

Άσκηση 31 (Φυσ. 18)

Αυτοκίνητο (υψηλό εμπρόσθιο) κινείται σε κυκλική τροχιά ακτίνας r . Όταν το αυτοκίνητο βρίσκεται στο εμπρόσθιο A η γωνία είναι $\theta = 0$ και το μέτρο της ταχύτητας $|\vec{u}| = 5 \text{ m/s}$. Το μέτρο της ταχύτητας αυξάνεται με ρυθμό $d|\vec{u}|/dt = kt$, με $k = 0.06 \text{ m/s}^3$.

Να υπολογισθούν τα μέτρα της ταχύτητας και της επιτάχυνσης όταν το αυτοκίνητο έχει διανύσει το $1/3$ της κυκλικής τροχιάς, (ακτίνα τροχιάς $r = 300 \text{ m}$).

Λύση

Γνωρίζουμε ότι $\alpha_{εμπρ.} = \frac{d}{dt} |\vec{u}| \Rightarrow \alpha_{εμπρ.} = kt \Rightarrow \frac{d|\vec{u}|}{dt} = kt \Rightarrow d|\vec{u}| = kt dt$ (1)

Ολοκληρώνοντας, μπορούμε να βρούμε την ταχύτητα του αυτοκινήτου

$$\int_{u_1}^u d|\vec{u}| = \int_{t_1}^t kt dt \Rightarrow |\vec{u}| \Big|_{u_1}^u = \int_{t_1}^t kt dt \Rightarrow |\vec{u}(t)| - |\vec{u}_1| = \frac{k}{2} t^2 - 0 \Rightarrow$$

όπου $u_1 = 5 \text{ m/s}$

$$\Rightarrow |\vec{u}(t)| = \frac{k}{2} t^2 + u_1 \quad (2)$$

Γνωρίζουμε ότι: $|\vec{u}| = \frac{ds}{dt} \Rightarrow$

$$\Rightarrow ds = |\vec{u}| dt \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \int_{s_1=0}^s ds = \int_{t_1=0}^t \left(\frac{k}{2} t^2 + u_1 \right) dt \Rightarrow$$

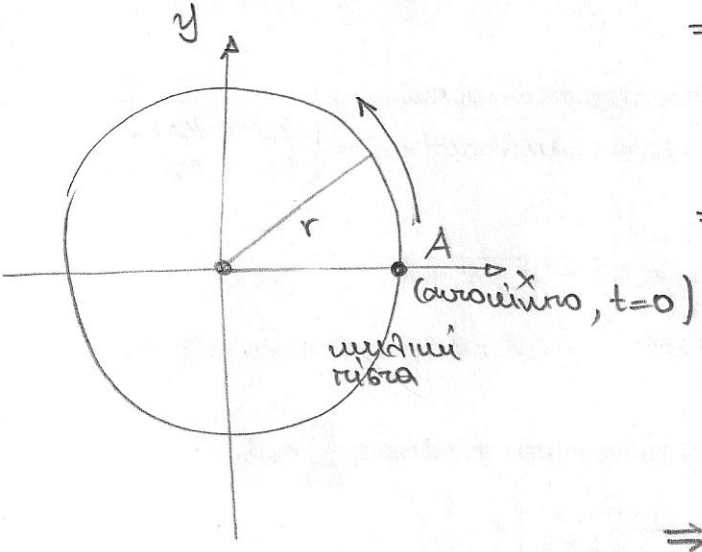
$$\Rightarrow s(t) - s_1 = \frac{k}{6} t^3 + u_1 t - 0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow s(t) = \frac{k}{6} t^3 + u_1 t + s_1 \rightarrow 0 \text{ για } t=0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow s(t) = \frac{k}{6} t^3 + u_1 t$$

Όταν το αυτοκίνητο έχει διανύσει το $1/3$ της κυκλικής τροχιάς συνολικά $s_2 = \frac{2\pi r}{3}$, έστω ότι ο χρόνος είναι t_2

Δηλ. $\frac{2\pi r}{3} = \frac{k}{6} t_2^3 + u_1 t_2 \Rightarrow (*)$



$$(*) \Rightarrow \frac{k}{2} t_2^3 + 3u_1 t_2 - 2\pi r = 0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \frac{0.06}{2} t_2^3 + 3 \times 5 t_2 - 2 \times 3.14159 \times 300 = 0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow 0.03 t_2^3 + 15 t_2 - 1884.954 = 0 \Rightarrow \boxed{t_2 = 35.58 \text{ sec}}$$

Το μέτρο της ταχύτητας είναι: $|\vec{v}(t_2)| = \frac{k}{2} t_2^2 + u_1 \Rightarrow$

$$\Rightarrow |\vec{v}(t_2)| = \frac{0.06}{2} 35.58^2 + 5 \approx 43 \text{ m/s}$$

Τίτλος η ευράχων $\alpha(t_2) = k t_2 = 0.06 \cdot 35.58 = 2.13 \text{ m/s}^2$
 και η ευράχων είναι η ευράχιος ευράχων, για να βρω
 το μέτρο της ολικής ευράχων πρίν:

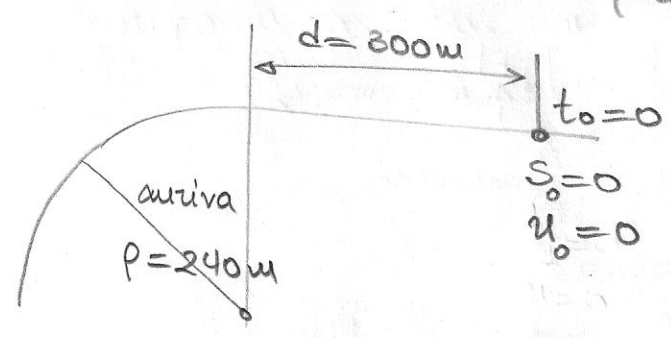
$$|\vec{\alpha}(t_2)|_{\text{ολικη}} = \sqrt{\alpha_{\text{εμπ.}}^2(t_2) + \alpha_{\text{ευραχ.}}^2(t_2)} = \sqrt{4.54 + 37.95} \Rightarrow$$

$$|\vec{\alpha}_{\text{ευραχ.}}(t_2)| = \frac{|\vec{v}(t_2)|^2}{r} \underset{r \rightarrow \text{ακτινα}}{\text{ωραχ.}} = 6.16 \text{ m/s}^2 \quad \Rightarrow |\vec{\alpha}_{\text{ολικη}}(t_2)| = 6.52 \text{ m/s}^2$$

Άσκηση 32

Το Ακρωτήριο (υδίου επιπέδου) είναι αρχικά ακίνητο όταν $S=0, (t_0=0)$.
 Ο ρυθμός μεταβολής του μήκους της ταχύτητας του είναι $d|\vec{u}|/dt = bt^2$, όπου $b = 0.05 \text{ m/s}^4$. Να υπολογισθεί το μήκος της ταχύτητας και το μήκος της επιτάχυνσης όταν $S = S_1 = 550 \text{ m}$.

