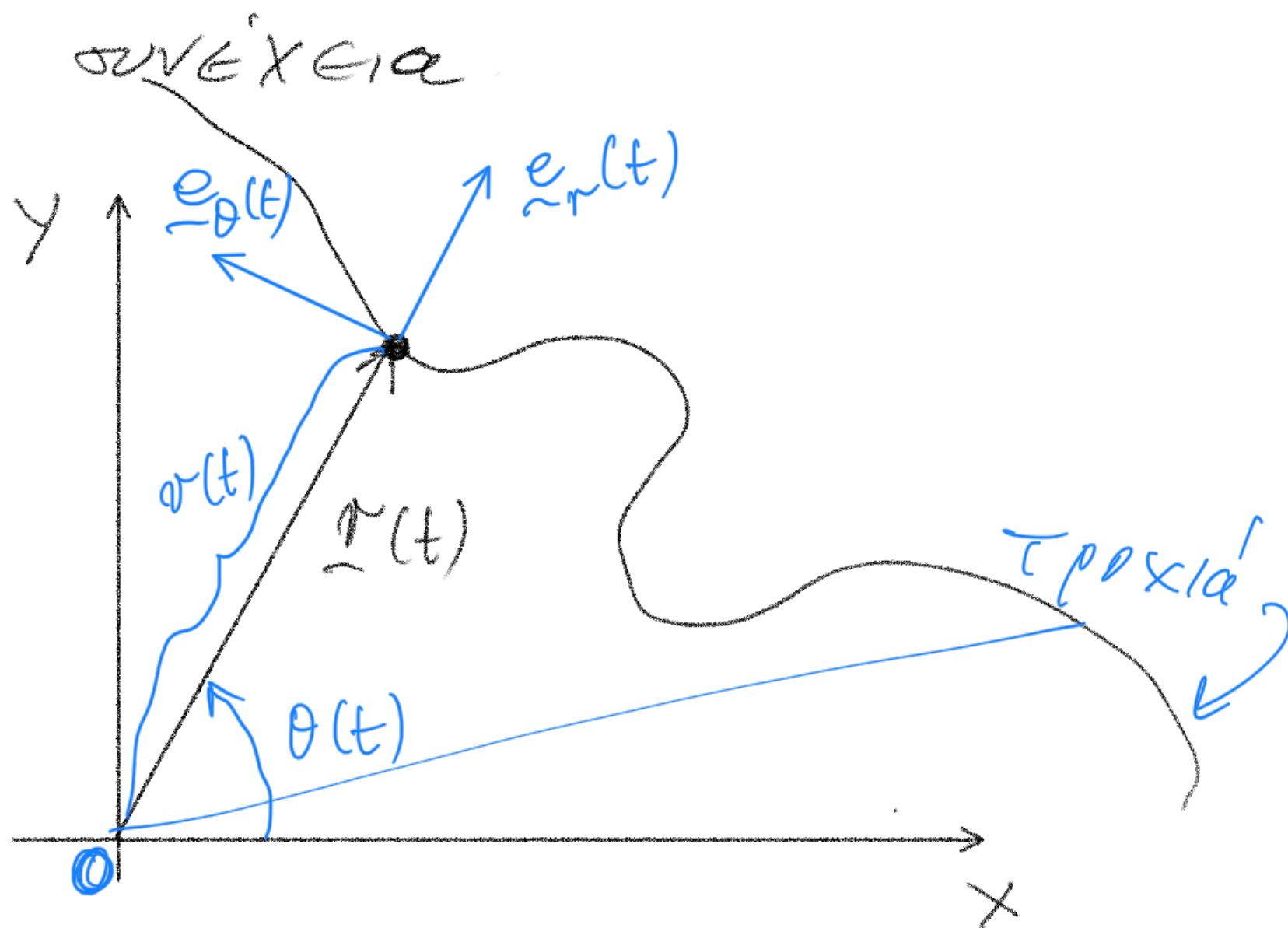


# ΦΥΣΙΚΗ 1 ΜΕΜ109

## Διάλεξη 5

### Πολικές Συντεταγμένες



$$r(t) = |\underline{r}(t)|$$

$\theta(t)$  γωνία μετξ.  $\underline{r}(t)$  και  $\underline{i}$   
(άξονα των  $x$ ).

