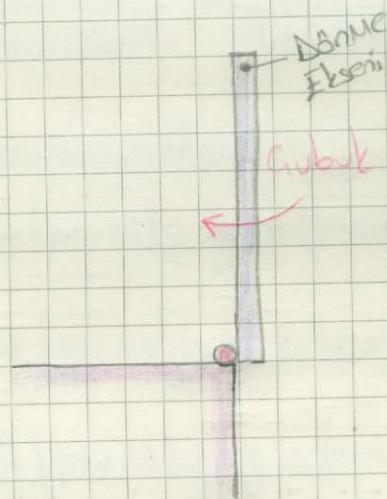


Örnek. Sekilde dörgen cubuk (uzunluğu 0,60 m ve kütlesi 1kg) bir ucundan  
gesen etsche göre, sekil döleninde dönüyor. Elastitik momenti  $0,12 \text{ kgm}^2$   
dir. Cubuk en alt noktasında geriken, durudurken olsa 0,20 kg'luk bir macun  
cubuya yepisiyor. Eğer corps'mada hemen önce, cubugun axial sırrotu  
 $2,4 \text{ rad/s}$  be corps'mada hemen sonra cubuk-macun sisteminin axial  
sırrotu ne olur?



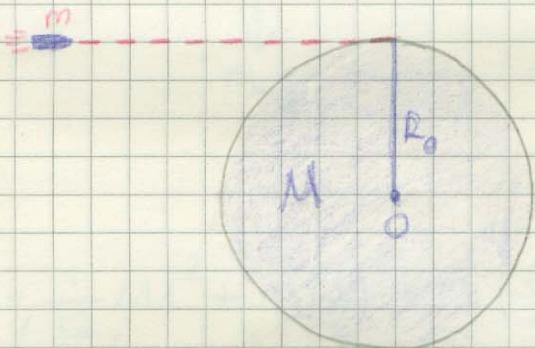
Cümlü

$$Iw_0 = (I + m_0 L^2) \omega$$

$$\omega = \frac{Iw_0}{I + m_0 L^2} = \frac{(0,12)(2,4)}{(0,12 + (0,2)(0,6)^2)}$$

$$\omega = 1,5 \text{ rad/s}$$

<sup>19</sup>  
 Örnek.  $v$  hızı ile giden  $m$  küteli bir nesne şekilde gösterildiği gibi  $R_0$  yaricaplı ve  $M$  küteli bir silindirin tençerine çarpiyor ve  $v$  içinde kalıyor. Başlangıçta durgun olan silindir yerinde sabit birken simetri ekseni etrafında dönmeye başlıyor. Sıkışma deneyimlerinden tork olmadığını kabul ederek bu çarpışmada sonra silindirin açısal hızını bulun. Kinetik enerji korunur mu?



Gözleme

$$R_0 m v = I \omega$$

$$R_0 m v = (I_{\text{sil}} + m R_0^2) \omega$$

$$R_0 m v = \left( \frac{1}{2} M R_0^2 + m R_0^2 \right) \omega$$

$$\cancel{R_0 m v} = \left( \frac{1}{2} M + m \right) R_0^2 \omega$$

$$\omega = \frac{m v}{\left( m + \frac{M}{2} \right) R_0}$$

Açısal momentum korunur. Kinetik enerji korunmaz

$$K_s - K_i = \frac{1}{2} I_{\text{sil}} \omega^2 + \frac{1}{2} (m R_0^2) \omega^2 - \frac{1}{2} m v^2$$

$$K_s - K_i = \frac{1}{2} \left( \frac{M R_0^2}{2} \right) \omega^2 + \frac{1}{2} (m R_0^2) \omega^2 - \frac{m v^2}{2}$$

$$K_s - K_i = \frac{1}{2} \left( \frac{M}{2} + m \right) \omega^2 \left( \frac{m v^2}{\frac{M}{2} + m} \right)^2 - \frac{m v^2}{2}$$

$$K_s - K_i = \frac{1}{2} \left( \frac{m^2 v^2}{\frac{M}{2} + m} \right) - \frac{m v^2}{2}$$

