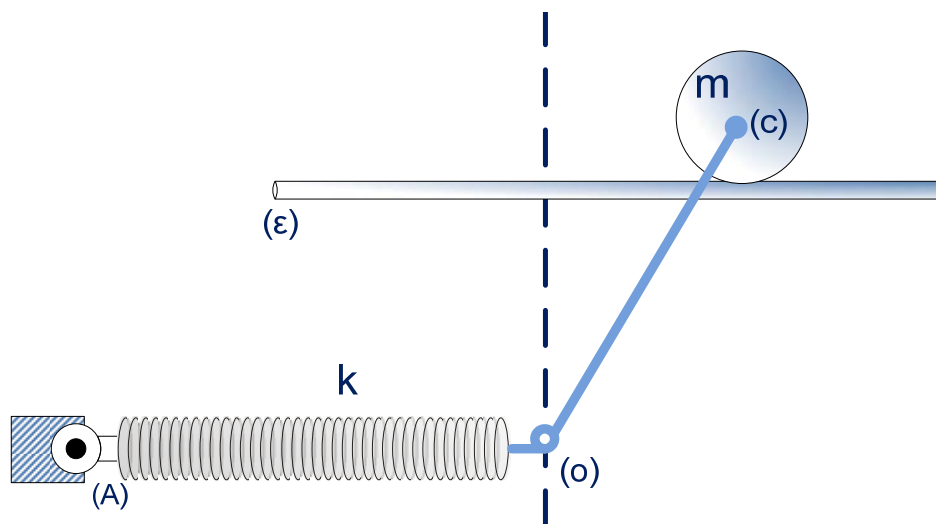


### **Κυλιόμενος Ομογενής Κυκλικός Δίσκος Απλή Αρμονική Ταλάντωση**

Κατά μήκος οριζόντιας ευθείας (ε), μπορεί να κυλίεται χωρίς να ολισθαίνει, ομογενής κυκλικός δίσκος μάζας  $m$  και ακτίνας  $R$ . Το κέντρο (c) του δίσκου συνδέεται με σταθερό σημείο A, μέσω εκτατού νήματος (γραμμικό ελατήριο σταθεράς  $k$  και φυσικού μήκους  $\ell_0=(AO)$ ), όπως φαίνεται στο παρακάτω σχήμα. Επιπλέον το νήμα διέρχεται από σταθερό δακτύλιο (o).