Θέση

εκτιμ. μοναδ.  
διαν.

$$\left. \begin{aligned} \underline{r}(t) &= r(t) \underline{e}_r(t) \\ \underline{r} &= r \underline{e}_r \end{aligned} \right\} (1)$$

Παραρτίζω

$$\underline{e}_r = \theta \underline{e}_\theta, \quad \underline{e}_\theta = -\theta \underline{e}_r$$

Ταχύτητα παραγωγίζοντας την (1)

$$\underline{v} = \underbrace{\dot{r}}_{v_r} \underline{e}_r + \underbrace{r\dot{\theta}}_{v_\theta} \underline{e}_\theta \quad (2)$$

η ακτινική βαθμωτή ταχύτητα  
(ρυθμός αλλαγής απόστασης από το 0)

$\dot{\theta} = \omega = \omega(t)$  γωνιακή ταχύτητα

Συνιστώσες (πολικές) Ταχύτητας:

$$v_r = \dot{r}$$

$$v_\theta = r\dot{\theta} = r\omega$$

$$v_\theta = r\dot{\theta} \text{ Γωνιακή συνιστώσα ταχύτητας} \\ = r\omega$$

Επιτάχυνση παραγωγίζοντας  
τη (2)

$$\underline{a} = (\ddot{r} - r\dot{\theta}^2) \underline{e}_r + (r\ddot{\theta} + \underbrace{2\dot{r}\dot{\theta}}_{\text{CORIOLIS}}) \underline{e}_\theta \quad (3)$$

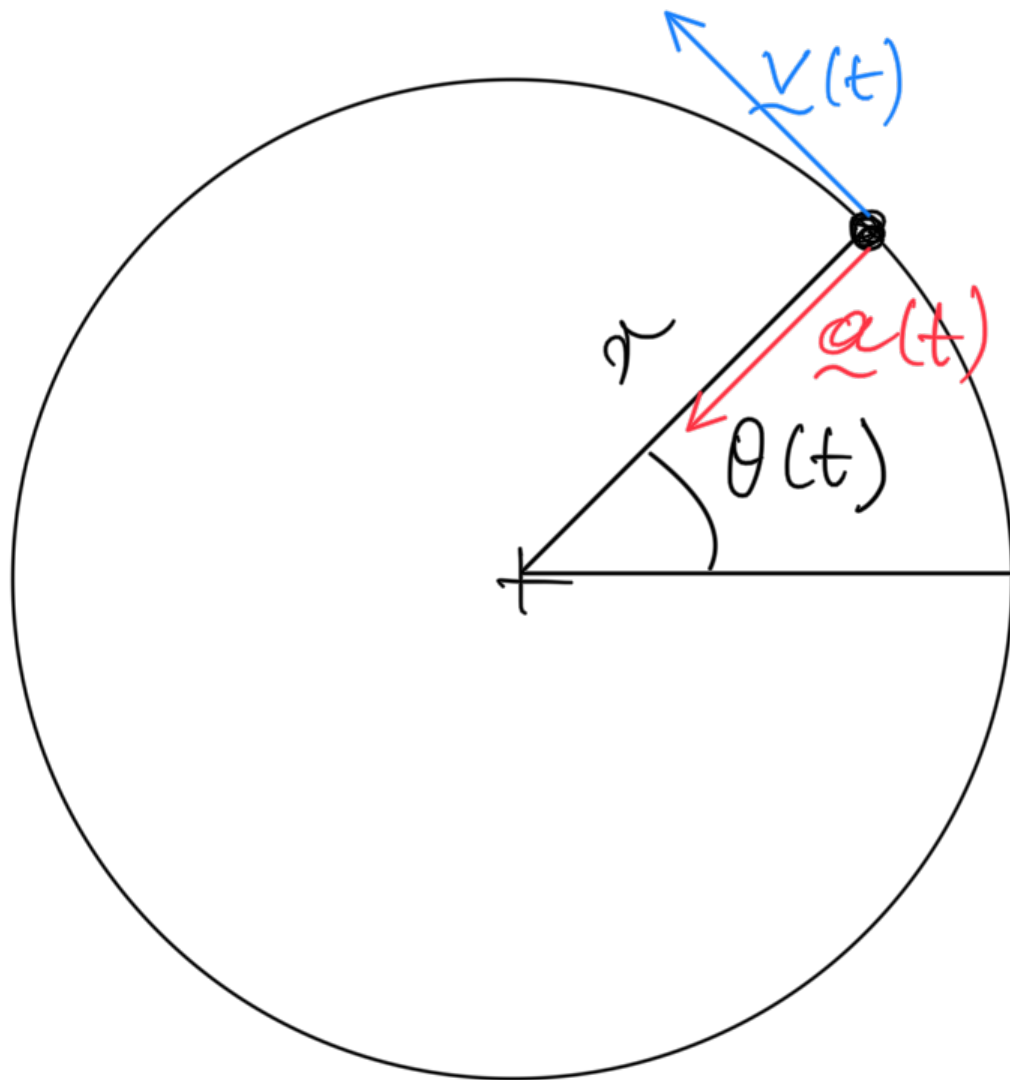
Δυνάμεις Κεντρομόλου Κίνησης

$$r = \sigma a \theta.$$

(4)