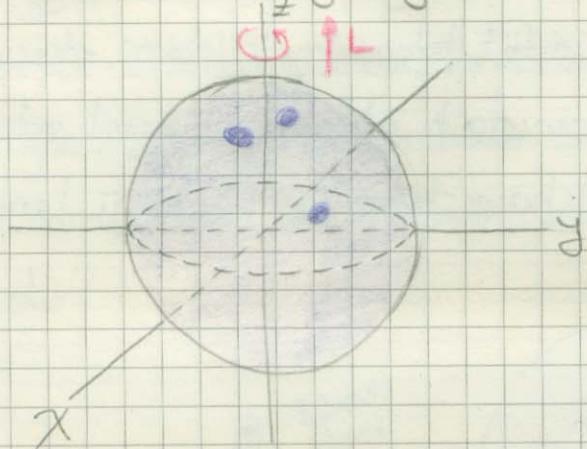
$$K_s - K_i = \frac{1}{2} \left( \frac{m^2 v^2 - \frac{m M}{2} v^2 - m^2 v^2}{\frac{M}{2} + m} \right)$$

$$K_s - K_i = - \frac{1}{4} \frac{m M}{\left( \frac{M+2m}{2} \right)} v^2$$

$$K_s - K_i = - \frac{m M}{2M+4m} v^2$$

Bu sonuc negatiftir. Bu nedenle  $K_s < K_i$  olur. Enerji esnek olmayan cisimlerde sonucu ısı enerjisine dönüştür.

Örnek. Sekilde gösterilen bowling topu  $10 \text{ dev/s}$ 'lik hızla döndüğünde göre açısal momenturnun büyüklüğünü tespit ediniz. ( $M = 6 \text{ kg}$ ,  $R = 0,12 \text{ m}$ )



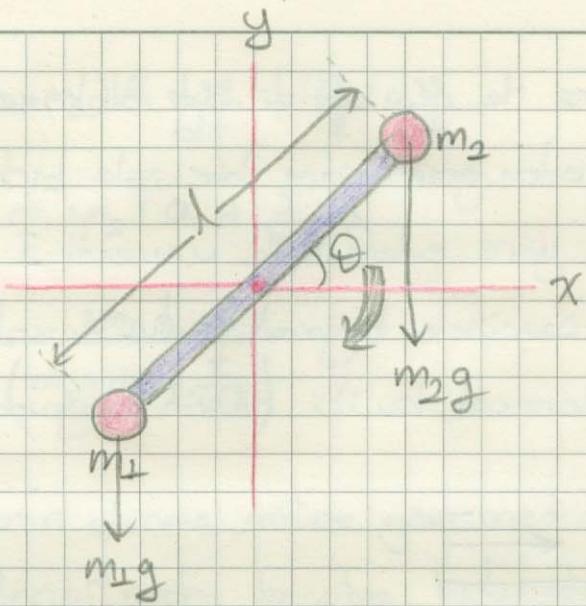
Cözüm

$$L = I\omega$$

$$= \left(\frac{2}{5} MR^2\right)\omega = \frac{2}{5} (6 \text{ kg})(0,12 \text{ m})^2 \cdot \left(10 \frac{\text{dev}}{\text{s}}\right) \left(2\pi \frac{\text{rad}}{\text{dev}}\right)$$

$$L = 2,17 \text{ kg m}^2/\text{s} \approx 2 \text{ kg m}^2/\text{s} \text{ elde edilir.}$$

Örnek.  $M$  kütlesi ve 1 uzunluklu katı bir cubuk, merkezinden geçen sırtlanmevi bir düzleme tutturulmuştur (sekildeki gibi). Bu cubukun uclarında  $m_1$  ve  $m_2$  kütleri iki parçacık bulunmaktadır. Sistem düzey bir düzlem içinde  $\omega$  açısal hızıyla dönmektedir. (a) sistemin açısal momenturnun büyüklüğün bir ifadesi bulunuz. (b) cubuk yeterlik  $\Theta$  açısı yaptığından, sistemin açısal ivmesinin büyüklüğü için bir ifade bulunuz.