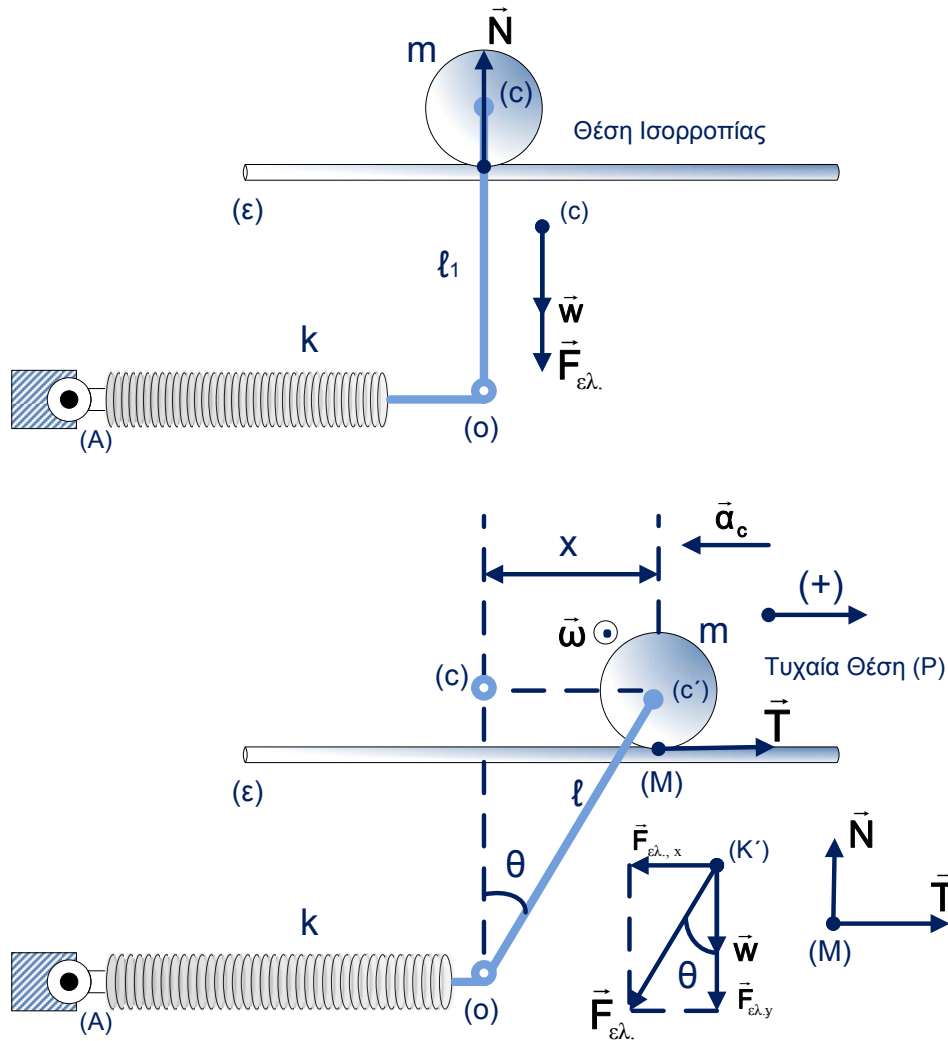


Εάν απομακρύνουμε τον κυκλικό δίσκο από τη θέση ισορροπίας του κατά  $x_0$  και τη χρονική στιγμή  $t=0$  τον αφήσουμε ελεύθερο, να δείξετε ότι το κέντρο του δίσκου θα εκτελέσει απλή αρμονική ταλάντωση περί της κατακόρυφου που διέρχεται από το δακτύλιο o. Επίσης να βρεθούν:

- α) η περίοδος της ταλάντωσης.
- β) η εξίσωση της απομάκρυνσης του κέντρου του κυκλικού δίσκου από τη θέση ισορροπίας ως συνάρτηση του χρόνου.
- γ) η χρονική εξίσωση της αλγεβρικής τιμής, της γωνιακής ταχύτητας του δίσκου.
- δ) η στροφική, μεταφορική και ολική κινητική ενέργεια του κυκλικού δίσκου ως συνάρτηση του χρόνου.
- ε) ο λόγος της στροφικής προς τη μεταφορική κινητική ενέργεια του δίσκου.
- στ) ο ρυθμός μεταβολής της στροφικής, μεταφορικής και ολικής κινητικής ενέργειας, όταν ο δίσκος διέρχεται από τη θέση  $x=x_0/2$ .

Δίνεται  $I_c = \frac{1}{2} mR^2$

Απάντηση:



Αρχικά το κέντρο του κυκλικού δίσκου βρίσκεται σε απόσταση  $x_0$  από τη θέση ισορροπίας ( $u_c=0$ ). Την χρονική στιγμή  $t=0s$  αφήνουμε ελεύθερο το δίσκο και αρχίζει να κινείται.

- Στην τυχαία θέση (P), όπου ο κυκλικός δίσκος κινείται προς τα αριστερά και το κέντρο του βρίσκεται σε απόσταση  $x$  δεξιά από τη θέση ισορροπίας (θεωρούμε θετική φορά την προς τα δεξιά), θα έχουμε:

$$\Sigma F = T - F_{ελ,x} \Rightarrow \Sigma F = T - F_{ελ} \cdot \eta \mu \theta \Rightarrow \Sigma F = T - \kappa \eta \mu \theta \Rightarrow \Sigma F = T - \mathbf{kx} \quad (1)$$