$$\dot{\theta}(t) = \sigma a \theta.$$

$$= \omega$$



Exw

$$\theta(t) = \omega t$$

$$\text{όπου } \omega = \sigma a \theta.$$

Αντικαθ. (4)  $\rightarrow$  (2)

Ταχύτητα

$$\underline{v} = r \omega \underline{e}_\theta$$

$$\text{Προσοχή } |\underline{v}(t)| = r \omega = \sigma a \theta.$$

$$\text{αχ} \underline{v}(t) = r \omega \underline{e}_\theta(t) \neq \sigma a \theta.$$

γιατί η ταχύτητα είναι

## Επιταχυνση

Αντικαθ. (4)  $\rightarrow$  (3)

ψοφάει 3 οροι!!! μένει ένας

$$\underline{a} = -r\omega^2 \underline{e}_r$$

$$\text{αν } V = r\omega = |\underline{V}|$$

τότε έχω

$$\underline{a} = -\frac{V^2}{r} \underline{e}_r$$

ΚΕΝΤΡΟΜΟΛΟΣ ΕΠΙΤΑΧ!!!

βγαίνει από ΑΠ. ΛΟΓ.!!

δηλ κατευθ.  $\underline{a}$  προς το κέντρο  
 $-\underline{e}_r$

μέτρο  $V^2/r$

<Ανώμαλη> κυκλική κίνηση

$r = \text{σταθ.}$ ,  $\dot{\theta}(t) \neq \text{σταθ.}$   
χενκα  $\dot{\omega} \neq 0$



ΤΑΧ.

$$\underline{v} = r \dot{\theta} \underline{e}_{\theta}$$

αλλα  $|\underline{v}| \neq \sigma\alpha\theta.$

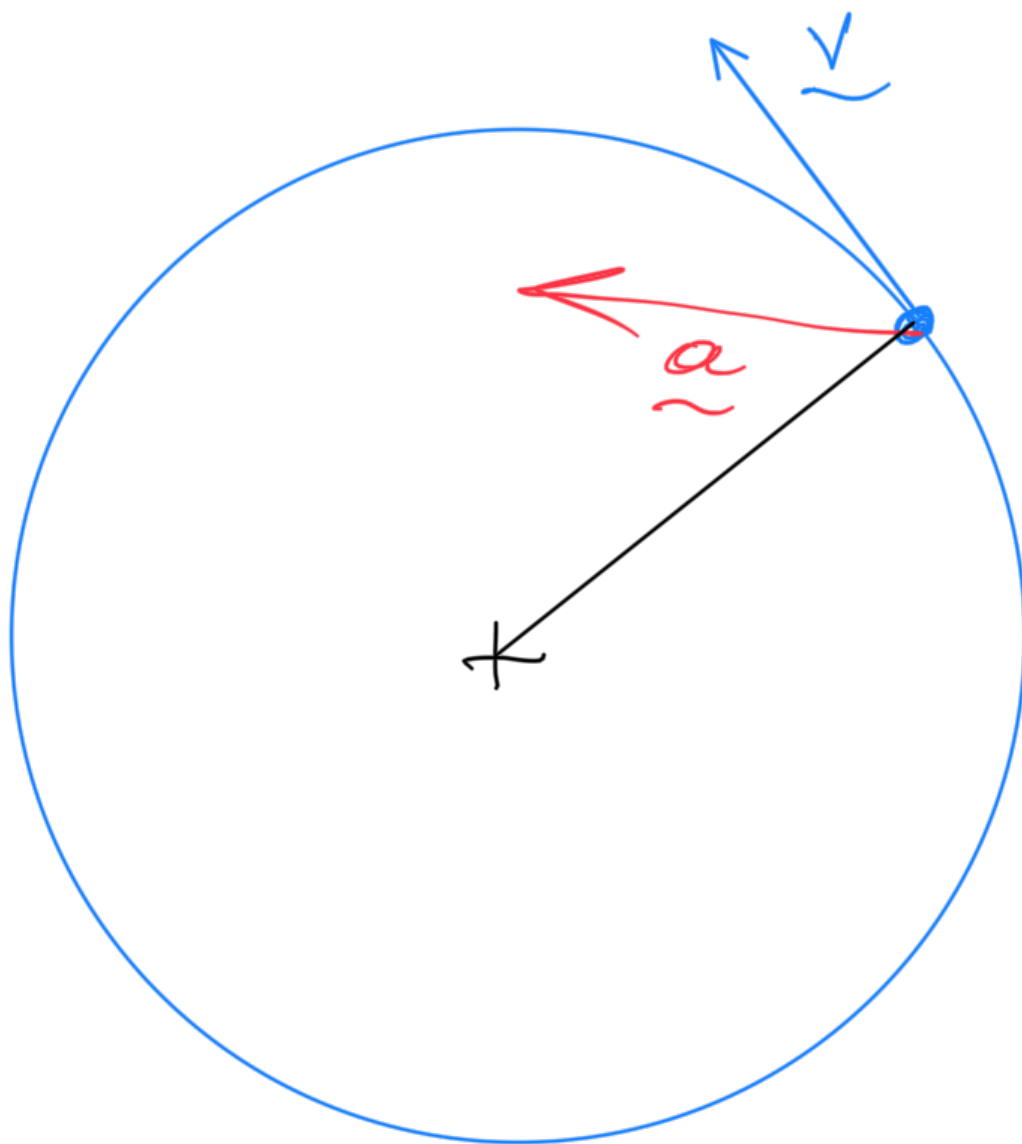
Επιταχ.

