

Μοριοδότηση 2019

Ενδεικτικές απαντήσεις και από γραπτά μαθητών

Θέμα A

A1 - β

A2 - γ

A3 - α

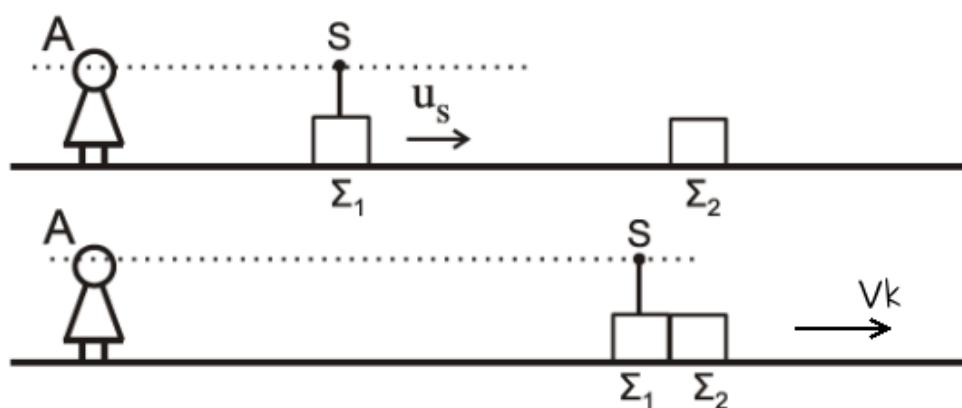
A4 - γ

A5: $\Lambda - \Sigma - \Lambda - \Sigma - \Sigma$

Θέμα B

B1-(ii) - 2 - 6

(2)



$$\sum \vec{F}_{\text{ext}} = 0 \Rightarrow \text{Α.Δ.Ο.} \quad \vec{p}_{\text{πριν}} = \vec{p}_{\text{μετά}}$$

$$m \cdot u_s = (m + m) \cdot V_k \Rightarrow V_k = \frac{m \cdot u_s}{2 \cdot m} \Rightarrow V_k = \frac{u_H}{40}$$

(2)

$$f_1 = \frac{u_H}{u_H + u_s} \cdot f_s$$

(1)

$$f_2 = \frac{u_H}{u_H + V_k} \cdot f_s$$

(1)

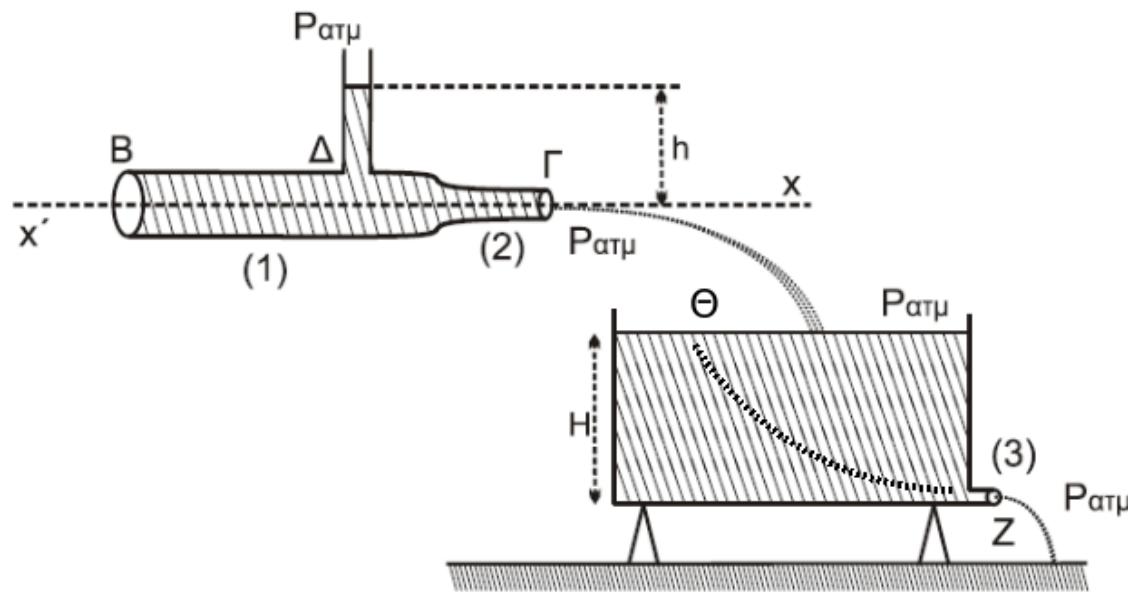
$$\frac{f_1}{f_2} = \frac{u_H + V_k}{u_H + u_s} = \frac{u_H + \frac{u_H}{40}}{u_H + \frac{u_H}{20}} = \frac{\frac{41u_H}{40}}{\frac{21u_H}{20}} = \frac{41}{42}$$

②

άρα σωστό το ii

B2 - (iii) - 2 - 6

②



Όταν σταθεροποιείται το ύψος στο δοχείο

$$\Pi_2 = \Pi_3 \Rightarrow A_2 \cdot v_2 = A_3 \cdot v_3 \xrightarrow{A_3 = \frac{A_2}{2}} v_2 = \frac{v_3}{2}$$

①

Εξίσωση Bernoulli για μια ρευματική γραμμή ($\Theta \rightarrow Z$)

$$P_\Theta + \frac{1}{2} \rho \cdot v_\Theta^2 + \rho \cdot g \cdot H = P_Z + \frac{1}{2} \rho \cdot v_Z^2 \Rightarrow P_{\text{ατμ}} + \rho \cdot g \cdot H = P_{\text{ατμ}} + \frac{1}{2} \rho \cdot v_Z^2$$

$$v_3 = \sqrt{2 \cdot g \cdot H}$$

①

Εξίσωση συνέχειας ($\Delta \rightarrow \Gamma$)

$$\Pi_1 = \Pi_2 \Rightarrow A_1 \cdot v_1 = A_2 \cdot v_2 \xrightarrow{A_1 = 2A_2} v_2 = 2v_1$$

①

Εξίσωση Bernoulli για μια οριζόντια ρευματική γραμμή ($\Delta \rightarrow \Gamma$)

$$P_\Delta + \frac{1}{2} \rho \cdot v_1^2 = P_2 + \frac{1}{2} \rho \cdot v_2^2$$

$$P_\Delta = P_{\text{ατμ}} + \rho \cdot g \cdot h$$

②

$$P_{\text{ατμ}} + \rho \cdot g \cdot h + \frac{1}{2} \rho \cdot v_1^2 = P_{\text{ατμ}} + \frac{1}{2} \rho \cdot v_2^2 \Rightarrow g \cdot h = \frac{1}{2} \cdot (v_2^2 - v_1^2)$$

$$g \cdot h = \frac{3}{8} \cdot v_2^2 \xrightarrow{v_2=\frac{v_3}{2}} g \cdot h = \frac{3}{8} \cdot \frac{v_3^2}{4}$$

