

PHYSICS SOLVER

ΛΥΜΕΝΑ ΘΕΜΑΤΑ ΦΥΣΙΚΗΣ Ι

ΛΥΣΕΙΣ ΘΕΜΑΤΩΝ ΦΥΣΙΚΗΣ Ι

Σχολή Αγρονόμων & Τοπογράφων Μηχανικών

(Σ.Α.Τ.Μ. ΕΜΠ)

ΕΞΕΤΑΣΤΙΚΕΣ ΠΕΡΙΟΔΟΙ

2010-2011-2012

ιδιαιτεροαθηματα.gr

ΛΥΣΕΙΣ ΘΕΜΑΤΩΝ ΦΥΣΙΚΗΣ Ι

Σχολή Αγρονόμων & Τοπογράφων Μηχανικών (Σ.Α.Τ.Μ.)

ΕΞΕΤΑΣΕΙΣ ΜΑΘΗΜΑΤΟΣ «ΦΥΣΙΚΗ Ι»

ΚΑΝΟΝΙΚΗ ΠΕΡΙΟΔΟΣ ΕΑΡΙΝΟΥ ΕΞΑΜΗΝΟΥ 2010

Σ.Α.Τ.Μ. ΕΜΠ

23-06-2010

ΘΕΜΑ 1^ο

Η ολική δύναμη που ασκείται σε ένα σώμα που κινείται στον άξονα των x είναι $F(v)=-cv^2$. Να αποδείξετε ότι: $x-x_0=(m/c)\ln(v_0/v)$, όπου v_0 είναι η αρχική ταχύτητα (για $t=0$) και $x(0)=x_0$. [Δίνεται: $\int dx/x = \ln|x| + C$]

ΛΥΣΗ

Από τον 2^ο νόμο του Νεύτωνα έχουμε:

$$m \frac{dv}{dt} = -cv^2 \Rightarrow -\frac{dv}{v^2} = \frac{c}{m} dt \Rightarrow \int -\frac{dv}{v^2} = \int \frac{c}{m} dt \Rightarrow$$

$$\int -\frac{dv}{v^2} = \int \frac{c}{m} dt \Rightarrow \frac{1}{v} = \frac{c}{m}t + c' \stackrel{t=0 \rightarrow v=v_0}{\Rightarrow} c' = \frac{1}{v_0}$$

$$\text{Άρα είναι: } \frac{1}{v} = \frac{c}{m}t + \frac{1}{v_0} \Rightarrow v = \frac{1}{\frac{c}{m}t + \frac{1}{v_0}} \quad (1)$$

$$(1) \Rightarrow \frac{dx}{dt} = \frac{1}{\frac{c}{m}t + \frac{1}{v_0}} \Rightarrow dx = \frac{dt}{\frac{c}{m}t + \frac{1}{v_0}} \Rightarrow \int dx = \int \frac{dt}{\frac{c}{m}t + \frac{1}{v_0}} \Rightarrow$$

$$x = \frac{m}{c} \ln\left(\frac{c}{m}t + \frac{1}{v_0}\right) + c' \stackrel{t=0 \rightarrow x=x_0}{\Rightarrow} c' = x_0 - \frac{m}{c} \ln\left(\frac{1}{v_0}\right)$$

Άρα είναι:

$$x = \frac{m}{c} \ln\left(\frac{c}{m}t + \frac{1}{v_0}\right) + x_0 - \frac{m}{c} \ln\left(\frac{1}{v_0}\right) \stackrel{(1)}{\Rightarrow} x = \frac{m}{c} \ln\left(\frac{1}{v}\right) + x_0 - \frac{m}{c} \ln\left(\frac{1}{v_0}\right) \Rightarrow$$

$$x - x_0 = \frac{m}{c} \left[\ln\left(\frac{1}{v}\right) - \ln\left(\frac{1}{v_0}\right) \right] \Rightarrow x - x_0 = \frac{m}{c} \ln \frac{\frac{1}{v_0}}{\frac{1}{v}} \Rightarrow x - x_0 = \frac{m}{c} \ln \frac{v_0}{v}$$

ΛΥΣΕΙΣ ΘΕΜΑΤΩΝ ΦΥΣΙΚΗΣ Ι

Σχολή Αγρονόμων & Τοπογράφων Μηχανικών (Σ.Α.Τ.Μ.)

ΕΞΕΤΑΣΕΙΣ ΜΑΘΗΜΑΤΟΣ «ΦΥΣΙΚΗ Ι»

ΦΥΣΙΚΗ Ι-ΕΠΑΝΑΛΗΠΤΙΚΗ 2010

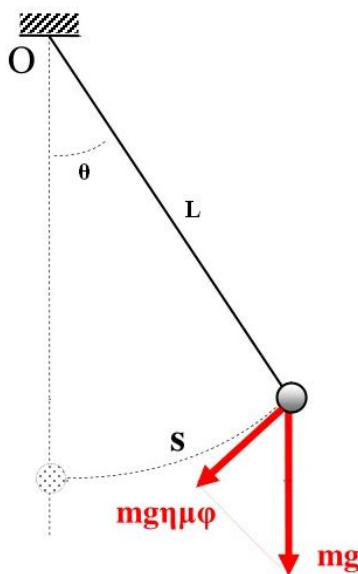
Σ.Α.Τ.Μ. ΕΜΠ

ΘΕΜΑ 1^ο

Να γραφεί η διαφορική εξίσωση του απλού εκκρεμούς (μάζα m που κρέμεται από σκοινί μήκους L) για μικρές γωνιακές αποκλίσεις (όπου $\eta\mu\theta \approx \theta$). Να υπολογισθεί η ροπή αδράνειας (ως προς το μέσον της και ως προς το άκρο της) ομοιόμορφης ράβδου μήκους L και μάζας M που έχει γραμμική πυκνότητα λ ($\lambda = dm/dx$).

ΛΥΣΗ

A)



Η δύναμη επαναφοράς στην περίπτωση του απλού εκκρεμούς είναι:

$$F = -mg\eta\theta \quad (1)$$

Για πολύ μικρές γωνίες ισχύει ότι $\eta\theta \approx \theta$

Άρα έχουμε ότι:

$$(1) \Rightarrow F = -mg\theta \Rightarrow ma = -mg\theta \Rightarrow m \frac{d^2 S}{dt^2} = -mg\theta \Rightarrow m \frac{d^2}{dt^2} (L\theta) = -mg\theta \Rightarrow \\ \Rightarrow mL \frac{d^2 \theta}{dt^2} = -mg\theta \Rightarrow L \frac{d^2 \theta}{dt^2} = -g\theta \Rightarrow \frac{d^2 \theta}{dt^2} = -\frac{g}{L} \theta \Rightarrow \frac{d^2 \theta}{dt^2} + \frac{g}{L} \theta = 0 \quad (2)$$

Η τελευταία σχέση (2) παριστάνει τη διαφορική εξίσωση του απλού εκκρεμούς για μικρές γωνιακές αποκλίσεις.