(3)  $\Rightarrow$

$$\underline{a} = \underbrace{-r\omega^2 \underline{e}_r}_{\text{ακτιν.}} + \underbrace{r\ddot{\theta} \underline{e}_{\theta}}_{\text{γωνιακή}}$$

✓

λόγω αλλαγής της  
γωνιακής ταχύτητας!

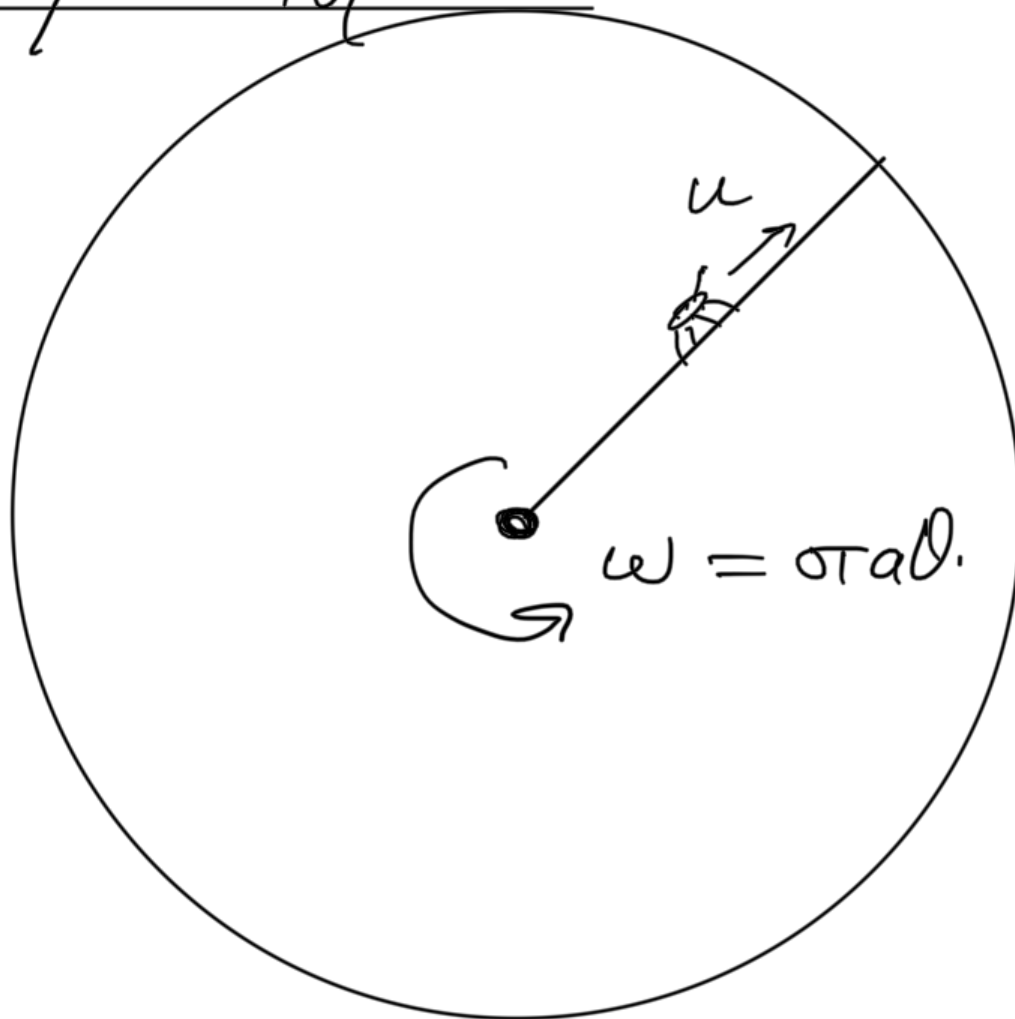


Η επιταχ. <δείχνει> κατ'αυτή  
μέσα γερία του κύκλου αλλα

δεν είναι κεντρομόλος.

## ΜΗ-ΚΥΚΛΙΚΗ ΚΙΝΗΣΗ

### Παράδειγμα



Δίσκος γυρνάει με σταθ. γων. ταχ.  $\omega = \text{σταθ.}$ . Ζονζόνι περπατάει με σταθ. βαθμ. ταχ.  $u = \text{σταθ.}$  πάνω σε ακτινική γρατζουνιά του δίσκου, θεω  $\underline{r}(t)$ ,  $\underline{a}(t)$  για το ζονζούνι.

Απαντ. Ερώτηση: τι μας λέει τα δεδομένα για τις  $\dot{r}, \dot{\theta}$  του ζονζ.;

$$\dot{\theta} = \omega = \text{σταθ.}$$

$$\dot{r} = u = \text{σταθ.}$$

} (5)

$\omega, u$  δεδομένα.

Αντικαθ(5) στην (2).

$$\underline{v} = u \underline{e}_r + \underbrace{r(t)\omega}_{\text{πο'σο είναι}} \underline{e}_\theta \quad \swarrow \text{ταχ.}$$

$\dot{r} = u$  υποθέσω ότι  $r(0) = 0$

$$\Rightarrow r(t) = ut$$

$$\Rightarrow \underline{v} = u \underline{e}_r + u\omega t \underline{e}_\theta$$

ΕΠΙΤΑΧ.

Αντικαθ. την (5) στην (3)

$$\underline{a} = -u\omega^2 t \underline{e}_r + 2u\omega \underline{e}_\theta$$

«κεντρομόλος» συνιστώσα αυξ. γραμμικά με το χρόνο.

