

Λύσεις Γραμμίσματος Φυσικής 2/10/2022

ΘΕΜΑ Α

A1-β A2-γ A3-α A4-γ A5-ε α α α α

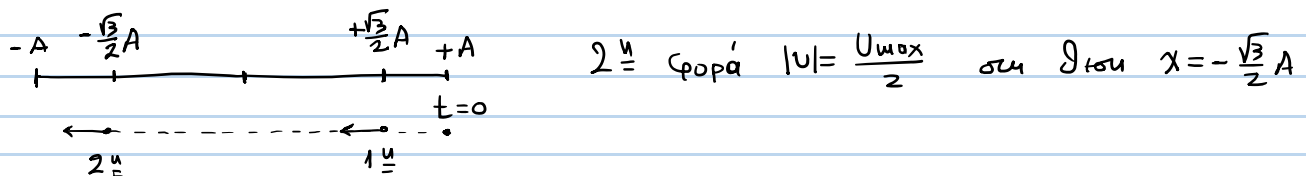
ΘΕΜΑ Β

B1-β $P_2 = 2\bar{P} \Rightarrow \frac{V_2^2}{R} = 2 \frac{V_{εν}^2}{2R} \Rightarrow V_2 = V_{εν} \Rightarrow V_2 = \frac{V}{\sqrt{2}} \Rightarrow \boxed{V = \sqrt{2}V_2}$ (β)

B2-γ Ισχύουν: $x = A \mu \eta(\omega t + \pi/2) \rightarrow \frac{x^2}{A^2} = \mu^2 \eta^2(\omega t + \pi/2)$
 $u = U_{\max} \sigma \omega(\omega t + \pi/2) \rightarrow \frac{u^2}{U_{\max}^2} = \sigma^2 \omega^2 \eta^2(\omega t + \pi/2)$ } $\oplus \Rightarrow \frac{x^2}{A^2} + \frac{u^2}{U_{\max}^2} = 1$

$$\Rightarrow \frac{x^2}{A^2} = 1 - \frac{u^2}{U_{\max}^2} \Rightarrow x^2 = \frac{1}{\omega^2} (U_{\max}^2 - u^2) \Rightarrow x = \pm \frac{1}{\omega} \sqrt{U_{\max}^2 - u^2}$$

$$\Rightarrow x = \pm \frac{1}{\omega} \sqrt{U_{\max}^2 - \frac{U_{\max}^2}{4}} = \pm \frac{1}{\omega} \frac{\sqrt{3}}{2} U_{\max} \Rightarrow x = \pm \frac{\sqrt{3}}{2} A$$



Ισχύει $a = -a_{\max} \mu \eta(\omega t + \pi/2) = -\omega^2 A \mu \eta(\omega t + \pi/2) = -\omega^2 x \Rightarrow a = -\omega^2 x$

$$\Rightarrow a = -\omega^2 \left(-\frac{\sqrt{3}}{2} A\right) = +\frac{\sqrt{3}}{2} \omega^2 A = +\frac{\sqrt{3}}{2} \omega \cdot \omega A \Rightarrow \boxed{a = +\frac{\sqrt{3}}{2} \omega \cdot U_{\max}}$$
 (γ)

B3-α Αρχικά $\bar{P} = \frac{P_k}{4} \Rightarrow P_k = 4\bar{P}$

Για κανονική λειτουργία $\bar{P}' = P_k \Rightarrow \bar{P}' = 4\bar{P} \Rightarrow \frac{V_{εν}'^2}{R} = 4 \frac{V_{εν}^2}{R}$

$$\Rightarrow V_{εν}' = 2V_{εν} \Rightarrow \frac{V'}{\sqrt{2}} = 2 \frac{V}{\sqrt{2}} \Rightarrow N\omega'BA = 2N\omega BA \Rightarrow \omega' = 2\omega$$

$$u = V' \mu \eta(\omega't) = N\omega'BA \mu \eta(\omega't) \Rightarrow \boxed{u = 2N\omega BA \mu \eta(2\omega t)}$$
 (α)

ΘΕΜΑ Γ

$m = 0,1 \text{ kg}$ $t = 0$ $x = +A$ $t_1: x = -0,1\sqrt{2} \text{ m}$ ($|u| = \sqrt{2} \text{ m/s}$) $\Delta t = 0,1\pi \text{ sec}$.

Γ1 Η μετακίνηση από τη μία άκρη στην άλλη διαρκεί

χρονικό διάστημα $\Delta t = \frac{T}{2} \Rightarrow 0,1\pi = \frac{T}{2} \Rightarrow T = 0,2\pi \text{ sec} = \frac{\pi}{5} \text{ sec}$

Ισχύει $\omega = \frac{2\pi}{T} = 10 \text{ rad/s}$.