Επίσης θα μπορούσε η (2) να εκφραστεί και με τη γωνιακή συχνότητα του απλού εκκρεμούς. Πιο συγκεκριμένα:

$$(1) \Rightarrow F = -mg\theta \stackrel{S=L\theta}{\Rightarrow} F = -mg \frac{S}{L} \Rightarrow F = -\frac{mg}{L} S$$

Άρα η σταθερά επαναφοράς είναι: $k = \frac{mg}{L}$

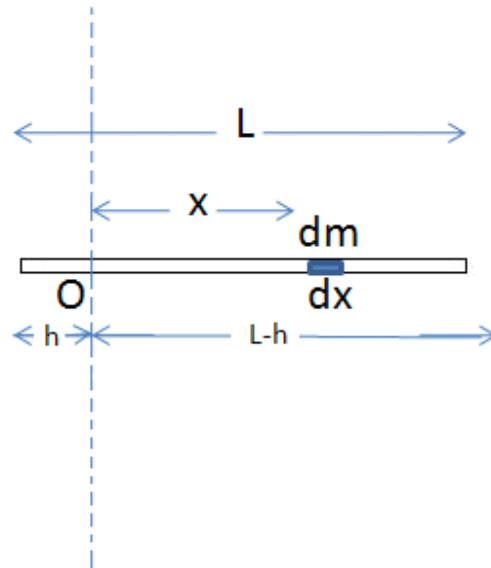
Έχουμε ότι:

$$\omega = \sqrt{\frac{k}{m}} = \sqrt{\frac{mg/L}{m}} = \sqrt{\frac{g}{L}} \Rightarrow \omega^2 = \frac{g}{L}, \text{ όπου } \omega \text{ η γωνιακή συχνότητα.}$$

Επομένως

$$(2) \Rightarrow \frac{d^2 \theta}{dt^2} + \frac{g}{L} \theta = 0 \Rightarrow \frac{d^2 \theta}{dt^2} + \omega^2 \theta = 0$$

B)



Η ρπή αδράνειας δίνεται από τον τύπο

$$I = \int x^2 dm$$

Όμως είναι:

$$\lambda = \frac{dm}{dx} \Rightarrow dm = \lambda dx \Rightarrow dm = \frac{M}{L} dx$$

Άρα:

$$I = \int x^2 dm = \frac{M}{L} \int_{-h}^{L-h} x^2 dx = \frac{M}{L} \left[\frac{x^3}{3} \right]_{-h}^{L-h} = \frac{M}{3L} [(L-h)^3 + h^3] \quad (1)$$

Επομένως από την (1) μπορούμε να βρούμε την ρπή αδράνειας για οποιαδήποτε θέση του άξονα αλλάζοντας τις τιμές του h .

➤ Ως προς το μέσον: $\lambda = \frac{L}{2}$ (1) $\Rightarrow I = \frac{M}{3L} \left[\frac{L^3}{8} + \frac{L^3}{8} \right] = \frac{M}{3L} \cdot \frac{2L^3}{8} = \frac{1}{12} ML^2$

➤ Ως προς το άκρο: $\lambda = 0$ ή $\lambda = L$ (1) $\Rightarrow I = \frac{M}{3L} L^3 = \frac{1}{3} ML^2$

ιδιαιτερομαθηματα.gr

ΛΥΣΕΙΣ ΘΕΜΑΤΩΝ ΦΥΣΙΚΗΣ Ι

Σχολή Αγρονόμων & Τοπογράφων Μηχανικών (Σ.Α.Τ.Μ.)

ΕΞΕΤΑΣΕΙΣ ΜΑΘΗΜΑΤΟΣ «ΦΥΣΙΚΗ Ι»

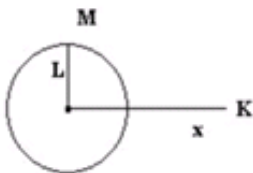
ΦΥΣΙΚΗ Ι-ΕΠΑΝΑΛΗΠΤΙΚΗ 2010

Σ.Α.Τ.Μ. ΕΜΠ

ΘΕΜΑ 2^ο

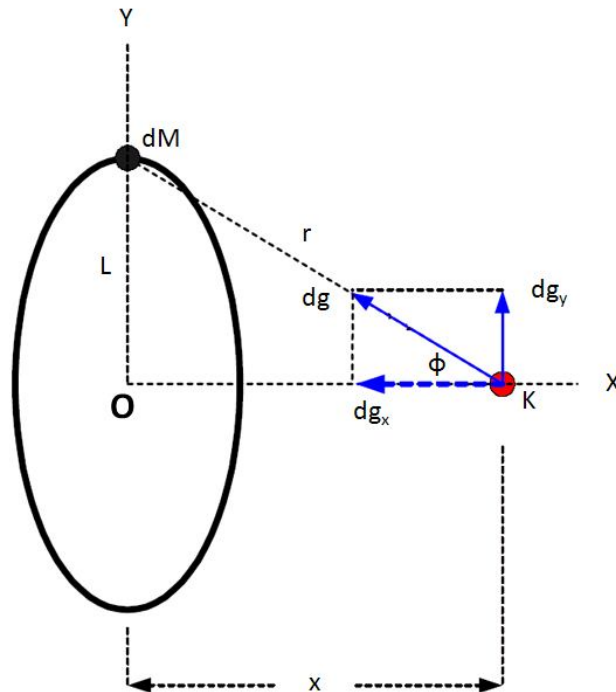
A) Ένα σώμα σχήματος δακτυλίου ακτίνας L έχει μάζα M . Υπολογίστε το βαρυτικό πεδίο σε ένα σημείο K που απέχει απόσταση x από το κέντρο του δακτυλίου και βρίσκεται πάνω στον άξονα που περνά από το κέντρο και είναι κάθετος στο επίπεδο του δακτυλίου.

B) Σώμα μάζας m πέφτει ελεύθερα προς τα κάτω με αρχική ταχύτητα u_0 (τη χρονική στιγμή $t=0$). Η αντίσταση του αέρα είναι $-ku$ (k =σταθ.). Να υπολογισθεί η σχέση που δίνει τη ταχύτητα $u(t)$.



ΛΥΣΗ

A)



Χωρίζουμε τον δακτύλιο σε στοιχειώδη κομμάτια dS , το καθένα με μάζα dM . Το καθένα από αυτά τα κομμάτια δημιουργεί στο σημείο K ένα βαρυτικό πεδίο dg με μέτρο:

$$dg = \frac{GdM}{r^2} = \frac{GdM}{x^2 + L^2}$$

Η συνιστώσα του πεδίου αυτού κατά μήκος του άξονα των x είναι:

$$dg_x = -dg \sin \phi \Rightarrow dg_x = -\frac{GdM}{x^2 + L^2} \cdot \frac{x}{\sqrt{x^2 + L^2}} = -\frac{GdMx}{(x^2 + L^2)^{3/2}}$$

Προσοχή: Η συνιστώσα y του βαρυτικού πεδίου στο σημείο K είναι μηδέν διότι οι συνιστώσες y του πεδίου που οφείλονται σε δύο τμήματα που είναι διαμετρικά αντίθετα αλληλοαναιρούνται.

Για να βρούμε την ολική συνιστώσα του βαρυτικού πεδίου θα αθροίσουμε όλα τα dg_x . Δεδομένου ότι τα x, L είναι τα ίδια για κάθε κομμάτι dM πάνω στον δακτύλιο, απλώς αθροίζουμε όλα τα dM και παίρνουμε σαν αποτέλεσμα την ολική μάζα M .

Άρα έχουμε ότι:

$$g_x = -\frac{GMx}{(x^2 + L^2)^{3/2}}$$

B)

Εφαρμόζουμε τον 2^ο Νόμο του Νεύτωνα για την κίνηση του σώματος (έστω μάζας m) και έχουμε:

$$\Sigma F = ma \Rightarrow w - F_{\alpha\nu\tau} = ma \Rightarrow mg - ku = m \frac{du}{dt} \quad (1)$$

Η (1) είναι μια απλή διαφορική εξίσωση που λύνεται με τη μέθοδο του χωρισμού μεταβλητών.