Η κίνηση του φαίνεται στο παρακάτω σχήμα:



Λύση

Η επιτάχυνση επιτάχυνση είναι $\vec{a}_{\text{επι}} = \frac{d\vec{u}}{dt} = bt^2 \Rightarrow d|\vec{u}| = bt^2 dt$
 Ολοκληρώνοντας ως προς dt .
 Διαφοροποιώντας επί του μήκους της ταχύτητας $\int_{u_0}^u d|\vec{u}| = \int_{t_0}^t bt^2 dt \Rightarrow$ (θα πάρουμε ότι $|\vec{u}| = u$) \Rightarrow

$$\Rightarrow u - u_0 = \frac{b}{3} t^3 - \frac{b}{3} t_0^3 \Rightarrow u = \frac{b}{3} t^3 \quad (1)$$

Από (1) ολοκληρώνοντας έχουμε: $\int_{S_0}^S dS = \int_{t_0}^t \frac{b}{3} t^3 dt \Rightarrow$
 ($|\vec{u}| = \frac{dS}{dt} \Rightarrow dS = |\vec{u}| dt$)

$$\Rightarrow S - S_0 = \frac{b}{12} t^4 - \frac{b}{12} t_0^4 \Rightarrow S = \frac{b}{12} t^4 \quad (2)$$

Το χρονικό διάστημα που χρειάζεται το ακρωτήριο να καλύψει τα 550 m προκύπτει από την (2) $\Rightarrow t_1 = \left(\frac{12 S_1}{b} \right)^{1/4} \Rightarrow t_1 = \left(\frac{12 \cdot 550}{0.05} \right)^{1/4} \Rightarrow$

$\Rightarrow t_1 \approx 19.06 \text{ sec.}$

$\hookrightarrow (**)$

(**)

Το μήκος με ταχύτητα αυχρονική t_1 είναι:

$$u_1 = \frac{b}{3} t_1^3 \Rightarrow u_1 = \frac{0.05}{3} (19.06)^3 \Rightarrow \boxed{u_1 = 115.4 \text{ m/s}}$$

Αφού τα $550 \text{ m} > d = 300 \text{ m}$ το αυτοκίνητο βρισκόμενα στο μακρύτερο μήκος της τροχιάς του. Στο μακρύτερο μήκος της τροχιάς έχουμε δύο βωιότητες με επιτάχυνση (των επιτόκιο με τον μακρύτερο). Επομένως για να υπολογίσω το μήκος με ολίμια επιτάχυνση χρειαζόμενα με τις δύο βωιότητες

$$|\vec{\alpha}|_{\text{εμπ}} = b t_1^2 = \frac{d|\vec{u}|}{dt} \text{ και } |\vec{\alpha}_{\text{κωρ}}| = \frac{|\vec{u}(t_1)|^2}{\rho}$$

Οπότε $|\vec{\alpha}|_{\text{εμπ}} = 0.05 \times (19.06)^2 = 18.16 \text{ m/s}^2$

από (1) $\Rightarrow |\vec{\alpha}_{\text{κωρ}}| = \frac{(b t_1^3)^2}{3^2 \rho} = \frac{(0.05 (19.06)^3)^2}{3^2 \cdot 240} = \frac{(346.21)^2}{2160} = 55.5 \text{ m/s}^2$

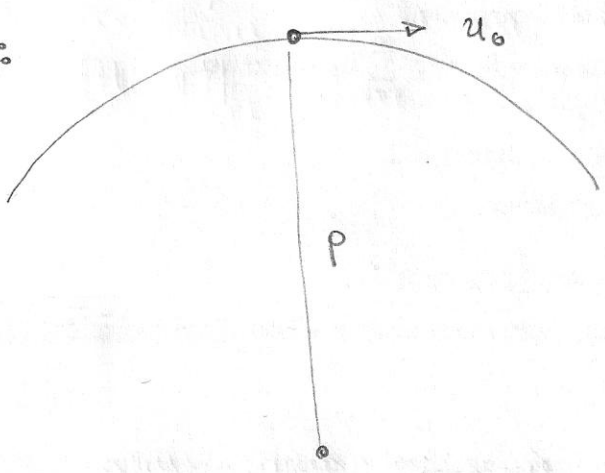
Το μήκος με ολίμια επιτάχυνση είναι:

$$|\vec{\alpha}_{\text{ολίμια}}| = \sqrt{\vec{\alpha}_{\text{εμπ}}^2 + \vec{\alpha}_{\text{κωρ}}^2} = \sqrt{18.16^2 + 55.5^2} = 58.4 \text{ m/s}^2$$

Ένα σημείο κινείται σε κυκλική τροχιά ακτίνας ρ . Το μέτρο ταχύτητας του είναι $|\vec{u}_0|$, $t=0$. Το ταχύτητα του υλίου σημείου αυξάνει σύμφωνα με τη σχέση $\frac{d|\vec{u}|}{dt} = bS$, $b > 0$. Το χρονικό σημείο $t=0$, $S=0$. Να υπολογιστούν τα μέτρα ταχύτητας και μετρήσεων επιτάχυνσης όταν το υλικό σημείο έχει κεντρική απόσταση $S=10\text{m}$. Δίνονται: $\rho=50\text{m}$, $u_0 = \dot{x}_0 = 4\text{m/s}$ και $b=0.05\text{1/s}^2$.

Λύση

Σχηματισμός:



Από την ^{άσκηση} γνωρίζουμε ότι: $\frac{d|\vec{u}|}{dt} = bS$ (1)

Πολλαπλασιάζουμε την (1) με το dS . Οπότε:

$$|\vec{u}| dS = \frac{d|\vec{u}|}{dt} dS = bS dS \Rightarrow \underbrace{\frac{d|\vec{u}|}{dS} \cdot \frac{dS}{dt}}_{\text{κανόνος αλυσ.}} dS = bS dS \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \underbrace{d|\vec{u}|}_{|\vec{u}|} \frac{dS}{dt} = bS dS \Rightarrow |\vec{u}| d|\vec{u}| = bS dS \text{ ολοκληρώνω} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \int_{u_0}^{u_1} |\vec{u}| d|\vec{u}| = \int_{S_0=0}^{S_1} bS dS \Rightarrow \frac{|\vec{u}_1|^2}{2} - \frac{|\vec{u}_0|^2}{2} = \frac{bS_1^2}{2} - \frac{bS_0^2}{2}$$

$$\Rightarrow \frac{|\vec{u}_1|^2}{2} = \frac{bS_1^2}{2} + \frac{|\vec{u}_0|^2}{2} \Rightarrow |\vec{u}_1|^2 = bS_1^2 + |\vec{u}_0|^2 \Rightarrow |\vec{u}_1| = \sqrt{bS_1^2 + |\vec{u}_0|^2} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow |\vec{u}_1| = \sqrt{0.05 \times 10^2 + 4^2} = \sqrt{5 + 16} = \sqrt{21} = 4.58 \text{ m/s}$$

οπότε $|\vec{u}_1| = 4.58 \text{ m/s}$.

Η κυρτόχιος επιτάχυνση είναι: $\vec{\alpha}_{\text{κυρ}} = \frac{d|\vec{u}|}{dt} \vec{e}_0 \Rightarrow \vec{\alpha}_{\text{κυρ}} = b \cdot \vec{e}_0$.

Για $S_1 = 10 \text{ m}$: $\vec{\alpha}_{\text{κυρ}} = 0.05 \times 10 \vec{e}_0 = 0.5 \vec{e}_0 \text{ (m/s}^2\text{)}$

η κεντρομόλος επιτάχυνση είναι $\vec{\alpha}_{\text{κωφ}} = \frac{|\vec{u}_1|^2}{\rho} \vec{u}_0 = \frac{4.58^2}{50} \vec{u}_0 =$

$$\Rightarrow \vec{\alpha}_{\text{κωφ}} = \frac{20.97}{50} \vec{u}_0 = 0.42 \vec{u}_0 \text{ (m/s}^2\text{)}$$

Οπότε το μέτρο της συνολικής επιτάχυνσης θα είναι:

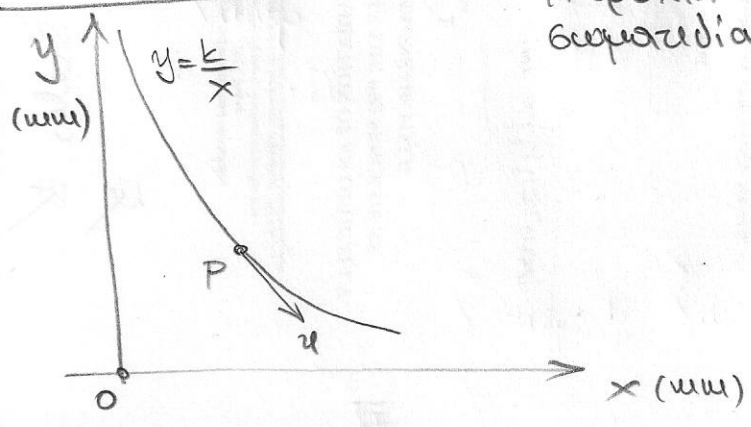
$$|\vec{\alpha}_{\text{total}}| = \sqrt{\vec{\alpha}_{\text{κυρ}}^2 + \vec{\alpha}_{\text{κωφ}}^2} = \sqrt{0.25 + 0.18} = 0.65 \text{ m/s}^2$$

Άσκηση 34 (Φοιτ. 20)

Σωματίδιο (υδρικό σφαιρίο) κινείται με σταθερή ταχύτητα $|\vec{u}| = 300 \text{ mm/s}$ κατά μήκος μιας καμπύλης $y = \frac{k}{x}$, $k = 20 \times 10^3 \text{ mm}^2$ (βλ. πίνα Τμήμα). Να υπολογιστεί το μέτρο της επιτάχυνσης του σωματιδίου όταν αυτό βρίσκεται στη θέση $x = 200 \text{ mm}$.