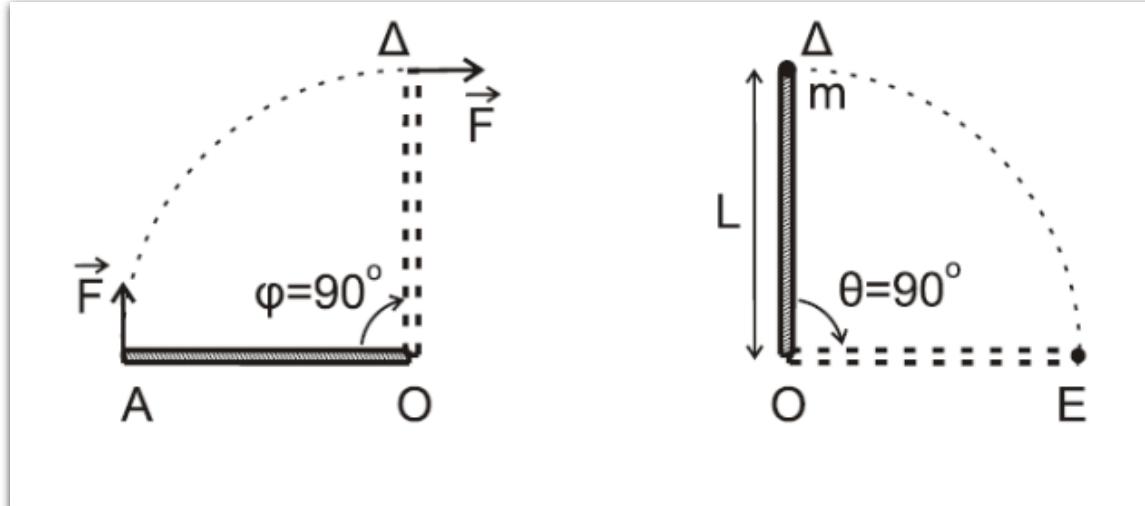
$$v_3^2 = \frac{32}{3} \cdot g \cdot h \xrightarrow{v_3=\sqrt{2 \cdot g \cdot H}} 2 \cdot g \cdot H = \frac{32}{3} \cdot g \cdot h \Rightarrow \frac{h}{H} = \frac{3}{16}$$

①

άρα σωστό το iii

B3-(ii) - 2 - 7

②



a) τρόπος

$$\sum \vec{\tau} = I \cdot \vec{\alpha}_{\gamma\omega\nu} \Rightarrow F \cdot L = \frac{1}{3} \cdot M \cdot L^2 \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu} \Rightarrow \alpha_{\gamma\omega\nu} = \frac{3F}{ML}$$

$$\varphi = \frac{1}{2} \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu} \cdot t^2 \Rightarrow \frac{\pi}{2} = \frac{1}{2} \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu} \cdot t_{A\Delta} \Rightarrow t_{A\Delta} = \sqrt{\frac{\pi \cdot M \cdot L}{3F}}$$

$$\omega = \alpha_{\gamma\omega\nu} \cdot t_{A\Delta} = \frac{3F}{ML} \cdot \sqrt{\frac{\pi \cdot M \cdot L}{3F}} \Rightarrow \omega = \sqrt{\frac{3 \cdot F \cdot \pi}{M \cdot L}} \Rightarrow \omega = 3\pi \frac{rad}{s}$$

③

b) τρόπος

$$\Theta MKE(A \rightarrow \Delta) \quad K_\Delta - K_A = \sum W_\tau \Rightarrow \frac{1}{2} \cdot I_p \cdot \omega^2 - 0 = \tau_F \cdot \theta$$

$$\frac{1}{2} \cdot I_p \cdot \omega^2 = F \cdot L \cdot \frac{\pi}{2} \Rightarrow \frac{M}{3} \cdot L^2 \cdot \omega^2 = F \cdot L \cdot \pi$$

$$\omega = \sqrt{\frac{3 \cdot F \cdot \pi}{M \cdot L}} = \sqrt{9 \cdot \pi^2}$$

$$\omega = 3\pi \frac{rad}{s}$$

③

$$\sum \vec{\tau}_{\text{εξ}} = 0 \Rightarrow A \cdot \Delta \cdot \sum \tau p_0 \Rightarrow \vec{L}_{\text{πρων}} = \vec{L}_{\text{μετω}} \Rightarrow I_p \cdot \omega = (I_p + m \cdot L^2) \cdot \omega_k$$

$$\frac{1}{3} \cdot M \cdot L^2 \cdot \omega = (\frac{1}{3} \cdot M \cdot L^2 + m \cdot L^2) \cdot \omega_k \Rightarrow \omega = 2 \cdot \omega_k \Rightarrow \omega_k = \frac{\omega}{2}$$

Ομαλή στροφική κίνηση

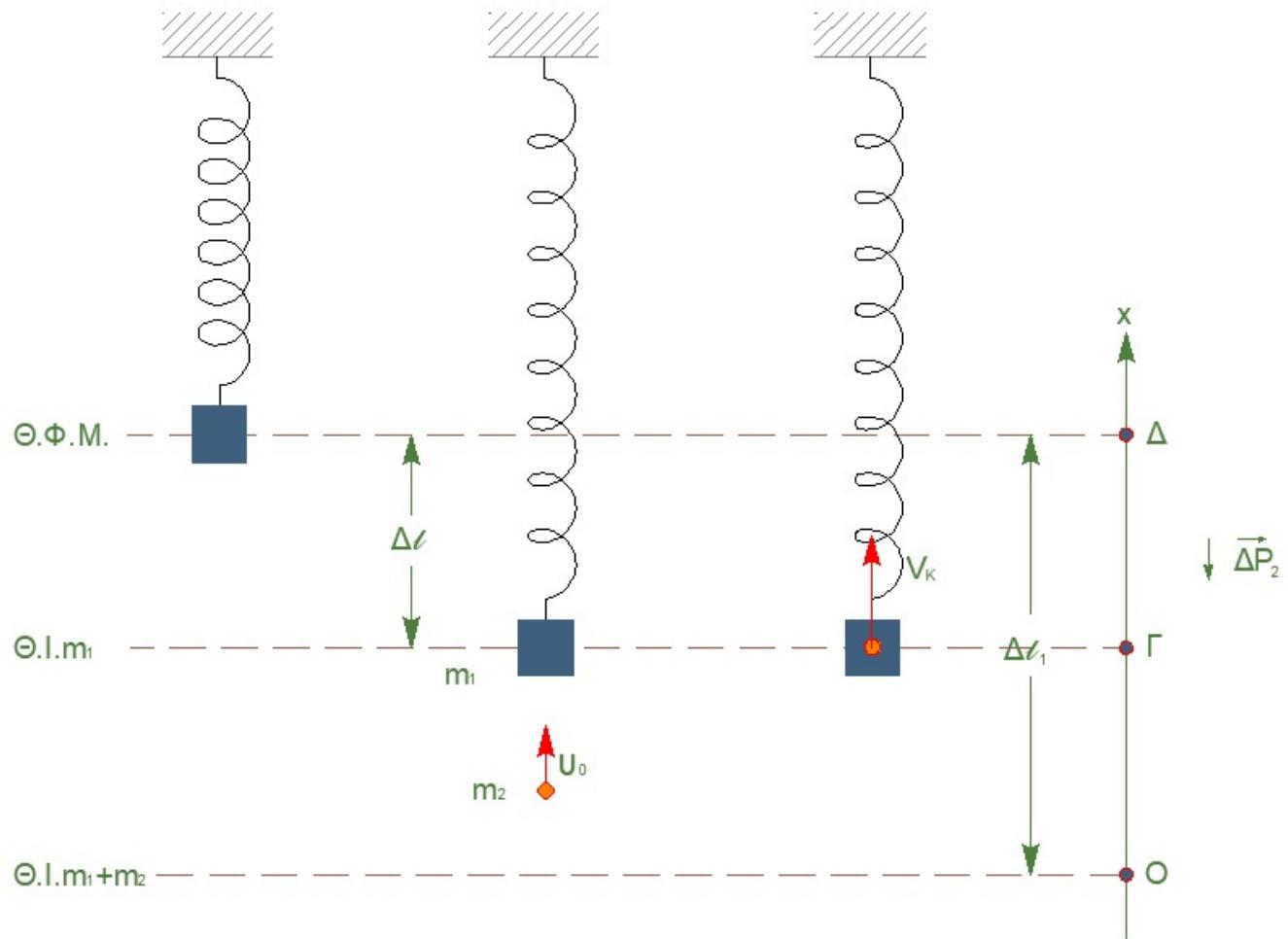
$$\Delta\theta = \omega_k \cdot \Delta t \Rightarrow \Delta t = \frac{\Delta\theta}{\omega_k} = \frac{\Delta\theta}{\frac{\omega}{2}} = \frac{2\Delta\theta}{\omega} = \frac{2 \cdot \frac{\pi}{2}}{\omega} = \frac{\pi}{\omega}$$