Έχουμε ότι:

$$(1) \Rightarrow \frac{m}{k} g - u = \frac{m}{k} \frac{du}{dt} \Rightarrow \frac{du}{\frac{m}{k} g - u} = \frac{k}{m} dt \Rightarrow \int \frac{du}{\frac{m}{k} g - u} = \int \frac{k}{m} dt \Rightarrow$$

$$-\ln\left(\frac{m}{k} g - u\right) = \frac{k}{m} t + C \Rightarrow \frac{m}{k} g - u = Ce^{-\frac{k}{m} t} \Rightarrow u = \frac{m}{k} g - Ce^{-\frac{k}{m} t} \quad (2)$$

Ισχύει ότι για $t = 0 \Rightarrow u = u_0 = 0$

$$(2) \Rightarrow u_0 = \frac{m}{k} g - C \Rightarrow C = \frac{m}{k} g - u_0 \quad (3)$$

$$(2) \stackrel{(3)}{\Rightarrow} u = \frac{m}{k} g - Ce^{-\frac{k}{m} t} \Rightarrow u = \frac{m}{k} g - \left(\frac{m}{k} g - u_0\right) e^{-\frac{k}{m} t} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow u = \frac{m}{k} g (1 - e^{-\frac{k}{m} t}) + u_0 e^{-\frac{k}{m} t}$$

Προσοχή: Η παραπάνω λύση δόθηκε θεωρώντας (+) προς τα κάτω.

Αν τυχόν θεωρήσετε ένα πιο αυστηρό σύστημα συντεταγμένων (+) κατακόρυφα προς τα πάνω (αυτό κάνουν σχεδόν όλοι οι συγγραφείς) η λύση δίνεται ως εξής.

$$m \frac{du}{dt} = -mg - ku \Rightarrow \dots \Rightarrow u = Ce^{-\frac{k}{m}t} - \frac{mg}{k}$$

Ισχύει ότι για $t = 0 \Rightarrow u = u_o = 0$

$$\dots \Rightarrow u_o = C - \frac{mg}{k} \Rightarrow C = \frac{mg}{k} + u_o$$

Άρα έχουμε ότι:

$$u = \left(\frac{mg}{k} + u_o\right)e^{-\frac{k}{m}t} - \frac{mg}{k} \Rightarrow u = -\frac{m}{k}g\left(1 - e^{-\frac{k}{m}t}\right) + u_o e^{-\frac{k}{m}t}$$

Όπως βλέπετε η 2^η λύση διαφέρει στο πρόσημο – που υποδηλώνει ότι η ταχύτητα έχει φορά προς τα κάτω.

ΛΥΣΕΙΣ ΘΕΜΑΤΩΝ ΦΥΣΙΚΗΣ Ι

Σχολή Αγρονόμων & Τοπογράφων Μηχανικών (Σ.Α.Τ.Μ.)

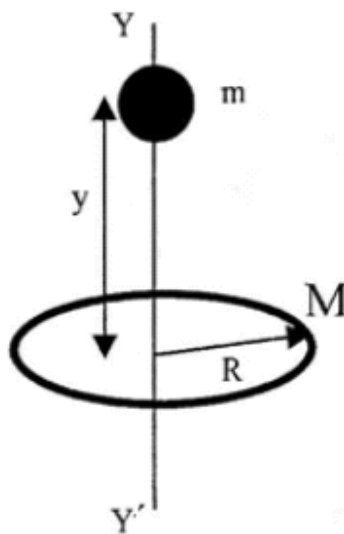
ΕΞΕΤΑΣΕΙΣ ΜΑΘΗΜΑΤΟΣ «ΦΥΣΙΚΗ Ι»

ΕΠΑΝΑΛΗΠΤΙΚΗ ΠΕΡΙΟΔΟΣ ΕΑΡΙΝΟΥ ΕΞΑΜΗΝΟΥ 2011 – Σ.Α.Τ.Μ ΕΜΠ

09-03-2012

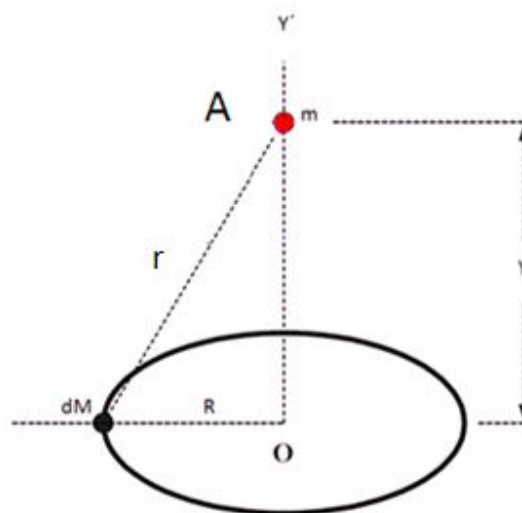
ΘΕΜΑ 2^ο

Μια σημειακή μάζα m βρίσκεται στον άξονα συμμετρίας YY' ενός απομονωμένου δακτυλίου μάζας M και ακτίνας R . Α) Υπολογίστε τη δυναμική ενέργεια της μάζας m και τη συνισταμένη δύναμη F_y που ασκεί η M πάνω στη μάζα m , για τυχαία θέση y της μάζας m πάνω στον άξονα YY' . Β) Με τι ταχύτητα θα περάσει η m από το κέντρο του δακτυλίου αν την αφήσουμε χωρίς αρχική ταχύτητα στη θέση y ; (η m κινείται κατά τον άξονα συμμετρίας YY'). Σημ.: Η βαρυτική δυναμική ενέργεια δύο μαζών m και M σε απόσταση r η μια από την άλλη, είναι: $U = -GmM/r$, ενώ η δύναμη $F_y = -dU/dy$.



ΛΥΣΗ

Α) 1^{ος} Τρόπος



Χωρίζουμε τον δακτύλιο σε στοιχειώδη κομμάτια dS , το καθένα με μάζα dM .

Η στοιχειώδης δυναμική ενέργεια λόγω της μάζας dM θα είναι:

$$dU = -\frac{GmdM}{r} = -\frac{GmdM}{\sqrt{y^2 + R^2}}$$

Για να βρούμε την ολική δυναμική ενέργεια U αθροίζουμε όλα τα dU . Δεδομένου ότι τα y, R είναι τα ίδια για κάθε κομμάτι dM πάνω στον δακτύλιο, απλώς αθροίζουμε όλα τα dM και παίρνουμε σαν αποτέλεσμα την ολική μάζα M .

Άρα έχουμε ότι

$$U = -\frac{GmM}{\sqrt{y^2 + R^2}}$$

(Στο ίδιο καταλήγουμε με κάπως πιο πολύπλοκο τρόπο χρησιμοποιώντας την γραμμική πυκνότητα μάζας $\rho = \frac{dM}{dS} = \frac{M}{2\pi R}$, το γεγονός ότι $dS = Rd\theta$ και με

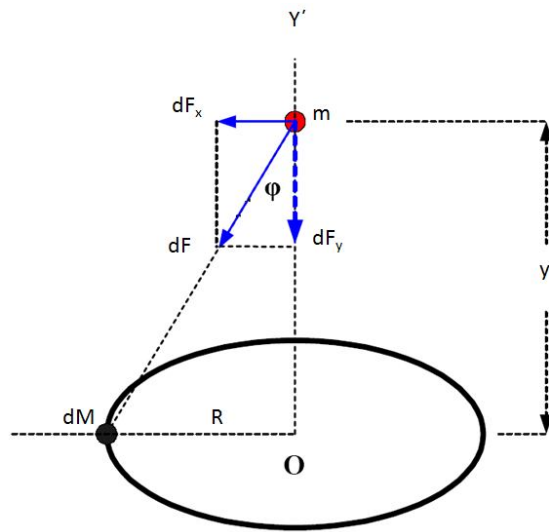
ολοκλήρωση κατά μήκος του δακτυλίου από 0 έως 2π .) \rightarrow Δεν το έκανα γιατί δεν υπάρχει λόγος σε αυτή την άσκηση.

