Javítási kulcs XI. Oszt.

I. a)
$$x = A \sin(\omega \cdot t + \varphi_0)$$
, mivel $y = A$, ha $t = 0 \implies x = A \sin(\omega \cdot t + \frac{\pi}{2})$

$$\boldsymbol{\omega} = \sqrt{\frac{k}{m_1}} = 10 \, rad/s$$

Az
$$\frac{A}{2} = A \sin\left(10t_1 + \frac{\pi}{2}\right)$$
-ből \Rightarrow $10t_1 + \frac{\pi}{2} = \frac{5\pi}{6}$ \Rightarrow $t_1 = \frac{\pi}{30}s$

$$h = \frac{gt_1^2}{2} = \frac{1}{18}m$$

3p

b)
$$v_1 = \omega \cdot A \cos\left(10t_1 + \frac{\pi}{2}\right) = 0.4 \cos\left(\frac{5\pi}{6}\right) = -0.2\sqrt{3} = -0.346 \, m/s$$
 0.5p

$$v_2 = g \cdot t_1 = \frac{\pi}{3} = 1,05 \, m/s \,, \qquad v_2 \approx 3v_1$$

$$\Delta \vec{p} = \vec{F} \cdot \Delta t$$
 , $\Delta t \to 0$, \vec{F} véges \Rightarrow $\vec{p}_{kez \det i} = \vec{p}_{vegso}$ 0,5p

Az impulzus megmaradását a vízszintes irányú mozgásra alkalmazva: $m_1v_1=\left(m_1+m_2\right)v$

$$\Rightarrow \qquad v = \frac{v_1}{3} = -0.115 \, m/s$$

Függőleges irányban a végső impulzus zérus 0,5p

$$Q = \frac{m_1 v_1^2}{2} + \frac{m_2 v_2^2}{2} - \frac{(m_1 + m_2)v^2}{2} = \frac{m_1 v_1^2}{2} \left(1 + 18 - \frac{1}{3}\right) = 0,224J$$

4p

c)
$$E = E_m + E_h$$
, $E = \frac{kA^2}{2}$, $E_m = \frac{(m_1 + m_2)v^2}{2}$, $E_h = \frac{kx_1^2}{2}$ \Rightarrow

$$\Rightarrow A' = \sqrt{\frac{(m_1 + m_2)v^2}{k} + x_1^2} = 2\sqrt{2}cm$$
 1p

$$\omega' = \sqrt{\frac{k}{m_1 + m_2}} = 10 \frac{\sqrt{3}}{3} \, rad/s$$
 0,5p

$$x' = A' \sin(\omega' \cdot t + \varphi'_0)$$
-ből, ha $t = 0$ \Rightarrow $\sin \varphi'_0 = \frac{\sqrt{2}}{2}$

mivel a sebesség az
$$O$$
 pont felé mutat, előjele negatív $\Rightarrow \varphi_0' = \frac{3\pi}{4}$ **0,5p**

A mozgásegyenlet:
$$x' = 2\sqrt{2} \sin\left(10\frac{\sqrt{3}}{3} \cdot t + \frac{3\pi}{4}\right)$$
 0,5p

3p

Összesen 10p

II. a) A rugók egyensúlyi megnyúlásait a $kx_{01}=2mg$ és $kx_{02}=mg$ összefüggések határozzák meg 1p

Az adott pillanatban a dinamikai egyenletek, pozitívnak véve a lefele mutató irányt:

$$-k(x_{02} + x_2 - x_1) + mg = ma_2 \qquad \Rightarrow \qquad -k(x_2 - x_1) = ma_2$$
 1p

$$mg + k(x_{02} + x_2 - x_1) - k(x_{01} + x_1) = ma_1 \implies k(x_2 - x_1) - kx_1 = ma_1$$
 1p

A fenti egyenletekből $x_2 - 2x_1 = \frac{m}{k}a_1$ és $x_1 - x_2 = \frac{m}{k}a_2$

Mivel
$$x_1 = A_1 \sin(\omega \cdot t)$$
 \Rightarrow $a_1 = -\omega^2 A_1 \sin(\omega \cdot t) = -\omega^2 x_1$
 $x_2 = A_2 \sin(\omega \cdot t)$ \Rightarrow $a_2 = -\omega^2 A_2 \sin(\omega \cdot t) = -\omega^2 x_2$ **1p**

$$\Rightarrow x_2 = (2 - \alpha)x_1 \quad \text{és} \quad x_2(1 - \alpha) = x_1 \quad \text{, ahol} \quad \alpha = \frac{m\omega^2}{k}$$

Az egyenleteket elosztva $\Rightarrow \frac{1}{1-\alpha} = \frac{2-\alpha}{1} \Rightarrow \alpha^2 - 3\alpha + 1 = 0 \Rightarrow$

$$\alpha_{1,2} = \frac{3 \pm \sqrt{5}}{2}$$
 \Rightarrow $\omega^2 = \frac{k}{m} \cdot \frac{3 \pm \sqrt{5}}{2}$ \Rightarrow $\omega_1 = \sqrt{\frac{k(3 + \sqrt{5})}{2m}}$ és $\omega_2 = \sqrt{\frac{k(3 - \sqrt{5})}{2m}}$ **1p**