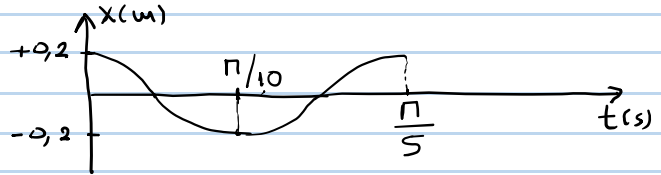
Άρα $D = m\omega^2 = 0,1 \cdot 100 \text{ N/m} \Rightarrow \boxed{D = 10 \text{ N/m}}$

Από την απόδειξη στο Β2 ισχύει $\frac{x^2}{A^2} + \frac{v^2}{v_{\max}^2} = 1 \Rightarrow \frac{v^2}{\omega^2 A^2} = 1 - \frac{x^2}{A^2}$

$\Rightarrow \frac{v^2}{\omega^2} = A^2 - x^2 \Rightarrow A^2 = x^2 + \frac{v^2}{\omega^2} \Rightarrow A^2 = \frac{2}{100} + \frac{2}{100} = \frac{4}{100} \Rightarrow \boxed{A=0,2\text{m}}$

Γ2) $x = A \sin(\omega t + \phi_0) \xrightarrow{t=0} +A = A \sin \phi_0 \Rightarrow \sin \phi_0 = +1 = \sin \frac{\pi}{2} \rightarrow \phi_0 = \frac{\pi}{2} \text{ rad}$

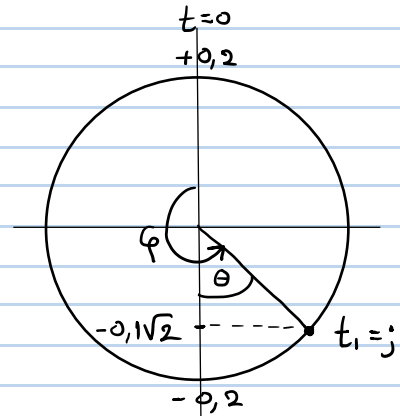
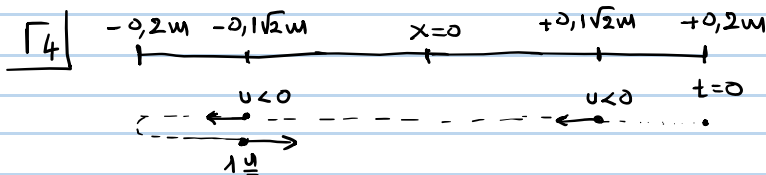
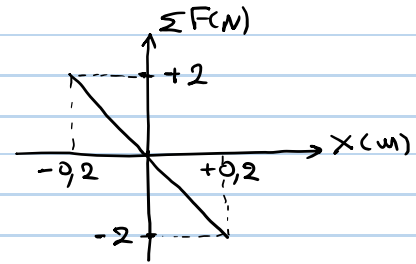
Άρα $\boxed{x = 0,2 \sin(10t + \frac{\pi}{2}) \text{ SI}}$



Γ3) $\Sigma F = -Dx \Rightarrow \boxed{\Sigma F = -10x \text{ SI}}$

$-A \leq x \leq +A \rightarrow -0,2\text{m} \leq x \leq +0,2\text{m}$

για $x=0 \quad \Sigma F=0$
 $x=-0,2\text{m} \quad \Sigma F=+2\text{N}$
 $x=+0,2\text{m} \quad \Sigma F=-2\text{N}$



$\frac{1}{4}$ φορές $x = -0,1\sqrt{2}\text{m}$ προς τη ΘΙ

με $v > 0$ των t_1

Διαγράφεται $\phi = \pi + \theta$ όπου $\sin \theta = \frac{0,1\sqrt{2}}{0,2} = \frac{\sqrt{2}}{2} \rightarrow \theta = \frac{\pi}{4} \text{ rad}$

Άρα $\phi = \pi + \frac{\pi}{4} = \frac{5\pi}{4}$ ισχύει $\phi = \omega t_1 \Rightarrow t_1 = \frac{\phi}{\omega} = \frac{5\pi}{4 \cdot 10} \Rightarrow \boxed{t = \frac{5\pi}{40} \text{ sec} = \frac{\pi}{8} \text{ sec}}$