Στη συνέχεια υπολογίζουμε την F_y με βάση τον τύπο: $F_y = -\frac{dU}{dy}$

$$F_y = -\frac{dU}{dy} = -\frac{d}{dy} \left(-\frac{GmM}{\sqrt{y^2 + R^2}} \right) = GmM \frac{d}{dy} \left(\frac{1}{\sqrt{y^2 + R^2}} \right) =$$
$$= GmM \frac{d}{dy} \left(\frac{1}{(y^2 + R^2)^{\frac{1}{2}}} \right) = GmM \frac{d}{dy} \left((y^2 + R^2)^{-\frac{1}{2}} \right) = \dots = -\frac{GmMy}{(y^2 + R^2)^{\frac{3}{2}}}$$

Το $-$ υποδηλώνει ότι η F_y έχει φορά προς τα κάτω, δηλαδή προς το κέντρο του δακτυλίου.

2^{ος} Τρόπος (δεν ζητείται)



Χωρίζουμε τον δακτύλιο σε στοιχειώδη κομμάτια dM , το καθένα με μάζα dM . Το καθένα από αυτά τα κομμάτια ασκεί δύναμη μέτρου dF στη μάζα m .

$$dF = \frac{GmdM}{r^2} = \frac{GmdM}{y^2 + R^2}$$

Το μέτρο της συνιστώσας της δύναμης κατά μήκος του άξονα των y είναι:

$$dF_y = dF \sin \varphi \Rightarrow dF_y = \frac{GmdM}{y^2 + R^2} \frac{y}{\sqrt{y^2 + R^2}} = \frac{GmydM}{(y^2 + R^2)^{3/2}}$$

Προσοχή: Η συνιστώσα x της δύναμης που ασκείται στη μάζα m είναι μηδέν διότι οι συνιστώσες x των δυνάμεων που οφείλονται σε δύο τμήματα που είναι διαμετρικά αντίθετα αλληλοακυρώνονται.

Για να βρούμε την ολική συνιστώσα F_y της δύναμης αθροίζουμε όλα τα dF_y . Δεδομένου ότι τα y, R είναι τα ίδια για κάθε κομμάτι dM πάνω στον δακτύλιο, απλώς αθροίζουμε όλα τα dM και παίρνουμε σαν αποτέλεσμα την ολική μάζα M .

Άρα έχουμε ότι

$$F_y = \frac{GmMy}{(y^2 + R^2)^{3/2}}$$

B) Από την διατήρηση της ενέργειας έχουμε:

$$U_A + K_A = U_o + K_o \Rightarrow$$

$$-\frac{GmM}{\sqrt{y^2 + R^2}} = -\frac{GmM}{R} + \frac{1}{2}mv^2 \Rightarrow \frac{1}{2}mv^2 = \frac{GmM}{R} - \frac{GmM}{\sqrt{y^2 + R^2}} \Rightarrow$$

$$\frac{1}{2}mv^2 = GmM \left(\frac{1}{R} - \frac{1}{\sqrt{y^2 + R^2}} \right) \Rightarrow v^2 = 2MG \left(\frac{1}{R} - \frac{1}{\sqrt{y^2 + R^2}} \right) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow v = \left[2MG \left(\frac{1}{R} - \frac{1}{\sqrt{y^2 + R^2}} \right) \right]^{1/2}$$

ΛΥΣΕΙΣ ΘΕΜΑΤΩΝ ΦΥΣΙΚΗΣ Ι

Σχολή Αγρονόμων & Τοπογράφων Μηχανικών (Σ.Α.Τ.Μ.)

ΕΞΕΤΑΣΕΙΣ ΜΑΘΗΜΑΤΟΣ «ΦΥΣΙΚΗ Ι»

ΕΠΑΝΑΛΗΠΤΙΚΗ ΠΕΡΙΟΔΟΣ ΕΑΡΙΝΟΥ ΕΞΑΜΗΝΟΥ 2011 – Σ.Α.Τ.Μ ΕΜΠ

09-03-2012

ΘΕΜΑ 3^ο

Σωμάτιο κινείται στον άξονα των x υπό την επίδραση δύναμης $F(x) = -kx + (k/a)x^2$, όπου k και a είναι θετικές σταθερές. i) Ποιά είναι η συνάρτηση της δυναμικής ενέργειας του σώματος $U(x)$, εάν $U(0) = 0$; (Δίνεται: $F = -\text{grad}U$). ii) Να σχεδιάσετε την $U(x)$ και να βρεθούν τα αντίστοιχα σημεία της ισορροπίας και το είδος ισορροπίας σε κάθε σημείο. iii) Εάν το σώμα ξεκινήσει από τη θέση $x = -a$ με μηδενική αρχική ταχύτητα, να υπολογισθεί με πόση ταχύτητα θα περάσει από τις θέσεις όπου η δυναμική ενέργεια γίνεται μέγιστη και (τοπικά) ελάχιστη, αντίστοιχα.

ΛΥΣΗ

Δίνεται ότι: $F(x) = -kx + \frac{k}{a}x^2$, με k, a θετικές σταθερές.

i)

Γενικά ισχύει ότι $F = -\text{grad}U \Rightarrow F = -\left(\frac{\partial U}{\partial x}\vec{i} + \frac{\partial U}{\partial y}\vec{j} + \frac{\partial U}{\partial z}\vec{k}\right)$

Στην περίπτωση μας έχουμε $F = F(x)\vec{i}$ και επομένως ισχύει:

$$-\left(\frac{\partial U}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial U}{\partial y} \vec{j} + \frac{\partial U}{\partial z} \vec{k}\right) = F(x) \vec{i} \Rightarrow U(x) = -\int F(x) dx \quad (1)$$

Προσοχή: Η σταθερά ολοκλήρωσης στο δεξιό μέλος της σχέσης (1) ορίζεται αυθαίρετα (π.χ. ίση με το μηδέν) εκτός εάν δίνονται οι αρχικές συνθήκες.

$$(1) \Rightarrow U(x) = -\int \left(-kx + \frac{k}{\alpha} x^2\right) dx \Rightarrow U(x) = \frac{1}{2} kx^2 - \frac{k}{3\alpha} x^3 + c$$

Όμως είναι $U(0) = 0 \Rightarrow c = 0$

Άρα η δυναμική ενέργεια είναι:

$$U(x) = \frac{1}{2} kx^2 - \frac{k}{3\alpha} x^3$$

ii)

Η λύση ισορροπίας (x_0) είναι η ρίζα της αλγεβρικής εξίσωσης $F(x) = 0$

Διαφορετικά και δεδομένου ότι:

$$F(x) = -\frac{\partial U}{\partial x} = -\frac{dU}{dx},$$

θα μπορούσαμε να πούμε ότι στα σημεία ισορροπίας η παράγωγος της δυναμικής ενέργειας μηδενίζεται και επομένως η δυναμική ενέργεια στα σημεία ισορροπίας θα έχει ακρότατη τιμή (μέγιστο ή ελάχιστο) ή θα παρουσιάζει σημείο καμπής.