Λύση.

Τμήμα



Η τροχιά των σωματιδίων: $y = \frac{k}{x}$. Παραγωγίζοντας ως προς x και έχω ότι: $y'(x) = \frac{d}{dx} y(x) = -\frac{k}{x^2}$, $y''(x) = \frac{d}{dx} y'(x) = \frac{2k}{x^3}$ όπως $k = 20 \times 10^3 \text{ mm}^2$

Η ακτίνα καμπυλότητας, ρ , ^{στο} γενικό δίνεται από τη σχέση:

$$\rho(x) = \frac{\sqrt{(1 + y'(x)^2)^3}}{y''(x)} \quad (1)$$

Θα υπολογίσω το μέτρο της ταχύτητας. Τυπίζουμε ότι η εφαπτομένη της γραμμής θ στο σημείο P θα ισαρρω με $y'(x) = -\frac{k}{x^2}$

Διότι: $\tan \theta = y'(x) \Rightarrow \tan \theta = -\frac{k}{x^2} \Rightarrow \theta(x) = \arctan\left(-\frac{k}{x^2}\right)$

Οπότε για $x = 200 \text{ mm} = 0.2 \text{ m}$ έχουμε ότι $\theta(x) = \left|_{x=0.2 \text{ m}}^{-26.56^\circ}\right.$

Από (1) υπολογίζω την ακτίνα καμπυλότητας και έχουμε ότι:

$$\rho(x=200 \text{ mm}) = 0.0088 \text{ m}$$

Οπότε $\vec{\alpha}_{\text{ακρ.}} = \frac{|\vec{u}|^2}{\rho(x)} \vec{u}_0 \Rightarrow \vec{\alpha}_{\text{ακρ.}} = \begin{pmatrix} u_x^2 / \rho \\ u_y^2 / \rho \end{pmatrix} \Rightarrow$
το μέτρο της ταχύτητας $|\vec{u}|^2 = |u_x|^2 + |u_y|^2 \Rightarrow$
επιταχύνσεις συνυποκείμενες

$$\Rightarrow \vec{a}_{\text{κωρ}} = \begin{pmatrix} \frac{-\dot{y} \sin \theta}{\rho} \\ \frac{\dot{y} \cos \theta}{\rho} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \frac{-\left(-\frac{k}{x^2}\right) \sin \theta}{\rho} \\ \frac{-\frac{k}{x^2} \cos \theta}{\rho} \end{pmatrix} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \vec{a}_{\text{κωρ}} \Big|_{x=0.2\text{m}} = \begin{pmatrix} 144 \\ 288 \end{pmatrix} \frac{\text{mm}}{\text{s}^2} \hat{i} + \begin{pmatrix} 0.144 \\ 0.288 \end{pmatrix} \frac{\text{m}}{\text{s}^2}$$

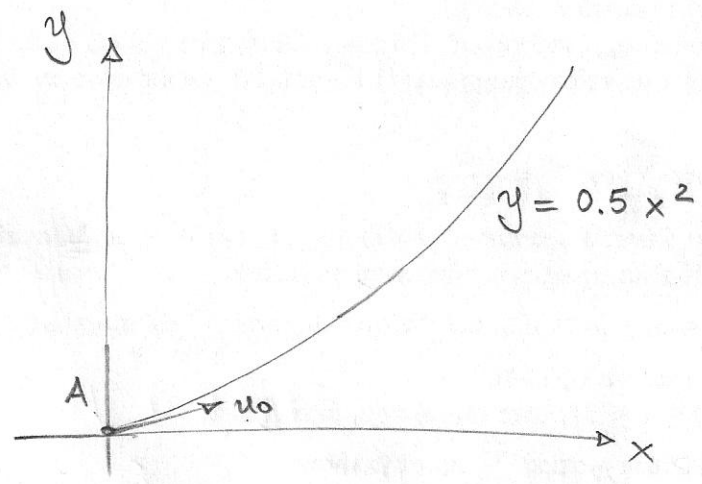
Οπότε $\omega \ |\vec{a}_{\text{κωρ}}| = \sqrt{0.144^2 + 0.288^2} = 0.322 \text{ m/s}^2$ ή 322 mm/s^2

$\parallel \sqrt{|\alpha_x|^2 + |\alpha_y|^2}$

Τελικά: $|\vec{a}| = \sqrt{\vec{a}_{\text{κωρ}}^2 + \vec{a}_{\text{εστ}}^2}$ όμως $\vec{a}_{\text{εστ}}$ είναι μηδέν γιατί από άσκηση έχουμε ότι το σωματίδιο κινείται με σταθερή ταχύτητα, άρα $|\vec{u}| = \text{σταθερή} \Rightarrow |\dot{\vec{u}}| = 0 \Rightarrow \vec{a}_{\text{εστ}} = 0$, επομένως $|\vec{a}| = \sqrt{\vec{a}_{\text{κωρ}}^2 + 0} = 322 \text{ mm/s}^2$

Χάσιμο σημείο όταν βρίσκεται στο σημείο, A, κινείται με μέτρο ταχύτητας $|\vec{u}_0| = 1 \text{ m/s}$ (Σχήμα). Αν το μέτρο της ταχύτητας των ^{αυξάνει με} $\frac{d|\vec{u}|}{dt} = 0.1 \text{ m/s}^2$ να υπολογιστούν ^{τα μέτρα της} ταχύτητας και της επιτάχυνσης του χρονικά σημείο $t = 5 \text{ s}$.

Λύση
Σχηματικά:



Η καμπύλη στην οποία κινείται το υλικό σημείο είναι η:
 $y(x) = kx^2$, ^{οπότε} $y'(x) = 2kx$ και $y''(x) = 2k$; οπότε $k = 0.5$

οπότε η αντίστοιχη καμπυλότητα δίνεται από την σχέση:

$$\rho(x) = \frac{\sqrt{(1+y'(x)^2)^3}}{y''(x)} \cdot \frac{d|\vec{u}|}{dt} = 0.1 \Rightarrow d|\vec{u}| = 0.1 dt \Rightarrow$$

ολοκληρώνοντας $\Rightarrow \int_{u_0}^{u_1} du = \int_{t_0}^{t_1} 0.1 dt \Rightarrow u_1 - u_0 = 0.1t - 0 \Rightarrow$

$\Rightarrow u_1 = 0.1t + u_0$ ^{ολοκληρώνοντας} $\Rightarrow |\vec{u}| = \frac{ds}{dt} \Rightarrow ds = |\vec{u}| dt \Rightarrow s = u_0 t + \frac{1}{2} 0.1 t^2$ (2)

Από (1) & (2) ^{έχου} $u_1 = 1.5 \text{ m/s}$; $s_1 = 6.25 \text{ m}$ για $t = 5 \text{ s}$.

