Μοριοδότηση 2018

Ενδεικτικές απαντήσεις και από γραπτά μαθητών

Θέμα Α

A1 - γ

A2 - δ

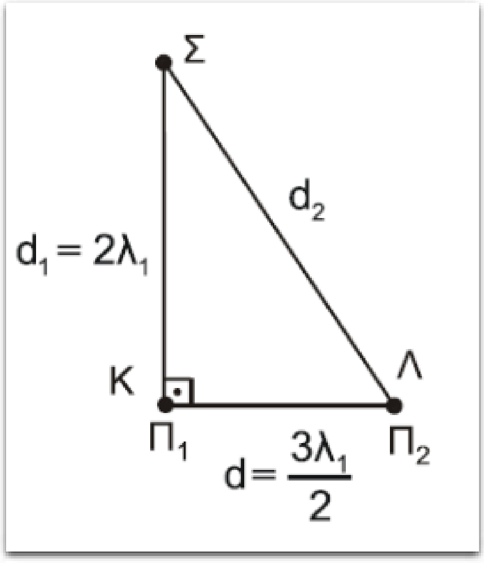
A3 - α

A4 - δ

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

Θέμα Β

B1-(i)



$$d_2 = \sqrt{d_1^2 + d^2} = \sqrt{4 \cdot \lambda_1^2 + \frac{9}{4} \cdot \lambda_1^2} = \frac{5 \cdot \lambda_1}{2}$$

Ίδιο υλικό

$$\upsilon_\delta = \lambda_1 \cdot f_1 = \lambda_2 \cdot f_2 \overset{f_2 = 2 \cdot f_1}{\Longrightarrow} \lambda_2 = \frac{\lambda_1}{2}$$

$$\alpha)\underline{\tau\rho\acute{o}\pi o\varsigma}$$

$$|A_\Sigma| = |2A \cdot \sigma\upsilon\nu \frac{2\pi(d_1 - d_2)}{2\lambda_2}| = |2A \cdot \sigma\upsilon\nu \frac{\pi(2\lambda_1 - \frac{5\lambda_1}{2})}{\frac{\lambda_1}{2}}| = |2A|$$

άρα σωστό το i

$$\beta)\underline{\tau\rho\acute{o}\pi o\varsigma}$$

$$\left.\begin{array}{c} d_1 - d_2 = 2\lambda_1 - \frac{5\lambda_1}{2} = -\frac{\lambda_1}{2} = -\lambda_2 \\ \\ d_1 - d_2 = N \cdot \lambda_2 \end{array}\right\} \mathrm{N} = -1 \quad \varepsilon\nu\acute{\iota}\sigma\chi\upsilon\sigma\eta$$

άρα σωστό το i

$$\gamma)\underline{\tau\rho\acute{o}\pi o\varsigma}$$

Από την πηγή Π_1 το κύμα φτάνει στο σημείο Σ σε χρόνο t_1

$$t_1 = \frac{d_1}{\upsilon} = \frac{2 \cdot \lambda_1}{\upsilon} = 2\mathrm{T}_1$$

Από την πηγή Π_2 το κύμα φτάνει στο σημείο Σ σε χρόνο t_2

$$t_2 = \frac{d_2}{\upsilon} = \frac{5 \cdot \frac{\lambda_1}{2}}{\upsilon} = \frac{5}{2} \cdot \mathrm{T}_1$$

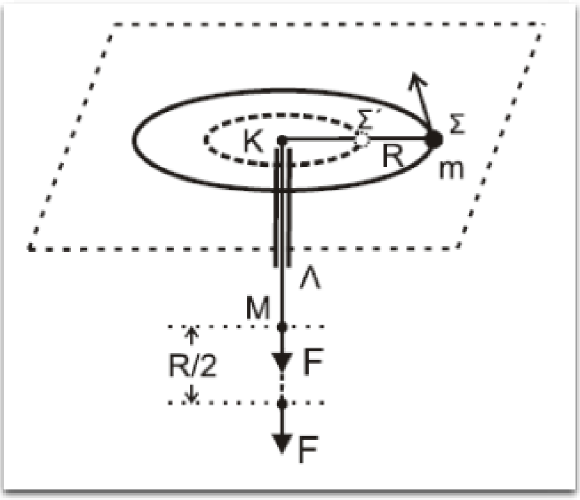
$$f_2 = 2 \cdot f_1 \Rightarrow T_2 = \frac{T_1}{2}$$

Τα κύματα από τις δύο πηγές φτάνουν στο σημείο Σ με χρονική διαφορά Δt

$$\Delta t = t_2 - t_1 = \frac{5}{2} \cdot \mathrm{T}_1 - 2\mathrm{T}_1 = \frac{T_1}{2} = T_2$$

άρα σωστό το i

Β2 - $(\iota\iota)$



$$m: \quad \Sigma\tau_{\varepsilon\xi(\mathrm{K})} = \vec{0} \Rightarrow \Delta\vec{L} = \vec{0} \Rightarrow \vec{L_1} = \vec{L_2}$$

Η τάση του νήματος διέρχεται από τον άξονα περιστροφής

$$\alpha)\underline{\tau\rho\acute{o}\pi o\varsigma}$$

$$\text{Άρα} \quad m \cdot \upsilon \cdot R = m \cdot \upsilon' \cdot \frac{R}{2} \Rightarrow \upsilon' = 2\upsilon$$

$$\Theta\text{MKE}_m(\Sigma \to \Sigma') \quad \mathrm{K}_{\Sigma'} - \mathrm{K}_{\Sigma} = W_F \Rightarrow \frac{1}{2} \cdot m \cdot \upsilon'^2 - \frac{1}{2} \cdot m \cdot \upsilon^2 = W_F$$

$$\left.\begin{matrix} W_F = \frac{3}{2} \cdot m \cdot \upsilon^2 \\ \\ \upsilon = \omega \cdot R \end{matrix}\right\} W_F = \frac{3}{2} \cdot m \cdot \omega^2 \cdot R^2$$

άρα σωστό το iii

$$\beta)\underline{\tau\rho\acute{o}\pi o\varsigma}$$

$$I_1 \cdot \omega = \mathrm{I}_2 \cdot \omega' \Rightarrow m \cdot R^2 \cdot \omega = m \cdot \frac{R^2}{4} \cdot \omega' \Rightarrow \omega' = 4\omega$$

$$\Theta\text{MKE}_m(\Sigma \to \Sigma') \quad \mathrm{K}_{\Sigma'} - \mathrm{K}_{\Sigma} = W_F \Rightarrow \frac{1}{2} \cdot \mathrm{I}_2 \cdot \omega'^2 - \frac{1}{2} \cdot \mathrm{I}_1 \cdot \omega^2 = W_F$$

$$W_F = \frac{1}{2} m \frac{R^2}{4} 16\omega^2 - \frac{1}{2} m \cdot R^2 \omega^2 \Rightarrow W_F = \frac{3}{2} \cdot m \cdot \omega^2 \cdot R^2$$

άρα σωστό το iii

$$\gamma)\underline{\tau\rho\acute{o}\pi o\varsigma}$$

$$I_1 \cdot \omega = \mathrm{I}_2 \cdot \omega' \Rightarrow m \cdot R^2 \cdot \omega = m \cdot r^2 \cdot \omega' \Rightarrow \omega' = \frac{R^2 \cdot \omega}{r^2}$$

Αρχή του συστήματος αναφοράς το σημείο Σ και θετική φορά προς το κέντρο του κύκλου K.

