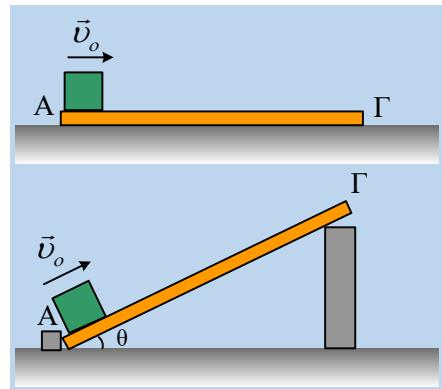


Н трибия арп ортозонтия кай плағия саныда

Ена сымма Σ , майдас $m=1\text{kg}$ ектоξенети ми архик тағутта $v_0=4\text{m/s}$, пану се миа ортозонтия саныда, карфоменди сто өдәфос, арп симеиди көнтә сто әкро A . То сымма стаматы лояғ трибиян афоди диястема 1,2м, пану сти саныда.

- На аподаиңете оти метаңы туы сымматы Σ кай тиң саныда анатту-
жынке трибия ми сунтелесстүй трибия олісмөншеси $\mu=2/3$.
- Анастеконуме то әкро Γ тиң саныда кай ми тиң боянтыя стегри-
маты тиң стадеропоиди оюмие оювас сто катау схема, өстө ны схет-
матыңи ми то ортозонтия етіпеди говнія θ , оюн $\eta\mu\theta=0,4$ кай сунт $=0,9$. Ектоξенуме арп то әкро A , то
іди сымма ми архик тағутта $v_0=4\text{m/s}$, параллелли проң тиң саныда кай форы апроң тиң пану.
 - На упологынте то мэтери тиң трибия олісмөншеси поу аскейтai сто сымма.
 - На бреңеңи өтитакони то сымматы.
 - Поси апостаси диястеме то сымма, каты тиң проң тиң пану кинетији тоу;
 - На өзеттәсете арп сымма епистрэвейи то әкро A тиң саныда.

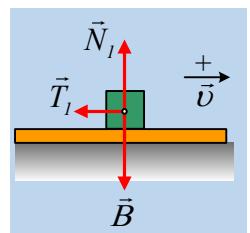


Динети $g=10\text{m/s}^2$, енвә өт ортак трибия өтөрөйтә иш ми тиң трибия олісмөншеси.

Апантеншн:

- Сто диплано схема өчон схемаистеи ои дунамеис поу асконутаи то сымма Σ каты тиң кинетији тоу пану сти саныда. То сымма исорропеи стиң катакоруфы диенұншынши, опоте $\Sigma F=0$ һи $N_1=B=mg$. Аллай тоте дөнамети трибия олісмөншеси, антітетеси катеңұншынши арп тиң тағутта ми мэтери $T_1=\mu N_1=\mu mg$. Етси ефармодынтац то өтемелінде нымо тиң дунамикеси гиа то сымма, ми өтетик тиң проң та дөзяя катеңұншынши, өчонуме:

$$\sum \vec{F}_x = m\vec{a} \xrightarrow{\mu \text{тәрә}} T_1 = ma_1 \rightarrow \mu mg = ma_1 \rightarrow a_1 = \mu g \quad (1)$$



Афоди то сымма апоктә стадерг өтитакони, антітетеси катеңұншынши арп тиң тағутта, ектелеи евтұ-
граами өмалы мөтабалломуен (епибраудуномен) кинетији, гиа тиң оюиа ишгүони ои өзисәсеси:

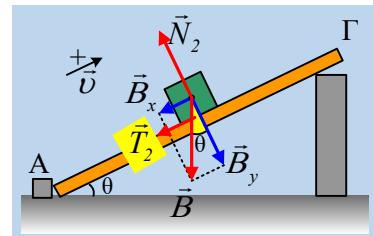
$$v = v_0 - \alpha_1 t \quad (2) \quad \Delta x = v_0 t - \frac{1}{2} a_1 t^2 \quad (3)$$