Η κεντρομόλος είναι $\vec{\alpha}_{κεν} = \frac{d|\vec{u}|}{dt} \vec{e}_0 = 0.1 \vec{e}_0$ & η κεντρομόλος $|\vec{\alpha}_{κεν}| \vec{n}_0 = \frac{|\vec{u}|^2}{\rho(x)} \vec{n}_0$

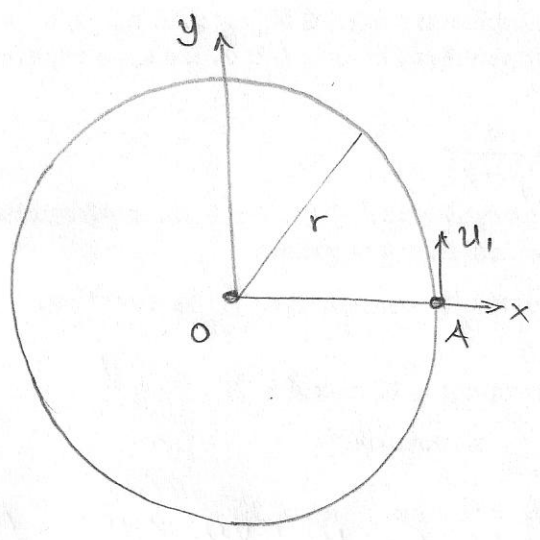
$\Rightarrow |\vec{\alpha}_{κεν}| = \frac{1.5^2}{\rho(x_1)}$ $\left(\begin{array}{l} \text{Το } x_1 \text{ υπολογίζεται από το} \\ s_1 = \int_0^{x_1} \sqrt{1+y'(x)^2} dx, \text{ και από αυτή υπολογίζω} \\ \text{το } \rho(x_1) \end{array} \right)$

Το συνολικό κεντρομόλο $|\vec{\alpha}| = \sqrt{\vec{\alpha}_{κεν}^2 + \vec{\alpha}_{κεν}^2} \Rightarrow |\vec{\alpha}| = 0.117 \text{ m/s}^2$

Ένα υλικό σημείο κινείται σε τροχιά κύκλου ακτίνας r . Όταν το υλικό σημείο είναι στο σημείο Α έχει ταχύτητα $|\vec{u}_1| = 2 \text{ m/s}$. Ο ρυθμός μεταβ. του μέτρου της ταχύτητας είναι $\frac{d|\vec{u}|}{dt} = 0.002 \text{ s}^{-1}$. Να υπολογιστούν τα μέτρα της ταχύτητας και της επιτάχυνσης όταν το υλικό σημείο έχει διανύσει τα τρία τέταρτα του κύκλου. ($r = 500 \text{ m}$)

Λύση

Σχηματισμός:



$$S_1 = \frac{3}{4} 2\pi r \quad \alpha_{\text{αυτ}} = \frac{d|\vec{u}|}{dt} = \frac{d|\vec{u}|}{ds} \left(\frac{ds}{dt} \right) = k s \Rightarrow (\text{όπου } k = 0.002)$$

οδοντομετρώντας:

$$\int_{|\vec{u}_1|}^{|\vec{u}_2|} |\vec{u}| d|\vec{u}| = \int_{S_1=0}^{S_2} k s ds \Rightarrow \frac{u_2^2}{2} - \frac{u_1^2}{2} = \frac{k}{2} S_1^2 - 0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow u_2^2 = k S_1^2 + u_1^2 \Rightarrow u_2 = \sqrt{k \left(\frac{3\pi r}{2} \right)^2 + u_1^2} \Rightarrow u_2 = 105.4 \text{ m/s}$$

$$\alpha_{\text{αυτ}} = k S \vec{e}_\theta = 4.71 \vec{e}_\theta \quad (\text{m/s}^2)$$

$$\alpha_{\text{κτ}} = \frac{u_2^2}{r} \vec{\eta}_0 = 22.22 \vec{\eta}_0 \quad (\text{m/s}^2)$$

$$|\vec{\alpha}| = \sqrt{\alpha_{\text{αυτ}}^2 + \alpha_{\text{κτ}}^2} = \sqrt{4.71^2 + 22.22^2} \Rightarrow |\vec{\alpha}| = 22.7 \text{ m/s}^2$$

Οι εξισώσεις κίνησης ενός σωματίδιου δίνονται από τις σχέσεις:

$$x = t^2 \text{ και } y = t^4 - 2t^2 - 3$$

α) Να γραφεί η εξίσωση τροχιάς του ^{ως} $y = y(x)$ και να βρεθεί η ταχύτητα και η επιτάχυνση του τη χρονική στιγμή $t = 2\text{s}$.

β) Να υπολογιστούν η επιρόχια και η ανωρομόδος επιτάχυνση του ίδια χρονική στιγμή.

Λύση

Για να βρούμε την εξίσωση της τροχιάς ως $y = y(x)$ πρέπει να απαλείψουμε το χρόνο t από τις δοθείσες σχέσεις $x(t)$ και $y(t)$.

Όπου η εξίσωση της τροχιάς είναι: $y = x^2 - 2x - 3$, η οποία παριστάνει παραβολή.

Η ταχύτητα είναι:

$$\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt} = \frac{dx}{dt} \vec{x}_0 + \frac{dy}{dt} \vec{y}_0 = 2t \vec{x}_0 + (4t^3 - 4t) \vec{y}_0$$

με μέτρο: $|\vec{v}| = \sqrt{4t^2 + (4t^3 - 4t)^2}$

Για $t = 2\text{s}$: $\vec{v} = 4\vec{x}_0 + 24\vec{y}_0$ και $|\vec{v}| = \sqrt{16 + 576} = 24,3 \text{ m/s}$

Η επιτάχυνση είναι: $\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} = 2\vec{x}_0 + (12t^2 - 4) \vec{y}_0$ με μέτρο

$$|\vec{a}| = \sqrt{4 + (12t^2 - 4)^2}$$

Για $t = 2\text{s}$: $\vec{a} = 2\vec{x}_0 + 44\vec{y}_0$ και $|\vec{a}| = \sqrt{4 + 1936} = \sqrt{1940} \approx 44 \text{ m/s}^2$

β) Η επιρόχια επιτάχυνση είναι:

$$|\vec{a}_{\text{επιρ}}| = \frac{d|\vec{v}|}{dt} \vec{e}_0 = \frac{d}{dt} \left[\sqrt{4t^2 + (4t^3 - 4t)^2} \right] \vec{e}_0 =$$

$$= \frac{8t + 2(4t^3 - 4t)(12t^2 - 4)}{2\sqrt{4t^2 + (4t^3 - 4t)^2}} \vec{e}_0 \Rightarrow \vec{a}_{\text{επιρ}} = \frac{4t + (4t^3 - 4t)(12t^2 - 4)}{\sqrt{4t^2 + (4t^3 - 4t)^2}} \vec{e}_0$$

Για $t = 2\text{s}$: $\vec{a}_\varepsilon = \frac{8 + 24 \cdot 44}{\sqrt{16 + 24^2}} \vec{e}_0 = \frac{1064}{\sqrt{592}} \vec{e}_0 = 43,8 \vec{e}_0 \text{ m/s}^2$

Η αωρομόδος επιτάχυνση σε χρονική στιγμή $t = 2\text{s}$ βρίσκεται από:

$$|\vec{a}| = \sqrt{(\vec{a}_{\text{επιρ}})^2 + (\vec{a}_{\text{αωρομ}})^2} \Rightarrow \sqrt{1940} = \sqrt{(\vec{a}_{\text{επιρ}})^2 + (\vec{a}_{\text{αωρομ}})^2} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow 1940 = 1918,44 + (\vec{a}_{\text{αωρομ}})^2 \Rightarrow (\vec{a}_{\text{αωρομ}})^2 = 21,56 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow |\vec{a}_{\text{αωρομ}}| = 4,64 \text{ m/s}^2 \Rightarrow \vec{a}_{\text{αωρομ}} = 4,64 \vec{y}_0 \text{ (m/s}^2\text{)}$$

Οι εξισώσεις κίνησης ενός σώματος είναι:

$$x = 2t^3 - 3t^2 \quad \text{και} \quad y = t^2 - 2t + 1$$

- α) Να βρεθεί η ταχύτητα και η επιτάχυνση του σώματος του χρόνου
 β) Για ποιές τιμές του χρόνου η ταχύτητα μηδενίζεται;
 γ) Για ποιές τιμές του χρόνου η επιτάχυνση είναι παράλληλη στον άξονα των y ;
 δ) Να βρεθούν η ευθύτητα και η κλίση της επιτάχυνσης τη χρονική στιγμή $t=0$.