Για μετατόπιση x η ακτίνα του κύκλου είναι $r = R - x$

$$\omega' = \frac{R^2 \cdot \omega}{(R-x)^2}$$

Για την νέα θέση $r = R - x$

$$\mathrm{T} = F = \frac{m \cdot \upsilon'^2}{r} = m \cdot \omega'^2 \cdot r = m \cdot \left(\frac{R^2 \cdot \omega}{(R-x)^2}\right)^2 \cdot (R-x)$$

$$F = \frac{m \cdot \omega^2 \cdot R^4}{(R-x)^3}$$

$$W_F = \int_0^{\frac{R}{2}} F dx = \int_0^{\frac{R}{2}} \frac{m \cdot \omega^2 \cdot R^4}{(R-x)^3} dx = -\int_0^{\frac{R}{2}} \frac{m \cdot \omega^2 \cdot R^4}{(R-x)^3} d(R-x) = -m \cdot \omega^2 \cdot R^4 \cdot \int_0^{\frac{R}{2}} \frac{d(R-x)}{(R-x)^3}$$

$$W_F = -m \cdot \omega^2 \cdot R^4 \cdot \frac{(R-x)^{-2}}{-2}\Bigg]_0^{\frac{R}{2}} = \frac{m \cdot \omega^2 \cdot R^4}{2} \left[\frac{1}{(R-x)^2}\right]_0^{\frac{R}{2}}$$

$$W_F = \frac{m \cdot \omega^2 \cdot R^4}{2} \cdot \left[\frac{1}{(\frac{R}{2})^2} - \frac{1}{R^2}\right] = \frac{m \cdot \omega^2 \cdot R^4}{2} \cdot \left[\frac{4}{R^2} - \frac{1}{R^2}\right]$$

$$W_F = \frac{3}{2} \cdot m \cdot \omega^2 \cdot R^2$$

άρα σωστό το iii

B3 - (ι)

$$\alpha)\underline{\tau\rho\acute{o}\pi o\varsigma}$$

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

$$P_{\Gamma} + \frac{1}{2}\rho \cdot \upsilon_{\Gamma}^2 = P_{\Delta} + \frac{1}{2}\rho \cdot \upsilon_{\Delta}^2 + \rho \cdot g \cdot h$$

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

$$\Pi_{\Gamma} = \Pi_{\Delta} \Rightarrow A_{\Gamma} \cdot \upsilon_{\Gamma} = A_{\Delta} \cdot \upsilon_{\Delta} \overset{A_{\Gamma}=2A_{\Delta}}{\Longrightarrow} \upsilon_{\Delta} = 2\upsilon_{\Gamma}$$

Οριζόντια βολή $(\Delta \rightarrow K)$

$$\left.\begin{array}{l} h = \frac{1}{2}g \cdot t^2 \\ \\ 4h = \upsilon_{\Delta} \cdot t \end{array}\right\} 4h = \upsilon_{\Delta} \cdot \sqrt{\frac{2h}{g}} \Rightarrow \upsilon_{\Delta}^2 = 8g \cdot h \overset{\upsilon_{\Delta}=2\upsilon_{\Gamma}}{\Longrightarrow} 4\upsilon_{\Gamma}^2 = 8g \cdot h \Rightarrow \upsilon_{\Gamma}^2 = 2g \cdot h$$

$$g \cdot h = \frac{\upsilon_{\Gamma}^2}{2}$$

Άρα η εξίσωση Bernoulli γράφεται

$$P_{\Gamma} - P_{\Delta} = \frac{1}{2}\rho \cdot \upsilon_{\Delta}^2 + \rho \cdot g \cdot h - \frac{1}{2}\rho \cdot \upsilon_{\Gamma}^2 = \frac{1}{2}\rho \cdot 4\upsilon_{\Gamma}^2 + \rho \cdot \frac{\upsilon_{\Gamma}^2}{2} - \frac{1}{2}\rho \cdot \upsilon_{\Gamma}^2 = 2\rho \cdot \upsilon_{\Gamma}^2$$

άρα σωστό το i

$$\beta)\underline{\tau\rho\acute{o}\pi o\varsigma}$$

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

$$\Pi_{\Gamma} = \Pi_{\Delta} \Rightarrow A_{\Gamma} \cdot \upsilon_{\Gamma} = A_{\Delta} \cdot \upsilon_{\Delta} \overset{A_{\Gamma}=2A_{\Delta}}{\Longrightarrow} \upsilon_{\Delta} = 2\upsilon_{\Gamma}$$

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

$$P_{\Gamma} + \frac{1}{2}\rho \cdot \upsilon_{\Gamma}^2 = P_{\Delta} + \frac{1}{2}\rho \cdot \upsilon_{\Delta}^2 + \rho \cdot g \cdot h$$

$$P_{\Gamma} - P_{\Delta} = \frac{1}{2}\rho \cdot \upsilon_{\Delta}^2 + \rho \cdot g \cdot h - \frac{1}{2}\rho \cdot \upsilon_{\Gamma}^2$$

$$\overset{\upsilon_{\Delta}=2\upsilon_{\Gamma}}{\Longrightarrow} \Delta P = \frac{3}{2}\rho \cdot \upsilon_{\Gamma}^2 + \rho \cdot g \cdot h$$