Given:

$$(a) I = \frac{1}{12} Ml^2 + m_1 \left(\frac{l}{2}\right)^2 + m_2 \left(\frac{l}{2}\right)^2$$

$$I = \frac{l^2}{4} \left( \frac{M}{3} + m_1 + m_2 \right)$$

$$L = I\omega = \frac{l^2}{4} \left( \frac{M}{3} + m_1 + m_2 \right) \omega$$

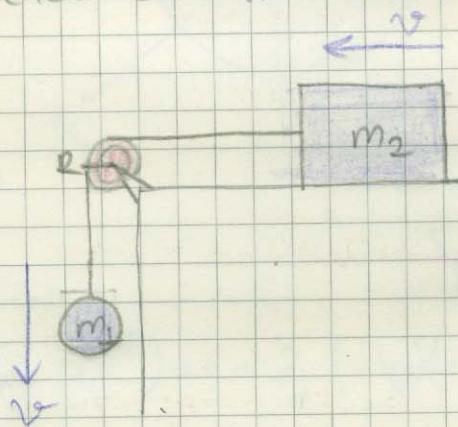
(b)

$$\sum \tau_{net} = I\alpha$$

$$m_1 g \frac{l}{2} \cos\theta - m_2 g \frac{l}{2} \cos\theta = \frac{l^2}{4} \left( \frac{M}{3} + m_1 + m_2 \right) \alpha$$

$$\boxed{\frac{2(m_1 - m_2)g \cos\theta}{\left(\frac{M}{3} + m_1 + m_2\right)} = \alpha}$$

**Örnek.**  $m_1$  küteli bir kore ile  $m_2$  küteli bir blok; şekilde görüldüğü gibi,  $R$  yaricaplı bir makaradan geçen ince bir iple birbirine bağlıdır. Makaronun, kendis eksenine göre eylemsizlik momenti  $I$  dir. Blok, sırtunesiz bir yayda daire üzerinde kaymaktadır. Açısal momentum ve tork kavramlarını kullanarak, bu iki cisimin doğrusal ivmesi için bir ifade elde ediniz.



**Cözüm**

$$L = m_1 vr + m_2 vr + I \frac{v}{R}$$

$$\sum T_{net} = \frac{dL}{dt}$$

$(\sum T_{dix})$  dış kuvvetlerin yaptığı tork'a baktıktan  $m_2$  kütlesinin ağırlığı yarış tarafların normal kuvvetiyle dengeleştiğinden bu kitle üzerinde net kuvvet sıfır olduğundan dış tork ( $T_{dix}$ )'a bir katkıda bulunmaz. Dış tork'a tek etki  $m_1$  tarafından gelir. Bu kitle makaronun açısını sağlayarak makara üzerinde bir tork oluşturur. O halde;

$$\sum T_{net} = \frac{dL}{dt}$$

$$m_1 g R = \frac{d}{dt} [(m_1 + m_2) R v + \frac{I}{R} v]$$

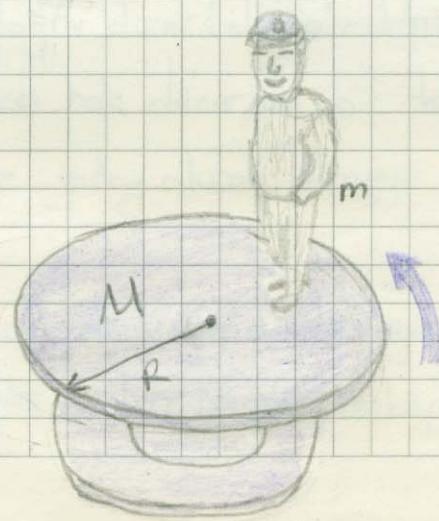
$$m_1 g R = (m_1 + m_2) R \frac{d\varphi}{dt} + \frac{I}{R} \frac{d\varphi}{dt}$$

$$m_1 g = (m_1 + m_2) a + \frac{I}{R^2} a$$

$$a = \frac{m_1 g}{(m_1 + m_2 + \frac{I}{R^2})}$$

Nöte: Makarının dönmeye nükle görre net torku hesaplarken, ipdeki gerilme kuvvetlerini neden hesabsa katmadığımızı merak edebilsiniz. Bunun sebebi, gerilme kuvvetlerinin, incelenen sistemin iç kuvvetleri olmalarıdır. Sadece dış kuvvetlerin torkları, açısal momentumun değişimine katkıda bulunur.

