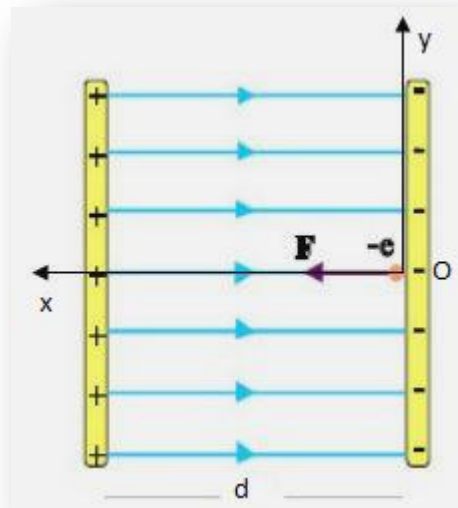


## Κίνηση φορτισμένων σωματιδίων σε ομογενές ηλεκτροστατικό πεδίο

### A. Κίνηση χωρίς αρχική ταχύτητα



Δύο παράλληλες μεταλλικές πλάκες φορτισμένες με αντίθετα φορτία, όπως στο σχήμα, δημιουργούν ανάμεσά τους ομογενές ηλεκτρικό πεδίο ( $\vec{E} = \text{σταθερή}$ ).

Αν μέσα σ' αυτό το πεδίο βρεθεί ένα φορτισμένο σωματίδιο θα δεχτεί σταθερή δύναμη  $\vec{F} = \pm q \cdot \vec{E}$ . Η σταθερή δύναμη σε κατεύθυνση και μέτρο υποχρεώνει το φορτισμένο σωματίδιο να κάνει ευθύγραμμη ομαλά επιταχυνόμενη κίνηση στη διεύθυνση του άξονα Ox.

Εξισώσεις κίνησης

$$\text{Επιτάχυνση (μέτρο): } \alpha = \frac{F}{m} = \frac{\epsilon \cdot q}{m} = \frac{V \cdot q}{d \cdot m} \quad (1) \quad (*)$$

$$\text{Ταχύτητα: } u = a \cdot t \quad \text{ή πιο γενικά } u = u_0 + a \cdot t \quad (2)$$

$$\text{Και μετατόπιση: } \Delta x = \frac{1}{2} a t^2 \quad \text{ή πιο γενικά } \Delta x = u_0 t + \frac{1}{2} a t^2 \quad (3)$$

**(\*)** Στην εξίσωση (1) της επιτάχυνσης,  $V$  είναι η διαφορά δυναμικού μεταξύ δυο σημείων που το ένα βρίσκεται στη μια πλάκα και το άλλο σημείο στην άλλη πλάκα. Είναι η διαφορά δυναμικού μιας ηλεκτρικής πηγής, οι πόλοι της οποίας συνδέθηκαν με τις παράλληλες επίπεδες μεταλλικές πλάκες.

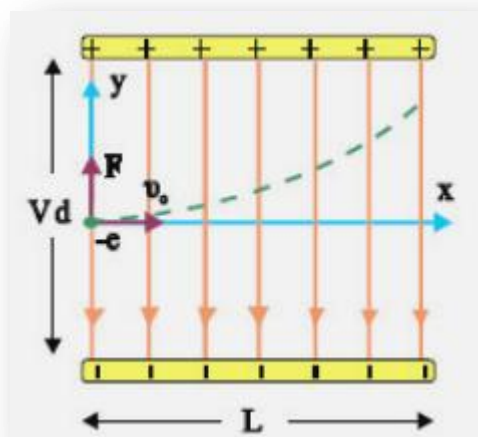
### B. Κίνηση με αρχική ταχύτητα κάθετη στις δυναμικές γραμμές

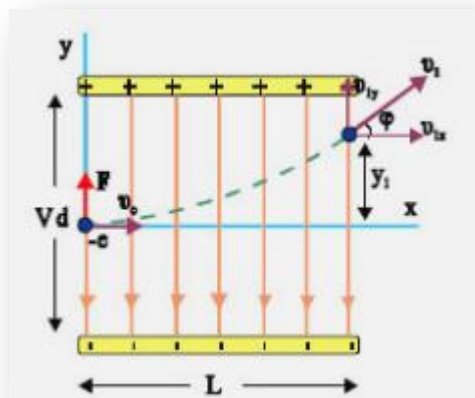
Εδώ η κίνηση είναι σύνθετη. Στον άξονα x ευθύγραμμη ομαλή με σταθερή ταχύτητα  $u_0$  και μια κίνηση ομαλά επιταχυνόμενη -χωρίς αρχική ταχύτητα- στον άξονα y.

Στον άξονα y ισχύουν οι εξισώσεις (1 και (2), (3) στην απλή τους μορφή.

Στον άξονα x έχουμε τις εξισώσεις  $u_x = u_0$  (4) και  $\Delta x = u_0 t$  (5)

Οι παραπάνω εξισώσεις, μπορούν να δώσουν απαντήσεις σε αρκετά ερωτήματα. Όμως υπάρχει και μια ακόμη σχεδίαση, πλούσια σε πληροφορίες. Δείτε την στην επόμενη σελίδα...





Όταν το φορτίο (στο σχήμα ηλεκτρόνιο) εξέρχεται από το πεδίο έχει αποκλίνει κατά  $y_1$  από την αρχική του διεύθυνση και η ταχύτητα του είναι συνισταμένη της αρχικής ταχύτητας  $u_0$  και της ταχύτητας  $u_{1y}$ .

Αυτή η εικόνα μπορεί να «παντρέψει» τις ταχύτητες εξόδου στους άξονες  $x$  και  $y$ .

Μπορεί επίσης να μας δείξει την γραμμική εκτροπή  $y_1$  και την

γωνιακή  $\phi$ .

*Να μερικές εργασίες...*

Χρόνος παραμονής στο πεδίο : Αρκεί  $x=L$  και ... (5)  $\rightarrow x = u_0 t \rightarrow L = u_0 \cdot t_{κιν} \rightarrow t_{κιν} = \dots$

Απόκλιση από την αρχική διεύθυνση κίνησης στην έξοδο :  $\Delta y = y_1 = \frac{1}{2} a \cdot t_{κιν}^2 \rightarrow y_1 = \dots$

Ταχύτητα εξόδου από το πεδίο :  $u = \sqrt{u_x^2 + u_y^2}$  με  $u_x = u_0$  και  $u_y = a \cdot t_{κιν}$

Γωνιακή απόκλιση  $\phi$  :  $\epsilon\phi\phi = \frac{a \cdot t_{κιν}}{u_0} = \dots$

Εξίσωση τροχιάς : Είναι ένας 'γάμος' μεταξύ  $x$  και  $y$  χωρίς παρουσία του  $t$ . Είναι -όπως λέμε στα μαθηματικά- μια συνάρτηση  $y=f(x)$ .

$\Delta y = \frac{1}{2} a t^2 \rightarrow \text{αν } y_0 = 0 \rightarrow y = \frac{1}{2} a t^2$  και  $\Delta x = u_0 t \rightarrow \text{αν } x_0 = 0 \rightarrow x = u_0 t$

Αντικαθιστώντας το  $t$  της δεύτερης στη πρώτη  $y = \frac{1}{2} a \frac{x^2}{u_0^2} \rightarrow \text{κ.λ.π.}$