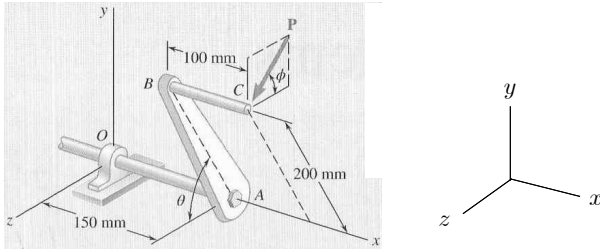


1.[1점] 질량이 1 kg, 2 kg, 3 kg인 작은 물체 세 개가 좌표계의 x 축 상에 원점, 0.3 m, 0.8 m 지점에 각각 놓여 있다. 세 물체의 질량 중심의 위치는 0.5 m이고, 중력 가속도는 x 축에 수직방향이다. 원점에 관한 무게의 모멘트의 크기를 다음 두 가지 방식으로 구하여라. ($g = 9.81 \text{ m/s}^2$)

- ① 세 물체 각각의 무게의 모멘트의 합
- ② 세 물체의 무게의 합의 모멘트

2.[6점] 그림에 보인 구조물에서 크랭크 AB 가 yz 면에 평행한 평면에서 회전할 수 있고 x 축 방향으로 이동할 수 있다. 현재 $\theta=50^\circ$ 이고, $\phi=40^\circ$ 이며, 힘 P 의 크기는 400 N이다.

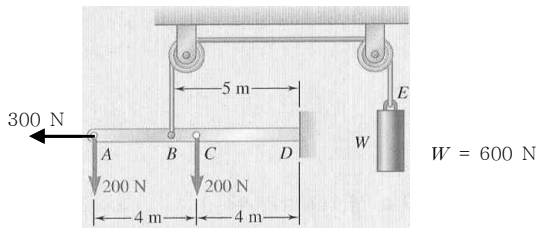


(a) 이 구조물의 자유물체도(free-body diagram)를 작성할 때, O 지점 베어링의 반력(reaction)을 xyz 좌표계에 맞추어 직각성분으로 모두 표현하여라. (위 오른쪽 그림에 작성)

(b) 원점 O 를 기준으로 힘 P 의 작용점 C 의 위치벡터 (position vector) $\mathbf{r}_{C/O}$ 를 구하여라.

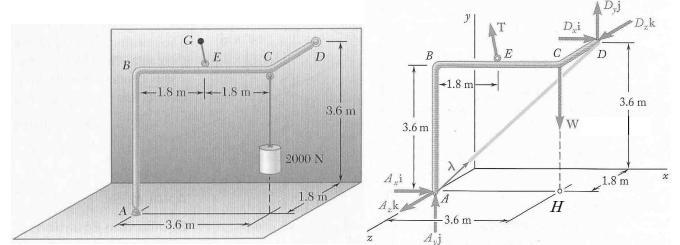
(c) 힘 P 를 직각성분으로 표현하고, 점 O 에 관한 힘 P 의 모멘트를 구하여 x, y, z 성분으로 표현하여라. (analysis)

3.[6점(=2+3+1)] For the beam and loading shown, determine the reaction at D . (교재의 S.M.A.R.T. 과정에 충실히 따름.)



- (a) 전략(strategy)과 모델링(modeling)
- (b) 해석(analysis) (최종 답은 직각성분으로 표현)
- (c) ① 선택한 과정의 타당성(장점)을 서술하고,
② 결과의 물리적 의미를 서술하여라.

4.[6점(=1+3+2)] 구부러진 강체 봉 $ABCD$ 의 한 모서리 C 에 하중 W (크기 2000 N)가 작용하고 있다. 이 봉(질량 무시)은 점 A 와 D 에서 볼-소켓 조인트에 의해 지지되고 BC 의 중간에서 케이블에 의해 지지되어 있다. 이 강체의 자유물체도가 오른쪽 그림과 같다.

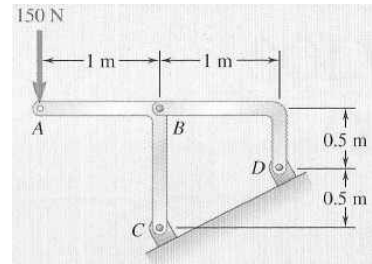


(a) 선 AD 에 관한 하중 W 의 모멘트를 구하려 할 때, 선택할 수 있는 위치벡터(position vector)를 모두 제시하여라. (그림의 치수와 좌표축 단위벡터 $\mathbf{i}, \mathbf{j}, \mathbf{k}$ 를 사용하여 표현)

(b) 선 AD 에 관한 하중 W 의 모멘트를 해석(analysis)하여 구하여라.