Βρίσκουμε τα σημεία ισορροπίας:

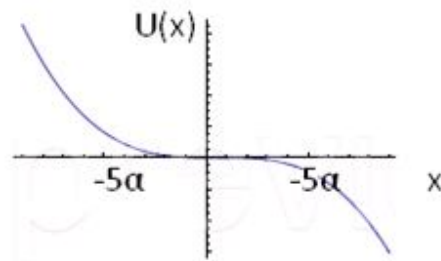
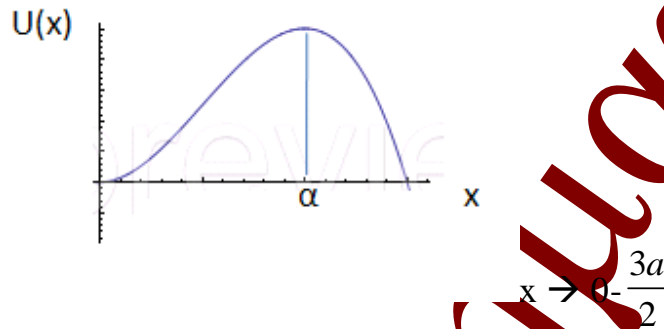
$$F(x) = 0 \Rightarrow -kx + \frac{k}{\alpha} x^2 = 0 \Rightarrow x\left(\frac{k}{\alpha} x - k\right) = 0$$

$$\Rightarrow x = 0 \quad \text{ή} \quad x = \alpha$$

$U(x) = \frac{1}{2}kx^2 - \frac{k}{3\alpha}x^3$ Γραφική παράσταση της δυναμικής ενέργειας.

Ακολουθείστε το παρακάτω url για να δείτε το γραφικό (για $k=30$ και $\alpha=10$)

<http://www.wolframalpha.com/input/?i=Y%28x%29%3D15x2-k3>



$x \rightarrow -7.5\alpha - 7.5\alpha$

Η συνάρτηση $U(x) = \frac{1}{2}kx^2 - \frac{k}{3\alpha}x^3$

παρουσιάζει τοπικό ελάχιστο στο $x=0$ το

$$U(0) = 0$$

και τοπικό μέγιστο στο $x=\alpha$ το

$$U(\alpha) = \frac{1}{2}k\alpha^2 - \frac{k}{3\alpha}\alpha^3 = \frac{1}{6}k\alpha^2$$

→ Ένα σημείο ισορροπίας είναι ευσταθές όταν το δυναμικό (δυναμική ενέργεια) στο σημείο αυτό έχει ελάχιστη τιμή

→ Ένα σημείο ισορροπίας είναι ασταθές όταν το δυναμικό (δυναμική ενέργεια) στο σημείο αυτό έχει μέγιστη τιμή

$x=0$ (ευσταθές σημείο ισορροπίας)

$x=a$ (ασταθές σημείο ισορροπίας)

iii) Η δυναμική ενέργεια στο $x = -a$ είναι:

$$U(-a) = \frac{1}{2}k(-a)^2 - \frac{k}{3a}(-a)^3 = \frac{1}{2}ka^2 + \frac{1}{3}ka^2 = \frac{5}{6}ka^2$$

Από την διατήρηση της ενέργειας ($E = K + U = \text{σταθ}$) έχουμε:

Για $x=a$ (Η δυναμική ενέργεια γίνεται τοπικά μέγιστη) βρίσκουμε την ταχύτητα του σώματος.

$$E = U(-a) = K_{x=a} + U(a) \Rightarrow \frac{5}{6}ka^2 = K + \frac{1}{6}ka^2 \Rightarrow K = \frac{4}{6}ka^2 \Rightarrow K = \frac{2}{3}ka^2$$

$$\Rightarrow \frac{1}{2}mv^2 = \frac{2}{3}ka^2 \Rightarrow v^2 = \frac{4ka^2}{3m} \Rightarrow v = \sqrt{\frac{4k}{3m}}a$$

Για $x=0$ (Η δυναμική ενέργεια γίνεται τοπικά ελάχιστη) βρίσκουμε την ταχύτητα του σώματος.

$$E = U(-a) = K_{x=0} + U(0) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \frac{5}{6}ka^2 = K \Rightarrow \frac{5}{6}ka^2 = \frac{1}{2}mv^2 \Rightarrow v^2 = \frac{5ka^2}{3m} \Rightarrow v = \sqrt{\frac{5k}{3m}}a$$

ΛΥΣΕΙΣ ΘΕΜΑΤΩΝ ΦΥΣΙΚΗΣ Ι

Σχολή Αγρονόμων & Τοπογράφων Μηχανικών (Σ.Α.Τ.Μ.)

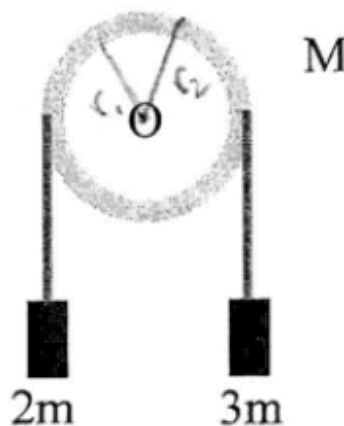
ΕΞΕΤΑΣΕΙΣ ΜΑΘΗΜΑΤΟΣ «ΦΥΣΙΚΗ Ι»

ΕΠΑΝΑΛΗΠΤΙΚΗ ΠΕΡΙΟΔΟΣ ΕΑΡΙΝΟΥ ΕΞΑΜΗΝΟΥ 2011–Σ.Α.Τ.Μ ΕΜΠ

09-03-2012

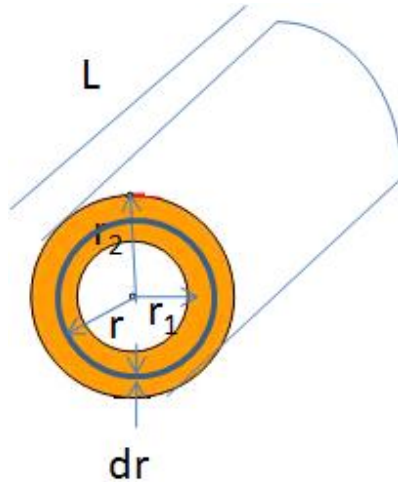
ΘΕΜΑ 4^ο

Μάζες $2m$ και $3m$ κρέμονται με αβαρές και μη εκτατό νήμα, από τροχαλία μάζας M , που έχει μορφή κυλινδρικού δακτυλίου με ακτίνες R_1 (εσωτ.) και $R_2=2R_1$ (εξωτ.). Να υπολογίσετε: α) τη ροπή αδράνειας της τροχαλίας ως προς τον άξονα συμμετρίας της (σημείο O), θεωρώντας ότι οι ακτίνες της τροχαλίας έχουν αμελητέα μάζα, β) Θεωρήστε ότι στο πεδίο βαρύτητας g το νήμα κινείται μαζί με την περιφέρεια της τροχαλίας χωρίς ολίσθηση. Να υπολογισθεί η γραμμική επιτάχυνση με την οποία κινούνται οι μάζες $2m$ και $3m$, καθώς και η γωνιακή επιτάχυνση με την οποία περιστρέφεται η τροχαλία.



