

Πείρα 1<sup>ο</sup>  
Λύση

a)  $F(x) = \frac{dV(x)}{dx}$  η σχέση που συνδέει την δύναμη με τη δυναμική ενέργεια.

Άρα  $F(x) = -\frac{dV(x)}{dx} = -\frac{d}{dx}(-2x^2 - 2x^3 + 7x^4) \Rightarrow F(x) = +4x + 6x^2 + 28x^3$

b) Η ολική μηχανική ενέργεια είναι ίση με  $E_M = 0,4 \text{ J}$ , η  $E_M = E_A + E_K$  για κάθε  $x$  άρα στη θέση Α όπου η  $E = 0,8 \text{ J}$  το σώμα δεν θα βρεθεί ποτέ γιατί  $E_A > E_M$  με αποτέλεσμα να μην μπορεί να φτάσει γιατί δεν έχει συν αναλυόμενη ενέργεια.

γ) Στις θέσεις Β, Γ έχουμε μέγιστες και ελάχιστες αψίσους  $V(x)$  πιο συγκεκριμένα:

$$\frac{dV(x)}{dx} = 0 \Rightarrow -4x - 6x^2 + 28x^3 = 0 \Rightarrow 2x(-2 - 3x + 14x^2) = 0$$

μηδενίζεται για  $x_1 = 0$  και για  $-2 - 3x + 14x^2 = 0 \rightarrow x_2 = 0,5$   
 $\rightarrow x_3 = -0,29$

Άρα  $x_1 = 0, x_2 = 0,5, x_3 = -0,29$

Για να διερευνήσουμε τις ρίζες θα πρέπει να υπολογίσουμε τον 2ο παράγωγο του  $V(x)$  και να βρούμε τις τιμές τους για τις ρίζες. Άρα

$$\frac{d^2V(x)}{dx^2} = -4 - 12x + 84x^2 \quad \text{άρα για } x_1 = 0 \quad \frac{d^2V(x)}{dx^2} = -4 < 0 \text{ μέγιστο } V(x)$$

για  $x_2 = 0,5$ ,  $\frac{d^2V(x)}{dx^2} = 11 > 0$  η  $V(x)$  ελάχιστο.

για  $x_3 = -0,29$ ,  $\frac{d^2V(x)}{dx^2} = 6,54 > 0$  άρα η  $V(x)$  ελάχιστο

Επομένως για  $x_1 = 0$  (Β) η  $V(x)$  είναι μέγιστο και είναι σημείο αστάθειας ισορροπίας. Για  $x_2 = 0,5$  (Γ) η  $V(x)$  έχει ελάχιστο τιμή άρα είναι σημείο ευσταθούς ισορροπίας το ίδιο ισχύει και για  $x_3 = -0,29$

δ) Ένα σώμα από τη θέση Δ θα κινηθεί προς αριστερά προς τη θέση Γ (ευσταθ. ισορροπία) και θα συνεχίσει μέχρι Β (x1) προς το x3 και

Παράδειγμα 1

(2)

Δοσθέντα είναι δέσμη κυματικής κίνησης με  $E_A = 0,2 J = E_B$

ε) Η μέγιστη κινητική ενέργεια του σώματος στη δέσμη Δ είναι

$$E_{max} = E_k + \frac{1}{2}kx \Rightarrow E_k = E_{max} - E_A \Rightarrow E_k = 0,2 J$$

Ενώ την μέγιστη τιμή των ταλαντώσεων για  $x_2 = 0,5$  όπου  $v(x_2)_{min} = -0,2 J$

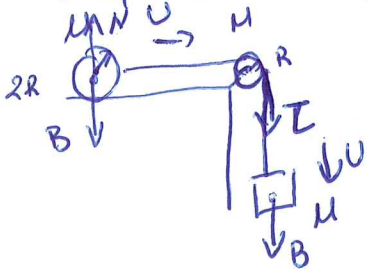
άρα  $E_{max} = E_k + \frac{1}{2}kx \Rightarrow E_{k_{max}} = E_{max} - \frac{1}{2}kx_{min} = 0,4 J - (-0,2 J)$

$$E_{k_{max}} = 0,6 J$$

$$a = \frac{mgR^2}{I} = \frac{MgR^2}{M \cdot R^2 + M \cdot R^2 + MR^2} \Rightarrow a = \frac{g}{3}$$

Παράδειγμα 2

Λύση



$$2\tau = I \cdot \alpha = I \cdot \frac{a}{R} \Rightarrow MgR = \frac{I a}{R} \Rightarrow$$

Όλο το σύστημα περιστρέφεται γύρω από άξονα που συμπίπτει με τον άξονα της τροχαλίας.