(c) A 와 C 를 잇는 선 AC 와 선 AD 가 이루는 각(angle)을 구하여라.

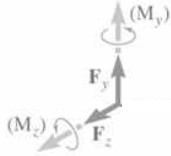
5.[6점] 그림과 같이 세 지점 B, C, D 에서 구조물 ABC 와 BD 가 힌지(hinge)되어 있다. A 지점에서 수직방향으로 150 N 힘이 작용하여 평형(equilibrium) 상태에 있다. 구조물의 무게는 무시된다. modeling과 analysis를 하여, 구조물 ABC 의 C 지점에서의 반력(reaction)을 구하여라.



- (a) modeling (구조물 ABC 의 자유물체도)
- (b) analysis : 힘 삼각형(force triangle)과 삼각법(trigonometry)을 이용 (최종 답은 크기와 방향으로 표현)

1. $W_1 = (1 \text{ kg})(9.81 \text{ m/s}^2) = 9.81 \text{ N}$ $x_1 = 0$
 $W_2 = (2 \text{ kg})(9.81 \text{ m/s}^2) = 19.62 \text{ N}$ $x_2 = 0.3 \text{ m}$
 $W_3 = (3 \text{ kg})(9.81 \text{ m/s}^2) = 29.43 \text{ N}$ $x_3 = 0.8 \text{ m}$
 ① $\Sigma M = \Sigma(x W) = x_1 W_1 + x_2 W_2 + x_3 W_3$
 $= 0 + (0.3 \text{ m})(19.62 \text{ N}) + (0.8 \text{ m})(29.43 \text{ N}) = 29.43 \text{ N} \cdot \text{m} \Rightarrow 29.4 \text{ N} \cdot \text{m}$
 ② $x_G = 0.5 \text{ m}$, $\Sigma W = W_1 + W_2 + W_3 = (9.81 \text{ N}) + (19.62 \text{ N}) + (29.43 \text{ N}) = 58.86 \text{ N}$
 $\Sigma M = x_G \Sigma W = (0.5 \text{ m})(58.86 \text{ N}) = 29.43 \text{ N} \cdot \text{m} \Rightarrow 29.4 \text{ N} \cdot \text{m}$

2. (a) 베어링 reaction



- (b) $x_{C/O} = x_{A/O} + x_{B/A} + x_{C/B} = (0.150 \text{ m}) + 0 + (0.100 \text{ m}) = 0.250 \text{ m}$
 $y_{C/O} = AB \sin\theta = (0.200 \text{ m}) \sin 50^\circ = 0.1532 \text{ m}$
 $z_{C/O} = AB \cos\theta = (0.200 \text{ m}) \cos 50^\circ = 0.1286 \text{ m}$
 $\mathbf{r}_{C/O} = x_{C/O} \mathbf{i} + y_{C/O} \mathbf{j} + z_{C/O} \mathbf{k} = (0.250 \text{ m}) \mathbf{i} + (0.1532 \text{ m}) \mathbf{j} + (0.1286 \text{ m}) \mathbf{k}$
 $= (250 \text{ mm}) \mathbf{i} + (153.2 \text{ mm}) \mathbf{j} + (128.6 \text{ mm}) \mathbf{k}$
- (c) $\mathbf{P} = P(-\sin\phi \mathbf{j} + \cos\phi \mathbf{k}) = (400 \text{ N})(-\sin 40^\circ \mathbf{j} + \cos 40^\circ \mathbf{k}) = (-257 \text{ N}) \mathbf{j} + (306 \text{ N}) \mathbf{k}$
 $\mathbf{M}_O = \mathbf{r}_{C/O} \times \mathbf{P} = [0.250 \mathbf{i} + 0.1532 \mathbf{j} + 0.1286 \mathbf{k} (\text{m})] \times [-257 \mathbf{j} + 306 \mathbf{k} (\text{N})]$
 $= [(0.1532)(306) - (0.1286)(-257)] \mathbf{i} + [0 - (0.250)(306)] \mathbf{j} + [(0.250)(-257) - 0] \mathbf{k} (\text{N} \cdot \text{m})$
 $= 79.9 \mathbf{i} + (-76.5) \mathbf{j} + (-64.3) \mathbf{k} (\text{N} \cdot \text{m})$