ΛΥΣΗ

α)



Η ρπή αδράνειας είναι: $I = \int r^2 dm$

Όμως για τον στοιχειώδη όγκο ενός λεπτού κυλινδρικού φλοιού ακτίνας r , πάχους dr και μήκους L έχουμε:

$$dm = \rho dV \Rightarrow dm = 2\pi r L dr \Rightarrow dm = 2\pi r L dr \quad (\text{όπου } \rho \text{ η πυκνότητα)}$$

Άρα έχουμε:

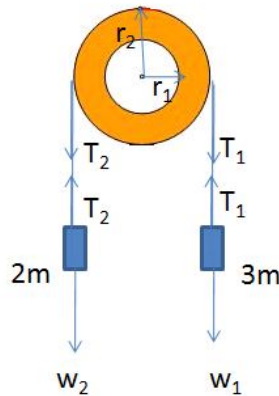
$$\begin{aligned} I &= \int r^2 dm \Rightarrow I = \int_{r_1}^{r_2} r^2 2\pi r L dr = 2\pi r L \int_{r_1}^{r_2} r^3 dr = \\ &= 2\pi r L \left[\frac{r^4}{4} \right]_{r_1}^{r_2} = 2\pi r L \left(\frac{r_2^4}{4} - \frac{r_1^4}{4} \right) = \frac{\pi r L}{2} (r_2^4 - r_1^4) = \\ &= \frac{\pi r L}{2} (r_2^2 - r_1^2)(r_2^2 + r_1^2) \end{aligned}$$

Αν είναι M η ολική μάζα και V ο ολικός όγκος του κυλινδρικού δακτυλίου τότε ισχύει ότι: $M = \rho V$

$$V = \pi r_2^2 L - \pi r_1^2 L = \pi L (r_2^2 - r_1^2) \quad \text{και} \quad M = \rho L (\pi r_2^2 - \pi r_1^2)$$

Άρα η ροπή αδράνειας του δακτυλίου θα είναι: $I = \frac{1}{2}M(r_1^2 + r_2^2)$

β)



$$\Sigma\tau = I\alpha_{\gamma\omega\nu}$$

$$\Rightarrow T_1 \cdot r_2 - T_2 \cdot r_2 = I\alpha_{\gamma\omega\nu} \quad (1)$$

$$\Sigma F_1 = m_1 \cdot a_1$$

$$\Rightarrow w_1 - T_1 = 3m\alpha_1 \Rightarrow w_1 - T_1 = 3m\alpha \quad (2) \quad (\alpha_1 = \alpha_2 = \alpha)$$

$$\Sigma F_2 = m_2 \cdot a_2$$

$$\Rightarrow T_2 - w_2 = 2m\alpha_2 \Rightarrow T_2 - w_2 = 2m\alpha \quad (3) \quad (\alpha_1 = \alpha_2 = \alpha)$$

$$\alpha = \alpha_{\gamma\omega\nu} \cdot r_2 \quad (4)$$

$$(1) \stackrel{(2),(3)}{\Rightarrow} (w_1 - 3m\alpha) \cdot r_2 - (w_2 + 2m\alpha) \cdot r_2 = \frac{1}{2}M(r_1^2 + r_2^2) \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu}$$

$$(4) \Rightarrow (3mg - 3m\alpha) \cdot r_2 - (2mg + 2m\alpha) \cdot r_2 = \frac{1}{2}M(r_1^2 + r_2^2) \cdot \frac{\alpha}{r_2} \Rightarrow \dots$$

$$\Rightarrow \alpha = \frac{mgr_2^2}{\frac{1}{2}M(r_1^2 + r_2^2) + 5mr_2^2} \stackrel{r_2=2r_1}{\Rightarrow} \alpha = \frac{4mgr_1^2}{\frac{5}{2}Mr_1^2 + 20mr_1^2} = \frac{4mg}{\frac{5}{2}M + 20m} = \frac{8mg}{5M + 40m}$$

$$(4) \Rightarrow \alpha_{\gamma\omega v} = \frac{mgr_2}{\frac{1}{2}M(r_1^2 + r_2^2) + 5mr_2^2} \Rightarrow \dots \Rightarrow$$

$$\alpha_{\gamma\omega v} = \frac{8mg}{(5M + 40m)r_2} \stackrel{r_2=2r_1}{\Rightarrow} \alpha_{\gamma\omega v} = \frac{4mg}{(5M + 40m)r_1}$$

ιδιαιτεράματα.gr

ΛΥΣΕΙΣ ΘΕΜΑΤΩΝ ΦΥΣΙΚΗΣ Ι

Σχολή Αγρονόμων & Τοπογράφων Μηχανικών (Σ.Α.Τ.Μ.)

ΕΞΕΤΑΣΕΙΣ ΜΑΘΗΜΑΤΟΣ «ΦΥΣΙΚΗ Ι»

ΚΑΝΟΝΙΚΗ ΠΕΡΙΟΔΟΣ ΕΑΡΙΝΟΥ ΕΞΑΜΗΝΟΥ 2011 - Σ.Α.Τ.Μ. ΕΜΠ

ΘΕΜΑ 1^ο

Σώμα μάζας m εκτοξεύεται κατακόρυφα (εντός βαρυτικού πεδίου) προς τα πάνω με αρχική ταχύτητα v_0 (για $t=0$) από τη θέση $(0,0)$. Εάν η αντίσταση του αέρα (\mathbf{f}) είναι ανάλογη της ταχύτητας του σώματος [$\mathbf{f}(v)=-kv$], να βρείτε α) τη (διαφορική) εξίσωση κίνησης, β) την ταχύτητα $v(t)$ και γ) τη θέση $y(t)$, του σώματος τη χρονική στιγμή t , και δ) σε ποιά χρονική στιγμή το σώμα φτάνει στο μέγιστο ύψος;

[Δίνεται: $\int dx/x = \ln|x| + c$ και $\int e^{ax} dx = \frac{1}{a} e^{ax} + c$].

ΛΥΣΗ

Με θετική κατεύθυνση ($v_0 > 0$) προς τα πάνω από τον 2^ο νόμο του Νεύτωνα έχουμε:

$$A) m \frac{dv}{dt} = -mg - kv \Rightarrow m \frac{d^2y}{dt^2} = -mg - k \frac{dy}{dt} \Rightarrow m \frac{d^2y}{dt^2} + k \frac{dy}{dt} = -mg$$

$$\Rightarrow \frac{d^2y}{dt^2} + \frac{k}{m} \frac{dy}{dt} = -g \quad (1)$$

B)

$$m \frac{dv}{dt} = -mg - kv \Rightarrow \frac{dv}{mg + kv} = -\frac{dt}{m} \Rightarrow \int \frac{dv}{mg + kv} = \int -\frac{dt}{m} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \frac{1}{k} \ln(mg + kv) = -\frac{t}{m} + c \quad \overset{t=0 \rightarrow v=v_0}{\Rightarrow} \quad c = \frac{1}{k} \ln(mg + kv_0)$$

$$\Rightarrow \frac{1}{k} \ln(mg + kv) = -\frac{t}{m} + \frac{1}{k} \ln(mg + kv_0) \Rightarrow \frac{1}{k} \ln\left(\frac{mg + kv}{mg + kv_0}\right) = -\frac{t}{m} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \ln\left(\frac{mg + kv}{mg + kv_0}\right) = -\frac{kt}{m} \Rightarrow \frac{mg + kv}{mg + kv_0} = e^{-\frac{kt}{m}} \Rightarrow mg + kv = (mg + kv_0)e^{-\frac{kt}{m}} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow v = \left(\frac{mg}{k} + v_0\right)e^{-\frac{kt}{m}} - \frac{mg}{k} \Rightarrow v = \frac{mg}{k} \left(e^{-\frac{kt}{m}} - 1\right) + v_0 e^{-\frac{kt}{m}} \quad (2)$$