Ισχύει ότι $\rho \cdot g \cdot h > 0$

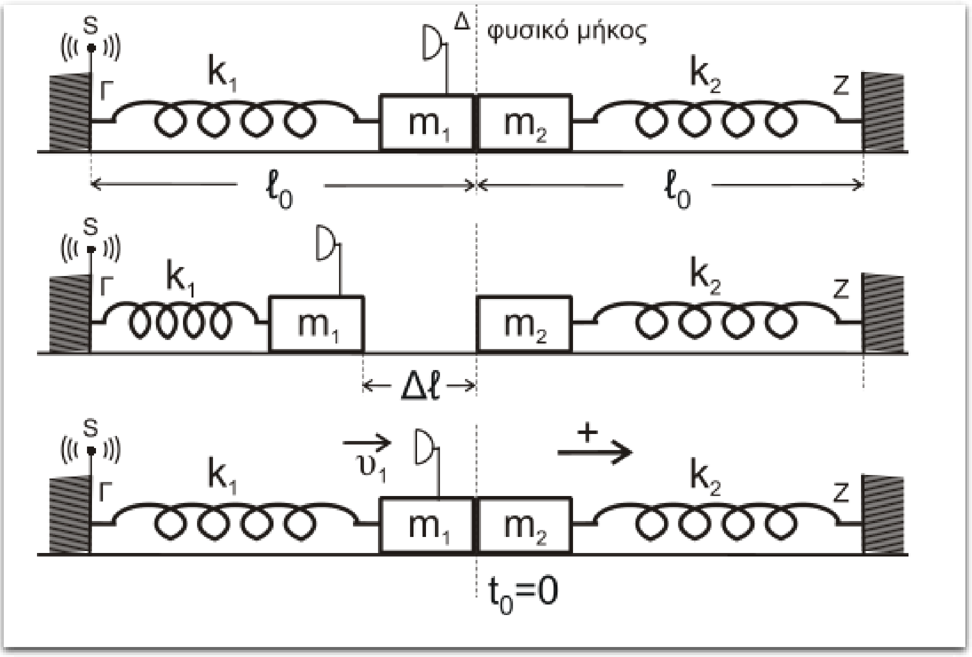
Η επιλογή ii απορρίπτεται διότι $\frac{3}{2}\rho \cdot \upsilon_{\Gamma}^2 > \rho \cdot \upsilon_{\Gamma}^2$

Η επιλογή iii απορρίπτεται διότι $\frac{3}{2}\rho \cdot \upsilon_{\Gamma}^2 > \frac{1}{2}\rho \cdot \upsilon_{\Gamma}^2$

άρα σωστό το i

Θέμα Γ

Γ1



$$k_1 = k_2 = k$$

$$m_1 = m_2 = m$$

$$\Delta l = 0.4m = A_1$$

$$K_1 - m, \quad \mathrm{AAT}: D_1 = k_1 = m_1 \cdot \omega_1^2 \Rightarrow \omega_1 = \sqrt{\frac{k}{m}} = 5\frac{rad}{sec}$$

$$\upsilon_{max1} = \omega_1 \cdot A_1 = \sqrt{\frac{k}{m}} \cdot \Delta l = 2\frac{m}{sec}$$

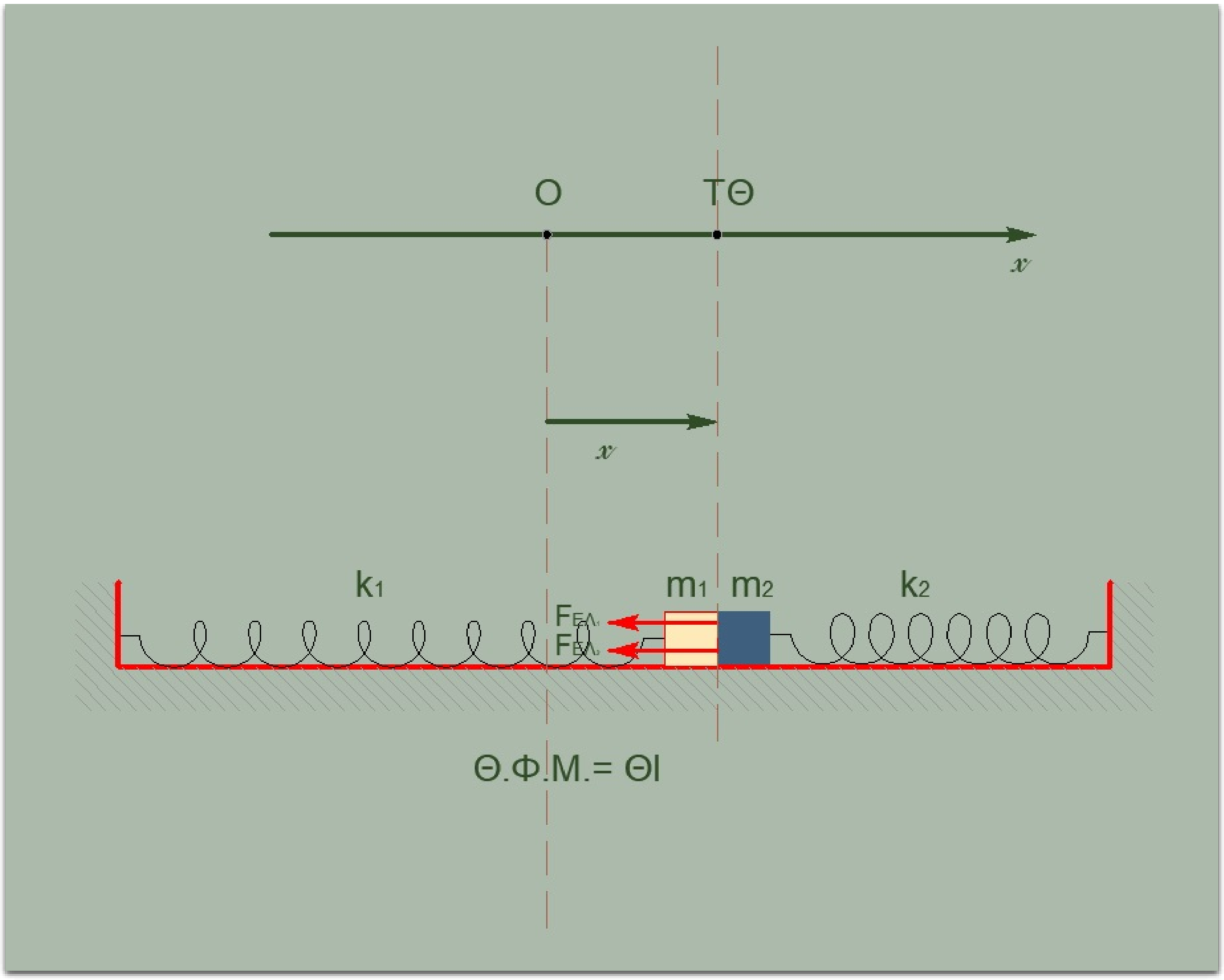
$$f_1 = \frac{\upsilon_{\eta\chi} - \upsilon_{max1}}{\upsilon_{\eta\chi}} \cdot f_s$$

$$\mathrm{A\Delta O} \quad m_1, m_2 \quad (\Theta.\mathrm{I.}) \quad m_1 \cdot \upsilon_{max1} = (m_1 + m_2) \cdot V \Rightarrow V = 1\frac{m}{sec}$$

$$f_2 = \frac{\upsilon_{\eta\chi} - V}{\upsilon_{\eta\chi}} \cdot f_s$$

$$\frac{f_1}{f_2} = \frac{\upsilon_{\eta\chi} - \upsilon_{max1}}{\upsilon_{\eta\chi} - V} = \frac{338}{339}$$

