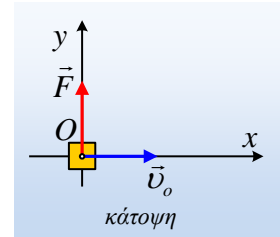


## Κυκλική ή αρχή της επαλληλίας.

Ένα σώμα μάζας 2kg κινείται σε λείο οριζόντιο επίπεδο με ταχύτητα  $v_0=2\text{m/s}$ , στη διεύθυνση του άξονα x. Σε μια στιγμή ενώ περνά από ένα σημείο O, δέχεται την επίδραση μιας δύναμης F για χρονικό διάστημα  $\Delta t=2\text{s}$ . Να βρεθεί η θέση και η ταχύτητα του σώματος (μέτρο και κατεύθυνση) τη στιγμή που παύει να ασκείται η δύναμη F, στις εξής περιπτώσεις:



- i) Η δύναμη είναι σταθερή, μέτρου  $F=2\text{N}$  με κατεύθυνση κάθετη στην ταχύτητα  $v_0$ .
- ii) Η δύναμη είναι σταθερή, μέτρου  $F=2\text{N}$  και σχηματίζει γωνία  $\theta$  με την ταχύτητα  $v_0$ , όπου  $\eta\mu\theta=0,6$  και  $\sigma\upsilon\nu\theta=0,8$ .
- iii) Η δύναμη έχει σταθερό μέτρο  $F=2\text{N}$  και είναι διαρκώς κάθετη στην ταχύτητα.

### Απάντηση:

- i) Με βάση την αρχή της επαλληλίας, το σώμα θα εκτελέσει κίνηση, η οποία μπορεί να θεωρηθεί σύνθετη. Μια ευθύγραμμη ομαλή στην διεύθυνση x με ταχύτητα  $v_0$  και μια ευθύγραμμη ομαλά επιταχυνόμενη στην διεύθυνση του άξονα y, με επιτάχυνση  $\alpha = \frac{F}{m} = \frac{2}{2} \text{m/s}^2 = 1 \text{m/s}^2$ .

Αλλά τότε για την κίνηση του σώματος ισχύουν:

Άξονας x	Άξονας y
$v_x=v_0$ (1)	$v_y=at$ (3)
$x=v_0t$ (2)	$y= \frac{1}{2} at^2$ (4)

Και με αντικατάσταση  $t=2\text{s}$  παίρνουμε:

$$x_1 = v_0t = 2 \cdot 2\text{m} = 4\text{m} \quad \text{και} \quad y_1 = \frac{1}{2} at^2 = \frac{1}{2} \cdot 1 \cdot 2^2\text{m} = 2\text{m}.$$

Ενώ για την ταχύτητα, στη διεύθυνση y παίρνουμε  $v_y=at=2\text{m/s}$ .

Αλλά με βάση το διπλανό σχήμα, το σώμα έχει ταχύτητα μέτρου:

$$v_1 = \sqrt{v_x^2 + v_y^2} = \sqrt{2^2 + 2^2} \text{m/s} = 2\sqrt{2} \text{m/s}$$

Ενώ σχηματίζει με την διεύθυνση x, γωνία  $\theta$ , όπου  $\epsilon\rho\theta = \frac{v_y}{v_x} = 1$ , συνε-

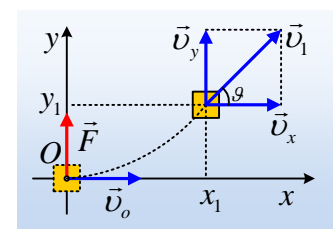
πώς γωνία  $\theta=45^\circ$ .

