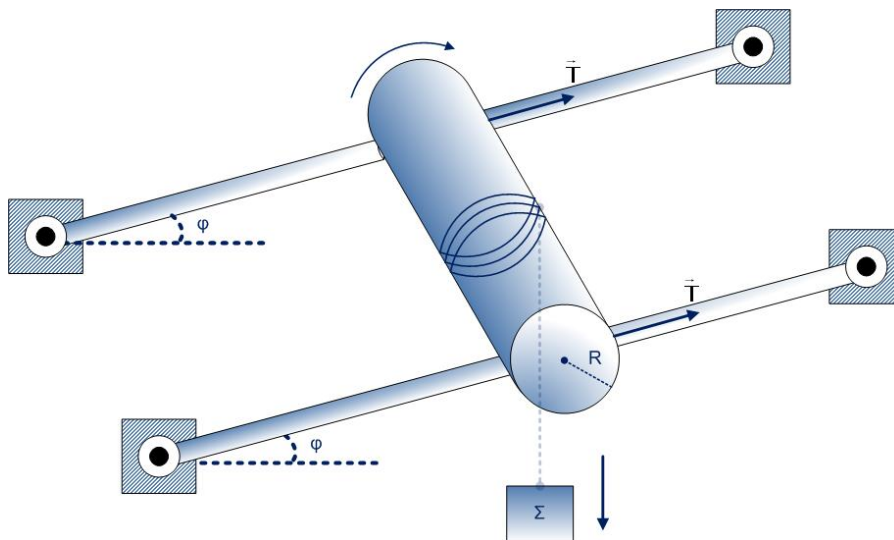


### Ομογενής Κύλινδρος με Δεμένο Σχοινί Κίνηση σε Κεκλιμένο Επίπεδο

Ομογενής κύλινδρος μάζας  $m$  και ακτίνας  $R$  εφάπτεται επί κεκλιμένων δοκών και είναι τυλιγμένος με αβαρές μη εκτατό σχοινί μεγάλου μήκους, όπως φαίνεται στο σχήμα. Στο ελεύθερο άκρο του σχοινιού έχει δεθεί σώμα ( $\Sigma$ ) μάζας  $M=2m$ .

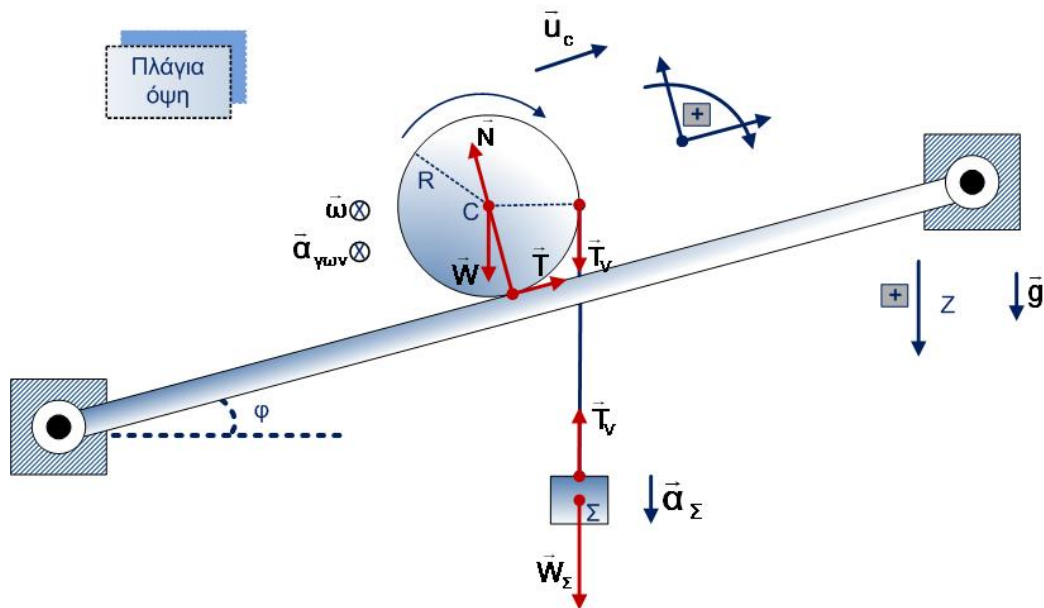


Το σύστημα αρχικά ισορροπεί και το σχοινί είναι τεντωμένο. Την χρονική στιγμή  $t=0$  ελευθερώνουμε το σύστημα και ο κύλινδρος αρχίζει να κυλάει προς τα επάνω, χωρίς να ολισθαίνει. Θεωρώντας ότι το σχοινί παραμένει συνεχώς κατακόρυφο, να υπολογιστούν:

1. η γωνιακή επιτάχυνση & η επιτάχυνση του κέντρου μάζας του κυλίνδρου, καθώς και η επιτάχυνση του σώματος ( $\Sigma$ ).
2. η τάση του νήματος
3. η στατική τριβή
4. η ελάχιστη τιμή του συντελεστή στατικής τριβής  $\mu$ , ώστε ο κύλινδρος να κυλιέται χωρίς να ολισθαίνει.

Δίνεται:  $I_C = \frac{1}{2} mR^2$ ,  $\varphi = \pi/6$

Απάντηση:

**Ερώτημα 1:**

- **Κύλινδρος**

Οι δυνάμεις που ασκούνται στο κύλινδρο είναι οι εξής: το βάρος του  $\mathbf{W}$ , οι κάθετες αντιδράσεις  $\mathbf{N}$  από τις δοκούς, η τάση του σχοινιού  $\mathbf{T}_v$  και οι τριβές  $\mathbf{T}$ , οι οποίες έχουν φορά προς τα εμπρός (δεν μπορούμε να γνωρίζουμε εξ αρχής τη φορά τους).

Από το θεμελιώδη νόμο της μηχανικής θα έχουμε:

$$\Rightarrow \begin{cases} \Sigma F_x = m \cdot a_c \Rightarrow 2T - mg\eta\mu\phi - T_v\eta\mu\phi = m \cdot a_c \Rightarrow \\ \Rightarrow 2T - (mg + T_v) \cdot \eta\mu\phi = m \cdot a_c \quad (1) \\ \Sigma F_y = 0 \Rightarrow 2N - mg\sigma\upsilon\eta\phi - T_v\sigma\upsilon\eta\phi = 0 \Rightarrow \\ \Rightarrow N = \frac{1}{2}(mg + T_v) \cdot \sigma\upsilon\eta\phi \quad (2) \end{cases}$$

Από το θεμελιώδη νόμο της στροφικής κίνησης, θα έχουμε:

$$\begin{aligned} \Sigma \vec{\tau} &= I_C \cdot \vec{\alpha}_{\gamma\omega\nu} \Rightarrow \\ \Rightarrow 2N \cdot 0 + W \cdot 0 + T_v \cdot R - 2T \cdot R &= I_C \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu} \Rightarrow \\ \Rightarrow (T_v - 2T) \cdot R &= \frac{1}{2}mR^2 \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu} \Rightarrow T_v - 2T = \frac{1}{2}mR \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu} \Rightarrow \\ \Rightarrow 2T &= T_v - \frac{mR}{2} \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu} \quad (3) \end{aligned}$$

Επιπλέον ο κύλινδρος εκτελεί κύλιση χωρίς ολίσθηση. Άρα:

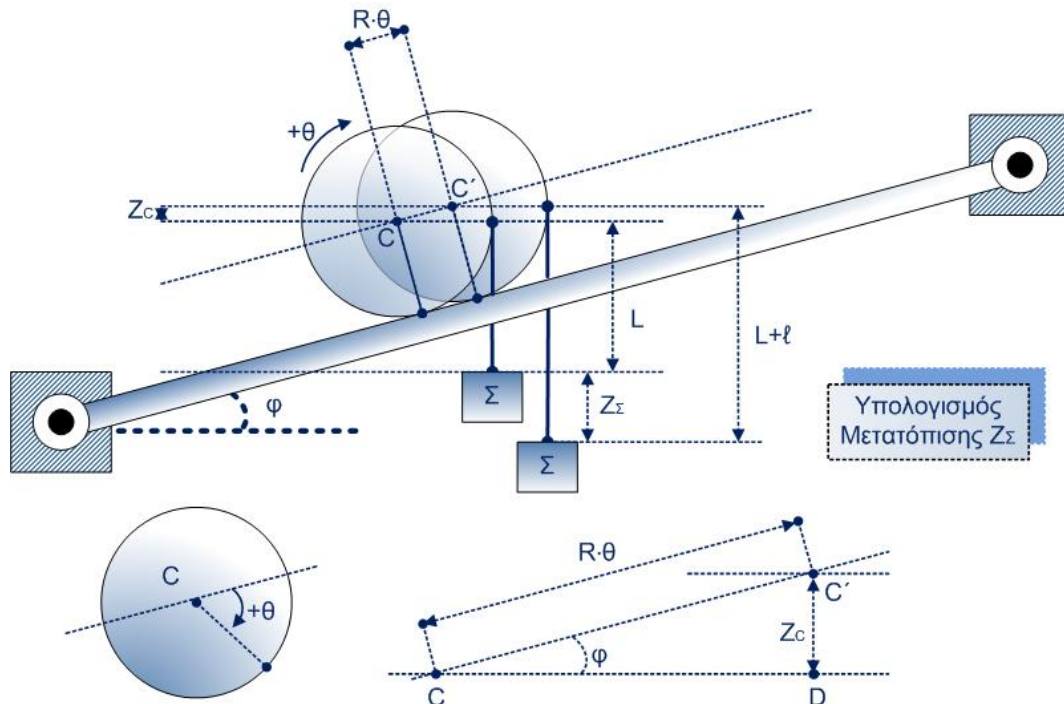
$$\alpha_c = \alpha_{\gamma\omega\nu} \cdot R \quad (4)$$

- **Σώμα (Σ)**

Οι δυνάμεις που ασκούνται στο σώμα (Σ) οι εξής: το βάρος του  $\mathbf{W}_\Sigma$  και η τάση του σχοινιού  $\mathbf{T}_v$ . Από το θεμελιώδη νόμο της μηχανικής θα έχουμε:

$$\Sigma F_Z = M \cdot \alpha_\Sigma \Rightarrow Mg - T_v = M \cdot \alpha_\Sigma \xrightarrow{M=2m} T_v = 2mg - 2m \cdot \alpha_\Sigma \quad (5)$$

- Εύρεση σχέσης μεταξύ των επιταχύνσεων  $\alpha_\Sigma$  &  $\alpha_{\gamma\omega\nu}$ .



Αν σε χρόνο  $t$  το σχοινί ξετυλίγεται κατά  $\ell = R \cdot \theta$  και ο άξονας του κυλίνδρου ανεβαίνει κατά  $Z_C$ , τότε το σώμα ( $\Sigma$ ) κατεβαίνει κατά:

$$\Rightarrow \begin{cases} Z_\Sigma = \ell - Z_C \\ \ell = R\theta \\ Z_C = R\theta \cdot \eta\mu\varphi \end{cases} \Rightarrow Z_\Sigma = R\theta - R\theta \cdot \eta\mu\varphi \Rightarrow Z_\Sigma = R\theta \cdot (1 - \eta\mu\varphi) \quad (6)$$

Επιπλέον

$$\begin{aligned} (6) \Rightarrow \frac{dZ_\Sigma}{dt} &= \frac{d[R\theta \cdot (1 - \eta\mu\varphi)]}{dt} \Rightarrow u_\Sigma = R \cdot (1 - \eta\mu\varphi) \cdot \frac{d\theta}{dt} \Rightarrow \\ &\Rightarrow u_\Sigma = \omega R \cdot (1 - \eta\mu\varphi) \Rightarrow \frac{du_\Sigma}{dt} = \frac{d[\omega R(1 - \eta\mu\varphi)]}{dt} \Rightarrow \\ &\Rightarrow \alpha_\Sigma = R(1 - \eta\mu\varphi) \cdot \frac{d\omega}{dt} \Rightarrow \alpha_\Sigma = R \cdot (1 - \eta\mu\varphi) \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu}. \quad (7) \end{aligned}$$