*(η επιμήκυνση του νήματος στην τυχαία θέση (P)  $\Rightarrow$  είναι  $\ell=(oc')$  διότι το φυσικό του μήκος είναι  $\ell_\theta=(AO)$ , από το σχήμα  $\ell \eta \mu \theta = x$ )*

- Από το θεμελιώδη νόμο της στροφικής κίνησης προκύπτει:

$$\begin{aligned} \Sigma \tau &= I_c \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu} \Rightarrow T \cdot R = I_c \cdot \alpha_{\gamma\omega\nu} \xrightarrow{I_c = \frac{1}{2} m R^2} T \cdot R = \frac{1}{2} m R^2 \alpha_{\gamma\omega\nu} \Rightarrow \\ \Rightarrow T &= \frac{1}{2} m R \alpha_{\gamma\omega\nu} \xrightarrow{\alpha_c = \alpha_{\gamma\omega\nu} \cdot R} T = \frac{\mathbf{m} \alpha_c}{2} \Rightarrow \mathbf{m} \alpha_c = 2T \quad (2) \end{aligned}$$

*(η μονή δύναμη που δημιουργεί ροπή ως προς το κέντρο (c) του δίσκου, είναι η δύναμη της τριβής, της οποίας η φορά φαίνεται το σχήμα)*

- Από το θεμελιώδη νόμο της μηχανικής θα έχουμε:

$$\begin{aligned}\Sigma F = m \cdot a_c &\Rightarrow F_{ελ,x} - T = m \cdot a_c \Rightarrow F_{ελ} \eta \mu \theta - T = m \cdot a_c \stackrel{(2)}{\Rightarrow} F_{ελ} \eta \mu \theta - T = 2T \\ &\Rightarrow \kappa \ell \eta \mu \theta = 3T \stackrel{\ell \eta \mu \theta = x}{\Rightarrow} \mathbf{kx} = 3T \Rightarrow \mathbf{T} = \frac{\mathbf{kx}}{3} \quad (3)\end{aligned}$$

- Τελικά από τις σχέσεις (1) και (3) θα έχουμε:

$$\Sigma F = T - kx \Rightarrow \Sigma F = \frac{kx}{3} - kx \Rightarrow \Sigma F = -\frac{2k}{3}x \quad (4)$$

Αφού η συνισταμένη δύναμη  $\Sigma F$  είναι της μορφής  $-D \cdot x$ , το σύστημα εκτελεί Απλή Αρμονική Ταλάντωση (Α.Α.Τ.), με σταθερά επαναφοράς:

$$D = \frac{2k}{3}$$

α) Η περίοδος της ταλάντωσης είναι:

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{m}{D}} \stackrel{D=\frac{2k}{3}}{\Rightarrow} T = 2\pi \sqrt{\frac{3m}{2k}}$$

β) την χρονική στιγμή τιμή  $t=0$  ο δίσκος βρίσκεται στη θέση  $x=x_0$  και έχει ταχύτητα  $u_c=0 \Rightarrow$  αρά το πλάτος της ταλάντωσης είναι  $A=x_0$ .

Έστω ότι η εξίσωση της απομάκρυνσης είναι:  $x = x_0 \eta \mu(\omega_{ταλ} t + \varphi_0)$

*(Όπου  $\omega_{ταλ}$  είναι η γωνιακή συχνότητα της ταλάντωσης και  $\varphi_0$  η αρχική φάση)*