6p

b) Ha
$$\omega = \omega_1 = \sqrt{\frac{k(3+\sqrt{5})}{2m}}$$
, $\alpha = \alpha_1 = \frac{3+\sqrt{5}}{2}$ $\Rightarrow x_2 = \frac{1-\sqrt{5}}{2}x_1$ 1p

Ha $\omega = \omega_2 = \sqrt{\frac{k(3-\sqrt{5})}{2m}}$, $\alpha = \alpha_2 = \frac{3-\sqrt{5}}{2}$ $\Rightarrow x_2 = \frac{1+\sqrt{5}}{2}x_1$ 1p

2p

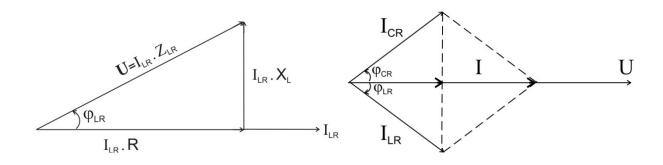
c) $\omega = \omega_1$ esetén, mivel $\sqrt{5} > 1$ sgn $x_2 = -\operatorname{sgn} x_1$ az anyagi pontok ellentétes irányú rezgéseket végeznek **1p** $\omega = \omega_2$ esetében sgn $x_2 = \operatorname{sgn} x_1$ a rezgések azonos irányúak **1p**

2p Összesen 10p

III. a)
$$L = L_1 + L_2$$
, ahol $L_1 = \frac{\mu_0 S N^2}{2l}$ és $L_2 = \frac{\mu_0 \mu_r S N^2}{2l}$

$$\omega^2 LC = 1$$
 \Rightarrow $L = \frac{1}{\omega^2 C} = \frac{\pi}{4} mH$ \Rightarrow $\mu_r = \frac{2lL}{\mu_0 SN^2} - 1 = 13$

$$tg \varphi_{LR} = \frac{AL}{R}$$
, $tg \varphi_{CR} = \frac{AC}{R}$ \Rightarrow $\varphi_{LR} = \varphi_{CR}$ \Rightarrow I és U fázisban vannak \Rightarrow $I = 2I_{RL} \cos \varphi_{LR}$



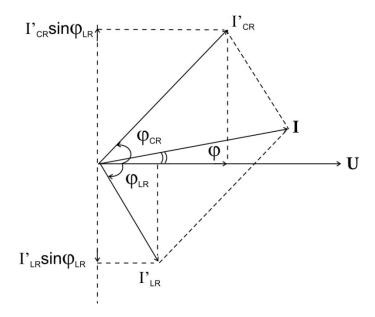
$$\Rightarrow \cos \varphi_{LR} = \frac{R}{Z_{LR}} \Rightarrow I = 2\frac{U \cdot R}{R^2 + X_L^2} = 1,95A \cong 2A \Rightarrow i(t) = 2\sqrt{2}\sin(2\pi \cdot 10^4 \cdot t) \quad \mathbf{1p}$$

$$\frac{}{3\mathbf{p}}$$

c)
$$p(t) = u(t) \cdot i(t) = U_{\text{max}} \sin(\omega \cdot t) \cdot I_{\text{max}} \sin(\omega \cdot t - \varphi) = \frac{1}{2} U_{\text{max}} I_{\text{max}} \left[\cos \varphi - \cos(2\omega \cdot t - \varphi)\right] \Rightarrow p(t) = U \cdot I \cos \varphi - U \cdot I \cos(2\omega \cdot t - \varphi), \text{ de}$$

1p

$$-1 \le \cos(2\omega \cdot t - \varphi) \le +1 \implies p_{\max} = U \cdot I(\cos \varphi + 1) ; p_{\min} = U \cdot I(\cos \varphi - 1)$$
 1p



$$I = \sqrt{I_{LR}^{\prime 2} + I_{CR}^2 + 2I_{LR}^{\prime}I_{CR}\cos(\varphi_{LR}^{\prime} + \varphi_{CR})} = \sqrt{I_{LR}^{\prime 2} + I_{CR}^2 + 2I_{LR}^{\prime}I_{CR}(\cos\varphi_{LR}^{\prime}\cos\varphi_{CR} - \sin\varphi_{CR}\sin\varphi_{LR}^{\prime})}$$

vagy

$$I = \sqrt{(I'_{LR}\cos\varphi'_{LR} + I_{CR}\cos\varphi_{CR})^2 + (I'_{LR}\sin\varphi'_{LR} - I_{CR}\sin\varphi_{CR})^2}$$
1p

$$I'_{LR} = \frac{U}{Z'_{LR}} = \frac{U}{\sqrt{R^2 + X'_L}}, \text{ ahol } X'_L = \omega L' = 2\pi v \frac{\mu_0 \mu_r S N^2}{l} = 91,7\Omega \cong 92\Omega; \Rightarrow$$

$$Z'_{LR} = \sqrt{R^2 + {X'_L}^2} = 100\Omega \implies I'_{LR} = 1A; \quad I_{CL} = \frac{U}{\sqrt{R^2 + {X'_L}^2}} = 1,56A \text{ változatlan}$$

$$\cos \varphi'_{LR} = \frac{R}{Z'_{LR}} = \frac{40}{100} = 0.4$$
 $\sin \varphi'_{LR} = \frac{X'_{L}}{Z'_{LR}} = \frac{92}{100} = 0.92$