Örnek. Dairesel disk şeklindeki yatay bir tabla (platform), sırtlaması, düşey bir nil etrafında yatay bir düzlemede dönmektedir. (Aşağıdaki şekil.) Tabla  $M=100 \text{ kg}'\text{l}\text{k}$  bir kütleye ve  $R=2 \text{ m}'\text{l}\text{k}$  bir yarıçapı sahiptir.  $m=60 \text{ kg}$  küteli bir öğrenci, dönen tablonun merkezine doğru yavaşça yürümektedir. Öğrenci, dönen tablonun merkezindeyken sistemin açısal hızı  $2 \text{ rad/s}$  ise, öğrencinin merkezden  $r=0.5 \text{ m}$  uzaklıktakı bir noktaya ulaşlığında sistem açısal hızı ne olur?



## Cözüm

Bu rodatki hız değişimini, dönen but potansiyelinin kollarını kendine doğru çektiği sırada onun açısal hızındaki arttuğunu biremetecek tediir.

$I_p$ : Dönen tablonun eylemsizlik momenti

$I_0$ : Öğrencinin eylemsizlik momenti  
ve öğrenciyi  $m$  noktasal kotte ile tausıl edersek;

$$I_i = I_p + I_0 = \frac{1}{2} MR^2 + mr^2$$

$r < R$  olduğundak (bu mesafeye geldiğinde öğrenci)

$$I_s = I_{p_s} + I_{0s} = \frac{1}{2} MR^2 + mr^2$$

değerine düer eylemsizlik.

Açısal momentumun korunumu;

$$I_i w_i = I_s w_s$$

$$\left( \frac{1}{2} MR^2 + mr^2 \right) w_i = \left( \frac{1}{2} MR^2 + mr^2 \right) w_s$$

$$w_s = \left( \frac{\frac{1}{2} MR^2 + mr^2}{\frac{1}{2} MR^2 + mr^2} \right) w_i$$

$$w_s = \left( \frac{206 + 2410}{200 + 15} \right) 2 = 4,1 \text{ rad/s}$$

## 10,13. Jiroskopun YILPALANMASI

Basit bir jiroskop merkezinden bir kolla bağılmış ve bu kol etrafında serbestçe dönebilen bir tekerlektir. Eğer dönmeyen bir jiroskop (Şekil 10.8(a)) gibi, kolun bir ucunda bir desteğe tutturularak serbest bırakırsak, jiroskop asağı doğru, destek ucuna göre dönerek düşer. Düşme dönmesi içerdiginden

$$\vec{\tau} = \frac{d\vec{L}}{dt}$$

olarak yazılabilir. Bu denkleme göre düşme dönmeye (düşme) neden olan torkun jiroskopun boşluğunca sıfır olan açılım momentuminu değiştirdiğini söyleyelim. Bu torkun kaynağı, jiroskopu etkili eden  $Mg$  yerçekimi kuvvetidir, ve bu kuvvetin tekerleğin kolu merkezindeki etkili noktasından olağanüstü bir şekilde dönerken torku, şekil 10.8(b)’de görüldüğü gibi  $\vec{\tau}$ ’dır. Torkun büyüklüğü söyle olur:

$$\tau = Mg r \sin 90^\circ = Mg r.$$

Hızlıca dönen bir jiroskop farklı davranıştır. Kolun kendi bir eylem yürüye kaldırılıp serbest bırakıldığını varsayılim. Bir tarafta tekerleğin önce çok az esığı doğru düşer (derge noktasıne göre dönerek). Ama sonra tekerleğin etrafında hala dönerken bir tarafta da destek noktası. Odağın gelen bir ekse göre yeterince döndüğe kadar bu harekete yelpakma denir.

Dönen bir jiroskop dönmeyenin düşüğü gibi düşmedi de neden yukarıda kaldı? Anlıyoruz: Dönen jiroskop birakıldığında  $Mg$ ’nın

değistirileceği, tork, dönmeyende olduğu gibi boşlukta sıfır olsa  
çevresel momentumunu değil, jiroskopun döndürmesinden dolayı sıfır olmayan  
bir çevresel momentumu değiştirmelidir.