Γ2



$$(m_1 + m_2):$$

Στη θέση Θ.Φ.Μ. $\Sigma F = 0$ άρα αυτή είναι και Θ.Ι.

$$\mathrm{T.\,\Theta.}: \Sigma F = -F_{\mathrm{E\Lambda 1}} - F_{\mathrm{E\Lambda 2}} = -k_1 \cdot x - k_2 \cdot x = -(2k)x$$

Για να εκτελεί ένα σώμα ΑΑΤ πρέπει να ισχύει

$$\Sigma F = -D \cdot x, D = 2k = (m_1 + m_2)\omega^2 \Rightarrow \omega = \sqrt{\frac{2k}{2m}} = \sqrt{\frac{k}{m}} = 5\frac{rad}{sec}$$

$$\mathrm{\Theta.\,I.}: V = v_{max} \overset{v_{max}=\omega \cdot A}{\Longrightarrow} 1 = 5 \cdot A \Rightarrow A = 0.2m$$

Γ3

$$\left.\begin{array}{r} f_{\Delta\mathrm{EKTH}} = f_s \\ f_{\Delta\mathrm{EKTH}} = \frac{v_{\eta\chi} \pm v_{\Sigma\Upsilon\Sigma}}{v_{\eta\chi}} \cdot f_s \end{array}\right\} v_{\Sigma\Upsilon\Sigma} = 0$$

Για πρώτη φορά, δηλαδή ακραία θέση, οπότε

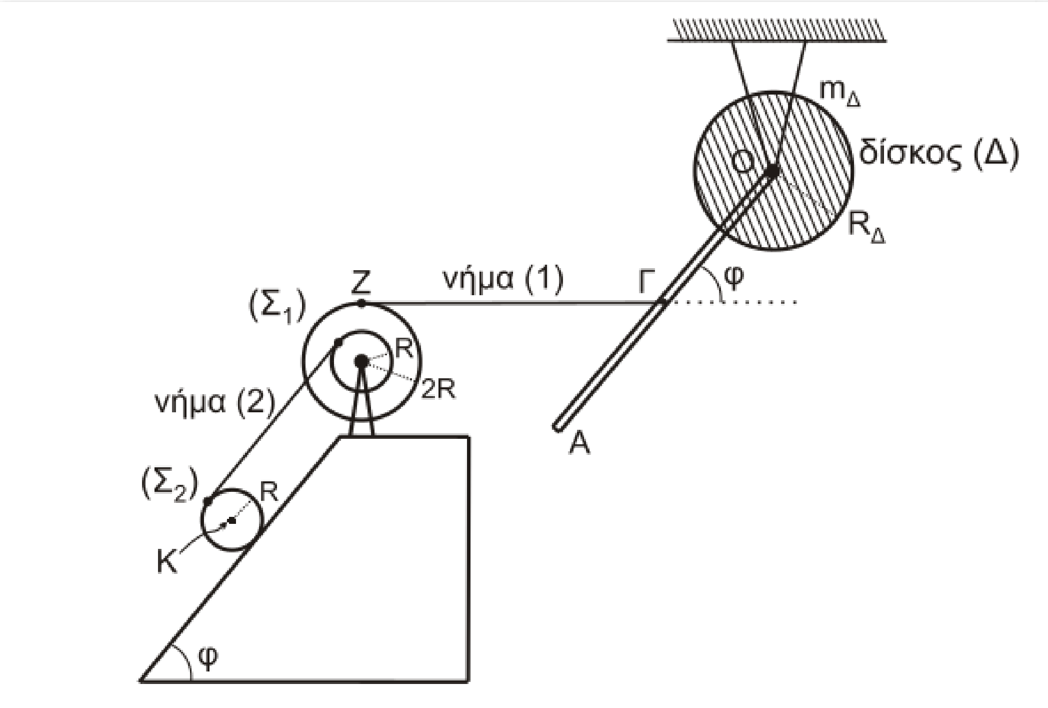
$$T = \frac{2\pi}{\omega} = \frac{2\pi}{5} sec$$

$$\Delta t = \frac{T}{4} = \frac{\pi}{10} sec$$

Γ4

$$|\frac{dp}{dt}|_{m_1+m_2(max)} = \Sigma F_{max} = D \cdot A \overset{D=100\frac{N}{m}}{\Longrightarrow} \Sigma F_{max} = 20N, \quad \text{ή} \quad \frac{kg \cdot m}{sec^2}$$

Θέμα Δ



Ράβδος (ρ)

$$M = 8kg$$

$$l = 3m$$

Δίσκος (Δ)

$$m_\Delta = 4kg$$

$$R_\Delta = \frac{\sqrt{2}}{2} m$$

Τροχαλία (τροχ)