Ти стигмә поу стаматы то сымма, $v=0$, опоте лынонтас тиң (2) оюиа тиң (3),
тә өчонуме:

$$0 = v_0 - \alpha_1 t_1 \rightarrow t_1 = \frac{v_0}{\alpha_1} \rightarrow \Delta x = v_0 \frac{v_0}{\alpha_1} - \frac{1}{2} \alpha_1 \left(\frac{v_0}{\alpha_1} \right)^2 = \frac{v_0^2}{2\alpha_1} \quad (4) \rightarrow$$

$$\Delta x_1 = \frac{v_o^2}{2\mu g} \rightarrow \mu = \frac{v_o^2}{2g \cdot \Delta x_1} = \frac{4^2}{2 \cdot 10 \cdot 1,2} = \frac{16}{24} = \frac{2}{3}$$

- ii) Στο διπλανό σχήμα έχουν σχεδιαστεί οι δυνάμεις που ασκούνται στο σώμα Σ σε μια τυχαία θέση, ενώ το βάρος έχει αναλυθεί σε δύο άξονες x και y , όπου ο x είναι παράλληλος προς την διεύθυνση κίνησης και y , κάθετος άξονας. Να σημειωθεί ότι η γωνία μεταξύ της συνιστώσας B_y και της κατακόρυφης είναι ίση με την γωνία της σανίδας με το οριζόντιο επίπεδο, γωνία θ . Αλλά τότε για τις δύο παραπάνω συνιστώσες του βάρους Σ



$$\eta\mu\theta = \frac{B_x}{B} \rightarrow B_x = mg\eta\mu\theta \quad \text{and} \quad \sigma\nu\nu\theta = \frac{B_y}{B} \rightarrow B_y = mg\sigma\nu\nu\theta$$

α) Από την ισορροπία στην διεύθυνση γ, παίρνουμε:

$$\Sigma F_y = 0 \rightarrow N_2 - B_y = 0 \rightarrow N_2 = mg\sigma v v \theta \rightarrow$$

$$T_2 = \mu N_2 = \mu mg\sigma v v \theta = \frac{2}{3} 1 \cdot 10 \cdot 0,9 N = 6N$$

β) Εφαρμόζοντας το θεμελιώδη νόμο της δυναμικής στον άξονα x παίρνουμε:

$$\sum \vec{F}_x = m\vec{a} \xrightarrow{\mu \text{et} \rho \alpha} B_x + T_2 = ma_2 \rightarrow mg\eta\mu\theta + T_2 = ma_2 \rightarrow$$

$$a_2 = g\eta\mu\theta + \frac{T_2}{m} = 10 \cdot 0,4m/s^2 + \frac{6}{1}m/s^2 = 10m/s^2$$

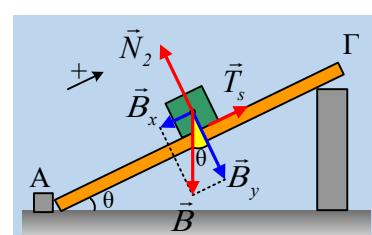
Με φορά αντίθετη της ταχύτητας, οπότε το σώμα εκτελεί μια επιβραδυνόμενη κίνηση.

γ) Δουλεύοντας όπως και στο ερώτημα i), υπολογίζουμε από την εξίσωση (4), την μετατόπιση του σώματος, μέχρι τη στιγμή που μηδενίζεται η ταχύτητά του:

$$\Delta x_2 = \frac{v_o^2}{2\alpha} = \frac{4^2}{2 \cdot 10} m = 0,8m$$

δ) Μόλις μηδενιστεί η ταχύτητα του σώματος και η κίνησή του προς τα πάνω κατά μήκος της σανίδας, το σώμα τείνει να κινηθεί προς τα κάτω. Αλλά τότε στο σώμα ασκείται δύναμη τριβής, με φορά προς τα πάνω, όπως στο σχήμα. Αν όμως η συνιστώσα B_x έχει μέτρο:

$$B_x = mg\eta\mu\theta = 1 \cdot 10 \cdot 0,4 N = 4 N$$



τότε η μέγιστη τριβή που θα εμφανιστεί θα έχει μέτρο $4N$ και αυτή θα είναι στατική τριβή με το ίδιο μέτρο $T_s=B_x=4N$ και το σώμα θα ισορροπεί στην θέση αυτή.