$$\Delta t = \frac{1}{3} s$$

άρα σωστό το ii

Θέμα Γ

Π1-(6)



$$(\Theta I_{m_1}) \quad \sum \vec{F} = 0 \Rightarrow$$

$$F_{el} = m_1 \cdot g \Rightarrow$$

$$k \cdot \Delta l = m_1 \cdot g \Rightarrow$$

$$k = \frac{m_1 \cdot g}{\Delta l} = 200 \frac{N}{m}$$

$$\begin{aligned}
 (\Theta I_{m_1, m_2}) \quad \Sigma \vec{F} = 0 &\Rightarrow \\
 F'_{\varepsilon\lambda} = (m_1 + m_2) \cdot g &\Rightarrow \\
 k \cdot \Delta l_1 = (m_1 + m_2) \cdot g &\Rightarrow \\
 \Delta l_1 = \frac{(m_1 + m_2) \cdot g}{k} &\Rightarrow \\
 \Delta l_1 = 0.1m &
 \end{aligned}$$

(2)

$$\text{Στην ακραία θέση } v_{\tau\alpha\lambda} = 0 \Rightarrow A = 0.1m$$

(2)

Γ2-(7)

$$\Sigma \vec{F}_{\varepsilon\xi} = 0 \Rightarrow \text{Α.Δ.Ο.} \quad \vec{p}_{\pi\rho\nu} = \vec{p}_{\mu\varepsilon\tau\alpha}$$

$$m_2 \cdot u_o = (m_1 + m_2) \cdot V_k$$

(2)

$$\Delta E_{\tau\alpha\lambda}(\Gamma \rightarrow \Delta)$$

$$K_\Gamma + U_{\tau\alpha\lambda\Gamma} = K_\Delta + U_{\tau\alpha\lambda\Delta} \Rightarrow \frac{1}{2} \cdot (m_1 + m_2) \cdot V_k^2 + \frac{1}{2} \cdot D \cdot (\Delta l_1 - \Delta l)^2 = 0 + \frac{1}{2} \cdot D \cdot A^2$$

$$2V_k^2 + 200 \cdot 0.05^2 = 200 \cdot 0.01 \Rightarrow V_k^2 + 0.25 = 1 \Rightarrow V_k = \sqrt{0.75} \Rightarrow |V_k| = 0.5\sqrt{3} \frac{m}{s}, V_k > 0$$

(4)

$$K_2 = \frac{1}{2} \cdot m_2 \cdot u_o^2 \Rightarrow K_2 = 1.5J$$

(1)

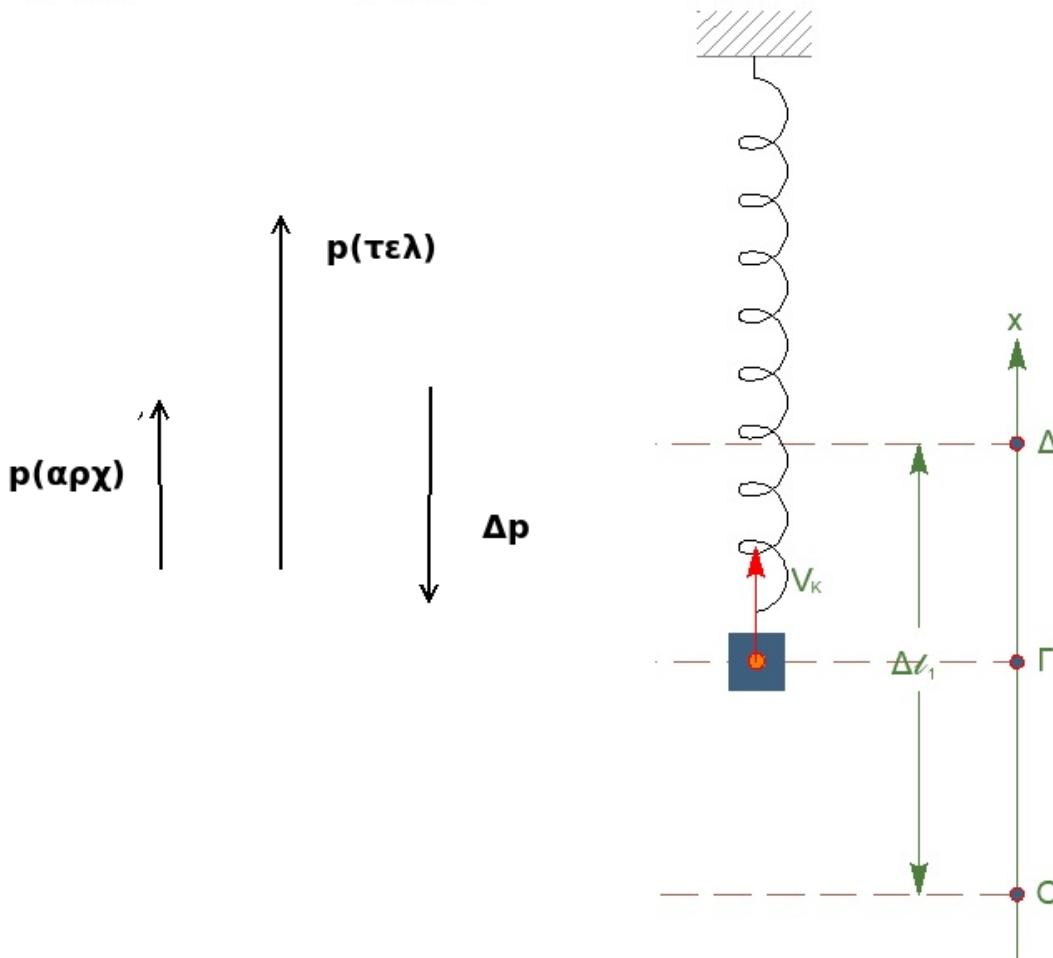
Γ3-(6)

$$\Delta \vec{p}_2 = \vec{p}_{\tau\alpha\lambda} - \vec{p}_{\alpha\rho\chi} \Rightarrow \Delta p_2 = m_2 \cdot V_k - m_2 \cdot u_o \Rightarrow \Delta p_2 = 0.5\sqrt{3} - \sqrt{3} \Rightarrow \Delta p_2 = -0.5\sqrt{3}$$