$$R = 0.2m$$

$$I_{\tau\rho o\chi} = 1.95 kg \cdot m^2$$

Κύλινδρος

$$m = 30kg$$

$$R = 0.2m$$

$$\eta\mu\varphi = 0.8$$

$$\sigma\upsilon\nu\varphi = 0.6$$

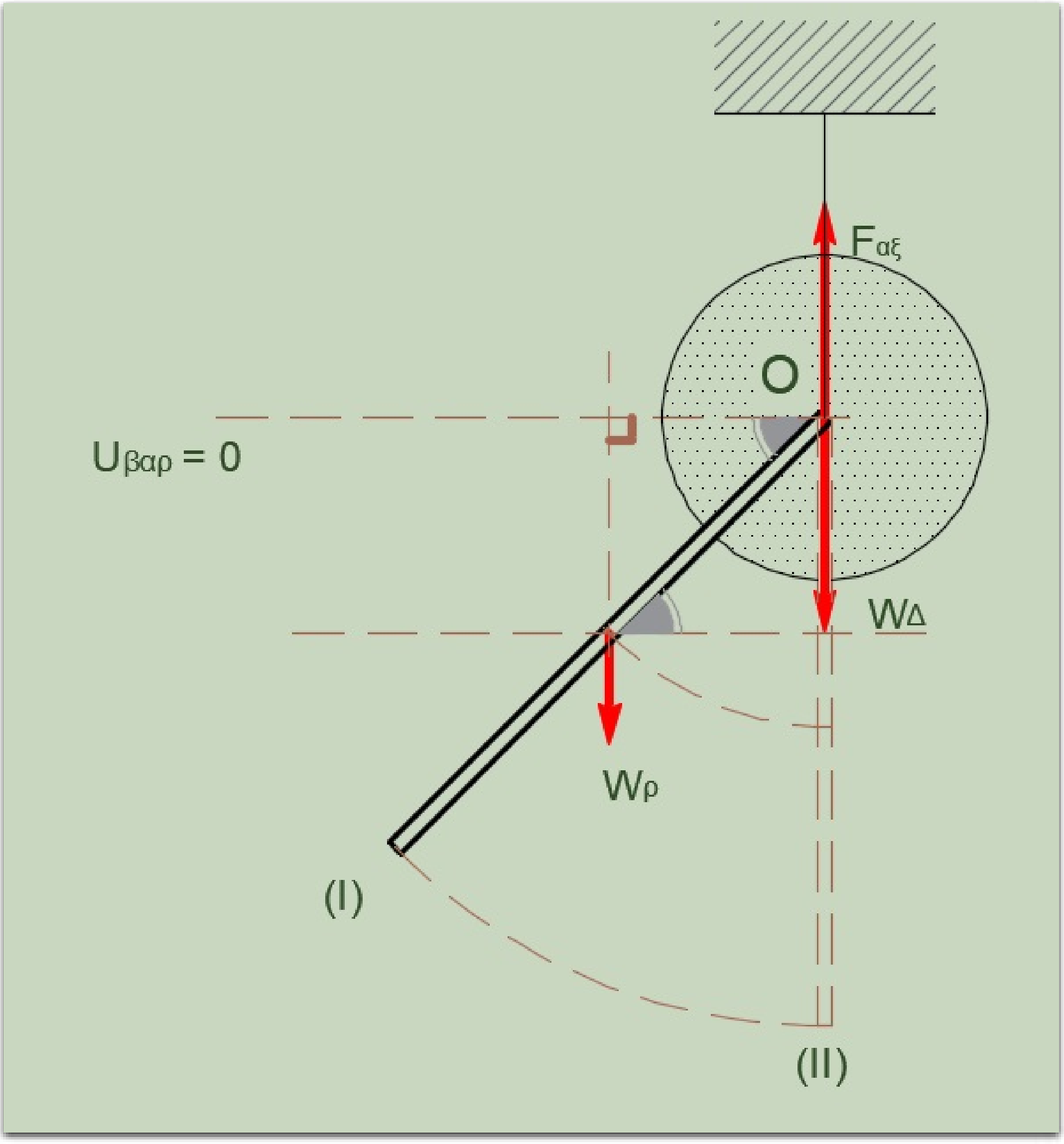
$$g = 10\frac{m}{sec^2}$$

Δ1

$$I_{\rho-\Delta} = (\frac{1}{12}\cdot M\cdot l^2 + M\frac{l^2}{4}) + \frac{1}{2}\cdot m_\Delta \cdot R_\Delta^2 = 25kg\cdot m^2$$

Δ2

$$|\frac{dL}{dt}|_{\rho-\Delta} = \Sigma\tau_{(0)} = W_\rho\cdot\frac{l}{2}\cdot\sigma\upsilon\nu\varphi = 72\frac{kg\cdot m^2}{sec^2} \quad ή \quad N\cdot m$$



Δ3

$$\alpha)\underline{\tau\rho\acute{o}\pi o\varsigma}$$

$$\mathrm{A\Delta ME}_{\rho-\Delta}(\mathrm{I}\to II) : K_I + U_1 = K_{II} + U_{II}$$

$$0 + (-M\cdot g\cdot\frac{l}{2}\cdot\eta\mu\varphi + U_{\beta\alpha\rho(\Delta)(\mathrm{I})}) = \mathrm{K_{II}} + (-M\cdot g\cdot\frac{l}{2} + U_{\beta\alpha\rho(\Delta)(II)})$$

$$K_{II} = M\cdot g\cdot\frac{l}{2}\cdot(1-\eta\mu\varphi) \Rightarrow K_{II} = 24J$$

$\beta)$ <u>τρόπος</u>

Επίπεδο μηδενικής δυναμικής ενέργειας βαρύτητας το άκρο της ράβδου την στιγμή που γίνεται κατακόρυφη.