Λύση

$$\alpha) \vec{u} = \frac{d\vec{r}}{dt} = \frac{dx}{dt} \vec{x}_0 + \frac{dy}{dt} \vec{y}_0 = (6t^2 - 6t) \vec{x}_0 + (2t - 2) \vec{y}_0$$

$$\vec{a} = \frac{d\vec{u}}{dt} = (12t - 6) \vec{x}_0 + 2\vec{y}_0$$

β) Η ταχύτητα μηδενίζεται όταν είναι $u_x = 0$ και $u_y = 0$. Δηλαδή:

$$u_x = 0 \Rightarrow 6t^2 - 6t = 0 \Rightarrow 6t(t-1) = 0 \Rightarrow \begin{cases} t=0 \text{ s} \\ \text{ή} \\ t=1 \text{ s} \end{cases}$$

$$u_y = 0 \Rightarrow 2t - 2 = 0 \Rightarrow t = 1 \text{ s}$$

Άρα για $t=1 \text{ s}$ η ταχύτητα \vec{u} είναι μηδέν.

γ) Η επιτάχυνση είναι παράλληλη στον άξονα y όταν:

$$a_x = 0 \Rightarrow 12t - 6 = 0 \Rightarrow t = \frac{6}{12} \Rightarrow t = \frac{1}{2} \text{ s}$$

δ) Το μέτρο της ταχύτητας είναι:

$$|\vec{u}| = \sqrt{u_x^2 + u_y^2} = \sqrt{36t^2(t-1)^2 + 4(t-1)^2} = \sqrt{(t-1)^2(36t^2+4)} \Rightarrow \\ \Rightarrow |\vec{u}| = (t-1) \sqrt{36t^2+4}$$

Άρα η ευθύτητα επιτάχυνσης είναι:

$$\vec{a}_{\text{ευρ.}} = \frac{d|\vec{u}|}{dt} \vec{e}_0 = \left(\sqrt{36t^2+4} + \frac{(t-1) \cdot 2t}{2\sqrt{36t^2+4}} \right) \vec{e}_0 =$$

$$= \frac{(t-1)(36t^2+4) + (t-1)^2 36t}{(t-1)\sqrt{36t^2+4}} \vec{E}_0$$

Για $t=0$: $\vec{a}_{\text{αυτφ.}} = \frac{-4}{-2} \vec{E}_0 = 2 \vec{E}_0 \text{ m/s}^2$

Το μέτρο ως συνάρτηση, \vec{a} , ως αρεθιανής $|\vec{a}| = \sqrt{(\vec{a}_x)^2 + (\vec{a}_y)^2} =$
 συνταγμένες θαυ:

$$= \sqrt{(12t-6)^2 + 4}$$

Για $t=0$: $|\vec{a}| = \sqrt{40} \text{ m/s}^2$

Επομένως: $|\vec{a}| = \sqrt{(\vec{a}_{\text{αυτφ.}})^2 + (\vec{a}_{\text{αυτφ.}})^2} \Rightarrow |\vec{a}|^2 = (\vec{a}_{\text{αυτφ.}})^2 + (\vec{a}_{\text{αυτφ.}})^2 \Rightarrow$
 $\Rightarrow (\vec{a}_{\text{αυτφ.}})^2 = |\vec{a}|^2 - (\vec{a}_{\text{αυτφ.}})^2 = 40 - 4 = 36 \Rightarrow \vec{a}_{\text{αυτφ.}} = 6 \vec{E}_0 \text{ m/s}^2$

Σωματίδιο κινείται επιταχυνόμενο σε κυκλική τροχιά ακτίνας, R , με σταθερή κυκλική επιτάχυνση.

α) Να βρεθεί ο χρόνος που απαιτείται ώστε η γωνία μεταξύ των διανωμάτων της ταχύτητας \vec{v} , και της επιτάχυνσης \vec{a} , να γίνει φ .

β) Να βρεθεί το διάστημα S , που διανύει το σωματίδιο σε αυτό το χρονικό διάστημα. (αρκούν για $t=0$, $|\vec{v}|=0$)

Λύση

α) Από το εσωτερικό γινόμενο των διανωμάτων \vec{v} και \vec{a} προκύπτει:

$$\vec{v} \cdot \vec{a} = |\vec{v}| |\vec{a}| \cos \varphi \quad (1)$$

Επίσης ισχύει ότι :

$$\vec{a} = \vec{a}_{\text{επιτ}} + \vec{a}_{\text{κιν}} \quad (2)$$

οπότε :

$$\begin{aligned} \vec{v} \cdot \vec{a} &= \vec{v} \cdot (\vec{a}_{\text{κιν}} + \vec{a}_{\text{επιτ}}) = \vec{v} \cdot \vec{a}_{\text{επιτ}} + \vec{v} \cdot \vec{a}_{\text{κιν}} = \\ &= \vec{v} \cdot \vec{a}_{\text{επιτ}}, \text{ αφού } \vec{v} \perp \vec{a}_{\text{κιν}} \Rightarrow \vec{v} \cdot \vec{a}_{\text{κιν}} = 0 \Rightarrow \end{aligned}$$

$$\Rightarrow \vec{v} \cdot \vec{a} = \vec{v} \cdot \vec{a}_{\text{επιτ}} = |\vec{v}| |\vec{a}_{\text{επιτ}}| \cos(0) \text{ αφού } \vec{v} \parallel \vec{a}_{\text{επιτ}}.$$

Άρα από ① & ② : $|\vec{v}| |\vec{a}_{\text{επιτ}}| = |\vec{v}| |\vec{a}| \cos \varphi \Rightarrow |\vec{a}_{\text{επιτ}}| = |\vec{a}| \cos \varphi$
 όπου φ η γωνία μεταξύ \vec{v} και \vec{a} . (3)

Το μέτρο της επιτάχυνσης είναι :

$$|\vec{a}| = \sqrt{(\vec{a}_{\text{κιν}})^2 + (\vec{a}_{\text{επιτ}})^2} = \sqrt{\frac{|\vec{v}|^4}{R^2} + (\vec{a}_{\text{επιτ}})^2}$$

Η ταχύτητα του σωματιδίου τα χρονικά στιγμή, t , που η γωνία μεταξύ των διανωμάτων \vec{v} & \vec{a} γίνεται φ υπολογίζεται μέσω της κυκλικής επιτάχυνσης :

$$\vec{\alpha}_{\text{εμπ}} = \frac{d|\vec{u}|}{dt} \vec{\epsilon}_0 = |\dot{\vec{u}}| \vec{\epsilon}_0 \Rightarrow \int_0^u du = |\vec{\alpha}_{\text{εμπ}}| \int_0^t dt \Rightarrow |\vec{u}| = |\vec{\alpha}_{\text{εμπ}}| t$$

Γαλιλίου όπου $|\vec{\alpha}| = \sqrt{(\vec{\alpha}_{\text{εμπ}})^2 + (\vec{\alpha}_{\text{κμπ}})^2} = \sqrt{\frac{|\vec{\alpha}_{\text{εμπ}}|^4 t^4}{R^2} + |\vec{\alpha}_{\text{εμπ}}|^2} \Rightarrow$

$$\Rightarrow |\vec{\alpha}_{\text{εμπ}}| = \sqrt{\frac{|\vec{\alpha}_{\text{εμπ}}|^4 t^4}{R^2} + |\vec{\alpha}_{\text{εμπ}}|^2} \cos \varphi \Rightarrow$$

$$\Rightarrow |\vec{\alpha}_{\text{εμπ}}|^2 = \left(\frac{|\vec{\alpha}_{\text{εμπ}}|^4 t^4}{R^2} + |\vec{\alpha}_{\text{εμπ}}|^2 \right) \cos^2 \varphi \Rightarrow$$

$$\Rightarrow 1 = \left(\frac{|\vec{\alpha}_{\text{εμπ}}|^2 t^4}{R^2} + 1 \right) \cos^2 \varphi \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \frac{|\vec{\alpha}_{\text{εμπ}}|^2 t^4}{R^2} = \frac{1}{\cos^2 \varphi} - 1 = \frac{1 - \cos^2 \varphi}{\cos^2 \varphi} = \frac{\sin^2 \varphi}{\cos^2 \varphi} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \frac{|\vec{\alpha}_{\text{εμπ}}|^2 t^4}{R^2} = \tan^2 \varphi \Rightarrow t^4 = \frac{R^2 \tan^2 \varphi}{|\vec{\alpha}_{\text{εμπ}}|^2} \Rightarrow t = \sqrt{\frac{R \tan \varphi}{|\vec{\alpha}_{\text{εμπ}}|}} \quad (4)$$