Sıfır olmayan bu ilk çevresel momentumu yelpolanın hareketine  
neden olduğunu onlara kın, önce jiroskopun döndürmesinden dolayı  
 $\rightarrow L$  çevresel momentumunu düşünelim. Durumu basitleştirmek için,  
jiroskopun döme hızının çok yüksek olduğunu, yani yelpolanın çevresel  
momentumunun  $I$ 'nın yarısında sınırlı edilebileceğini varsayıyın.  
Yelpolanın basladığında kolun 10.8(b)'de olduğu gibi yataş du-  
rumda olduğunu varsayıyın.  $I$ 'nın boyutunu

$$L = Iw$$

olarak verilir. Burada  $I$  jiroskopun eylemsizlik momenti,  $w$ 'de teke-  
rin kol etrafındaki döme çevresel süratidir. Şekil 10.8 (b)'de görd-  
üğü gibi  $L$  ve teknesin kol boyunca yönelmiştir.  $I$ ,  $I'$ ye paralel  
olduğundan,  $\Rightarrow$  torku  $I'$ ye dik olmalıdır.  $dI'$  degrisiini

$$dI' = \tau dt$$

olarak yazılabilir. Ancak çok hızlı dönen jiroskop versa  $|I'|$ 'nın boyutunu  
sabitdir. Böylece tork,  $I'$ 'nın sadece yönünü değiştirebilir boyutunu  
değil.

Yelpolanın hızı  $\omega$ 'yi bulmak için, önce  $dI'$ 'nın boyutunu bilmeliyiz.

$$dI' = \tau dt = M \alpha dt$$

$I'$ , küçük bir d<sup>2</sup> zaman aralığında kusat bir miktar ortasında, kol ve  $I'$ , zekseri  
etrafında kusat bir d<sup>2</sup> arası kadar yelpolanın hareketi yapar. (Şekil 10.8(c) de

$d\phi$  açısı artasılır olsa da direk olasılıkla (çarpıktır.)  $L = Iw$  ve  
 $dL = \tau dt = Mgr dt$  yordamıyla  $d\phi$  açısını söyle buluruz:

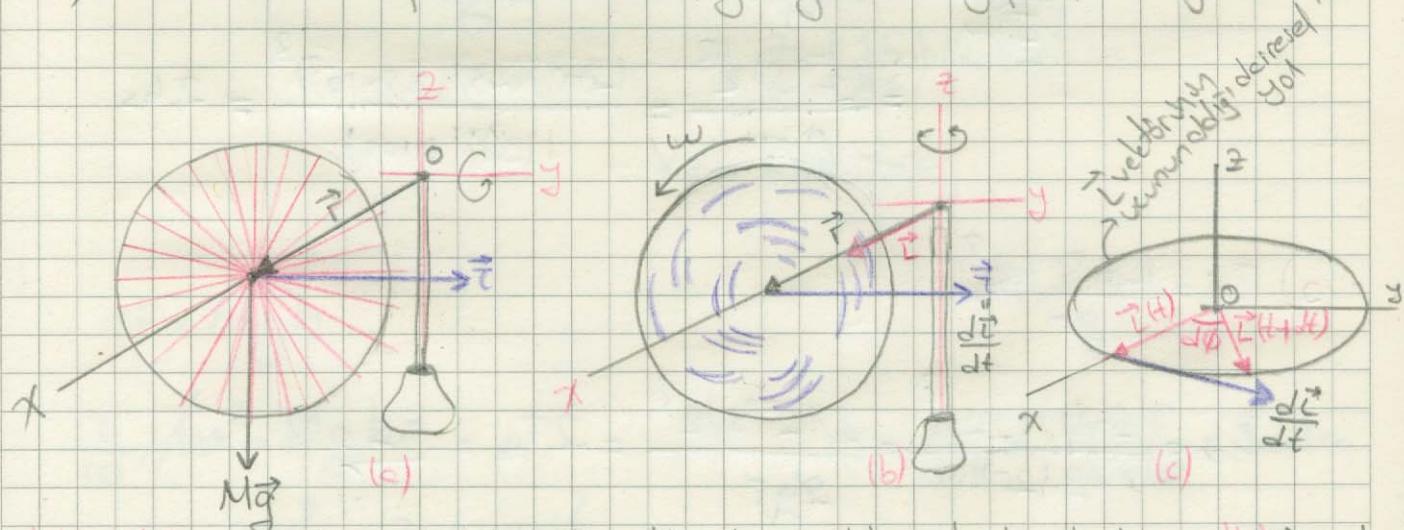
$$d\phi = \frac{dL}{L} = \frac{Mgr dt}{Iw}$$