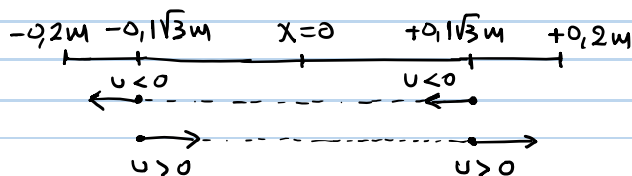
Γ5) Από την απόδειξη στο Β2 ισχύει: $\frac{x^2}{A^2} + \frac{v^2}{v_{\max}^2} = 1 \Rightarrow x = \pm \frac{1}{\omega} \sqrt{v_{\max}^2 - v^2}$

για $|v| = 1 \text{ m/s} \rightarrow x = \pm \frac{1}{10} \sqrt{4 - 1} \text{ m} \Rightarrow x = \pm 0,1\sqrt{3}\text{m} = \pm \frac{\sqrt{3}}{2} \text{ A}$

Για να έχει το σώμα ταχύτητα μέτρου $|v| \geq 1 \text{ m/s}$ θα πρέπει στον άξονα της ταλάντωσης να κινείται μεταξύ των θέσεων

$-0,1\sqrt{3}\text{m} \leq x \leq +0,1\sqrt{3}\text{m}$ Δεξιά της θέσης $x = +0,1\sqrt{3}\text{m}$ και αριστερά της

θέσης $x = -0,1\sqrt{3}\text{m}$ το μέτρο της ταχύτητας μειώνεται



Μεταξύ των δόσεων $-0,1\text{m} \leq x \leq +0,1\text{m}$ κινείται είτε προς τα αριστερά έχοντας αρνητική ταχύτητα είτε δεξιά έχοντας θετική ταχύτητα. Στον κύκλο για τις αντιστοιχίες

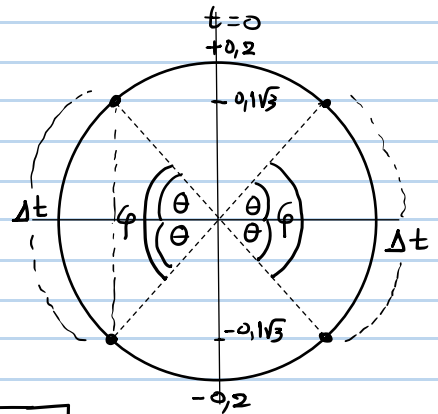
μετακινήσεις διαγράφει γωνία $\varphi = 2\theta$

$$\text{Όπου } v\mu\theta = \frac{0,1\sqrt{3}}{0,2} = \frac{\sqrt{3}}{2} \rightarrow \theta = \frac{\pi}{3} \text{ rad}$$

$$\text{Άρα } \varphi = 2\theta = \frac{2\pi}{3} \text{ rad}$$

$$\varphi = \omega \Delta t \Rightarrow \frac{2\pi}{3} = 10 \Delta t \Rightarrow \Delta t = \frac{\pi}{15} \text{ sec}$$

$$\text{Σε μια περίοδο } \Delta t_{\text{ολ}} = 2 \Delta t \Rightarrow \boxed{\Delta t_{\text{ολ}} = \frac{2\pi}{15} \text{ sec}}$$



ΘΕΜΑ Δ

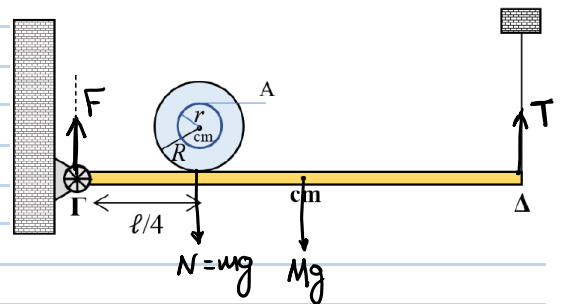
Στη δοκό ασκούνται το βάρος της

$M\vec{g}$, η τάση του νήματος \vec{T} , η δύναμη

\vec{F} από την άρθρωση και η αντίθετη δύναμη

\vec{N} από τον δίσκο που είναι ίση με το

βάρος του ($N = mg = 20\text{N}$)