β) Επειδή η κυρτότητα επιπέδων είναι γραμμική η ταχύτητα ως συνάρτηση του χρόνου δίνεται από την σχέση:

$$\frac{d|\vec{u}|}{dt} = |\vec{\alpha}_{\text{εμπ}}| = \text{const} \Rightarrow \int d|\vec{u}| = \int |\alpha_{\text{εμπ}}| dt \Rightarrow |\vec{u}| = |\alpha_{\text{εμπ}}| t + C \quad \begin{matrix} \text{για } t=0 \\ |\vec{u}|=0 \\ \text{άρα } C=0 \end{matrix}$$

Όπου η από τον ορισμό της ταχύτητας ισχύει ότι:

$$|\vec{u}(t)| = \frac{ds}{dt} \Rightarrow ds = |\vec{u}(t)| dt \stackrel{(5)}{\Rightarrow} \int_0^s ds = |\alpha_{\text{εμπ}}| \int_0^t t dt \Rightarrow$$

$$\Rightarrow s = |\alpha_{\text{εμπ}}| \frac{t^2}{2} \stackrel{(4)}{\Rightarrow} s = \frac{R \tan \varphi}{2} \cdot \frac{R \tan \varphi}{|\alpha_{\text{εμπ}}|} \Rightarrow s = \frac{R \tan^2 \varphi}{2}$$

Η τροχιά υλίκου σωματιδίου είναι:

$$\vec{r}(t) = (t^3 - 4t) \bar{x}_0 + (t^2 + 4t) \bar{y}_0 + (8t^2 - 3t^3) \bar{z}_0$$

Να βρεθούν τα μέτρα με εφαρμογές με μετρητή ταχύτητας στα άξονες όταν $t = 2\text{ s}$.

$t = 2\text{ s}$.

Λύση

$$\vec{u} = \frac{d\vec{r}}{dt} = (3t^2 - 4) \bar{x}_0 + (2t + 4) \bar{y}_0 + (16t - 9t^2) \bar{z}_0$$

$$\text{οπότε } |\vec{u}| = \sqrt{(3t^2 - 4)^2 + (2t + 4)^2 + (16t - 9t^2)^2} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow |\vec{u}| = \sqrt{2t(45t^3 - 144t^2 + 142t + 8)} \quad (1)$$

$$\dot{|\vec{u}}| = \frac{d}{dt} |\vec{u}| = \frac{t(135t^2 - 288t + 142) + 45t^3 - 144t^2 + 142t + 8}{\sqrt{2t(45t^3 - 144t^2 + 142t + 8)}}$$

$$\text{και για } t = 2\text{ s} \Rightarrow |\dot{|\vec{u}}|} = 16.52 \text{ m/s}^2 \quad (2)$$

$$|\vec{\alpha}|_{\text{αποβιβασμός}} = \sqrt{(\dot{u}_x)^2 + (\dot{u}_y)^2 + (\dot{u}_z)^2} = \sqrt{(6t)^2 + 2^2 + (16 - 8t)^2} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow |\vec{\alpha}|_{\text{αποβιβασμός}} = \sqrt{360t^2 - 576t + 260} \quad \text{οπότε } |\vec{\alpha}|_{\text{αποβιβασμός}} = |\vec{\alpha}|_{\text{αποβιβασμός}}$$

$$\text{και για } t = 2\text{ s} : |\vec{\alpha}|_{\text{αποβιβασμός}} = |\vec{\alpha}|_{\text{αποβιβασμός}} = 23.41 \text{ m/s}^2 \quad (3)$$

$$\text{οπότε } |\vec{\alpha}|_{\text{αποβιβασμός}} = 23.41 = \sqrt{|\dot{|\vec{u}}|^2 + \frac{|\vec{u}|^4}{\rho^2}} \quad (2)$$

$$= 16.52^2 + \frac{|\vec{u}|^4}{\rho^2} \quad (3)$$

, από σχέση (1) για $t = 2\text{ s} : |\vec{u}| = 17.44 \text{ m/s}$

$$\text{Οπότε: } 548.03 - 272.58 = \frac{17.44^4}{\rho^2} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \rho^2 = \frac{92416}{275.45} \Rightarrow \rho = 335.51 \text{ m (η απραγματι επι ανομοιότητα)}$$

$$\text{Επιπλέον: } |\vec{a}_{\text{κεντρος}}| = |\dot{\vec{u}}| = 16.52 \text{ m/s}^2, \text{ για } t=2\text{s}$$

$$\text{και } |\vec{a}_{\text{ωροση}}| = \frac{|\dot{\vec{u}}|^2}{\rho} = \frac{(17.44)^2}{335.51} = 0.9 \text{ m/s}^2, \text{ για } t=2\text{s}$$

Έστω ότι η διάνυσμα υδίων σφαιρίου περιγράφεται από τις πολικές συνιστώσες $r = \alpha(1 + \sin bt)$ και $\theta = ce^{dt}$ (όπου $\alpha = 4\text{m}$, $b = 1 \text{ 1/s}$, $c = 2\text{rad}$, $d = -1 \text{ 1/s}$)

Να υπολογισθούν οι ακεντρικές και εφαπτικές συνιστώσες της ταχύτητας και της επιτάχυνσης του υδίου σφαιρίου όταν $t = 2\text{s}$.

Λύση

Η τροχιά του υδίου σφαιρίου είναι:

$$\begin{cases} r = \alpha(1 + \sin(bt)) \\ \theta = ce^{dt} \end{cases}$$

Παραγωγίζοντας ως προς το χρόνο έχω:	$\dot{r} = \alpha b \cos(bt)$	Επίσης παραγωγίζοντας ως προς το χρόνο	$\ddot{r} = -\alpha b^2 \sin(bt)$
	$\dot{\theta} = cde^{dt}$		$\ddot{\theta} = cd^2 e^{dt}$

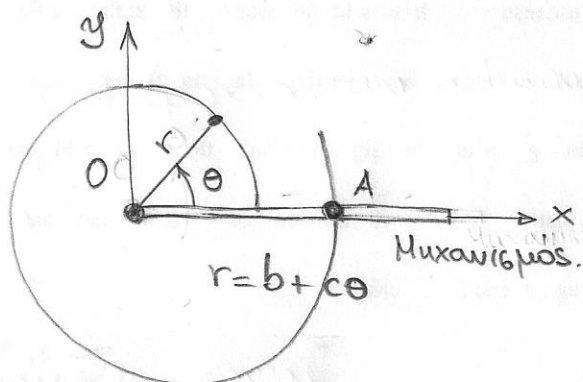
Αλλά είναι γνωστό ότι:

$$u_r = \dot{r}, \quad u_\theta = r\dot{\theta} \Rightarrow u_r = -1.66 \text{ m/s}, \quad u_\theta = -2.07 \text{ m/s}$$

$$a_r = \ddot{r} - r\dot{\theta}^2, \quad a_\theta = r\ddot{\theta} + 2\dot{r}\dot{\theta} \Rightarrow \begin{cases} a_r = -4.20 \text{ m/s}^2, \\ a_\theta = 2.97 \text{ m/s}^2 \end{cases}$$

Ο μηχανισμός των παραπάνω σχήματος περιστρέφεται γύρω από σταθερό σημείο O με σταθερό ρυθμό $\dot{\theta} = 3 \text{ rad/s}$. Να υπολογισθούν οι ακτινικές και εφαρθείσες συνιστώσες της ταχύτητας και της επιτάχυνσης του ^{υδίου} σημείου A όταν $\theta = 2\pi \text{ rad}$. Η τροχιά του A περιγράφεται από την εξίσωση $r = b + c\theta$, όπου η θ μετράται σε rads ($b = 5 \text{ cm}$ και $c = \frac{1}{\pi} \text{ cm}$).

Σχηματικά:



Λύση

Η τροχιά του υδίου σημείου A , είναι η: $r = b + c\theta$.

Παραγωγίζοντας ως προς t έχουμε

ότι: $\dot{r} = c\dot{\theta}$. Παραγωγίζοντας ξανά ως προς t : $\ddot{r} = c\ddot{\theta}$ όμως $\ddot{\theta} = 0 \text{ rad/s}^2$ οπότε $\ddot{r} = 0 \text{ cm/s}^2$.