Bu denklemini  $dt$ 'ye böölüp, yelpalanma hızı olarak  $\alpha = \frac{d\phi}{dt}$  yazarsak,  
 şunu elde ederiz.

$$\alpha = \frac{Mgr}{Iw} \quad (\text{yelpalanma acısol hız}) (A)$$

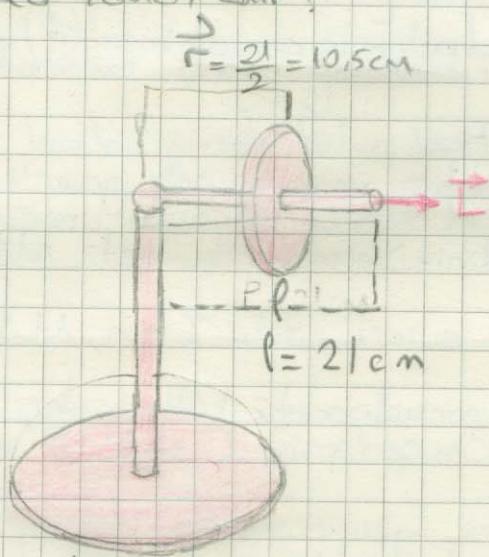
Bu sonuc, dönmeye hızı  $w$ 'nın büyük olduğu varsayımda geçerlidir.  $w$  büyük olursa,  $\alpha$ 'nın kısadır. Bu nedenle,  $Mgr$  kuvveti  $Mg$  olmasya da, yelpalanmanın olmayacağına da dikkat ediniz. Yerçekimi kuvveti  $Mg$  olmasya da,  $\alpha$  formülünün doğrulığını kontrol etmek için  $I$ 'nın,  $M$  kütlesinin fonksiyonu olmasından  $\alpha = \frac{Mgr}{Iw}$  formülündeki kütte gider; böylece  $\alpha$  küttenin bağımsız hale gelir.

Eğer dönen jiroskopun kolu yatayla bir açı yapacak şekilde durus  
 de  $\alpha = \frac{Mgr}{Iw}$  formülü geçerlidir. Ayrica, dönen bir topas içinde geçer-  
 lidir, çünkü dönen topas esas olarak, yatayla açı yapmış bir jiroskop'tur.



Sekil 10.2.(a) Dönmeyen bir jiroskop, tork  $\vec{\tau}$ 'dan dolayı bir  $xz$  düzleminde dönerken deviyor. (b)  $z$  eksenin momentumu ile hızlı dönen bir jiroskop,  $z$ -eksenin etrafında dönmeye. Yelpalanma hareketi  $xy$  düzleminde.  
 (c) Açısal momentumunakis degrisi  $d\phi/dt$   $z$  eksenin  $0$  etrafında dönmeye neden oluyor.

**Deneb.** Oyuncak bir jiroskop 21cm uzunluğunda ince bir noste takiben 170g'lik 5,5cm yarıçaplı bir diskitten oluşmaktadır (aşağıdaki şekil). Jiroskop 45 dev/s'de dönmektedir. Jiroskopun bir ucu bir destek üzerinde duruyor ve diğer ucu destek etrafında yarım dördüncü prisesyonda (yol pano) yapıyor. (a) Jiroskopun bir dönüsü ne kadar zaman alır? (b) Jiroskopun botan boyutları ikiye katlanırsa (yarıçap 11cm) bir dege dömesi ne kadar zaman alır?



