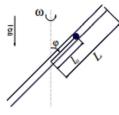


**Zadanie 4**

Rurka o długości  $2L$  obraca się w polu siły ciężkości ze stałą prędkością kątową  $\vec{\omega}$  wokół osi przechodzącej przez jej środek i równoległą do  $\vec{g}$  (rysunek obok). Oś rurki nachylona jest do osi obrotu pod kątem  $\varphi$ . Wewnątrz rurki, w odległości  $l_0$  od jej środka, znajduje się kula o masie  $m$  przywiązana do nitki, która jest napięta. W pewnym momencie nitka pęka i kula zaczyna się poruszać. Znaleźć: ruch kulki  $r(t)$ , siły reakcji działające na kulce  $\vec{F}(t)$  oraz wektor prędkości w momencie  $T$  gdy kulka opuszcza rurkę  $\vec{v}$ .



**Odpowiedź:** W układzie związanym z rurką, oś z prostopadła do rurki, skierowana do góry:

$$x(t) = 2A \cosh[\omega \sin(\varphi)t] + \frac{g \cos(\varphi)}{\omega^2 \sin^2(\varphi)}, A = \frac{1}{2} \left( l_0 - \frac{g \cos(\varphi)}{\omega^2 \sin^2(\varphi)} \right),$$

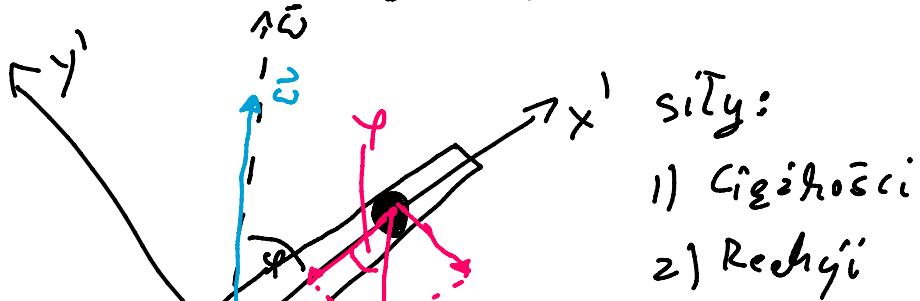
$$\vec{F}(t) = (0, 4Am\omega^2 \sin^2(\varphi) \sinh[\omega \sin(\varphi)t], mg \sin(\varphi) + \frac{1}{2}m\omega^2 x \sin(2\varphi)).$$

W układzie nieobracającym się, pokrywającym się w układzie rurki w chwili  $t = 0$ :

$$\vec{v} = [v(L) \sin(\varphi) \cos(\omega t) - \omega L \sin(\varphi) \sin(\omega t), v(L) \sin(\varphi) \sin(\omega t) + \omega L \sin(\varphi) \cos(\omega t), v(L) \cos(\varphi)],$$

$$v(L) = 2A\omega \sin(\varphi) \sinh[\omega \sin(\varphi)T]$$

$$\vec{a}_m = \vec{F} - m\vec{a}_0 - m \left( \frac{d\vec{\omega}}{dt} \times \vec{r} \right) - 2m(\vec{\omega} \times \vec{v}) - m\vec{\omega} \times (\vec{\omega} \times \vec{r})$$



$$1) \vec{Q} = -mg \cos \varphi \hat{e}_x' - mg \sin \varphi \hat{e}_y'$$

$$\vec{\omega} = \omega \cos \varphi \hat{e}_x' + \omega \sin \varphi \hat{e}_y'$$

$$2) \vec{R} = R_y' \hat{e}_y' + R_z' \hat{e}_z'$$

$$\frac{d\vec{\omega}}{dt} = 0$$

$$\vec{\omega} \times \vec{v} = \vec{\omega} \times (\dot{x} \cdot \hat{e}_x') = -\dot{x} \omega \sin \varphi \hat{e}_z$$

$$\vec{\omega} \times \vec{\omega} \times \vec{r} = \vec{\omega} \times (\vec{\omega} \times x \cdot \hat{e}_x') = \vec{\omega} \times (-\omega \sin \varphi \cdot x \hat{e}_z) =$$

$$= \omega^2 x \sin \varphi \cos \varphi \hat{e}_y - \omega^2 x \sin^2 \varphi \hat{e}_x'$$

$$x'_s$$

$$\Rightarrow m \ddot{x} = -mg \cos \varphi - \omega^2 x \sin^2 \varphi \cdot x$$

$$\Rightarrow$$

$$\ddot{x} + \omega^2 \sin^2 \varphi \cdot x = g \cos \varphi$$

RÓRJ:

$$x = e^{\lambda t} \Rightarrow \lambda^2 + \omega^2 \sin^2 \varphi = 0 \Rightarrow \lambda = \omega \sin \varphi; \lambda_2 = -\omega \sin \varphi$$