Γ)

$$v = \left(\frac{mg}{k} + v_0\right)e^{-\frac{kt}{m}} - \frac{mg}{k} \Rightarrow \frac{dy}{dt} = \left(\frac{mg}{k} + v_0\right)e^{-\frac{kt}{m}} - \frac{mg}{k} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow y = \int \left(\left(\frac{mg}{k} + v_0\right)e^{-\frac{kt}{m}} - \frac{mg}{k} \right) dt \Rightarrow y = -\frac{m}{k} \left(\frac{mg}{k} + v_0\right)e^{-\frac{kt}{m}} - \frac{mg}{k} t + c$$

$$\overset{t=0 \rightarrow y=0}{\Rightarrow} \quad c = \frac{m}{k} \left(\frac{mg}{k} + v_0\right) \Rightarrow y = -\frac{m}{k} \left(\frac{mg}{k} + v_0\right)e^{-\frac{kt}{m}} - \frac{mg}{k} t + \frac{m}{k} \left(\frac{mg}{k} + v_0\right) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow y = -\left(\frac{m^2 g}{k^2} + \frac{mv_0}{k}\right)e^{-\frac{kt}{m}} + \left(\frac{m^2 g}{k^2} + \frac{mv_0}{k}\right) - \frac{mg}{k} t \Rightarrow$$

$$y = \left(\frac{m^2 g}{k^2} + \frac{mv_0}{k}\right)(1 - e^{-\frac{kt}{m}}) - \frac{mg}{k} t \quad (3)$$

Δ) Το σώμα φτάνει στο μέγιστο ύψος όταν η ταχύτητα στιγμιαία γίνει μηδέν: $v = 0$. Επομένως ο χρόνος βρίσκεται εύκολα από την (2).

$$(2) \stackrel{v=0}{\Rightarrow} t = \dots$$

Για να γλυτώσουμε κάποιες πράξεις δεν ξεκινάμε από την (2) αλλά από κάποιο σημείο πριν φτάσουμε σε αυτήν (βλέπε Β) ερώτημα)

$$\frac{1}{k} \ln\left(\frac{mg + kv}{mg + kv_0}\right) = -\frac{t}{m} \Rightarrow t = \frac{m}{k} \ln\left(\frac{mg + kv_0}{mg + kv}\right) \stackrel{v=0}{\Rightarrow} t = \frac{m}{k} \ln\left(\frac{mg + kv_0}{mg}\right)$$

Προσέξτε ένα EXTRA ερωτήμα που είχε μπει παλιότερα στο φυσικό ΑΠΘ και στους χημικούς Μηχανικούς ΕΜΠ πάνω στην ίδια ακριβώς εκφώνηση με μοναδική διαφορά ότι η αντίσταση του αέρα είναι: $-mkv$

Να αποδείξετε ότι:

$$y = \frac{v_0 - v}{k} \left(\frac{g}{v_0} \right)^2 \ln \left(\frac{1 + \frac{kv_0}{g}}{1 + \frac{kv}{g}} \right)$$

Προσπαθήστε να το δείξετε: παρουσιάζει ενδιαφέρον

ΛΥΣΕΙΣ ΘΕΜΑΤΩΝ ΦΥΣΙΚΗΣ Ι

Σχολή Αγρονόμων & Τοπογράφων Μηχανικών (Σ.Α.Τ.Μ.)

ΕΞΕΤΑΣΕΙΣ ΜΑΘΗΜΑΤΟΣ «ΦΥΣΙΚΗ Ι»

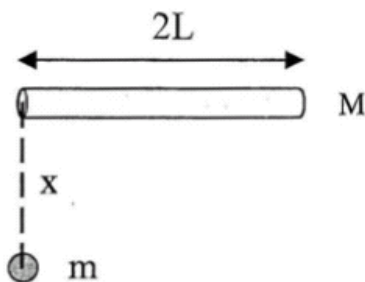
ΚΑΝΟΝΙΚΗ ΠΕΡΙΟΔΟΣ ΕΑΡΙΝΟΥ ΕΞΑΜΗΝΟΥ 2011 - Σ.Α.Τ.Μ. ΕΜΠ

ΘΕΜΑ 2^ο

A) Μια ομοιογενής σφαίρα μάζας m , τοποθετείται σε απόσταση x από το άκρο λεπτής, ομοιογενούς ράβδου μήκους $2L$, μάζας M και γραμμικής πυκνότητας ρ . Υπολογίστε τη βαρυτική δυναμική ενέργεια του συστήματος ράβδος-σφαίρα. Τι συμβαίνει όταν το x είναι πολύ μεγαλύτερο του L ; (Σημ.: Η βαρυτική δυναμική ενέργεια δύο μαζών m και M σε απόσταση r η μία από την άλλη, δίνεται από τον τύπο: $U = -GmM/r$).

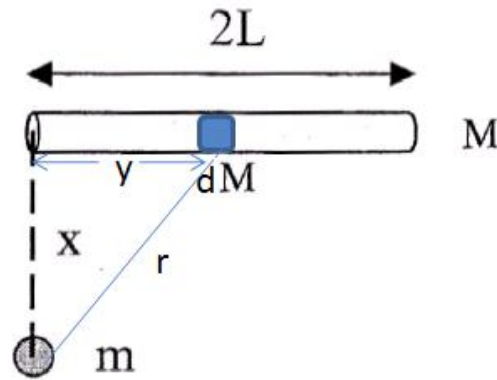
$$\text{Δίνεται: } \int \frac{dy}{\sqrt{x^2 + y^2}} = \ln(y + \sqrt{x^2 + y^2})$$

B) Στερεό σώμα μάζας m περιστρέφεται χωρίς τριβές γύρω από οριζόντιο σταθερό άξονα που περνά από το σημείο O . Εάν το κέντρο μάζας (Κ.Μ.) απέχει απόσταση b από το O , i) να βρείτε την εξίσωση κίνησης του στερεού σώματος και ii) να αποδείξετε ότι για μικρές γωνιακές αποκλίσεις θ από την κατακόρυφη θέση ισορροπίας, η κίνηση είναι απλή αρμονική ταλάντωση και να υπολογισθεί η συχνότητά της (φυσικό εκκρεμές).



ΛΥΣΗ

A)



Η γραμμική πυκνότητα μάζας είναι: $\rho = \frac{dM}{dy} = \frac{M}{2L}$

Έχουμε ότι:

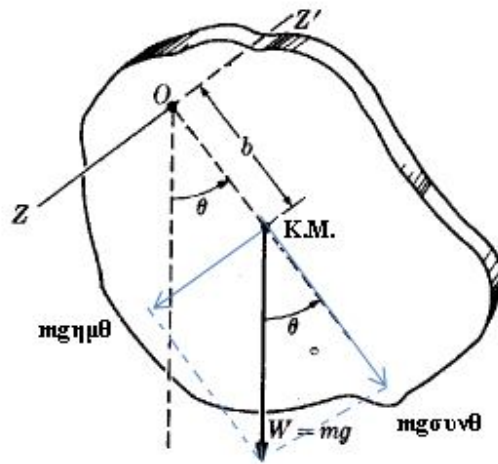
$$dU = -\frac{GmdM}{r} \Rightarrow dU = -\frac{Gm\rho dy}{\sqrt{x^2 + y^2}} \quad (1)$$

Από την (1) βρίσκουμε το ζητούμενο με ολοκλήρωση:

$$(1) \Rightarrow U = -Gm\rho \int_0^{2L} \frac{dy}{\sqrt{x^2 + y^2}} \Rightarrow U = -Gm\rho \left[\ln \left(y + \sqrt{x^2 + y^2} \right) \right]_0^{2L} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow U = -Gm\rho \ln \left(\frac{2L + \sqrt{x^2 + 4L^2}}{x} \right) \Rightarrow U = -\frac{GmM}{2L} \ln \left(\frac{2L + \sqrt{x^2 + 4L^2}}{x} \right)$$