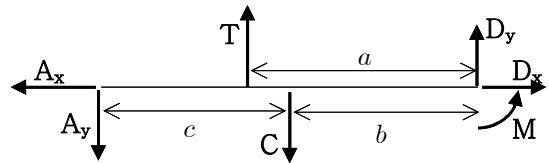
3. (a) S ; known $T = W = 600 \text{ N}$, $A_x = 300 \text{ N}$, $A_y = 200 \text{ N}$, $C = 200 \text{ N}$,

$a = 5 \text{ m}$, $b = c = 4 \text{ m}$,

M ; 자유물체도(F.B.D.)

unknown D_x, D_y, M

⇒ 방법; 2차원 평형 방정식 사용



- (b) A ; $\Sigma F_x = D_x - A_x = 0$
 $\Rightarrow D_x = A_x = 300 \text{ N} \Rightarrow D_x = 300 \text{ N} \rightarrow$
 $\Sigma F_y = D_y + T - C - A_y = 0$
 $\Rightarrow D_y = -T + C + A_y$
 $= -(600 \text{ N}) + (200 \text{ N}) + (200 \text{ N}) = -200 \text{ N} \Rightarrow D_y = 200 \text{ N} \downarrow$
 $\Sigma M_D = M - a T + b C + (b+c) A_y = 0$
 $\Rightarrow M = a T - b C - (b+c) A_y$
 $= (5 \text{ m})(600 \text{ N}) - (4 \text{ m})(200 \text{ N}) - (8 \text{ m})(200 \text{ N})$
 $= 600 \text{ N} \cdot \text{m} \Rightarrow M = 600 \text{ N} \cdot \text{m} \uparrow$

(c) ① (과정의 타당성) : 서술

(가령, 점 D에 관한 모멘트로 평형 방정식을 세우니 식 하나에 미지수 하나만 포함됨)

② (결과의 의미) : 서술

(가령, 줄이 위로 가하는 힘이 아래 방향 힘들 보다 커서 반력 수직성분이 아래로 향함, 줄이 위로 가하는 힘의 모멘트가 커서 반력 모멘트 방향이 반시계 방향임)

4. (a) 위치벡터의 출발점 : A 또는 D , 종착점 : C 또는 H

$$\mathbf{r}_{AC} = (3.6 \text{ m}) \mathbf{i} + (3.6 \text{ m}) \mathbf{j} + (0) \mathbf{k} \quad \mathbf{r}_{AH} = (3.6 \text{ m}) \mathbf{i} + (0) \mathbf{j} + (0) \mathbf{k}$$

$$\mathbf{r}_{DC} = (0) \mathbf{i} + (0) \mathbf{j} + (1.8 \text{ m}) \mathbf{k} \quad \mathbf{r}_{DH} = (0) \mathbf{i} + (-3.6 \text{ m}) \mathbf{j} + (1.8 \text{ m}) \mathbf{k}$$

(b) 위치벡터 $\mathbf{r}_{DC} = (1.8 \text{ m}) \mathbf{k}$ 선택 (또는 \mathbf{r}_{AC} , \mathbf{r}_{AH} , \mathbf{r}_{DH} 선택)

$$\text{힘 벡터 } \mathbf{W} = (-2000 \text{ N}) \mathbf{j}$$

$$\mathbf{M}_D = \mathbf{r}_{DC} \times \mathbf{W} = [(1.8 \text{ m}) \mathbf{k}] \times [(-2,000 \text{ N}) \mathbf{j}] = [-(1.8 \text{ m})(-2,000 \text{ N})] \mathbf{i} = (3,600 \text{ N} \cdot \text{m}) \mathbf{i}$$

$$\mathbf{r}_{AD} = (3.6 \text{ m}) \mathbf{i} + (3.6 \text{ m}) \mathbf{j} + (-1.8 \text{ m}) \mathbf{k} \quad r_{AD} = \sqrt{3.6^2 + 3.6^2 + (-1.8)^2} \text{ m} = 5.40 \text{ m}$$

$$\text{단위벡터 } \lambda_{AD} = \frac{1}{5.40 \text{ m}} [(3.6 \text{ m}) \mathbf{i} + (3.6 \text{ m}) \mathbf{j} + (-1.8 \text{ m}) \mathbf{k}]$$