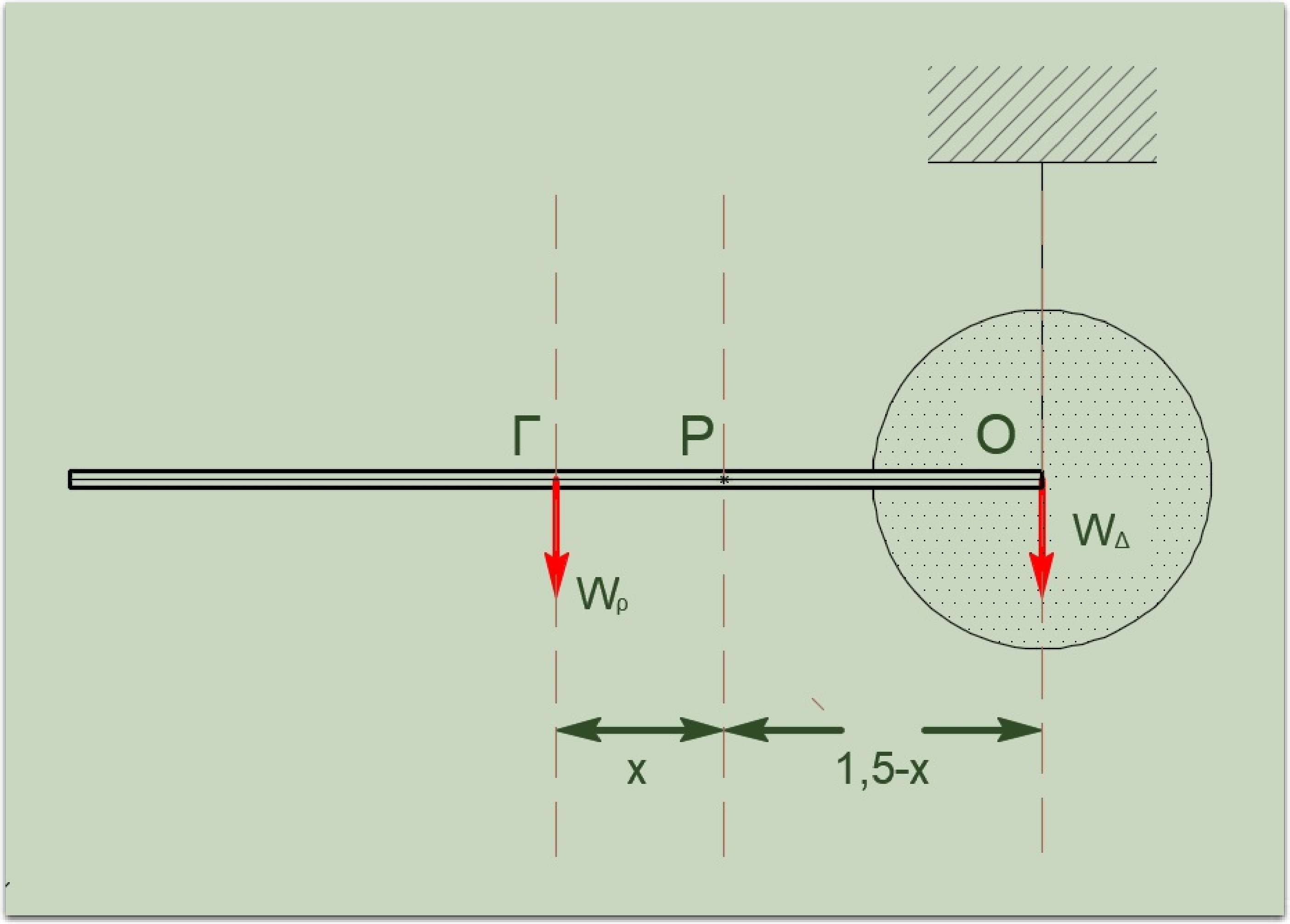
$$\mathrm{A\Delta ME}_{\rho-\Delta}(\mathrm{I} \to II) : K_I + U_1 = K_{II} + U_{II}$$

$$0 + (M \cdot g \cdot (l - \frac{l}{2} \cdot \eta\mu\varphi) + U_{\beta\alpha\rho(\Delta)(\mathrm{I})}) = \mathrm{K_{II}} + (\mathrm{M} \cdot g \cdot \frac{l}{2} + U_{\beta\alpha\rho(\Delta)(II)})$$

$$K_{II} = M \cdot g \cdot \frac{l}{2} \cdot (1 - \eta\mu\varphi) \Rightarrow K_{II} = 24J$$

$\gamma)$ <u>τρόπος</u>

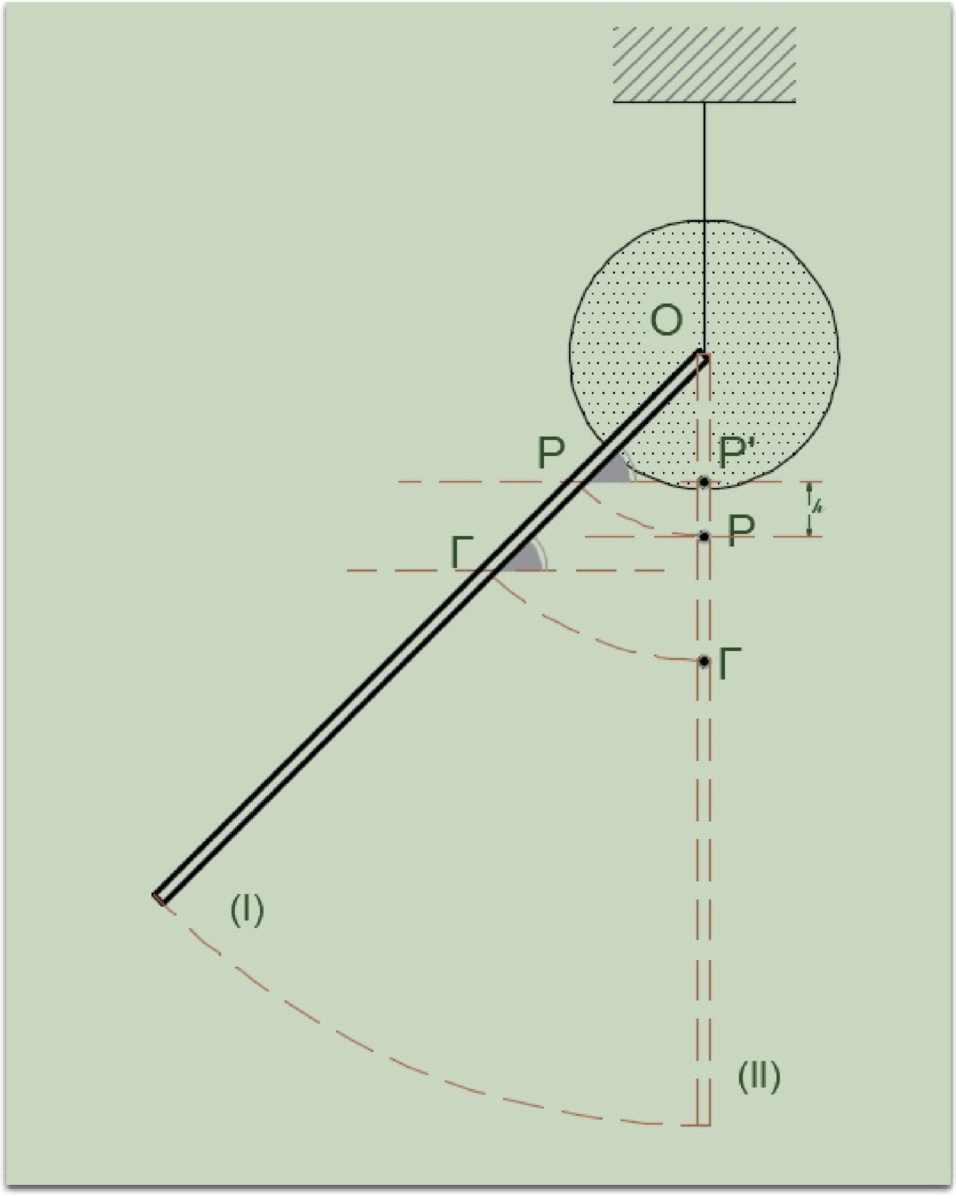
Εύρεση του κέντρου μάζας του συστήματος των δύο σωμάτων (ράβδος, δίσκος)