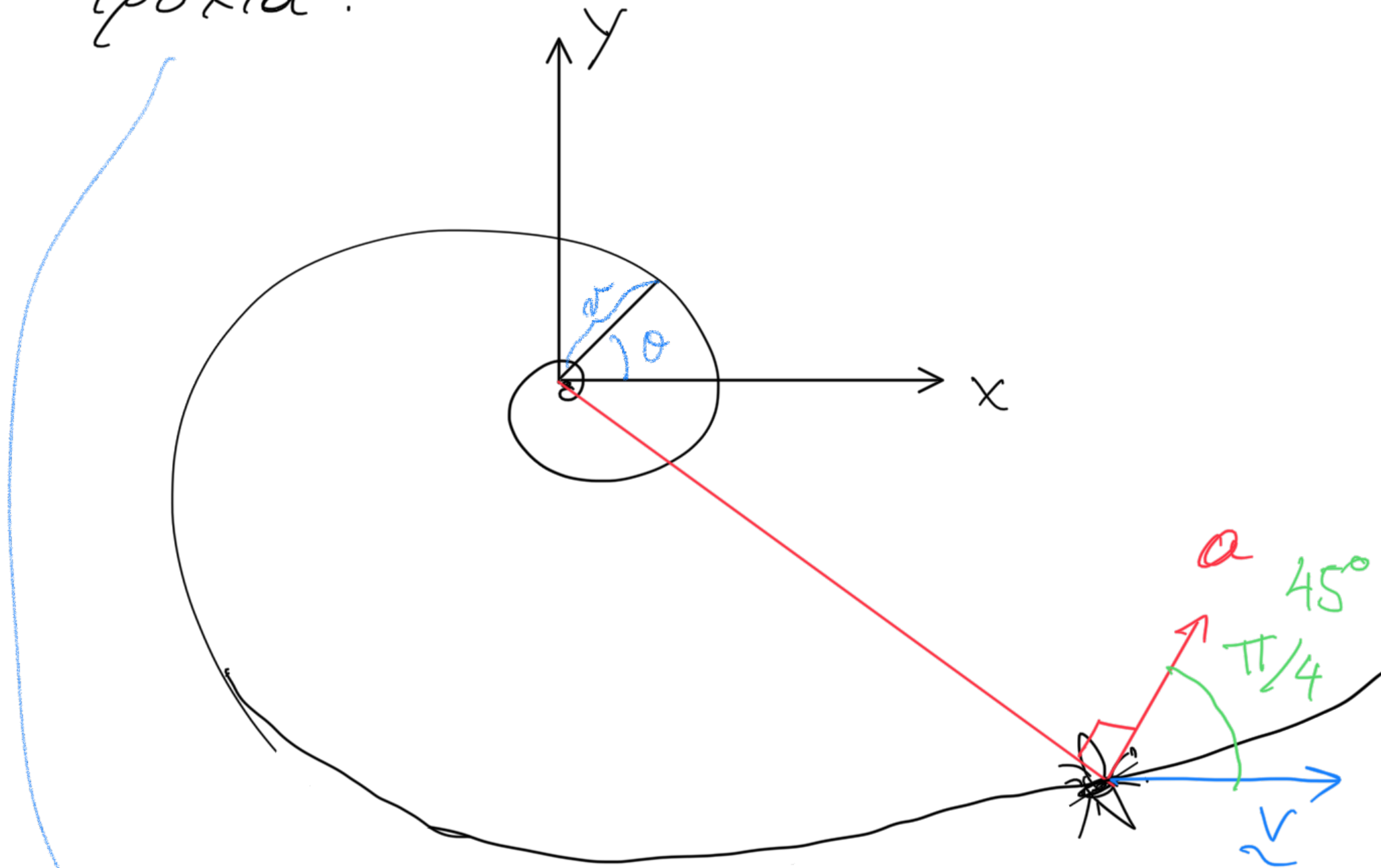
γωνιακή συνιστώσα της επιτάχ., παρόλο που  $\ddot{\theta} = 0$  (γωνιακή επιτάχ. = 0).

CORIOLIS (σταθερή)

{ αυξ. γων. συν. ταχύτητα,  
αλλαγή κατεύθ. της ακτινικής ταχ.

Παρατήρηση 2

Ζουζουνι: περταίει σε σπειροειδή τροχιά!



Δίνεται ότι

$$r(t) = b e^{-\Omega t}, \quad b, \Omega > 0, \quad \text{σταθερές}$$

$$\theta(t) = \Omega t$$

α') Βρείτε  $\underline{v}(t)$ ,  $\underline{a}(t)$  και

β) Σχολιάστε την κατεύθυνση της  $\underline{a}$  ως προς την τροχιά.

$$(2) \Rightarrow \underline{v} = \dot{r} \underline{e}_r + r \dot{\theta} \underline{e}_\theta =$$

$$= b \Omega e^{-\Omega t} \underline{e}_r + b \Omega e^{-\Omega t} \underline{e}_\theta$$

$$\underline{v}(t) = b \Omega e^{-\Omega t} (\underline{e}_r + \underline{e}_\theta)$$



$$\underline{a}: \quad \ddot{r} = b\Omega^2 e^{\Omega t}, \quad \ddot{\theta} = 0$$

$$\text{στην (3)} \quad \ddot{r} - r\dot{\theta}^2 = \cancel{b\Omega^2 e^{\Omega t}} - \cancel{b\Omega^2 e^{\Omega t}} = 0$$

$$\underline{a} = 0 \underline{e}_r + (0 + 2b\Omega^2 e^{\Omega t}) \underline{e}_\theta$$

$$\underline{a}(t) = 2b\Omega^2 e^{\omega t} \underline{e}_\theta$$

κατεύθυνση  
στην ακτ. κατεύθυνση

η ταχ. έχει κατεύθυνση

$$\underline{e}_r + \underline{e}_\theta$$

αρα η διάνια

μτξ  $\underline{a}, \underline{v}$  είναι  $\pi/4, 45^\circ$

σταθερή.