- ii) Αναλύοντας την ασκούμενη δύναμη σε δυο συνιστώσες, πάνω στους άξονες x και y παίρνουμε:

$$F_x = F \cdot \sigma\upsilon\nu\theta = 2 \cdot 0,8\text{N} = 1,6\text{N} \quad \text{και} \quad F_y = F \cdot \eta\mu\theta = 2 \cdot 0,6\text{N} = 1,2\text{N}$$

Και με εφαρμογή του 2<sup>ου</sup> νόμου του Νεύτωνα για κάθε άξονα:

$$F_x = ma_x \rightarrow a_x = \frac{F_x}{m} = \frac{1,6}{2} \text{m/s}^2 = 0,8 \text{m/s}^2 \quad \text{και}$$



$$F_y = ma_y \rightarrow a_y = \frac{F_y}{m} = \frac{1,2}{2} m/s^2 = 0,6 m/s^2$$

Αλλά τότε θεωρώντας την κίνηση ως σύνθετη, θα έχουμε για τις επιμέρους κινήσεις στους δυο άξονες:

Άξονας x	Άξονας y
$v_x = v_0 + a_x t$ (1)	$v_y = a_y \cdot t$ (3)
$x = v_0 t + \frac{1}{2} a_x t^2$ (2)	$y = \frac{1}{2} a_y \cdot t^2$ (4)

Αλλά τότε με αντικατάσταση  $t=2s$  παίρνουμε:

$$x_2 = v_0 t + \frac{1}{2} a_x t^2 = 2 \cdot 2m + \frac{1}{2} 0,8 \cdot 2^2 m = 5,6m \text{ και}$$

$$y_2 = \frac{1}{2} a_y t^2 = \frac{1}{2} 0,6 \cdot 2^2 m = 1,2m.$$

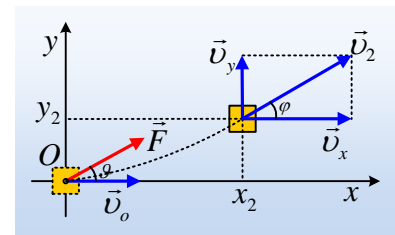
Ενώ για τις επιμέρους ταχύτητες έχουμε:

$$v_x = v_0 + a_x t = 2m/s + 0,8 \cdot 2m/s = 3,6m/s \text{ και}$$

$$v_y = a_y \cdot t = 0,6 \cdot 2m/s = 1,2m/s$$

Αλλά με βάση το διπλανό σχήμα, το σώμα έχει ταχύτητα μέτρου:

$$v_2 = \sqrt{v_x^2 + v_y^2} = \sqrt{3,6^2 + 1,2^2} m/s \approx 3,8m/s$$



Ενώ σχηματίζει με την διεύθυνση x, γωνία  $\varphi$ , όπου  $\varphi = \frac{v_y}{v_x} = \frac{1,2}{3,6} = \frac{1}{3}$ .

- iii) Από τη στιγμή που η δύναμη είναι διαρκώς κάθετη στην ταχύτητα, μπορεί να μεταβάλλει μόνο την διεύθυνση της ταχύτητας, αλλά όχι το μέτρο της. Συνεπώς η κίνηση του σώματος θα είναι ομαλή κυκλική, όπου η δύναμη θα είναι κεντρομόλος δύναμη, για το μέτρο της οποίας ισχύει:

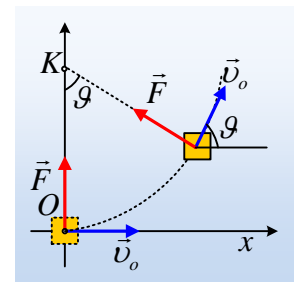
$$F = m \frac{v_0^2}{R}$$

Αλλά τότε  $R = m \frac{v_0^2}{F} = 2 \frac{2^2}{2} m = 4m$ , όπου R η ακτίνα της κυκλικής τρο-

χιάς, πάνω στην οποία θα κινηθεί το σώμα.

Αλλά σε χρονικό διάστημα  $t=2s$  το σώμα έχει διαγράψει επίκεντρη γωνία  $\theta$ , για την οποία ισχύει:

$$\theta = \omega t = \frac{v_0}{R} t = \frac{2}{4} 2rad = 1rad$$



Κατά συνέπεια το σώμα διαγράφει τμήμα κυκλικής τροχιάς κέντρου K και ακτίνας  $R=4m$ , η οποία προφανώς περνά και από την αρχική θέση O και τη στιγμή  $t=2s$  έχει διαγράψει τόξο μήκους  $s=\theta R=4m$ .