Έστω ότι το κέντρο μάζας P του συστήματος απέχει απόσταση x από το μέσον Γ της ράβδου. Είναι προφανές ότι αν το σύστημα στηριχθεί στο κέντρο μάζας P θα ισορροπήσει. Άρα

$$\Sigma\tau_{\mathrm{P}} = 0 \Rightarrow \tau_{W_{\mathrm{P}}} - \tau_{W_\Delta} = 0 \Rightarrow M \cdot g \cdot x = m_\Delta \cdot g(\frac{l}{2} - x)$$

$$8x = 4(1.5 - x) \Rightarrow x = 0.5m \Rightarrow \mathrm{OP} = 1m$$



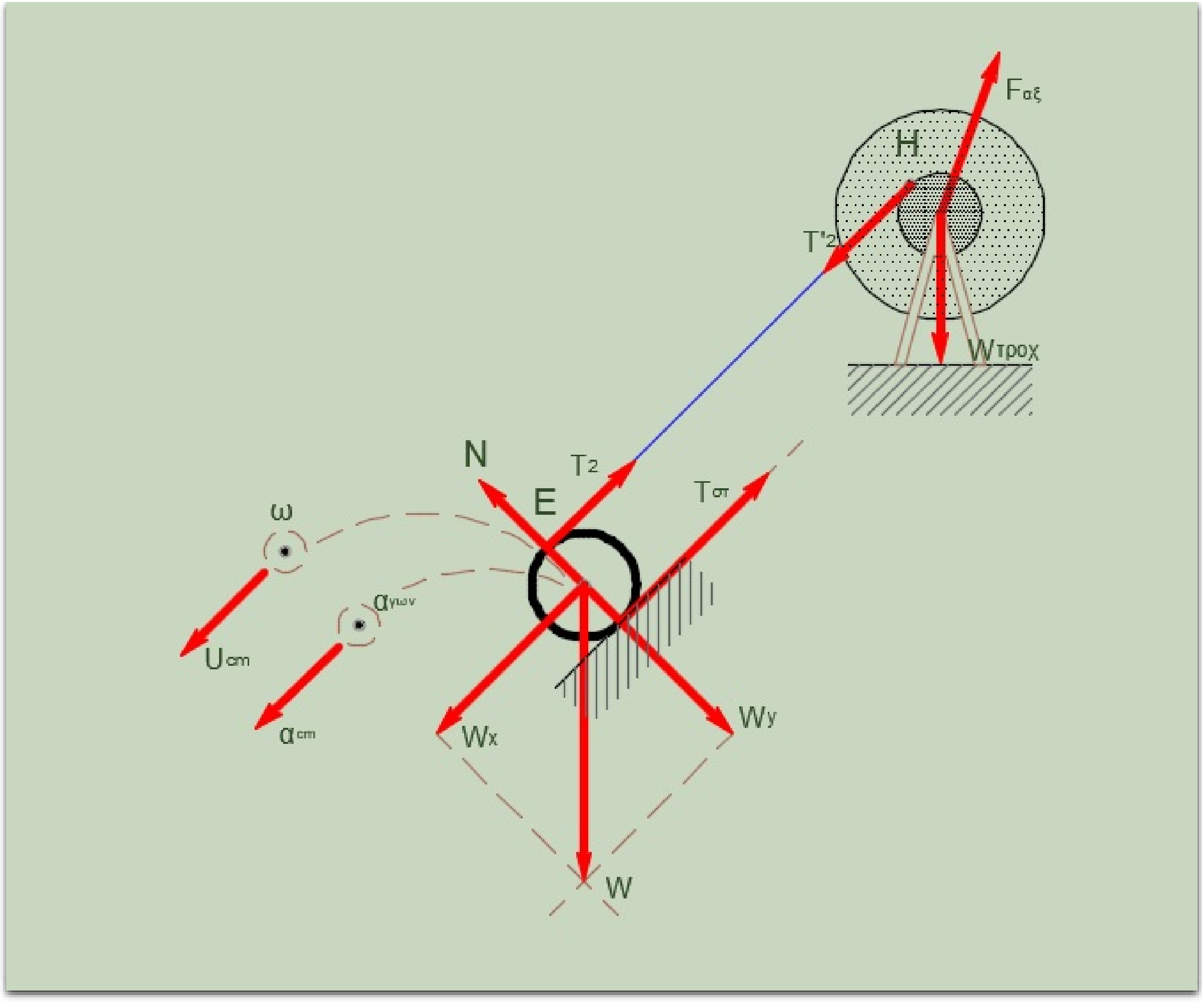
$$h = \mathrm{OP} - \mathrm{OP}' = \mathrm{OP} - \mathrm{OP} \cdot \eta\mu\varphi = \mathrm{OP} \cdot (1 - \eta\mu\varphi) = 0.2m$$

Επίπεδο μηδενικής δυναμικής ενέργειας βαρύτητας το κέντρο μάζας P του συστήματος (ράβδου, δίσκου) την στιγμή που η ράβδος γίνεται κατακόρυφη.

$$\mathrm{A\Delta ME}_{\rho-\Delta}(\mathrm{I} \to II) : K_I + U_1 = K_{II} + U_{II}$$

$$0 + (M + m_\Delta) \cdot g \cdot h = K_{II} \Rightarrow K_{II} = 24J$$

Δ4



$$\alpha)\underline{\tau\rho\acute{o}\pi o\varsigma}$$

νήμα(2) αβαρές, μη εκτατό $(\mathbf{T_2} = \mathbf{T'_2})$

ΚΧΟ:

$$\upsilon_E = 2 \cdot \upsilon_{cm} = 2 \cdot \omega \cdot R \Rightarrow \alpha_E = 2 \cdot \alpha_{cm} = 2 \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu} \cdot R$$
$$\upsilon_E = \upsilon_H = \omega_{\tau\rho o\chi} \cdot R \Rightarrow \alpha_E = \alpha_{\mathrm{H}} = \alpha_{\gamma\omega\nu_{\tau\rho o\chi}} \cdot R$$

m: ΜΕΤ.

$$\Sigma F_x = m \cdot \alpha_x \Rightarrow W_x - T_{\sigma\tau} - \mathbf{T_2} = m \cdot \alpha_{cm} \quad (1)$$

m: ΣΤΡΟΦ.