(2)

$$|\Delta \vec{p}_2| = 0.5\sqrt{3} kg \cdot \frac{m}{s}$$

(2)



$$\Delta p_2 = -0.5\sqrt{3}$$

Το πρόσημο δηλώνει την κατεύθυνση του διανύσματος. (σχήμα)

(2)

Γ4-(6)

$$D = k = (m_1 + m_2) \cdot \omega^2 \Rightarrow \omega = \sqrt{\frac{k}{m_1 + m_2}} \Rightarrow \omega = 10 \frac{\text{rad}}{\text{s}}$$

(2)

α) τρόπος

$$t_o = 0, \quad y = +\frac{A}{2}, \quad v > 0$$

$$y = A \cdot \eta \mu (\omega t + \varphi_o) \Rightarrow \frac{A}{2} = A \cdot \eta \mu \varphi_o$$

$$\eta \mu \varphi_o = \frac{1}{2} \Rightarrow \eta \mu \varphi_o = \eta \mu \frac{\pi}{6} \Rightarrow \varphi_o = \begin{cases} 2k\pi + \frac{\pi}{6}, & k = 0 \Rightarrow \varphi_o = \frac{\pi}{6} \quad \text{συν}\varphi_o > 0 \\ 2k\pi + \frac{5\pi}{6}, & k = 0 \Rightarrow \varphi_o = \frac{5\pi}{6} \quad \text{συν}\varphi_o < 0, \text{ απορρίπτεται} \end{cases}$$

(3)

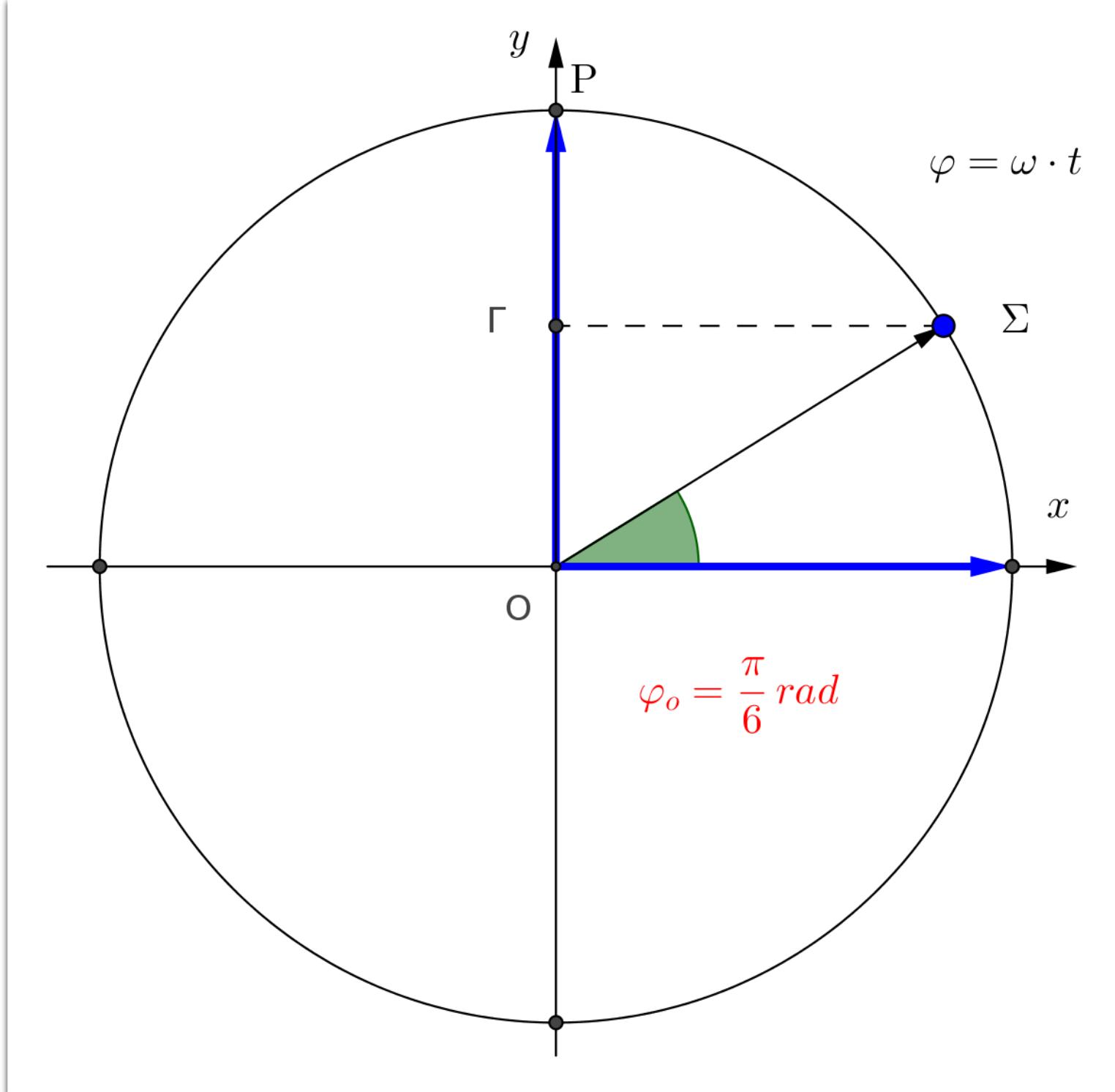
β) τρόπος

Περιστρεφόμενο διάνυσμα: Έστω Σ σημείο που εκτελεί O. K. K. με σταθερή ω , σε κύκλο ακτίνας A . Η γωνία που διαγράφει η επιβατική ακτίνα δίνεται από την σχέση $\varphi = \omega \cdot \tau$

Η προβολή του σημείου στον κατακόρυφο άξονα δίνεται από την σχέση

$$x = A \eta \varphi \Rightarrow x = A \cdot \eta \omega t$$

άρα η προβολή του σημείου Σ εκτελεί **A. A. T.**.



