veškerá jeho hmota je soustředěna právě v závaží. Moment působících sil vůči tomuto bodu tak musí být nulový, jinak bychom dostali nekonečné úhlové zrychlení. Pro malé kmity tak dostaneme

$$mg(R-h)\alpha \approx F_N(R-h)\sin\alpha = F_t h(1-\cos\alpha) \approx F_t h,$$

$$F_t = mg\alpha \left( \frac{R}{h} - 1 \right).$$

Dále z Newtonova zákona

$$mh\varepsilon = ma = -F_t = -mg\alpha \left( \frac{R}{h} - 1 \right),$$

v čemž poznáváme rovnici harmonického oscilátoru<sup>1</sup>, ze které vyčteme<sup>2</sup>

$$\omega = \sqrt{\frac{g}{R} \frac{1-q}{q^2}},$$

kde  $q = h/R$ .

Všimněme si limitních případů. Pro  $q \rightarrow 1$  je  $\omega \rightarrow 0$ , což odpovídá prosté kouli. Ta při vychýlení také nekmitá. Pro  $q > 1$  je frekvence imaginární, což koresponduje s tím, že soustava v takovém případě není stabilní. Pro  $q \rightarrow 0$  máme  $\omega \rightarrow \infty$ , což odpovídá například míčku skákajícímu do nekonečně malé výšky. Pro  $q \rightarrow -\infty$  je konečně  $\omega \sim \sqrt{g/|h|}$ , což odpovídá matematickému kyvadlu, ve které houpací kůň přechází.

**Jan Hermann**  
honzah@fykos.cz

---

Fyzikální korespondenční seminář je organizován studenty UK MFF. Je zastrešen Oddělením pro vnější vztahy a propagaci UK MFF a podporován Ústavem teoretické fyziky UK MFF, jeho zaměstnanci a Jednotou českých matematiků a fyziků.

Toto dílo je šířeno pod licencí Creative Commons Attribution-Share Alike 3.0 Unported.

Pro zobrazení kopie této licence, navštivte <http://creativecommons.org/licenses/by-sa/3.0/>.

<sup>1)</sup> Pro harmonický oscilátor platí (zrychlení) = -(konstanta) × (výchylka).

<sup>2)</sup>  $\omega = \sqrt{(\text{konstanta})}$