$$\Sigma\tau = \mathrm{I} \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu} \Rightarrow T_{\sigma\tau} \cdot R - T_2 \cdot R = \frac{1}{2} \cdot m \cdot R^2 \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu} \overset{\alpha_{cm} = \alpha_{\gamma\omega\nu} \cdot R}{\Longrightarrow} T_{\sigma\tau} - \mathbf{T_2} = \frac{1}{2} \cdot m \cdot \alpha_{cm} \quad (2)$$

$$(1)\Lambda(2) \Rightarrow W_x - 2T_2 = \frac{3}{2} \cdot m \cdot \alpha_{cm} \quad (3)$$

$$\tau\rho o\chi: \quad \Sigma\tau = \mathrm{I} \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu} \Rightarrow T'_2 \cdot R = 1.95 \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu(\tau\rho o\chi)} \underset{(3)}{\overset{\alpha_{\gamma\omega\nu(\tau\rho o\chi)} = \frac{2\alpha_{cm}}{R}}{\Longrightarrow}}$$

$$W_x - 2 \cdot \frac{1.95 \cdot \frac{2\alpha_{cm}}{R}}{R} = \frac{3}{2} \cdot m \cdot \alpha_{cm}$$

$$300 \cdot 0.8 - \frac{4 \cdot 1.95 \cdot \alpha_{cm}}{4 \cdot 10^{-2}} = 45 \cdot \alpha_{cm} \Rightarrow \alpha_{cm} = 1\frac{m}{sec^2}$$

$$\alpha_{cm} = \alpha_{\gamma\omega\nu} \cdot R \Rightarrow \alpha_{\gamma\omega\nu} = 5\frac{rad}{sec^2}$$

κύλινδρος:

$$s = \frac{1}{2} \cdot \alpha_{cm} \cdot t^2 \Rightarrow t = 2sec$$

$$\upsilon_{cm} = \alpha_{cm} \cdot t \Rightarrow \upsilon_{cm} = 2\frac{m}{sec}$$

$$\beta)\underline{\tau\rho\acute{o}\pi o\varsigma}$$

κύλινδρος:

$$\mathbf{\Theta MKE_{O \to S}} : K_{\tau\epsilon\lambda} - \mathrm{K}_{\alpha\rho\chi} = \Sigma W \Rightarrow (\frac{1}{2} \cdot m \cdot \upsilon_{cm}^2 + \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{2} \cdot m \cdot R^2 \cdot \omega^2) - 0 = (\Sigma F_x) \cdot S + (\Sigma\tau) \cdot \Delta\theta$$

$$\Sigma F_x = m \cdot \alpha_{cm}$$

$$\Sigma\tau = \mathrm{I} \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu}$$

$$\frac{3}{4} \cdot m \cdot \upsilon_{cm}^2 = m \cdot \alpha_{cm} \cdot s + \frac{1}{2} \cdot m \cdot R^2 \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu} \cdot \Delta\theta \underset{\Delta\theta \cdot R = S}{\overset{\alpha_{\gamma\omega\nu} \cdot R = \alpha_{cm}}{\Longrightarrow}}$$

$$\frac{3}{4} \cdot m \cdot \upsilon_{cm}^2 = m \cdot \alpha_{cm} \cdot s + \frac{1}{2} \cdot m \cdot \alpha_{cm} \cdot s \Rightarrow \frac{3}{4} \cdot m \cdot \upsilon_{cm}^2 = \frac{3}{2} \cdot m \cdot \alpha_{cm} \cdot S \Rightarrow \upsilon_{cm} = 2\frac{m}{sec}$$

$$\upsilon_{cm} = \alpha_{cm} \cdot t \Rightarrow 2 = \alpha_{cm} \cdot t \Rightarrow t = \frac{2}{\alpha_{cm}}$$

$$s = \frac{1}{2} \cdot \alpha_{cm} \cdot t^2 \Rightarrow 2 = \frac{1}{2} \cdot \alpha_{cm} \cdot t^2 \Rightarrow 2 = \frac{1}{2} \cdot \alpha_{cm} \cdot (\frac{2}{\alpha_{cm}})^2 \Rightarrow \alpha_{cm} = 1\frac{m}{s^2}$$

$$\gamma)\underline{\tau\rho\acute{o}\pi o\varsigma}$$

Ο κύλινδρος εκτελεί σύνθετη κίνηση, μεταφορική ΔS_{cm} και στροφική $R \cdot \Delta\theta$

ΚΧΟ για τον κύλινδρο

$$\Delta S_{cm} = R \cdot \Delta\theta$$

Η στροφή της τροχαλίας κατά $\Delta\theta'$ έχει σαν αποτέλεσμα να ξετυλίγεται νήμα μήκους $R \cdot \Delta\theta'$.

$$R \cdot \Delta\theta' = \Delta S_{cm} + R \cdot \Delta\theta$$

$$R \cdot \Delta\theta' = R \cdot \Delta\theta + R \cdot \Delta\theta \Rightarrow \Delta\theta' = 2\Delta\theta \Rightarrow \frac{d\theta'}{dt} = 2 \cdot \frac{d\theta}{dt} \Rightarrow \omega' = 2 \cdot \omega$$

Για το σύστημα των σωμάτων κύλινδρος - τροχαλία.

$$\mathbf{\Theta MKE_{O \to S}} : K_{\tau\epsilon\lambda} - \mathrm{K}_{\alpha\rho\chi} = \Sigma W \Rightarrow \frac{1}{2} \cdot m \cdot \upsilon_{cm}^2 + \frac{1}{2} \cdot (\frac{1}{2} \cdot m \cdot R^2) \cdot \omega^2 + \frac{1}{2} \cdot \mathrm{I}_{\tau\rho o\chi} \cdot (2 \cdot \omega)^2 = m \cdot g \cdot \eta\mu\varphi \cdot s$$

όπου $\omega = \frac{\upsilon_{cm}}{R}$

και μετά τις πράξεις $\upsilon_{cm} = 2\frac{m}{s}$

$$v_{cm} = \alpha_{cm} \cdot t \Rightarrow 2 = \alpha_{cm} \cdot t \Rightarrow t = \frac{2}{\alpha_{cm}}$$

$$s = \frac{1}{2} \cdot \alpha_{cm} \cdot t^2 \Rightarrow 2 = \frac{1}{2} \cdot \alpha_{cm} \cdot t^2 \Rightarrow 2 = \frac{1}{2} \cdot \alpha_{cm} \cdot \left(\frac{2}{\alpha_{cm}}\right)^2 \Rightarrow \alpha_{cm} = 1\frac{m}{s^2}$$

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

Published
13 June 2018

Category
Άσκηση

Tags

Βαθμολογικό [7]