Από την (5), για  $t=0$  και  $x=x_0$  θα έχουμε:

$$\begin{aligned}x = x_0 \eta \mu(\omega_{ταλ} t + \varphi_0) &\stackrel{t=0, x=x_0}{\Rightarrow} x_0 = x_0 \eta \mu \varphi_0 \Rightarrow \eta \mu \varphi_0 = 1 \Rightarrow \eta \mu \varphi_0 = \eta \mu \frac{\pi}{2} \Rightarrow \\ &\Rightarrow \begin{cases} \varphi_0 = 2k\pi + \frac{\pi}{2} \\ \varphi_0 = 2k\pi + \pi - \frac{\pi}{2} \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} \varphi_0 = 2k\pi + \frac{\pi}{2} \\ \varphi_0 = 2k\pi + \frac{\pi}{2} \end{cases} \Rightarrow \varphi_0 = 2k\pi + \frac{\pi}{2} \stackrel{0 \leq \varphi_0 \leq 2\pi}{\Rightarrow} \\ &\Rightarrow 0 \leq 2k\pi + \frac{\pi}{2} \leq 2\pi \Rightarrow -\frac{1}{2} \leq 2k \leq \frac{3}{2} \Rightarrow -\frac{1}{4} \leq k \leq \frac{3}{4} \stackrel{k \in \mathbb{Z}}{\Rightarrow} \mathbf{k} = \mathbf{0}\end{aligned}$$

Άρα

$$\varphi_0 = 2k\pi + \frac{\pi}{2} \stackrel{k=0}{\Rightarrow} \varphi_0 = \frac{\pi}{2} \text{ και } x = x_0 \eta \mu\left(\omega_{ταλ} t + \frac{\pi}{2}\right) \quad (5)$$

όπου

$$\omega_{ταλ} = \sqrt{\frac{2k}{3m}} \quad (6), \quad (D = m\omega_{ταλ}^2 \stackrel{D=\frac{2k}{3}}{\Rightarrow} \frac{2k}{3} = m\omega_{ταλ}^2)$$

γ) η ταχύτητα του κέντρου του κυκλικού δίσκου δίνεται από την σχέση:

$$u_c = \omega \cdot R \Rightarrow \omega = \frac{u_c}{R} \quad (7)$$

Επιπλέον η χρονική εξάρτηση της ταχύτητας του κέντρου του δίσκου, δίνεται από τη σχέση:

$$u_c = \omega_{ταλ} x_0 \sigma \upsilon \nu\left(\omega_{ταλ} t + \frac{\pi}{2}\right) \quad (8)$$

Τελικά με συνδυασμό των σχέσεων (7) και (8), προκύπτει η εξίσωση που περιγράφει τη χρονική εξάρτηση της γωνιακής ταχύτητας του δίσκου. Δηλαδή:

$$\omega = \frac{\omega_{\text{ταλ}} x_0}{R} \text{συν} \left( \omega_{\text{ταλ}} t + \frac{\pi}{2} \right) \quad (9)$$

δ) Στροφική κινητική ενέργεια:

$$\begin{aligned} K_{\text{στροφ.}} &= \frac{1}{2} I_c \omega^2 = \frac{1}{2} \frac{1}{2} m R^2 \omega^2 = \frac{1}{4} m R^2 \omega^2 \stackrel{(7)}{\Rightarrow} K_{\text{στροφ.}} = \frac{1}{4} m R^2 \left( \frac{u_c}{R} \right)^2 \Rightarrow \\ \Rightarrow K_{\text{στροφ.}} &= \frac{1}{4} m u_c^2 \stackrel{(8)}{\Rightarrow} K_{\text{στροφ.}} = \frac{1}{4} m \omega_{\text{ταλ}}^2 x_0^2 \text{συν}^2 \left( \omega_{\text{ταλ}} t + \frac{\pi}{2} \right) \quad (10) \end{aligned}$$

Μεταφορική κινητική ενέργεια:

$$K_{\text{μετ.}} = \frac{1}{2} m u_c^2 \stackrel{(8)}{\Rightarrow} K_{\text{μετ.}} = \frac{1}{2} m \omega_{\text{ταλ}}^2 x_0^2 \text{συν}^2 \left( \omega_{\text{ταλ}} t + \frac{\pi}{2} \right) \quad (11)$$