RSRN:

$$x = B \Rightarrow \omega^2 \sin^2 \varphi \cdot B = g \cos \varphi$$

$$\Rightarrow B = g \cos \varphi$$

$$x > B \Rightarrow \omega > 0 \quad \varphi' > -\pi \rightarrow \varphi$$

$$\Rightarrow B = \frac{g \cos \varphi}{\omega^2 \sin^2 \varphi}$$

$$\Rightarrow R \text{ or } N: x = C_1 e^{-\lambda t} + C_2 e^{-\lambda t} + B$$

$$x(0) = \varphi_0 \Rightarrow C_1 + C_2 + B = \varphi_0$$

$$\dot{x}(0) = 0 \Rightarrow C_1 - C_2 = 0 \Rightarrow C_1 = C_2 \Rightarrow C_1 = \frac{\varphi_0}{2} - \frac{B}{2}$$

$$\Rightarrow x = 2C_1 \frac{e^{\lambda t} + e^{-\lambda t}}{2} + B \approx 2C_1 \cosh(\omega \sin \varphi \cdot t) + \frac{g \cos \varphi}{\omega^2 \sin^2 \varphi}$$

$$C_1 = \frac{\varphi_0}{2} - \frac{g \cos \varphi}{\omega^2 \sin^2 \varphi}$$

y:

$$\Omega = -mg \sin \varphi + R_y - m \omega^2 x \sin \varphi \cos \varphi$$

$$\Rightarrow R_y = mg \sin \varphi + m \omega^2 x \sin \varphi \cos \varphi = mg \sin \varphi + \frac{1}{2} n \omega^2 \sin(2\varphi)$$

z:

$$\Omega = R_z + 2m \dot{x} \sin \varphi \Rightarrow R_z = -2m \dot{x} \sin \varphi$$

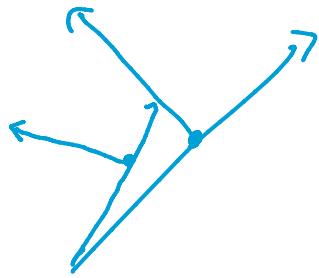
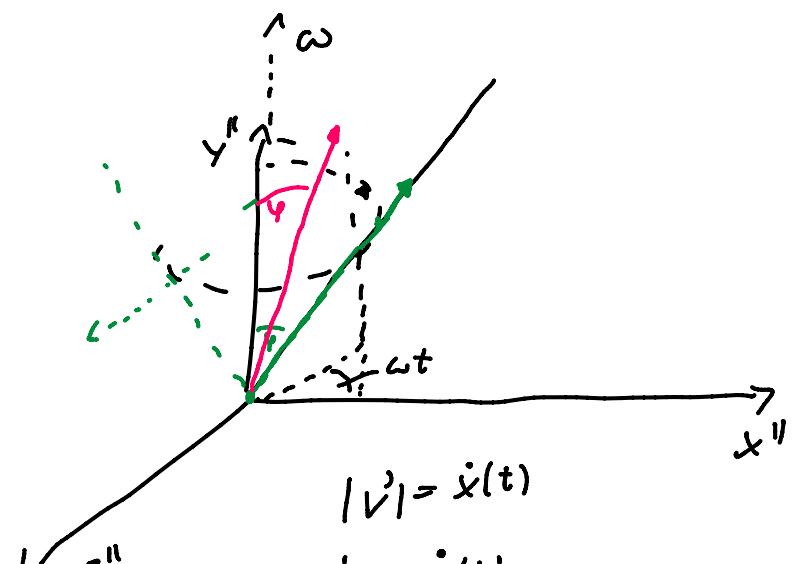
$$x = 2C_1 \cosh(\omega \sin \varphi \cdot t) + B \Rightarrow \dot{x} = 2\omega \sin \varphi C_1 \sinh(\omega \sin \varphi \cdot t)$$

$$\Rightarrow R_z = -4m \omega \sin \varphi C_1 \sinh(\omega \sin \varphi \cdot t)$$

$$x = L = 2C_1 \cosh(\omega \sin \varphi \cdot T) + B$$

$$\Rightarrow T = \frac{1}{\omega \sin \varphi} \operatorname{arccosh}\left(\frac{L-B}{2C_1}\right)$$