Είναι γνωστό ότι: $v_r = \dot{r}$, $v_\theta = r\dot{\theta}$ άρα $v_r = 0.955 \frac{\text{cm}}{\text{s}}$ και αντίστοιχα $v_\theta = 21 \text{ cm/s}$

Επίσης: $a_r = \ddot{r} - r\dot{\theta}^2$ και $a_\theta = r\ddot{\theta} + 2\dot{r}\dot{\theta}$

οπότε $a_r = -63 \text{ cm/s}^2$ και $a_\theta = 5.73 \text{ cm/s}^2$

Παρατήρηση

Ισχύει για κάθε τιμή της γωνίας θ και όχι μόνο για $\theta = 2\pi \text{ rad}$.

Υψιός σημείο κινείται στο επίπεδο. Η ταχύτητα του σε πολικές συντεταγμένες είναι:

$$\vec{u} = 4r^2\dot{\theta}\vec{r}_0 + 8r^3\dot{\theta}_0$$

Να βρεθεί η τροχιά του υψιού σημείου ($r=r(\theta)$), όταν για $r=3$, $\theta = \frac{\pi}{8}$

Λύση.

Γνωρίζουμε ότι στις πολικές η ταχύτητα \vec{u} δίνεται από:

$$\vec{u} = u_r\vec{r}_0 + u_\theta\vec{\theta}_0$$

όπου:

$$\begin{cases} u_r = \dot{r} = 4r^2\dot{\theta} \quad (*) \\ u_\theta = r\dot{\theta} = 8r^3 \Rightarrow \dot{\theta} = 8r^2 \quad \textcircled{1} \end{cases}$$

Τροχιά του: $\dot{r} = \frac{dr}{dt} = \frac{dr}{d\theta} \frac{d\theta}{dt} \Rightarrow 4r^2\dot{\theta} = \frac{dr}{d\theta} \dot{\theta} \Rightarrow$

$$\textcircled{1} \Rightarrow 4r^2\dot{\theta} = \frac{dr}{d\theta} \dot{\theta} \Rightarrow \theta = \frac{dr}{d\theta} 2 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \theta d\theta = 2dr \Rightarrow \int \theta d\theta = 2 \int dr \Rightarrow \frac{\theta^2}{2} = 2r + C \Rightarrow$$

$$\Rightarrow r = \frac{\theta^2}{4} + C_1 \Rightarrow r(\theta) = \frac{\theta^2}{4} + C_1$$

Τις να υπολογίσω των C_1 : $r\left(\frac{\pi}{8}\right) = 3 = \frac{1}{4}\left(\frac{\pi}{8}\right)^2 + C_1 \Rightarrow$

$$\Rightarrow 3 = \frac{1}{4} \frac{\pi^2}{64} + C_1 \Rightarrow 3 = \frac{\pi^2}{256} + C_1 \Rightarrow C_1 = 3 - \frac{\pi^2}{256}$$

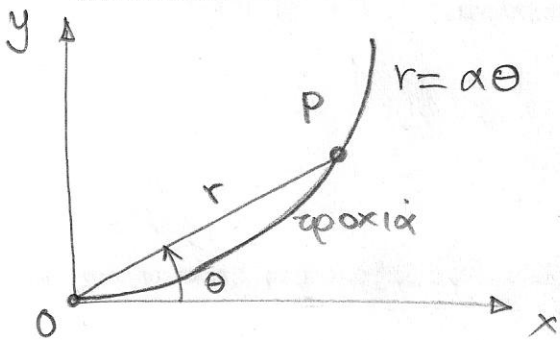
Οπότε:

$$r(\theta) = \frac{\theta^2}{4} + 3 - \frac{\pi^2}{256}$$

Η τροχιά υδίου σφύρας είναι της μορφής $r = \alpha\theta$, $\alpha = 0.4 \text{ m}$.
 Η γωνιακή ταχύτητα $\dot{\theta} = 3 \text{ rad/s}$. Η γωνιακή επιτάχυνση $\ddot{\theta} = 8 \text{ rad/s}^2$
 (Σχήμα). Να βρεθούν οι αυτινίες και επιτάχυνση
 σφιστώσα της ταχύτητας και της επιτάχυνσης
 του υδίου σφύρας όταν $\theta = \frac{\pi}{3} \text{ rad}$.

Λύση

Σχήμα:



Η τροχιά ως υδίου σφύρας είναι

$r = \alpha\theta$. Παραγωγίζω ως προς t

οπότε $\dot{r} = \alpha\dot{\theta} \Rightarrow \frac{dr}{dt} = \alpha \frac{d\theta}{dt}$ (1)

παραγωγίζω ξανά ως προς t

οπότε $\ddot{r} = \alpha\ddot{\theta}$. (2)

Ισχύει $\left\{ \begin{array}{l} u_r = \dot{r} \\ u_\theta = r\dot{\theta} \end{array} \right\} \Rightarrow \begin{array}{l} u_r = \alpha\dot{\theta} = 1.2 \text{ m/s} \\ u_\theta = r\dot{\theta} = \alpha\theta\dot{\theta} = 1.257 \text{ m/s} \end{array}$

$a_r = \ddot{r} - r\dot{\theta}^2 \stackrel{(2)}{=} \alpha\ddot{\theta} - r\dot{\theta}^2 = \alpha\ddot{\theta} - \alpha\theta\dot{\theta}^2 = -0.57 \text{ m/s}^2$

$a_\theta = 2\dot{r}\dot{\theta} + r\ddot{\theta} = 2\alpha\dot{\theta}\dot{\theta} + \alpha\theta\ddot{\theta} = 2\alpha\dot{\theta}^2 + \alpha\theta\ddot{\theta} = 10.55 \text{ m/s}^2$

Υψιός σημείο κινείται σε καμπύλη, που δίνεται από τη σχέση

$$r = 2\alpha \cos\theta$$

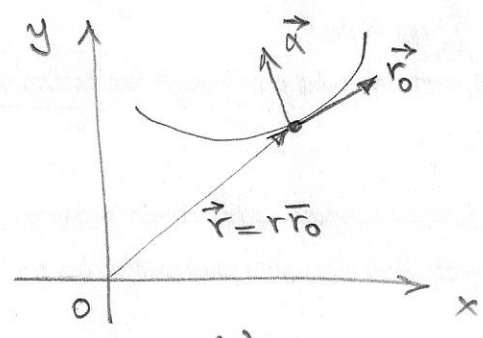
όπου r, θ πολικές συντεταγμένες στο επίπεδο με α σταθερά

Η κινήση του υψιού σημείου έχει δίδωσον κέντρο στο διάστημα $\theta > 0$. Να δείξει ότι η εφαύρα συνιστώσα της επιτάξεως είναι αντερόρροια ανάλογη της γωνίας $\sin^5 \theta$.

Λύση

Επειδή η δίδωσον με επιτάξεως είναι κέντρο στο διάστημα $\theta > 0$, η ακτινική συνιστώσα της επιτάξεως θα ισούται με μηδέν.

Σχηματικά:



Ανταδίδι, $\ddot{r} - r\dot{\theta}^2 = 0$ ⁽¹⁾ (ακτινική συνιστώσα της επιτάξεως)
($\dot{\theta} > 0$) αντερόρροια δίδωσον

Επειδή $r = 2\alpha \cos\theta$ η σχέση (1) δίνει:

$$-2\alpha \sin\theta \ddot{\theta} - 4\alpha \cos\theta \dot{\theta}^2 = 0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \frac{\ddot{\theta}}{\dot{\theta}} = -2 \cot\theta \dot{\theta} \quad \text{ή} \quad \frac{d\dot{\theta}}{\dot{\theta}} = -2 \cot\theta d\theta \quad (2)$$

Ολοκληρώνοντας την (2) λαμβάνουμε:

$$\ln \dot{\theta} = -2 \ln(\sin\theta) + \ln c, \text{ όπου } c = \text{σταθερά} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \dot{\theta} = \frac{c}{\sin^2 \theta} \quad (3)$$

Η ακρόβια κιβωτός με ταχύτητα ως πρωτό ισαίται με:

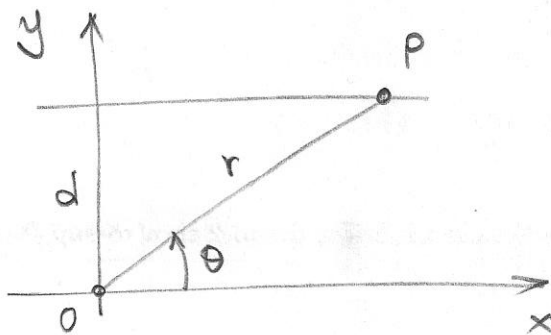
$$a_{\theta} = 2\dot{r}\ddot{\theta} + r\ddot{\theta} \quad \left(r = 2a \cos \theta \quad \text{και} \quad (3) \right) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \boxed{a_{\theta} = -\frac{4ac^2}{\sin^5 \theta}}$$

Υλινός σημείο P, κινείται σε εφεία παραβάλλουσα προς τον άξονα των x. Η εφεία βρίσκεται σε απόσταση d, από τον άξονα των x. Η γωνιακή ταχύτητα, ω, του υλινού σημείου ως προς την αρχή O είναι σταθερή ($\omega = \dot{\theta} = \text{σταθ.}$).