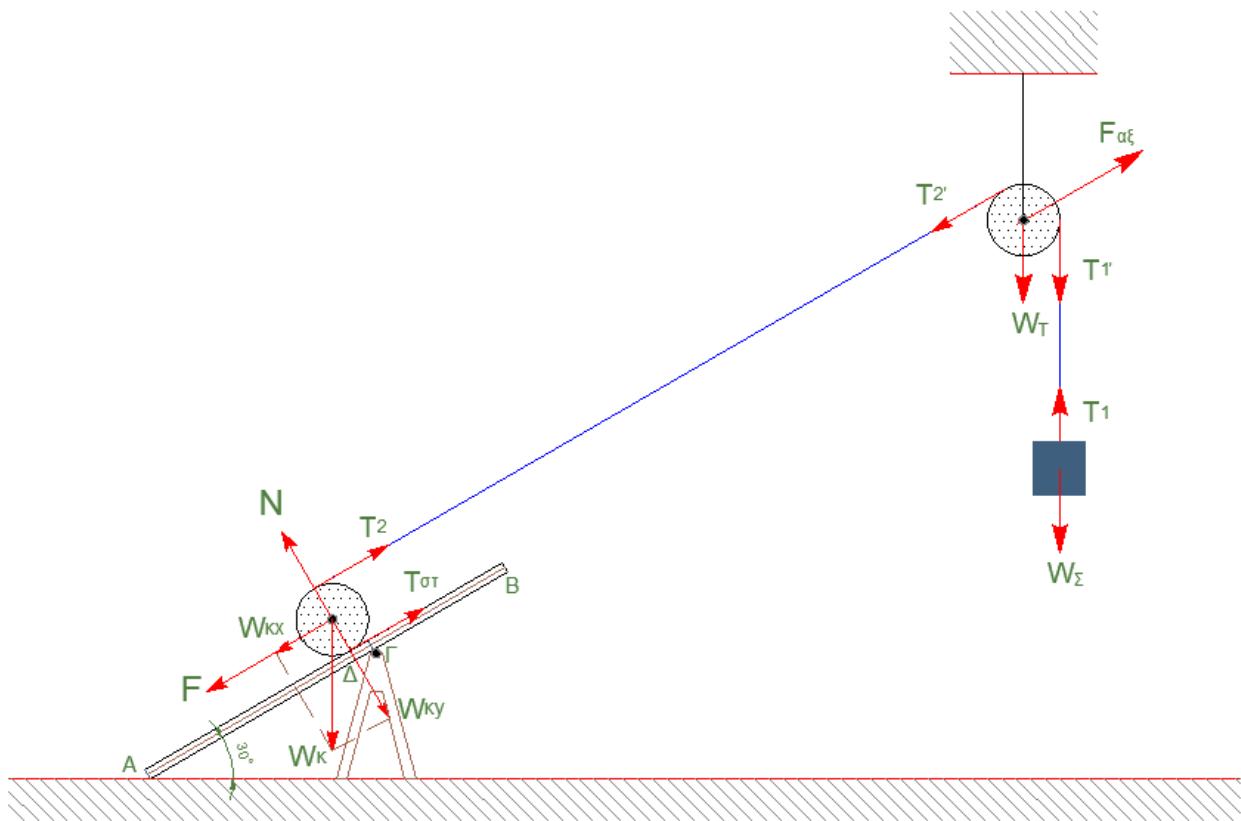
Αρχική φάση Φ_0

$$\eta \mu \varphi_0 = \frac{y}{A} \Rightarrow \eta \mu \varphi_0 = \frac{+\frac{A}{2}}{A} \Rightarrow \eta \mu \varphi_0 = \frac{1}{2} \Rightarrow \varphi_0 = \frac{\pi}{6} rad$$

③

$$y = 0.1 \cdot \eta \mu \left(10t + \frac{\pi}{6} \right), \quad S.I.$$

①



Δ1-(4)

$$M_{\Sigma}, \text{ ισορροπία, } \Rightarrow \sum \vec{F} = 0$$

$$T_1 = M_{\Sigma} \cdot g \Rightarrow T_1 = 20N$$

①

$$M_T, \text{ ισορροπία, } \Rightarrow \sum \vec{\tau} = 0$$

$$T_1 \cdot R_T = T_2 \cdot R_T \Rightarrow T_2 = 20N$$

②

α) τρόπος

$$M_K, \text{ ισορροπία, } \Rightarrow \sum \vec{\tau}_{(K)} = 0$$

$$T_2 \cdot R_K = T_{\sigma\tau} \cdot R_K \Rightarrow T_2 = T_{\sigma\tau}$$

$$M_K, \text{ ισορροπία, } \Rightarrow \sum \vec{F} = 0$$

$$T_2 + T_{\sigma\tau} = F + M_K \cdot g \cdot \eta \mu \varphi \Rightarrow 2T_2 = F + 10 \Rightarrow F = 30N$$