$$\dot{x}(T) = 2 \omega \sin \varphi C_1 \sinh(\omega \sin \varphi \cdot T)$$



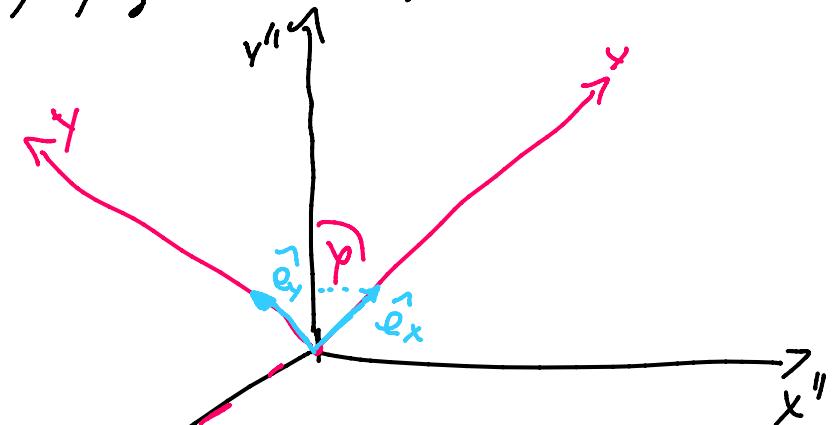
$$|v^1| = \dot{x}(t)$$

$$v_y^1 = \dot{x}(t) \cos \varphi$$

$$v_z^1 = \dot{x}(t) \sin \varphi \cdot \sin(\omega t)$$

$$v_x^1 = \dot{x}(t) \sin \varphi \cdot \cos(\omega t)$$

new system rotated  $x'y'z'$  is related to  $x''y''z''$



$$\hat{e}_x = \sin \varphi \hat{e}_{x''} + \cos \varphi \hat{e}_{y''}$$

$$\hat{e}_y = -\cos \varphi \hat{e}_{x''} + \sin \varphi \hat{e}_{y''}$$

$$\vec{v}^1 \cdot \hat{e}_x = \dot{x}(t) \sin \varphi \cdot \cos(\omega t) \cdot \sin \varphi + \dot{x}(t) \cos \varphi \cdot \cos \varphi$$

$$\vec{v}^1 \cdot \hat{e}_y = -\dot{x} \sin \varphi \cos(\omega t) \cos \varphi + \dot{x} \sin \varphi \cos \varphi$$

$$\vec{v}^1 \cdot \hat{e}_z = \dot{x} \sin \varphi \sin(\omega t)$$

$$\Rightarrow \vec{v}^1 = (\dot{x} \sin^2 \varphi \cos(\omega t) + \dot{y} \cos^2 \varphi) \hat{e}_x +$$

$$+ (-\dot{x} \sin \varphi \cos \varphi \cos(\omega t) + \dot{y} \sin \varphi \cos \varphi) \hat{e}_y$$

$$+ \dot{x} \sin \varphi \sin(\omega t) \hat{e}_z$$

$$\vec{v} = \vec{v}^1 + \vec{\omega} \times \vec{r}^1$$

$$\vec{r}^1 = (\dot{x} \sin^2 \varphi \cos(\omega t) + \dot{y} \cos^2 \varphi) \hat{e}_x +$$

$$+ (-\dot{x} \sin \varphi \cos \varphi \cos(\omega t) + \dot{y} \sin \varphi \cos \varphi) \hat{e}_y$$

$$+ \dot{x} \sin \varphi \sin(\omega t) \hat{e}_z$$

$\times \omega \cos \varphi (\sin^2 + \cos^2 \varphi)$

$$\vec{\omega} = \omega \sin \varphi \cdot \hat{e}_x + \omega \cos \varphi \hat{e}_y$$

$$\Rightarrow \vec{\omega} \times \vec{r}^1 = (-x \omega \sin \varphi \cos \varphi \cdot \sin \omega t) \hat{e}_x + (-x \omega \sin^2 \varphi \sin \omega t) \hat{e}_y$$

$$+ (-x \omega \sin^2 \varphi \cos \varphi \cos \omega t + x \omega \sin^2 \varphi \cos \varphi + x \omega \sin^2 \varphi \cos \omega t + x \omega \cos^3 \varphi) \hat{e}_z$$

$$\vec{\omega} \times \vec{r}^1 = [-x \omega \sin \varphi \cos \varphi \cdot \sin \omega t, -x \omega \sin^2 \varphi \sin \omega t, x \omega \cos \varphi - x \omega \sin^2 \varphi]$$

$$\Rightarrow \vec{v}(T) = \vec{v}^1(T) + (\vec{\omega} \times \vec{r})(T) =$$

$$= [\dot{x}(T) \sin^2 \varphi \cos(\omega T) + \dot{y}(T) \cos^2 \varphi - L \omega \sin \varphi \cos \varphi \sin \omega T,$$

$$- \dot{x}(T) \sin \varphi \cos \varphi \cos(\omega T) + \dot{y}(T) \sin \varphi \cos \varphi - \omega L \sin^2 \varphi \sin(\omega T),$$

$$- \dot{x}(T) \sin \varphi \sin(\omega T) + L \omega (\cos \varphi - \sin^2 \varphi)]$$