Решения.

11 класс.

1. Движение связанных шайб можно представить как суперпозицию поступательного равномерного движения центра масс и вращения вокруг оси, проходящей через центр масс. Координату центра масс C найдем по формуле

$$y_C = \frac{ml}{m+2m} = \frac{l}{3},\tag{1}$$

Скорость центра масс

$$V = \frac{mV_0}{3m} = \frac{V_0}{3},$$
(2)

а угловая скорость вращения

$$\omega = \frac{V_0}{I}.$$
 (3)

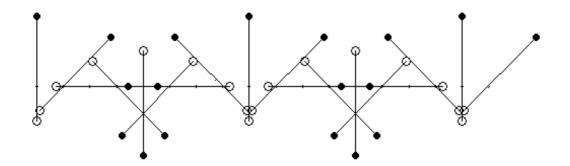
В таком представлении зависимости координат шайб от времени почти очевидны:

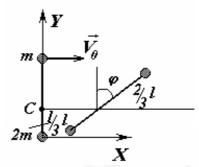
$$\begin{cases} x_{1} = \frac{V_{0}}{3}t + \frac{2}{3}l\sin\frac{V_{0}}{l}t \\ y_{1} = \frac{l}{3} + \frac{2}{3}l\cos\frac{V_{0}}{l}t \end{cases}; \begin{cases} x_{2} = \frac{V_{0}}{3}t - \frac{1}{3}l\sin\frac{V_{0}}{l}t \\ y_{2} = \frac{l}{3} - \frac{1}{3}l\cos\frac{V_{0}}{l}t \end{cases}$$
(4)

Для построения траекторий можно нарисовать нескольких положений связанных шайб при изменении угла поворота, например на 45° , и соединить их плавными линиями. Для этого удобно переписать уравнения движения в зависимости от угла поворота $\phi = \frac{V_0}{I} t$:

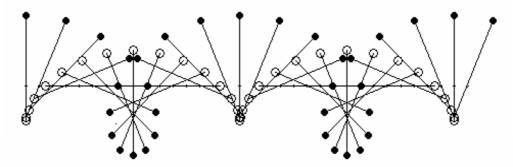
$$\begin{cases} x_1 = \frac{l}{3}(\varphi + 2\sin\varphi) & \begin{cases} x_2 = \frac{l}{3}(\varphi - \sin\varphi) \\ y_1 = \frac{l}{3}(1 + 2\cos\varphi) \end{cases} & \begin{cases} y_1 = \frac{l}{3}(1 - \cos\varphi) \end{cases} \end{cases}$$
(6)

Результат построения показан на следующем рисунке





Более эффектная картинка получится, если уменьшить шаг изменения угла поворота



Траекториями движения являются две циклоиды, первая из которых - удлиненная.

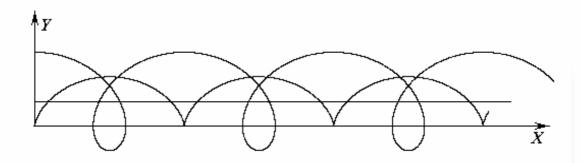


Схема оценивания.

Номер	Содержание	баллы	в том числе за
пункта		всего	подпункты
1	Разложение движения на составляющие	2	
2	Уравнения законов движения	5	
	- положение центра масс		1
	- скорость центра масс		1
	- угловая скорость вращения		1
	- закон движения тела <i>т</i>		1
	- закон движения тела <i>2m</i>		1
3	Построение траекторий	3	
	- метод построения		1
	- тела <i>т</i>		1
	- тела <i>2m</i>	_	1
	всего	10	