Gözde

$$a) T = \frac{2\pi}{\omega} = \frac{2\pi}{\frac{Mgr}{Iw}} = \frac{2\pi Iw}{Mgr} = \frac{2\pi \left(\frac{M(2)^2}{2}\right)(2\pi f)}{Mgr}$$

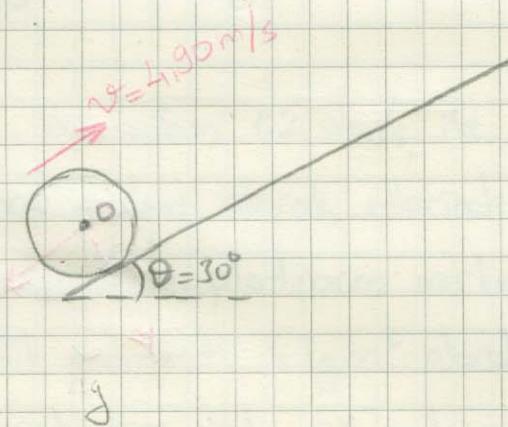
$$= \frac{(2\pi^2 f) R^2}{gr} = \frac{(2\pi^2)(45)(5,5 \times 10^{-2})^2}{(9,8)(0,105)} = 2,6 s$$

$$b) T_{\text{iki}} = \frac{(2\pi^2 f) R^2}{gr}$$

$$T_{\text{son}} = \frac{(2\pi^2 f)(2R)^2}{g(2r)} = \frac{4(2\pi^2 f)R^2}{2gr} = 2T_{\text{iki}} = \frac{5,2}{?} s$$

**Örnek.** Ağırlığı  $36\text{N}$  olan küt bir küre, açısı  $30^\circ$  olan bir eğik düzlemden yukarı doğru yuverleniyor. Eğik düzlemin altındayken kürenin çizgisel hızı,  $4,90\text{ m/s}$  olarak veriliyor. (a) Eğik düzlemin basında kürenin kinetik enerjisi nedir? (b) Küre eğik düzlemede ne kadar yol alır? (c) (b) sıklının cevabı kürenin katlesine bağlı midir? (Not: Eğik düzleme sıyrılmamasıdır.)

(Cözüm)



(a)

$$\begin{aligned} KE &= \frac{1}{2} Mv^2 + \frac{1}{2} Iw^2 \\ &= \frac{1}{2} Mv^2 + \frac{1}{2} \frac{2}{5} Mv^2 \frac{g^2}{R^2} \\ &= \frac{1}{2} M \left(1 + \frac{2}{5}\right) v^2 \Rightarrow KE = \frac{7}{10} Mv^2 \\ &= \frac{7}{10} \left(\frac{36}{9,8}\right) (4,90)^2 \end{aligned}$$

$$KE = 61,7 \text{ Joule}$$

(b)

$$KE = Mgh$$

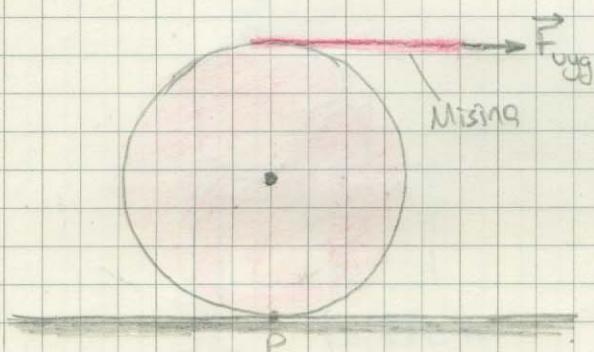
$$\frac{7}{10} Mv^2 = Mgh$$

$$h = \frac{7v^2}{10g} = \frac{7}{10} \frac{(4,90)^2}{9,8} = 1,715 \text{ m}$$

$$x = \frac{h}{\sin \theta} = \frac{1,715}{\sin 30^\circ} = 3,43 \text{ m}$$

**Örnek.** Şekilde, etrafına misina serilmiş dögen katı bir silindir ve ona etkilenen yatay  $12\text{ N}$ 'lik bir  $\vec{F}_{\text{uyg}}$  kuvvetini gösteriyor. Külesi  $10\text{ kg}$  ve yarıçapı  $0,10\text{ m}$  olan silindir, yatay düzleme durgunce yuverleniyor.

- (a) Silindirin kötle merkezinin ivmesinin boyutluğu nedir? (b) Silindirin kötle merkezine göre, açısal ivmesinin boyutluğu nedir? (c) Silindire etki eden sertleşme kuvveti, birim vektör gösterimi ile ne olur?