- Υπολογισμός γωνιακής επιτάχυνσης

$$\begin{aligned} \text{από (1)} \Rightarrow 2T - (mg + T_v) \cdot \eta\mu\varphi &= m \cdot \alpha_c \xrightarrow{(3),(4)} \\ \Rightarrow T_v - \frac{mR}{2} \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu} - (mg + T_v) \cdot \eta\mu\varphi &= mR \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu} \Rightarrow \\ \Rightarrow T_v - T_v \cdot \eta\mu\varphi - mg \cdot \eta\mu\varphi &= \frac{3}{2} mR \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu} \Rightarrow \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow T_v \cdot (1 - \eta\mu\phi) - mg \cdot \eta\mu\phi &= \frac{3}{2}mR \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu}. \quad (5) \\ \Rightarrow (2mg - 2m \cdot \alpha_{\Sigma}) \cdot (1 - \eta\mu\phi) - mg \cdot \eta\mu\phi &= \frac{3}{2}mR \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu}. \quad (7) \\ \Rightarrow 2m \cdot [g - R \cdot (1 - \eta\mu\phi) \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu}] \cdot (1 - \eta\mu\phi) - mg \cdot \eta\mu\phi &= \frac{3}{2}mR \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu}. \Rightarrow \\ \Rightarrow \alpha_{\gamma\omega\nu} &= \frac{2mg \cdot (1 - \eta\mu\phi) - mg \cdot \eta\mu\phi}{2mR \cdot (1 - \eta\mu\phi)^2 + \frac{3}{2}mR} \stackrel{\eta\mu\phi = \eta\mu(\pi/6) = \frac{1}{2}}{\Rightarrow} \\ \Rightarrow \alpha_{\gamma\omega\nu} &= \frac{(mg)/2}{(4mR)/2} \Rightarrow \alpha_{\gamma\omega\nu} = \frac{g}{4R} \end{aligned}$$

- Υπολογισμός επιτάχυνσης του κέντρου μάζας

$$\text{από (4)} \Rightarrow \alpha_c = \alpha_{\gamma\omega\nu} \cdot R \Rightarrow \alpha_c = \frac{g}{4R} \cdot R \Rightarrow \alpha_c = \frac{g}{4}$$

- Υπολογισμός επιτάχυνσης του σώματος ( $\Sigma$ )

$$\text{από (7)} \Rightarrow \alpha_{\Sigma} = R \cdot (1 - \eta\mu\phi) \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu}. \Rightarrow \alpha_{\Sigma} = R \cdot \left(1 - \frac{1}{2}\right) \cdot \frac{g}{4R} \Rightarrow \alpha_{\Sigma} = \frac{g}{8}$$

### Ερώτημα 2:

- Υπολογισμός της τάσης του νήματος

$$\text{από (5)} \Rightarrow T_v = 2mg - 2m \cdot \alpha_{\Sigma} \Rightarrow T_v = 2mg - 2m \cdot \frac{g}{8} \Rightarrow T_v = \frac{7mg}{4}$$

### Ερώτημα 3:

- Υπολογισμός της στατικής τριβής

$$\begin{aligned} \text{από (3)} \Rightarrow 2T &= T_v - \frac{mR}{2} \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu}. \Rightarrow 2T = \frac{7mg}{4} - \frac{mR}{2} \cdot \frac{g}{4R} \Rightarrow \\ \Rightarrow 2T &= \frac{13mg}{8} \Rightarrow T = \frac{13mg}{16} > 0 \end{aligned}$$

Η τριβή  $T$  είναι θετική.  $\Rightarrow$  άρα έχει φορά προς τα εμπρός.

### Ερώτημα 4:

Ο κύλινδρος για να κυλίνεται χωρίς να ολισθαίνει, πρέπει να ισχύει:

$$T \leq T_{\sigma(\max)} \Rightarrow T \leq \mu \cdot N \stackrel{(2)}{\Rightarrow} T \leq \mu \cdot \frac{1}{2}(mg + T_v) \cdot \text{συν}\phi \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \frac{13mg}{16} \leq \frac{\mu}{2} \cdot \left( mg + \frac{7mg}{4} \right) \cdot \frac{\sqrt{3}}{2} \Rightarrow \mu \geq \frac{13\sqrt{3}}{33} \Rightarrow \mu_{(\min)} = \frac{13\sqrt{3}}{33}$$

**Υλικό Φυσικής - Χημείας.**

Επειδή το να μοιράζεσαι πράγματα, είναι καλό για όλους...

Επιμέλεια

*Παναγόπουλος Γιώργος*

*Βουλδής Άγγελος*

*Μεντζελόπουλος Λευτέρης*

*Τσόμπος Κωστής*