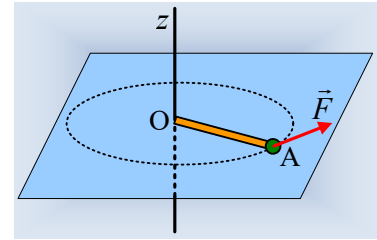


Ένα σύστημα σωμάτων σαν στερεό.

Στο άκρο Α μιας ομογενούς ράβδου μήκους $l=2\text{m}$ και μάζας $M=6\text{kg}$, έχει προσκολληθεί ένα σώμα Σ μάζας $m=1\text{kg}$, το οποίο θεωρούμε υλικό σημείο, δημιουργώντας ένα στερεό s . Το στερεό s ηρεμεί σε λείο οριζόντιο επίπεδο, ενώ μπορεί να στρέφεται, χωρίς τριβές, γύρω από κατακόρυφο άξονα z , που περνά από το άλλο άκρο O της ράβδου. Σε μια στιγμή $t_0=0$ στο σώμα Σ ασκείται μια σταθερού μέτρου δύναμη $F=3\text{N}$, η οποία είναι συνεχώς κάθετη στη ράβδο, με αποτέλεσμα το στερεό s να αρχίσει να περιστρέφεται. Να βρεθούν:



- i) Η γωνιακή επιτάχυνση του στερεού s .
- ii) Η ταχύτητα του σώματος Σ τη στιγμή $t_1=10\text{s}$.
- iii) Η στροφορμή τη στιγμή t_1 κατά (ως προς) τον άξονα z :
 - α) του σώματος Σ , β) της ράβδου, γ) του στερεού s .
- iv) Ο ρυθμός μεταβολής της στροφορμής κατά (ως προς) τον άξονα z :
 - α) του σώματος Σ , β) της ράβδου, γ) του στερεού s .
- v) Το μέτρο της δύναμης που ασκεί ο άξονας στη ράβδο της στιγμή t_1 .

Δίνεται η ροπή αδράνειας της ράβδου ως προς κάθετο άξονα που περνά από το μέσον της $I_{\text{cm}}=(1/12)\text{ml}^2$.

Απάντηση:

Η ροπή αδράνειας του στερεού s ως προς τον άξονα z είναι ίση:

$$I_s = I_\rho + I_\Sigma = (I_{\rho, \text{cm}} + Md^2) + m\ell^2 = \left(\frac{1}{12} M\ell^2 + M\left(\frac{\ell}{2}\right)^2 \right) + m\ell^2 \rightarrow$$

$$I_s = \frac{1}{3} M\ell^2 + m\ell^2 = \frac{1}{3} 6 \cdot 2^2 \text{ kg} \cdot \text{m}^2 + 1 \cdot 2^2 \text{ kg} \cdot \text{m}^2 = 12 \text{ kg} \cdot \text{m}^2.$$

- i) Εφαρμόζοντας το 2^ο νόμο του Νεύτωνα για το στερεό s παίρνουμε:

$$\Sigma\tau = I_s \alpha_{\gamma\omega\nu} \rightarrow \alpha_{\gamma\omega\nu} = \frac{F\ell}{I_s} = \frac{3 \cdot 2}{12} \text{ rad} / \text{s}^2 = 0,5 \text{ rad} / \text{s}^2.$$

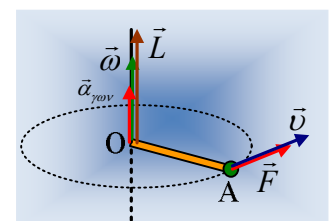
Με διεύθυνση αυτή του άξονα και φορά προς τα πάνω.

- ii) Τη στιγμή t_1 το στερεό έχει γωνιακή ταχύτητα:

$$\omega = \alpha_{\gamma\omega\nu} \cdot t = 0,5 \cdot 10 \text{ rad/s} = 5 \text{ rad/s}.$$

Οπότε το σώμα Σ έχει ταχύτητα:

$$v = v_1 = \omega \cdot \ell = 5 \cdot 2 \text{ m/s} = 10 \text{ m/s}$$



iii) Για τις στροφορμές ως προς τον άξονα z, τη στιγμή t_1 , έχουμε:

α) Του σώματος Σ:

$$L_{\Sigma} = mvR = m \cdot v \cdot \ell = 1 \cdot 10 \cdot 2 \text{kgm}^2 / \text{s} = 20 \text{kgm}^2 / \text{s}.$$

β) Της ράβδου:

$$L_{\rho} = I_{\rho, O} \cdot \omega = \frac{1}{3} M \ell^2 \cdot \omega = \frac{1}{3} 6 \cdot 2^2 \cdot 5 \text{kgm}^2 / \text{s} = 40 \text{kgm}^2 / \text{s}.$$

γ) Του στερεού:

$$L_s = I_{s, O} \cdot \omega = 12 \cdot 5 \text{kgm}^2 / \text{s} = 60 \text{kgm}^2 / \text{s}.$$

Και οι τρεις παραπάνω στροφορμές έχουν τη διεύθυνση του άξονα z και φορά προς τα πάνω. Αξίζει να παρατηρήσουμε ότι η στροφορμή του στερεού s δεν είναι τίποτα άλλο παρά το διανυσματικό άθροισμα των στροφορμών των επιμέρους σωμάτων (ράβδος- σώμα Σ):

$$\vec{L}_s = \vec{L}_{\rho} + \vec{L}_{\Sigma}$$

iv) Για τους αντίστοιχους ρυθμούς μεταβολής της στροφορμής, ως προς τον άξονα z έχουμε:

α) Του σώματος Σ:

$$\frac{dL_{\Sigma}}{dt} = \frac{d(mv\ell)}{dt} = m \frac{dv}{dt} \ell = m \alpha_{\Sigma} \ell = m a_{\gamma\omega\nu} \ell \cdot \ell = m \ell^2 \cdot a_{\gamma\omega\nu} \rightarrow$$

$$\frac{dL_{\Sigma}}{dt} = m \ell^2 a_{\gamma\omega\nu} = 1 \cdot 2^2 \cdot 0,5 \text{kgm}^2 / \text{s}^2 = 2 \text{kgm}^2 / \text{s}^2.$$

β) Της ράβδου:

$$\frac{dL_{\rho}}{dt} = \frac{d\left(\frac{1}{3} M \ell^2 \cdot \omega\right)}{dt} = \frac{1}{3} M \ell^2 \frac{d\omega}{dt} = \frac{1}{3} M \ell^2 \alpha_{\gamma\omega\nu} = \frac{1}{3} 6 \cdot 2^2 \cdot 0,5 \text{kgm}^2 / \text{s}^2 = 4 \text{kgm}^2 / \text{s}^2.$$

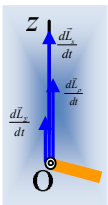
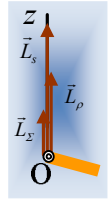
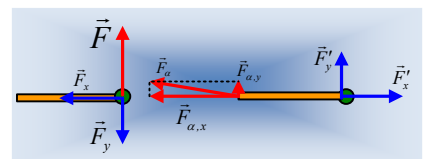
γ) Του στερεού:

$$\frac{dL_s}{dt} = \frac{d(I_s \cdot \omega)}{dt} = I_s \frac{d\omega}{dt} = I_s \alpha_{\gamma\omega\nu} = 12 \cdot 0,5 \text{kgm}^2 / \text{s}^2 = 6 \text{kgm}^2 / \text{s}^2.$$

Οι ρυθμοί αυτοί είναι επίσης διανύσματα πάνω στον άξονα z. Και εδώ ισχύει:

$$\frac{d\vec{L}_s}{dt} = \frac{d\vec{L}_{\rho}}{dt} + \frac{d\vec{L}_{\Sigma}}{dt}$$

v) Στο διπλανό σχήμα, έχουμε πάρει σε κάτοψη, τις δυνάμεις που ασκούνται στο σώμα Σ (αριστερά) και στη ράβδο (δεξιά) τη στιγμή t_1 . (Δεν έχουν σχεδιαστεί οι κατακόρυφες δυνάμεις, βάρη και δυνάμεις στήριξης από το επίπεδο). Η διεύθυνση x είναι ο άξονας της ράβδου και y, η κάθετη διεύθυνση. F_x και F_y είναι οι δυο συνιστώσες της δύναμης που ασκεί η ρά-



βδος στο σώμα Σ , ενώ οι αντιδράσεις τους F'_x και F'_y ασκούνται στη ράβδο. Εξάλλου $F_{\alpha,x}$ και $F_{\alpha,y}$ οι αντίστοιχες συνιστώσες της δύναμης που ασκεί ο άξονας στη ράβδο.

Στη διεύθυνση της ακτίνας (διεύθυνση x) το σώμα Σ εκτελεί κυκλική κίνηση, οπότε:

$$\Sigma F_x = m \frac{v^2}{R} \rightarrow F_x = m \frac{v^2}{\ell} = 1 \frac{10^2}{2} N = 50 N$$

Στην ίδια διεύθυνση για τη ράβδο, αφού το κέντρο μάζας της εκτελεί επίσης κυκλική κίνηση ακτίνας $R = \frac{1}{2} \ell$ θα έχουμε:

$$\Sigma F_x = M \frac{v_{cm}^2}{R} \rightarrow F_{\alpha,x} - F'_x = M \omega^2 \frac{\ell}{2} \rightarrow$$

$$F_{\alpha,x} = F'_x + M \omega^2 \frac{\ell}{2} = 50 N + 6 \cdot 5^2 \cdot 1 N = 200 N$$

Στην διεύθυνση του άξονα y , το σώμα Σ εκτελεί επιταχυνόμενη κίνηση με επιτάχυνση:

$\alpha_y = \alpha_{\epsilon\pi} = \alpha_{\gamma\omega\nu} \cdot R = 1 \text{ m/s}^2$, οπότε:

$$\Sigma F_{y,\Sigma} = m \alpha_y \rightarrow F - F_y = m \alpha_y \rightarrow F_y = F - m \alpha_y = 3 N - 1 \cdot 1 N = 2 N$$

Στην ίδια διεύθυνση, για τη ράβδο:

$$\Sigma F_{y,\rho} = m \alpha_{cm,y} \rightarrow F'_y + F_{\alpha,y} = M \alpha_{\gamma\omega\nu} \cdot \frac{\ell}{2} \rightarrow$$

$$F_{\alpha,y} = M \alpha_{\gamma\omega\nu} \cdot \frac{\ell}{2} - F'_y = 6 \cdot 0,5 \cdot 1 N - 2 N = 1 N$$

Αλλά τότε η δύναμη από τον άξονα έχει μέτρο:

$$F_\alpha = \sqrt{F_{\alpha,x}^2 + F_{\alpha,y}^2} = \sqrt{200^2 + 1^2} N \approx 200 N$$

dmargaris@gmail.com