②

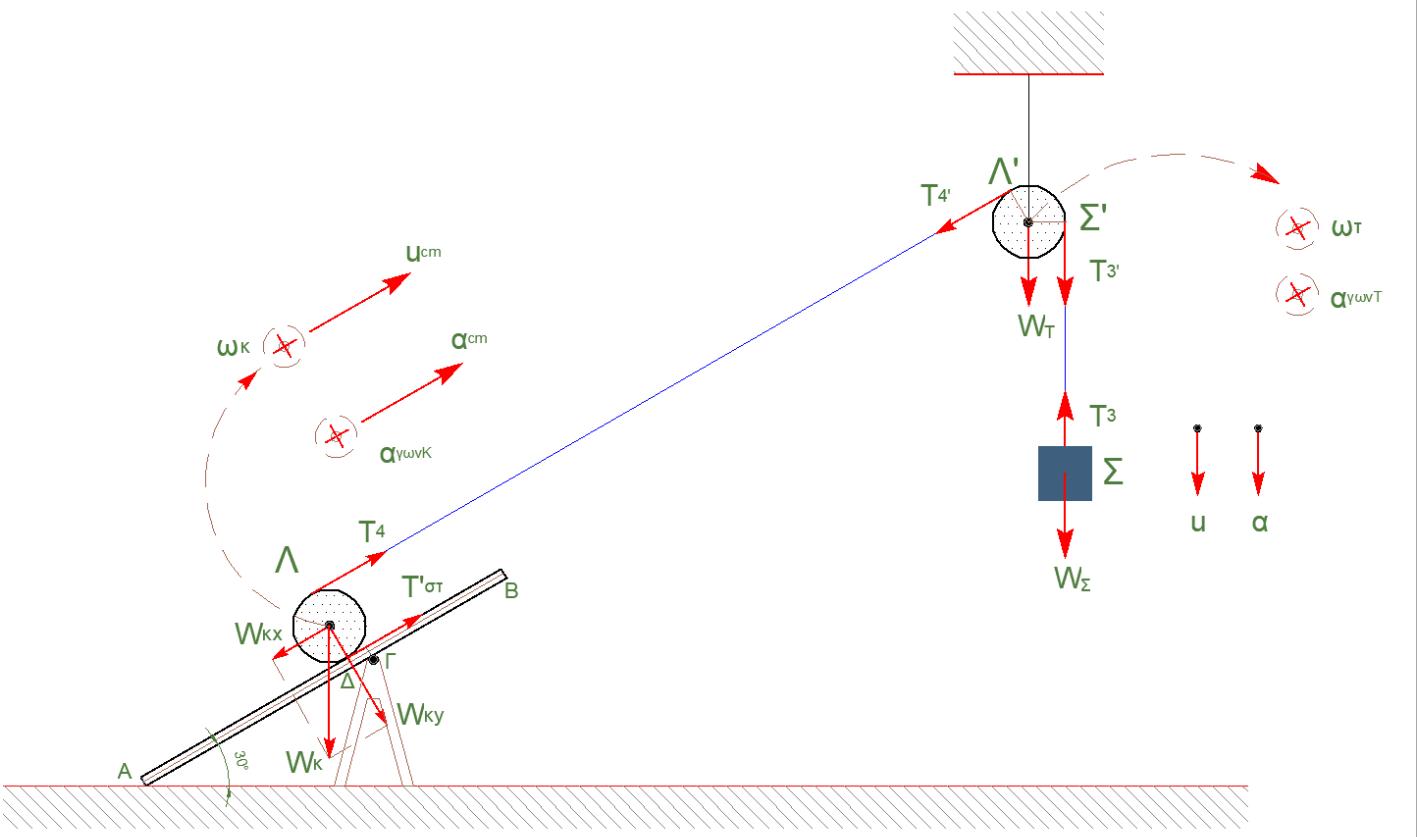
β) τρόπος

$$M_K, \text{ ισορροπία, } \Rightarrow \sum \vec{\tau}_{(\Delta)} = 0$$

$$T_2 \cdot 2 \cdot R_K = (F + M_K \cdot g \cdot \eta \mu \varphi) \cdot R_K \Rightarrow 40 = F + 10 \Rightarrow F = 30N$$

②

Δ2-(8)



νήμα κατακόρυφο αβαρές, μη εκτατό

$$\alpha_{\Sigma} = \alpha'_{\Sigma} = \alpha_{\gamma p} = \alpha_{\gamma \omega \nu_T} \cdot R_T \Rightarrow \alpha_{\Sigma} = \alpha_{\gamma \omega \nu_T} \cdot R_T \quad (1)$$

①

νήμα πλάγιο αβαρές, μη εκτατό

$$\alpha_{\Lambda} = \alpha'_{\Lambda} = \alpha_{\gamma p} = \alpha_{\gamma \omega \nu_T} \cdot R_T \Rightarrow \alpha_{\Lambda} = \alpha_{\gamma \omega \nu_T} \cdot R_T \quad (2)$$

①

Κύλινδρος K, X, O.

$$v_A = 0 \Rightarrow v_{cm} = \omega \cdot R_K \Rightarrow \alpha_{cm} = \alpha_{\gamma \omega \nu_K} \cdot R_K \quad (3)$$

$$v_{\Lambda} = v_{cm} + \omega \cdot R_K \Rightarrow v_{\Lambda} = 2 \cdot v_{cm} \Rightarrow \alpha_{\Lambda} = 2 \cdot \alpha_{cm} \quad (4)$$

①

$$M_{\Sigma} : \text{ ΜΕΤΑΦΟΡΙΚΗ } \Rightarrow \vec{\Sigma F} = M_{\Sigma} \cdot \vec{\alpha}_{\Sigma}$$

$$M_{\Sigma} \cdot g - T_3 = M_{\Sigma} \cdot \alpha_{\Sigma} \Rightarrow 20 - T_3 = 2 \cdot \alpha_{\Sigma} \quad (5)$$

①

$$M_T : \text{ ΣΤΡΟΦΙΚΗ } \Rightarrow \vec{\Sigma \tau} = I_T \cdot \vec{\alpha}_{\gamma \omega \nu_T}$$

$$T'_3 \cdot R_T - T'_4 \cdot R_T = \frac{1}{2} \cdot M_T \cdot R_T^2 \cdot \alpha_{\gamma \omega \nu_T} \stackrel{(2)}{\Rightarrow} T_3 - T_4 = R_T \cdot \alpha_{\gamma \omega \nu_T} \quad (6)$$

①

a) τρόπος

$$M_K : \text{ ΜΕΤΑΦΟΡΙΚΗ } \Rightarrow \vec{\Sigma F} = M_K \cdot \vec{\alpha}_{cm}$$

$$T_4 + T_{\sigma \tau} - M_K \cdot g \cdot \eta \mu \varphi = M_K \cdot \alpha_{cm} \Rightarrow T_4 + T_{\sigma \tau} - 10 = 2 \cdot \alpha_{cm} \quad (7)$$

$$M_K : \Sigma \vec{\tau} = I_K \cdot \vec{\alpha}_{\gamma \omega \nu_K}$$

$$T_4 \cdot R_K - T_{\sigma\tau} \cdot R_K = \frac{1}{2} \cdot M_K \cdot R_K^2 \cdot \alpha_{\gamma \omega \nu_K} \Rightarrow T_4 - T_{\sigma\tau} = R_K \cdot \alpha_{\gamma \omega \nu_K} \quad (8)$$

1

β) τρόπος

$$I_{K(\Delta)} = I_{cm} + M_K \cdot R_K^2 \Rightarrow I_{K(\Delta)} = \frac{3}{2} \cdot M_K \cdot R_K^2$$

1

$$M_K : \Sigma \vec{\tau} = I_{K_\Delta} \cdot \vec{\alpha}_{\gamma \omega \nu_\Delta}$$

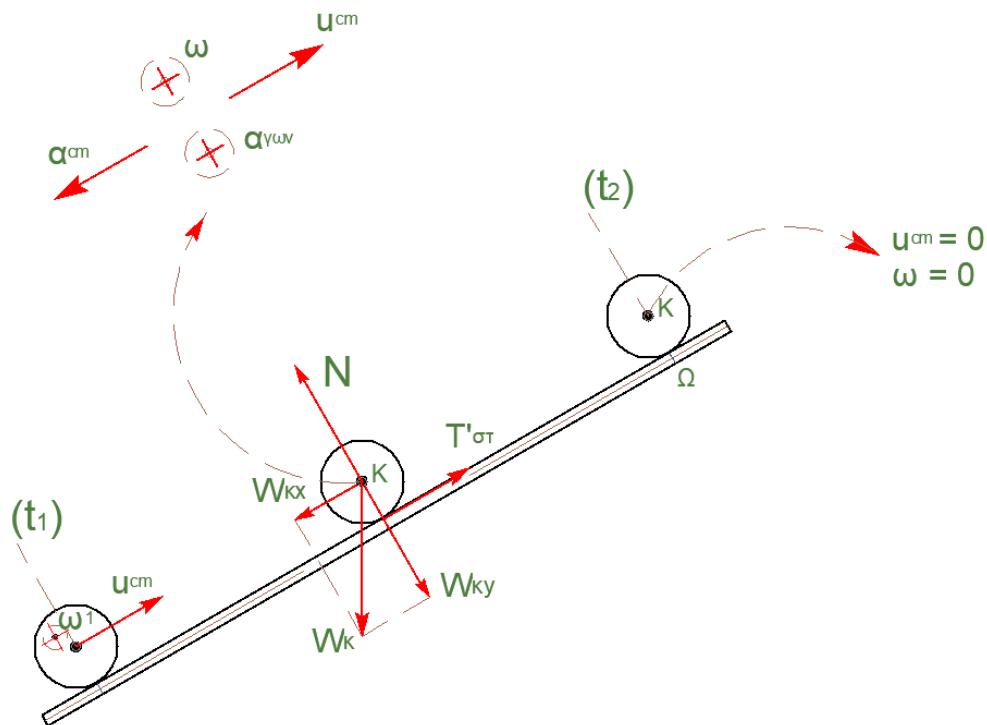
$$T_4 \cdot 2 \cdot R_K - M_K \cdot g \cdot \eta \mu \varphi \cdot R_K = \frac{3}{2} \cdot M_K \cdot R_K^2 \cdot \alpha_{\gamma \omega \nu_\Delta} \Rightarrow 2 \cdot T_4 - 10 = 3 \cdot R_K \cdot \alpha_{\gamma \omega \nu_\Delta} \quad (8)$$