Ολική κινητική Ενέργεια:

$$\begin{aligned} K_{\text{ολ.}} &= K_{\text{μετ.}} + K_{\text{στροφ.}} = \frac{1}{2} m u_c^2 + \frac{1}{4} m u_c^2 \Rightarrow \\ K_{\text{ολ.}} &= \frac{3}{4} m u_c^2 \stackrel{(8)}{\Rightarrow} K_{\text{ολ.}} = \frac{3}{4} m \omega_{\text{ταλ}}^2 x_0^2 \text{συν}^2 \left( \omega_{\text{ταλ}} t + \frac{\pi}{2} \right) \quad (12) \end{aligned}$$

ε) ο λόγος της στροφικής, προς τη μεταφορική κινητική ενέργεια είναι:

$$\frac{K_{\text{στροφ.}}}{K_{\text{μετ.}}} = \frac{\frac{1}{4} m u_c^2}{\frac{1}{2} m u_c^2} = \frac{1}{2}$$

(Σχόλιο! Σε ένα σώμα που κλίνεται ο λόγος,  $K_{\text{στροφ.}}/K_{\text{μετ.}}$  είναι σταθερός και ίσος με τον αριθμητικό συντελεστή του τύπου που μας παρέχει τη ροπή αδράνειας του σώματος)

στ) Ρυθμός μεταβολής στροφικής κινητικής ενέργειας:

$$\begin{aligned} \frac{\Delta K_{\text{στροφ.}}}{\Delta t} &= \frac{\Delta W_{\Sigma\tau}}{\Delta t} = \frac{\Delta(\Sigma\tau \cdot \theta)}{\Delta t} = \Sigma\tau \cdot \frac{\Delta\theta}{\Delta t} = \Sigma\tau \cdot \omega = T \cdot R \cdot \omega \stackrel{(7)}{\Rightarrow} \\ \Rightarrow \frac{\Delta K_{\text{στροφ.}}}{\Delta t} &= T \cdot u_c \xrightarrow{\text{Στη θέση ισορ.} \Rightarrow T=0, \text{αφού } x=0, (3)} \frac{\Delta K_{\text{στροφ.}}}{\Delta t} = 0 \end{aligned}$$

Ρυθμός μεταβολής μεταφορικής κινητικής ενέργειας:

$$\begin{aligned} \frac{\Delta K_{\text{μετ.}}}{\Delta t} &= \frac{\Delta W_{\Sigma F}}{\Delta t} = \frac{\Delta(\Sigma F \cdot x)}{\Delta t} = \Sigma F \cdot \frac{\Delta x}{\Delta t} = \Sigma F \cdot u_c \xrightarrow{\Sigma F = m a_c} \frac{\Delta K_{\text{μετ.}}}{\Delta t} = m a_c u_c \Rightarrow \\ \stackrel{(2)}{\Rightarrow} \frac{\Delta K_{\text{μετ.}}}{\Delta t} &= 2T \cdot u_c \xrightarrow{\text{Στη θέση ισορ.} \Rightarrow T=0, \text{αφού } x=0, (3)} \frac{\Delta K_{\text{μετ.}}}{\Delta t} = 0 \end{aligned}$$

Ρυθμός μεταβολής ολικής κινητικής ενέργειας:

$$\frac{\Delta K_{\text{ολ.}}}{\Delta t} = \frac{\Delta K_{\text{στροφ.}}}{\Delta t} + \frac{\Delta K_{\text{μετ.}}}{\Delta t} = \Sigma\tau \cdot \omega + \Sigma F \cdot u_c = T \cdot u_c + 2T \cdot u_c \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \frac{\Delta K_{ολ.}}{\Delta t} = 3T \cdot u_c \xrightarrow{\text{Στη θέση ισορ.} \Rightarrow T=0, \text{αφού } x=0, (3)} \frac{\Delta K_{ολ.}}{\Delta t} = 0$$

**Υλικό Φυσικής - Χημείας.**

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

Επιμέλεια

*Παναγόπουλος Γιώργος*

*Βουλδής Άγγελος*

*Μεντζελόπουλος Λευτέρης*

*Τσόμπος Κωστής*