B)



15.87

i) Το βάρος w προκαλεί ροπή γύρω από το O που το μέτρο της είναι:

$$\tau = wb \sin \theta \Rightarrow \tau = mgb \sin \theta \quad (1)$$

Ισχύει ο θεμελιώδης νόμος της στροφικής κίνησης:

$$\Sigma \tau = I \alpha_{\gamma\omega\nu} \Rightarrow -mgb \sin \theta = I \frac{d^2 \theta}{dt^2} \Rightarrow \frac{d^2 \theta}{dt^2} + \left(\frac{mgb}{I} \right) \sin \theta = 0 \quad (2)$$

ii) Για μικρές γωνίες εκτροπής έχουμε: $\sin \theta \approx \theta$

$$\text{Οπότε (2)} \Rightarrow \frac{d^2 \theta}{dt^2} + \left(\frac{mgb}{I} \right) \theta = 0 \quad (3)$$

Η εξίσωση (3) περιγράφει απλή αρμονική ταλάντωση με γωνιακή συχνότητα:

$$\omega = \sqrt{\frac{mgb}{I}} \quad (4)$$

$$(4) \Rightarrow \frac{2\pi}{T} = \sqrt{\frac{mgb}{I}} \Rightarrow T = 2\pi \sqrt{\frac{I}{mgb}}$$

Ισοιτις ρομια

ΛΥΣΕΙΣ ΘΕΜΑΤΩΝ ΦΥΣΙΚΗΣ Ι

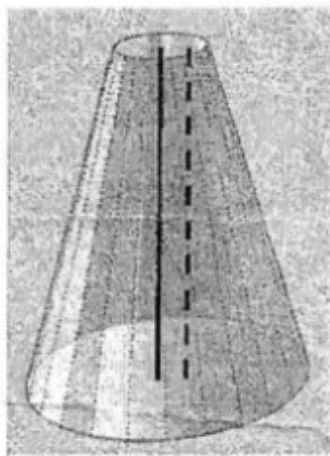
Σχολή Αγρονόμων & Τοπογράφων Μηχανικών (Σ.Α.Τ.Μ.)

ΕΞΕΤΑΣΕΙΣ ΜΑΘΗΜΑΤΟΣ «ΦΥΣΙΚΗ Ι»

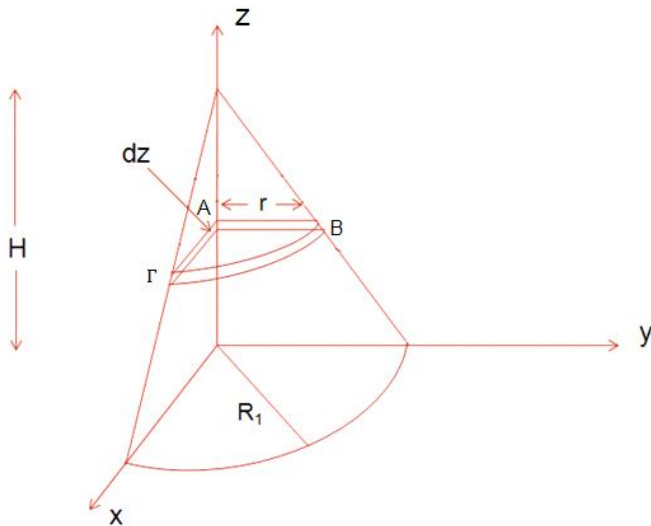
ΚΑΝΟΝΙΚΗ ΠΕΡΙΟΔΟΣ ΕΑΡΙΝΟΥ ΕΞΑΜΗΝΟΥ 2011 - Σ.Α.Τ.Μ. ΕΜΠ

ΘΕΜΑ 3^ο

Ομοιογενής συμπαγής κώνουρος κώνος μάζας M ύψους H (αντίστοιχα, το ύψος του θα ήταν H , εάν ο κώνος δεν ήταν κώνουρος), ακτίνας βάσης R_1 και ακτίνας κορυφής R_2 , περιστρέφεται γύρω από κατακόρυφο άξονα OO' (διακεκομμένη γραμμή) που απέχει απόσταση d από παράλληλο άξονα (συνεχής γραμμή) που περνά από το κέντρο της βάσης και της κορυφής του. Να υπολογισθεί η ροπή αδράνειας ως προς τον άξονα OO' . [Υπόδειξη: Να χρησιμοποιήσετε το θεώρημα των παραλλήλων αξόνων: $I_{oo'}=I+Md^2$. Επίσης, δίνεται ο όγκος κώνου (V), με ακτίνα βάσης R και ύψος H , ως $V=\frac{1}{3}\pi R^2 H$ και η ροπή αδράνειας $I_{K\Delta}$ κυκλικού δίσκου ακτίνας r και μάζας m , $I_{K\Delta}=\frac{1}{2}mr^2$].



ΛΥΣΗ



Η ροπή αδράνειας ενός κυκλικού κυλινδρικού δίσκου ακτίνας r δίνεται από τον τύπο $I = \frac{1}{2}mr^2$ (δίνεται στην εκφώνηση)

Θεωρούμε τον κυκλικό κυλινδρικό δίσκο του οποίου το ένα τέταρτο φαίνεται στο σχήμα (ΑΒΓ). Τότε σύμφωνα με την προηγούμενη σχέση αυτός θα έχει ροπή αδράνειας ίση με:

$$\frac{1}{2}\pi r^2 \rho dz r^2 = \frac{1}{2}\pi \rho r^4 dz$$

($m = \rho dV \Rightarrow m = \rho \pi r^2 dz$, όπου ρ η πυκνότητα)

Από το παραπάνω σχήμα και με απλές αναλογίες έχουμε:

$$\frac{H-z}{H} = \frac{r}{R_1} \Rightarrow r = \frac{H-z}{H} R_1$$

Η ολική ροπή αδράνειας του κόλουρου κώνου γύρω από τον άξονα z είναι:

$$I = \frac{1}{2}\pi\rho \int_0^h \left(\frac{H-z}{H} R_1\right)^4 dz = \dots = \frac{1}{2}\pi\rho \frac{R_1^4}{H^4} \left[-\frac{(H-z)^5}{5}\right]_0^h = \dots =$$

$$= \frac{1}{10} \pi \rho \frac{R_1^4}{H^4} [H^5 - (H-h)^5] \quad (1)$$

Ο όγκος του κώνου είναι γενικά $V = \frac{1}{3} \pi R^2 H$ (δίνεται στην εκφώνηση).

Άρα ο όγκος (V_κ) του κώλου κώνου θα είναι:

$$V_\kappa = \frac{1}{3} \pi R_1^2 H - \frac{1}{3} \pi R_2^2 (H-h)$$

Όμως είναι: $\rho = \frac{M}{V_\kappa}$

Άρα η (1) γίνεται:

$$I = \frac{1}{10} \pi \frac{M}{\frac{1}{3} \pi R_1^2 H - \frac{1}{3} \pi R_2^2 (H-h)} \frac{R_1^4}{H^4} [H^5 - (H-h)^5] \Rightarrow$$

$$I = \frac{3}{10} \frac{M R_1^4 [H^5 - (H-h)^5]}{H^4 [R_1^2 H - R_2^2 (H-h)]}$$

Επομένως τελικά είναι:

$$I_{oo'} = I + M d^2 = \dots$$