1

Λύση του συστήματος $\alpha_\Sigma = 4 \frac{m}{s^2}$

1

Δ3-(6)



$$M_K : \text{ΜΕΤΑΦΟΡΙΚΗ}, \quad 0 - t_1$$

$$v_{cm1} = \alpha_{cm} \cdot t_1 \Rightarrow v_{cm1} = 1 \frac{m}{s}$$

1

$$M_K : \text{ΜΕΤΑΦΟΡΙΚΗ} \Rightarrow \Sigma \vec{F} = M_K \cdot \vec{\alpha}_{cm}$$

$$M_K \cdot g \cdot \eta \mu \varphi - T_{\sigma\tau} = M_K \cdot \alpha_{cm} \Rightarrow 10 - T_{\sigma\tau} = 2\alpha_{cm} \quad (1)$$

(1)

$$M_K : \Sigma \text{ΤΡΟΦΙΚΗ} \Rightarrow \Sigma \vec{\tau} = I_K \cdot \vec{\alpha}_{\gamma \omega \nu_K}$$

$$T_{\sigma\tau} \cdot R_K = \frac{1}{2} \cdot M_K \cdot R_K^2 \cdot \alpha_{\gamma \omega \nu_K} \Rightarrow T_{\sigma\tau} = R_K \cdot \alpha_{\gamma \omega \nu_K} \Rightarrow T_{\sigma\tau} = \alpha_{cm} \quad (2)$$

(1)

$$(1) \wedge (2) \Rightarrow 10 - \alpha_{cm} = 2 \cdot \alpha_{cm} \Rightarrow \alpha_{cm} = \frac{10}{3} \frac{m}{s^2}$$

(1)

$$v_{cm} = v_{cm1} - \alpha_{cm} \cdot \Delta t \Rightarrow 0 = 1 - \frac{10}{3} \cdot \Delta t \Rightarrow \Delta t = 0.3s$$

$$t_2 = t_1 + \Delta t \Rightarrow t_2 = 0.8s$$

(2)

Δ4-(3)

$$M_K : \text{ΜΕΤΑΦΟΡΙΚΗ}, \quad 0 - t_1$$

$$x_{cm1} = \frac{1}{2} \cdot \alpha_{cm} \cdot t_1^2 \Rightarrow x_{cm1} = 0.25m$$

(1)

$$M_K : \text{ΜΕΤΑΦΟΡΙΚΗ}, \quad t_1 - t_2$$

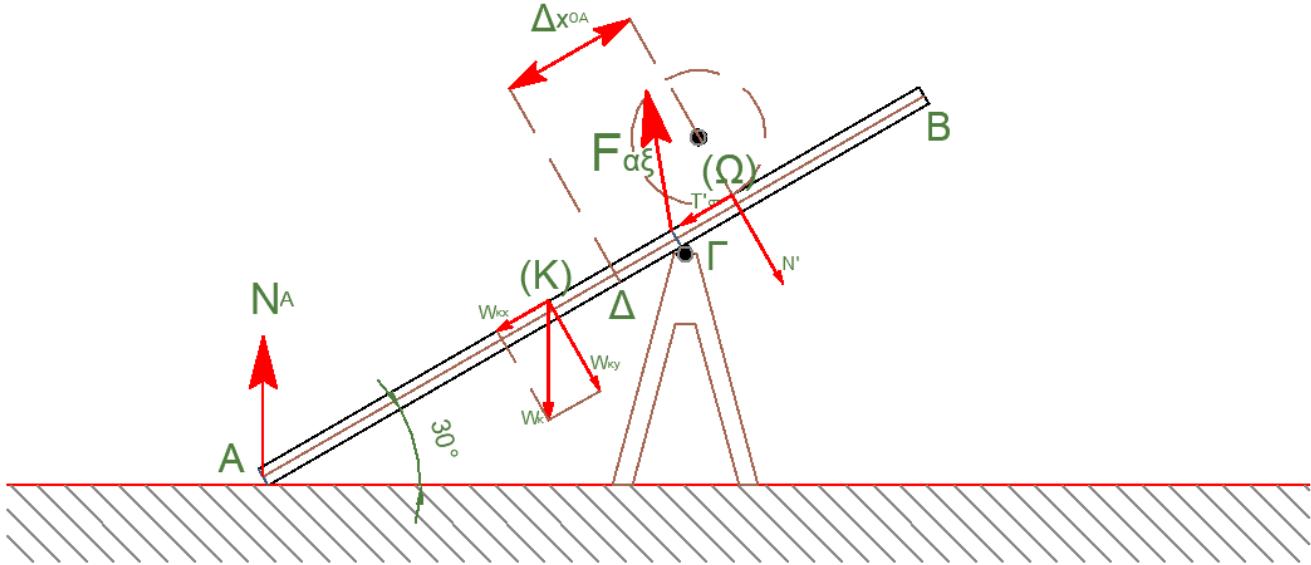
$$\Delta x_{cm} = v_{cm1} \cdot \Delta t - \frac{1}{2} \cdot \alpha_{cm} \cdot \Delta t^2 \Rightarrow \Delta x_{cm} = 0.15m$$

(1)

$$x_{o\lambda} = x_{cm1} + \Delta x_{cm} \Rightarrow x_{o\lambda} = 0.4m$$

(1)

Δ5-(4)



α) τρόπος

$$(\Gamma\Delta) = 0.2m, \quad (K\Gamma) = 0.5m, \quad (\Gamma\Omega) = x_{\omega} - (\Gamma\Delta) \Rightarrow (\Gamma\Omega) = 0.2m$$

(1)

$$|\tau_{W_p}| = M_p \cdot g \cdot \sin\varphi \cdot (K\Gamma) \Rightarrow |\tau_{W_p}| = 5\sqrt{3}N \cdot m$$

(1)

$$|\tau'_N| = M_k \cdot g \cdot \sin\varphi \cdot (K\Gamma) \Rightarrow |\tau'_N| = 2\sqrt{3}N \cdot m$$

(1)

$$|\tau_{W_p}| > |\tau'_N|$$

άρα η σανίδα δεν ανατρέπεται.-

(1)

β) τρόπος

Την στιγμή που ανατρέπεται η σανίδα ισχύει οριακά $N_A = 0$, όπου N_A η δύναμη του δαπέδου, N' η δύναμη που ασκεί ο κύλινδρος κάθετα στην επιφάνεια της σανίδας και W_{K_y} η κάθετη συνιστώσα του βάρους της σανίδας και Ψ το σημείο στο οποίο συντοποθετείται ο κύλινδρος η σανίδα οριακά θα ανατραπεί.

$$\sum \vec{\tau}_{(\Gamma)} = 0 \Rightarrow N' \cdot (\Gamma\Psi) - W_{K_y} \cdot (K\Gamma) = 0 \Rightarrow M_K \cdot g \cdot \sin\varphi \cdot (\Omega\Gamma) - M_p \cdot g \cdot \sin\varphi \cdot (K\Gamma)$$

$$2 \cdot 10 \cdot \frac{\sqrt{3}}{2} \cdot x - 2 \cdot 10 \cdot \frac{\sqrt{3}}{2} \cdot \frac{1}{2} \Rightarrow x = 0.5m$$

Δηλαδή το σημείο Ψ απέχει $0.5m$ από την άρθρωση Γ και $1m$ από το άκρο B της σανίδας.