**Cözüm**

- (a) P noktasına göre;

$$F(2R) = I\alpha$$

$$2FR = \left( \frac{MR^2}{2} + MR^2 \right) \frac{\alpha_m}{R}$$

$$2FR = \frac{3MR^2}{2} \alpha_m \Rightarrow \alpha_m = \frac{4}{3} \frac{F}{M} = \frac{4}{3} \frac{(12)}{(10)}$$

$$\alpha_m = 16 \text{ rad/s}^2$$

(b)  $a = \alpha R \Rightarrow \alpha_m = \frac{a_m}{R}$

$$\alpha_m = \frac{16}{(G, 10)} = 16 \text{ rad/s}^2$$

(c) Newton'un II. yasasından yola çıkarsak;

$$(12N) - f_s = 10 \text{ax}_M$$

$$f_s = 12 - (10)(1,6)$$

$$f_s = -4N$$

Bu sonuc kuvvetin yönünü ters gösterimizi gösterir. Böylece

$$f_s = (4N)\hat{i}$$

olar.

**Örnek.** Bir adam 1,2 dev/s ile dönen bir platform üzerinde, kolları sıvı yatacak şekilde, ellerinde tırnaklarla duruyor. Adamın, tırnakların ve platformun, platform merkezinden dik gelen eksene göre eylemsizlik momenti  $6 \text{ kgm}^2$  olduğunu veriliyor. Adam tırnakları hareket ettirerek, eğer sistemin eylemsizlik momentini  $2 \text{ kgm}^2$ 'ye düşürse (a) platformun son axial hızını ve (b) sistemin yeni kinetik enerjisinin ilkinde oranı ne olur?

**Cözüm**

$$(a) I_{\text{ilk}} = 6 \text{ kgm}^2, I_{\text{son}} = 2 \text{ kgm}^2$$

Aksel momentumun konumundan;

$$I_{\text{ilk}} w_{\text{ilk}} = I_{\text{son}} w_{\text{son}}$$

$$I_{\text{ilk}} f_{\text{ilk}} = I_{\text{son}} f_{\text{son}}$$

$$f_{\text{son}} = \frac{I_{\text{ilk}} f_{\text{ilk}}}{I_{\text{son}}} = \frac{6(1,2)}{2} = 3,6$$

$$P_{\text{son}} = 3,6 \frac{\text{dev.}}{\text{s}}$$

$$(b) \frac{K_s}{K_i} = \frac{\frac{1}{2} I_{\text{son}} (w_{\text{son}})^2}{\frac{1}{2} I_{\text{ilk}} (w_{\text{ilk}})^2}$$

$$\frac{K_s}{K_i} = \frac{I_{\text{son}} f_{\text{son}}^2}{I_{\text{ilk}} f_{\text{ilk}}^2} = \frac{2(3,6)^2}{6(1,2)^2}$$

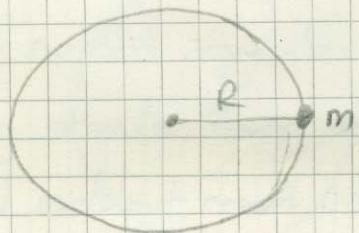
$$\frac{K_s}{K_i} = 3$$

Kinetik enerjinin artısı sadece saklanabilir: Adam tırnakları vücuduna dokuya bastırmada eylemsizlik momentini attırmış ve bu yapmıştır. Bu enerji, adamın iş enerjisinden kaynaklanır.

$$f_{\text{son}} = 3,6 \frac{\text{dev.}}{\text{s}}$$

"Örnek." Merkezdeki  $0,10\text{m}$  olan bir plak, merkezinden geçen dik bir eksende,  $4,7 \text{ rad/s}'$ lik bir axial hızla serbestçe dönmektedir. Plakın eksenine göre eylemsizlik momenti  $5 \times 10^{-4} \text{ kgm}^2$ 'dir. Külesi  $0,020 \text{ kg}$  olan yapışkan bir parça (cam mucunu) plakın üzerine tepeinden dik olarak düşüp kemerine yapışıyor. Maevn plaka yapışıkların hemen sonrası plakın axial hızı ne olur?

**Cözüm**



$$I\omega = I_{\text{son}}\omega'$$

$$I\omega = (I + m_c R^2)\omega'$$

$$\omega' = \frac{I\omega}{I + m_c R^2} = \frac{(5 \times 10^{-4})(4,7)}{(5 \times 10^{-4} + 0,020)(0,10)^2} = 3,33 \text{ rad/s}$$