$$= 0.6667 \mathbf{i} + 0.6667 \mathbf{j} - 0.3333 \mathbf{k}$$

$$M_{AD} = \lambda_{AD} \cdot \mathbf{M}_D = (0.6667 \mathbf{i} + 0.6667 \mathbf{j} - 0.3333 \mathbf{k}) \cdot [(3,600 \text{ N} \cdot \text{m}) \mathbf{i}]$$

$$= (0.6667)(3,600) \text{ N} \cdot \text{m} = 2,400 \text{ N} \cdot \text{m} \quad \Rightarrow \quad M_{AD} = 2,400 \text{ N} \cdot \text{m}$$

$$(c) \mathbf{r}_{AC} = (3.6 \text{ m}) \mathbf{i} + (3.6 \text{ m}) \mathbf{j} + (0) \mathbf{k} \quad r_{AC} = \sqrt{3.6^2 + 3.6^2 + 0} \text{ m} = 5.091 \text{ m}$$

$$\mathbf{r}_{AD} = (3.6 \text{ m}) \mathbf{i} + (3.6 \text{ m}) \mathbf{j} + (-1.8 \text{ m}) \mathbf{k} \quad r_{AD} = \sqrt{3.6^2 + 3.6^2 + (-1.8)^2} \text{ m} = 5.40 \text{ m}$$

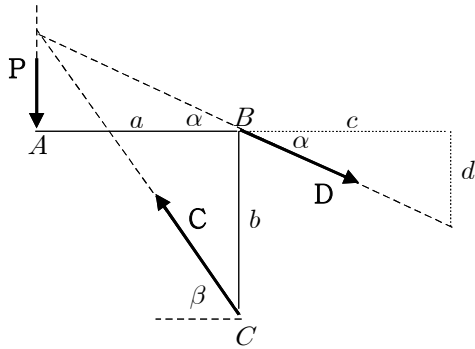
$$\mathbf{r}_{AC} \cdot \mathbf{r}_{AD} = [(3.6 \text{ m}) \mathbf{i} + (3.6 \text{ m}) \mathbf{j} + (0) \mathbf{k}] \cdot [(3.6 \text{ m}) \mathbf{i} + (3.6 \text{ m}) \mathbf{j} + (-1.8 \text{ m}) \mathbf{k}]$$

$$= (3.6 \text{ m})(3.6 \text{ m}) + (3.6 \text{ m})(3.6 \text{ m}) = 25.92 \text{ m}^2$$

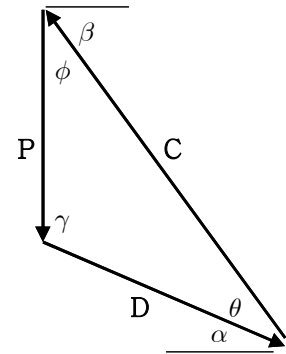
$$\cos \theta = \frac{\mathbf{r}_{AC} \cdot \mathbf{r}_{AD}}{r_{AC} r_{AD}} = \frac{25.92}{(5.091)(5.40)} = 0.9428 \quad \Rightarrow \quad \theta = \cos^{-1}(0.9428) = 19.47^\circ$$

5. $P = 150 \text{ N}$, $a = 1 \text{ m}$, $b = 1 \text{ m}$, $c = 1 \text{ m}$, $d = 0.5 \text{ m}$

(a) 자유물체도 (free-body diagram)



힘 삼각형 (force triangle)



$$(b) \tan \alpha = \frac{d}{c} = \frac{0.5 \text{ m}}{1 \text{ m}} = 0.5$$

$$\Rightarrow \alpha = \tan^{-1}(0.5) = 26.57^\circ$$

$$\gamma = 90^\circ + \alpha = 90^\circ + 26.57^\circ = 116.57^\circ$$

$$\phi = 90^\circ - \beta = 90^\circ - 56.31^\circ = 33.69^\circ$$

$$\theta = \beta - \alpha = 56.31^\circ - 26.57^\circ = 29.74^\circ$$

$$\frac{C}{\sin \gamma} = \frac{P}{\sin \theta} \quad \Rightarrow \quad C = P \frac{\sin \gamma}{\sin \theta} = (150 \text{ N}) \frac{\sin 116.57^\circ}{\sin 29.74^\circ} = 270.4 \text{ N}$$

$$\Rightarrow \quad \mathbf{C} = 270 \text{ N} \angle 56.3^\circ$$