Από την στιγμή που υψώνεται ο κύβος στην κορυφή του τροχήλιου κινείται με την ίδια ταχύτητα (V) που υψώνεται ο κύβος.

Το βάρος B του κύβου εξουδετερώνεται από την αντίστοιχη αντίδραση N άρα μόνο το βάρος του κύβου δημιουργεί ροπή

$\tau = Mg \cdot R$  όπου R η ακτίνα της τροχαλίας και είναι η συνολική ροπή. Γνωρίζουμε ότι:

$$I \vec{\tau}_{ex} = \frac{dL}{dt} \text{ (1) όπου } L \text{ η στροφορμή του συστήματος}$$

Άρα θα πρέπει να υπολογίσουμε την L έτσι

- Στροφορμή κύβου  $L_{k1} = m \cdot v \cdot R$  όπου m μάζα, R ακτίνα και v η ταχύτητα κύβου-κύβου
- Στροφορμή κύβου  $L_{k2} = m v R$
- Στροφορμή τροχαλίας  $L_T = I_T \cdot \frac{v}{R}$  όπου  $I_T$  η ροπή αδράνειας της τροχαλίας  $I_T = m \cdot R^2$  άρα  $L_T = m \cdot R^2 \cdot \frac{v}{R}$

Άρα  $L_{tot} = L_{k1} + L_{k2} + L_T = m v R + m v R + m v R \Rightarrow$

$$\Rightarrow L_{tot} = 3 m v R \text{ (2)}$$



Πρόβλημα 2ο

Συντήρηση

Από (1) και (2) έχουμε:

$$2 \tau_{ax} = \frac{dL}{dt} \Rightarrow MgR = \frac{d}{dt} (3MuR) \Rightarrow MgR = 3M \frac{du}{dt} R \Rightarrow$$

$$\Rightarrow a = g/3$$

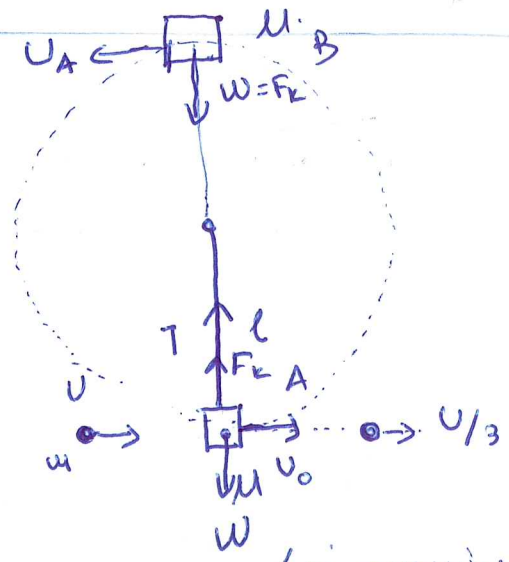
Πρόβλημα 4ο Δύο

Α.Δ.Ο. κατά την κρούση του συστήματος

$$P_{ΑΡκ} = P_{ΣΕλ} \Rightarrow$$

$$m \cdot v = Mv_0 + m \cdot v/3 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow v_0 = \frac{2mv}{3M} \quad (1)$$



Για ανακτύλιξη η οριακή συνθήκη για να συμβεί ανακτύλιξη είναι όταν ανώτερη θέση να έχει μηδενιστεί η ταχύτητα του μήκους και το βάρος B να είναι ίσο με την  $F_k$  κεντρομόλο δύναμη.

Διότι, γενικά έχουμε:

$$T - W = F_k \text{ κατά την κατακόρυφη θέση.}$$

$$W = F_k \Rightarrow Mg = \frac{Mv_A^2}{l} \Rightarrow v_A^2 = gl \quad (3)$$

Από την αρχή διατήρησης της μηχανικής ενέργειας στις θέσεις ισορροπίας (πρηνιά) και κατακόρυφη θέση.

$$\frac{1}{2} Mv_0^2 = \frac{1}{2} Mv_A^2 + Mg(2l) \quad (3)$$

Από (1) και (3) έχουμε

$$\frac{1}{2} Mv_0^2 = \frac{1}{2} Mv_A^2 + 2Mgl \Rightarrow v_0^2 = v_A^2 + 4gl \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \frac{4m^2 v^2}{9M^2} = gl + 4gl \Rightarrow \frac{4m^2 v^2}{9M^2} = 5gl \Rightarrow v = \frac{3M}{2m} \sqrt{5gl}$$