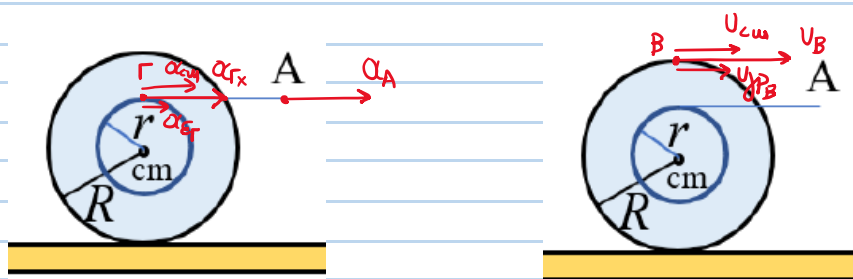


$$\Delta 1] \text{ Ισορροπία δοκού: } \sum \tau_A = 0 \Rightarrow \tau_T - \tau_N - \tau_{Mg} = 0$$

$$\Rightarrow T \cdot l = N \cdot \frac{l}{4} + Mg \cdot \frac{l}{2} \Rightarrow T = \frac{N}{4} + \frac{Mg}{2} \Rightarrow \boxed{T = 25\text{N}}$$

$$\Delta 2] \sum F_y = 0 \Rightarrow F + T = N + Mg \Rightarrow F = N + Mg - T \Rightarrow \boxed{F = 35\text{N}}$$

Δ3]



Για τα σημεία του νήματος A και Γ ισχύει:

$$\vec{\alpha}_A = \vec{\alpha}_{\Gamma_x} = \vec{\alpha}_{cm} + \vec{\alpha}_{\Gamma} \Rightarrow \alpha_A = \alpha_{\Gamma_x} = \alpha_{cm} + \alpha_{\Gamma} = \alpha_{cm} + R\alpha_{\mu\omega} = \alpha_{cm} + \frac{R\alpha_{\mu\omega}}{2}$$

$$\underline{\underline{\text{κxο}}} \quad \alpha_{cm} = R\alpha_{\mu\omega} \quad \text{αρα} \quad \alpha_A = \alpha_{\Gamma_x} = \alpha_{cm} + \frac{1}{2}\alpha_{cm} = \frac{3}{2}\alpha_{cm}$$

$$\text{οπότε } \alpha_A = \frac{3}{2} \alpha_{cm} \Rightarrow \alpha_{cm} = \frac{2}{3} \alpha_A = 1 \text{ m/s}^2$$

$$\text{Για το σημείο B ισχύει: } \vec{v}_B = \vec{v}_{cm} + \vec{v}_{PB} \Rightarrow v_B = v_{cm} + v_{PB}$$

$$\text{εξο } v_{cm} = R\omega \text{ αρα } v_B = R\omega + R\omega = 2R\omega \Rightarrow v_B = 2R\omega = 4 \text{ m/s}$$

$$\Delta 4) \text{ Τότε ο δίσκος έχει διανύσει } x_{cm} = \frac{l}{2} - \frac{l}{4} = \frac{l}{4} = 1 \text{ m}$$

$$\text{Ισχύει } x_{cm} = \frac{1}{2} \alpha_{cm} t^2 \Rightarrow t = \sqrt{\frac{2x_{cm}}{\alpha_{cm}}} = \sqrt{2} \text{ sec και } v_{cm} = \alpha_{cm} t = \sqrt{2} \text{ m/s}$$

$$\text{Οπως } v_{cm} = R\omega \Rightarrow \sqrt{2} = 0,2 \cdot \omega \Rightarrow \omega = 5\sqrt{2} \frac{\text{rad}}{\text{sec}}$$

$\Delta 5)$ Μέχρι τη στιγμή που υόβεται το νήμα ο δίσκος έχει

διανύσει απόσταση x_{cm} και απέχει από την αρθρωση $\frac{l}{4} + x_{cm}$

$$\text{Ισχύει } \sum \tau'_A = 0 \Rightarrow \tau_{T_{\text{top}}} - \tau'_N - \tau_{mg} = 0$$

$$\Rightarrow T_{\text{top}} \cdot l = N \cdot \left(\frac{l}{4} + x_{cm}\right) + Mg \frac{l}{2} \Rightarrow 38 \cdot 4 = 20(1 + x_{cm}) + 80$$

$$\Rightarrow 152 = 20 + 20x_{cm} + 80 \Rightarrow 20x_{cm} = 52 \Rightarrow x_{cm} = 2,6 \text{ m}$$

$$\text{Τότε } x_{cm} = \frac{1}{2} \alpha_{cm} t^2 \Rightarrow t = \sqrt{\frac{2x_{cm}}{\alpha_{cm}}} = \sqrt{5,2} \text{ sec}$$

$$\text{Για το σημείο A: } x_A = \frac{1}{2} \alpha_A \cdot t^2 = \frac{1}{2} \cdot 1,5 \cdot 5,2 \text{ m} \Rightarrow x_A = 3,9 \text{ m}$$

$$\text{ή } x_A = x_{cm} + l_{\text{νημ}} = x_{cm} + r\theta = x_{cm} + \frac{R\theta}{2} = x_{cm} + \frac{x_{cm}}{2} \Rightarrow x_A = \frac{3}{2} x_{cm} = 3,9 \text{ m}$$