Αλλά τότε στην τελική θέση, το σώμα έχει ταχύτητα μέτρου  $v_0=2m/s$ , η οποία σχηματίζει με την οριζόντια διεύθυνση επίσης γωνία  $\theta$ , ίση με την επίκεντρη γωνία που υπολογίσαμε (οξείες γωνίες με κάθετες πλευρές).

**Σχόλια:**

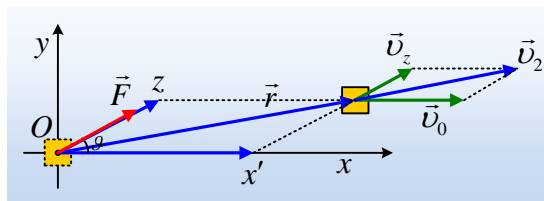
1) Το ii) ερώτημα, θα μπορούσε να απαντηθεί και με βάση την αρχή της επαλληλίας, θεωρώντας ότι το σώμα εκτελεί ευθύγραμμη ομαλή κίνηση στη διεύθυνση x και ευθύγραμμη ομαλά επιταχυνόμενη στη διεύθυνση της δύναμης με επιτάχυνση  $a = \frac{F}{m} = 1m/s^2$ . Αλλά τότε:

Άξονας x	Διεύθυνση δύναμης
$v'_x = v_0$ (1)	$v_z = a \cdot t$ (3)
$x' = v_0 t$ (2)	$z = \frac{1}{2} a \cdot t^2$ (4)

Οπότε για  $t=2s$  παίρνουμε:

$$x' = v_0 t = 2 \cdot 2m = 4m \text{ και } z = \frac{1}{2} \cdot 1 \cdot 2^2 m = 2m$$

συνεπώς η μετατόπισή του είναι το διάνυσμα  $\vec{r}$ .



Αν βέβαια θέλουμε τις συντεταγμένες τη θέσης, στους άξονες x και y θα έχουμε:

$$x = x' + z_x = x' + z \sin \theta = 4m + 2 \cdot 0,8m = 5,6m \text{ και}$$

$$y = z \cdot \eta \mu \theta = 2 \cdot 0,6m = 1,2m$$

Αλλά και η ταχύτητα  $v_z = at = 2m/s$ , οπότε και για την ταχύτητα, στους άξονες θα έχουμε:

$$v_x = v'_x + v_z \sin \theta = 2m/s + 2 \cdot 0,8m/s = 3,6m/s$$

$$\text{Και } v_y = v_z \eta \mu \theta = 2 \cdot 0,6m/s = 1,2m/s$$

Αλλά τότε

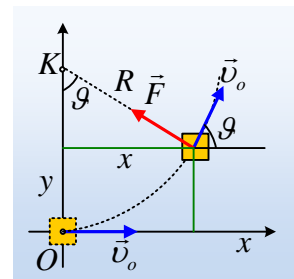
$$v_2 = \sqrt{v_x^2 + v_y^2} = \sqrt{3,6^2 + 1,2^2} m/s \approx 3,8m/s$$

Ενώ σχηματίζει με την διεύθυνση x, γωνία  $\varphi$ , όπου  $\epsilon \rho \varphi = \frac{v_y}{v_x} = \frac{1,2}{3,6} = \frac{1}{3}$ .

2) Αν στο iii) ερώτημα θέλαμε να δώσουμε τη θέση του σώματος με τη βοήθεια των συντεταγμένων στους άξονες x και y θα έχουμε:

$$x = R \cdot \eta \mu \theta = 4 \cdot 0,84m = 3,36m \text{ και}$$

$$y = R - R \cdot \sigma \nu \theta = 4m - 4 \cdot 0,54m = 1,84m$$



**Υλικό Φυσικής-Χημείας**

Γιατί το να μοιάζεις πράγματα, είναι καλό για όλους...

Επιμέλεια:

Διονύσης Μάργαρης