(2)

Άρα η θέση ανατροπής είναι σε $x = 0.5m$ από το σημείο Γ . Όμως το σώμα φτάνει σε απόσταση $l = 0.2m$ πάνω από το Γ . Αφού $l < x$ η σανίδα δεν ανατρέπεται.

γ)τρόπος

Έστω τυχαία θέση του κυλίνδρου για την οποία το σημείο επαφής του κυλίνδρου με την σανίδα έχει απομάκρυνση x από την θέση Γ Η δύναμη N_A είναι από το λείο δάπεδο, και η N' είναι η αντίδραση του κυλίνδρου στην δράση N της σανίδας στον κύλινδρο. Στον κάθετο στην σανίδα άξονα Γ η συνισταμένη των δυνάμεων που ασκούνται στον κύλινδρο είναι μηδέν, οπότε $N' = M_p \cdot g \cdot \sin\varphi$

$$\sum \vec{\tau}_{(\Gamma)} = 0 \Rightarrow -\tau_{N_A} \cdot (A\Gamma) \cdot \sin\varphi - N' \cdot x + W_p \cdot \sin\varphi \cdot (K\Gamma) = 0 \Rightarrow -N_A \cdot 2.5 \frac{\sqrt{3}}{2} + 20 \cdot \frac{\sqrt{3}}{2} \cdot \frac{1}{2} - 20 \cdot \frac{\sqrt{3}}{2} \cdot x \\ 2.5 \cdot N_A = 10 - 20 \cdot x \Rightarrow N_A = \frac{10 - 20 \cdot x}{2.5}$$

2

Για να μην χάνεται η επαφή πρέπει $N_A \geq 0 \Rightarrow x \leq 0.5m$ δηλαδή για να μην ανατραπεί η ράβδος πρέπει ο κύλινδρος να φτάσει μέχρι $0.5m$ δεξιά του σημείου Γ . Ο κύλινδρος την στιγμή t_2 έχει βρεθεί στην θέση $x = \Delta_{x_{\text{ολ}}} - (\Delta\Gamma) = 0.2m$ οπότε η ράβδος στο δοσμένο χρονικό διάστημα δεν ανατρέπεται.

2

δ)τρόπος

Την στιγμή που ανατρέπεται η σανίδα ισχύει οριακά $N_A = 0$, όπου N_A η δύναμη του δαπέδου, N' η δύναμη που ασκεί ο κύλινδρος κάθετα στην επιφάνεια της σανίδας και W_{K_y} η κάθετη συνιστώσα του βάρους της σανίδας και Ψ το σημείο στο οποίο αν τοποθετηθεί ο κύλινδρος η σανίδα οριακά θα ανατραπεί.

$$\sum \vec{\tau}_{(\Gamma)} = 0 \Rightarrow N' \cdot (\Gamma\Psi) - W_{K_y} \cdot (K\Gamma) = 0 \Rightarrow M_K \cdot g \cdot \sin\varphi \cdot (\Omega\Gamma) - M_p \cdot g \cdot \sin\varphi \cdot (K\Gamma) \\ 2 \cdot 10 \cdot \frac{\sqrt{3}}{2} \cdot x - 2 \cdot 10 \cdot \frac{\sqrt{3}}{2} \cdot \frac{1}{2} \Rightarrow x = 0.5m$$

Δηλαδή το σημείο Ψ απέχει $0.5m$ από την άρθρωση Γ και $1m$ από το άκρο B της σανίδας.

2

Για την δύναμη N_A που ασκεί το δάπεδο στην σανίδα ισχύει η σχέση $N_A > 0$ για κάθε θέση του κυλίνδρου από την θέση Δ έως την θέση Ψ για την οποία δείξαμε ότι απέχει $0.5m$ από την άρθρωση Γ και $1m$ από το άκρο B της σανίδας.

Έστω ότι την χρονική στιγμή t_2 που ο κύλινδρος σταματά στιγμιαία, η σανίδα δεν ανατρέπεται. Θα χρησιμοποιήσουμε την μέθοδο της ανάλυσης και με ισοδύναμες προτάσεις θα φτάσουμε σε κάτι που ισχύει για την συγκεκριμένη χρονική στιγμή, δηλαδή στην σχέση $N_A > 0$. Αφού η σανίδα δεν ανατρέπεται ισχύει

$$\sum \vec{\tau}_{(\Gamma)} = 0 \Rightarrow \tau_{N_A} \cdot (A\Gamma) \cdot \sin\varphi + N' \cdot (O\Gamma) - W_p \cdot \sin\varphi \cdot (K\Gamma) = 0$$

$$\tau_{N_A} \cdot (A\Gamma) \cdot \sin\varphi + M_K \cdot g \cdot \sin\varphi \cdot (O\Gamma) - M_p \cdot g \cdot \sin\varphi \cdot (K\Gamma) \Rightarrow N_A \cdot (A\Gamma) = M_p \cdot g \cdot (K\Gamma) - M_K \cdot g \cdot (O\Gamma) \\ N_A = \frac{20 \cdot 0.5 - 20 \cdot 0.2}{2.5} \Rightarrow N_A = \frac{6}{2.5} \Rightarrow N_A = 2.4N$$

Άρα το δάπεδο εκείνη την χρονική στιγμή που ο κύλινδρος σταματά, είναι σε επαφή με την σανίδα αφού της ασκεί δύναμη θετική $N_A = 2.4N$

2

Μπορείτε να εκτυπώσετε τις λύσεις σε μορφή pdf από εδώ και τα θέματα από εδώ

 Προτείνετε

 Tweet

 Κοινοποίηση

Ταξινόμηση με βάση τα καλύτερα



Ξεκινήστε την συζήτηση...

Γράψτε το πρώτο σχόλιο.

 Συνδρομή

 Προσθέστε το Disqus στην ιστοσελίδα σας Προσθέστε το Disqus Προσθήκη

 Πολιτική Απορρήτου Πολιτική Απορρήτου Ιδιωτικότητα

Published

12 June 2019

Category

Άσκηση

Tags

Βαθμολογικό ⁸

© 2019 Panagiotis Petridis with help from [Jekyll](#) [Bootstrap](#) and [The Hooligan Theme](#)