Ζητούνται οι συνιστώσες με ταχύτητα και με επιτάχυνση του σε πολικές συντεταγμένες.

Σχηματικά:



Λύση

Είναι $\dot{\theta} = \text{σταθ.} \Rightarrow \ddot{\theta} = 0$ (1)

Η τροχιά ως υλινού σημείου P, είναι: $r = \frac{d}{\sin \theta} \Rightarrow$

$\Rightarrow \dot{r} = -d \frac{\cos \theta}{\sin^2 \theta} \dot{\theta} \Rightarrow$

$\Rightarrow \dot{r} = -d \frac{\cos \theta}{\sin^2 \theta} \omega \Rightarrow \ddot{r} = d \omega^2 \frac{1 + \cos^2 \theta}{\sin^3 \theta}$ (2)

Τυπίζουμε ότι οι συνιστώσες με ταχύτητα σε πολικές συντεταγμένες δίνονται από τις εξισώσεις:

$u_r = \dot{r}$ και $u_\theta = r \dot{\theta} \Rightarrow \begin{cases} u_r = -d \omega \frac{\cos \theta}{\sin^2 \theta} \\ u_\theta = \frac{d \omega}{\sin \theta} \end{cases}$

Τυπίζουμε ότι γενικά οι συνιστώσες με επιτάχυνση σε πολικές συντεταγμένες δίνονται από τις εξισώσεις:

$a_r = \ddot{r} - r \dot{\theta}^2$, $a_\theta = 2 \dot{r} \dot{\theta} + r \ddot{\theta} \Rightarrow \begin{cases} a_r = d \omega^2 \frac{2 \cos^2 \theta}{\sin^3 \theta} \\ a_\theta = -d \omega^2 \frac{2 \cos \theta}{\sin^2 \theta} \end{cases}$

Ένα σπυρίο διαγράφει την τροχιά $r = \alpha(1 - \cos\theta)$. Να υπολογισθούν το μέτρο της ταχύτητας και το μέτρο της επιτάχυνσης όταν $\theta = 120$ degrees και η γωνιακή ταχύτητα του σπυρίου είναι $\dot{\theta} = 2 \frac{\text{rad}}{\text{s}}$ και η γωνιακή του επιτάχυνση $\ddot{\theta} = 0.2 \frac{\text{rad}}{\text{s}^2}$ (όπου $\alpha = 25 \text{ m}$)

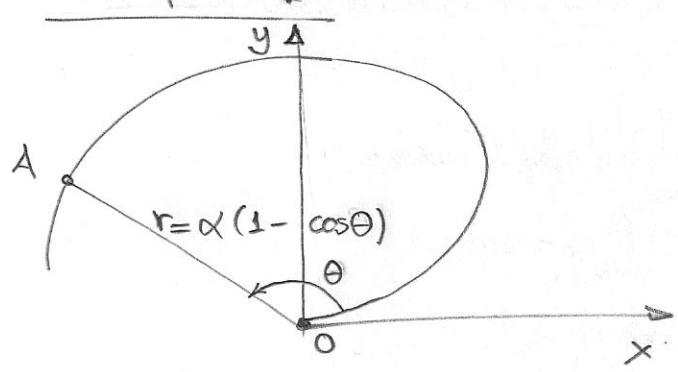
Λύση

Η τροχιά του σπυρίου είναι: $r = \alpha(1 - \cos\theta)$

Μετατροπή της γωνίας θ από μοίρες σε ακτίνια (rads)

$$\theta = 120^\circ \cdot \frac{\pi}{180^\circ} = \frac{2\pi}{3}$$

Σχηματισμός



Το μέτρο της ταχύτητας σε ποδιούς είναι: $|\vec{u}| = \sqrt{\dot{r}^2 + (r\dot{\theta})^2}$ (1)

όπου $\dot{r} = \alpha \sin\theta \dot{\theta}$ και $\ddot{r} = \alpha \sin\theta \ddot{\theta} + \alpha \cos\theta \dot{\theta}^2$

$$\Rightarrow \sqrt{\alpha^2 \sin^2\theta \dot{\theta}^2 + r^2 \dot{\theta}^2} = \sqrt{(\alpha^2 \sin^2\theta + r^2) \dot{\theta}^2} \Rightarrow \dot{\theta} = 2 \frac{\text{rad}}{\text{s}}$$

$$r = \alpha(1 - \cos\theta)$$

$$\Rightarrow |\vec{u}| = 86.6 \text{ m/s}$$

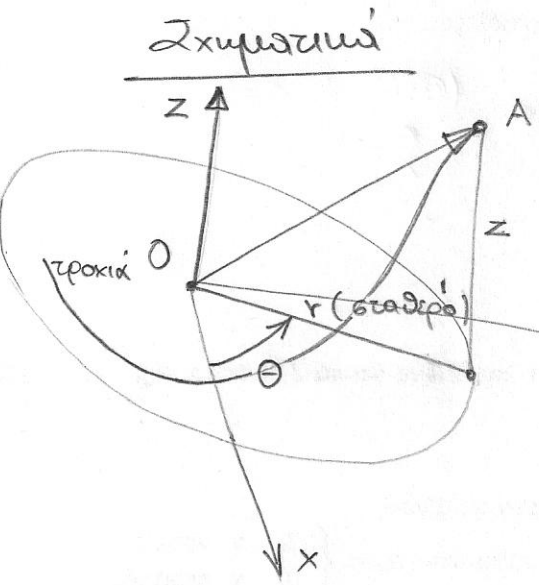
$$|\vec{a}| = \sqrt{(\ddot{r} - r\dot{\theta}^2)^2 + (r\ddot{\theta} + 2\dot{r}\dot{\theta})^2} \Rightarrow \ddot{\theta} = 0.2 \frac{\text{rad}}{\text{s}^2} \Rightarrow |\vec{a}| = 266 \text{ m/s}^2$$

$$r = \alpha(1 - \cos\theta)$$

$$\dot{r} = \alpha \sin\theta \dot{\theta}$$

$$\ddot{r} = \alpha \sin\theta \ddot{\theta} + \alpha \cos\theta \dot{\theta}^2$$

Υλινός σφαιρίδιον A κινείται στο χώρο. Η απόστασή του προβολής του υλινού σφαιρίδιου στο επίπεδο Oxy από την αρχή των αξόνων είναι ίση με r και παραμένει σταθερή (2 χιλιόμετρα). Η θωλιότητα z της τροχιάς του είναι $z = \alpha \sin b\theta$, όπου $\alpha = 3 \text{ m}$ και $b = 4$. Αν η γωνία θ είναι με ποσοίς, $\theta = ct$, όπου $c = 0.5 \text{ rad/s}$ να βρεθούν τα μέτρα με ταχύτητας και με επιτάχυνσης του υλινού σφαιρίδιου A , (για $r = 3 \text{ m}$, $t = 3 \text{ s}$).



Λύση

Η τροχιά του υλινού σφαιρίδιου A είναι:

$$\begin{cases} r = 6 \text{ σταθ.} \\ \theta = ct, \quad c = 0.5 \text{ rad/s} \\ z = \alpha \sin b\theta, \quad b = 4 \end{cases}$$

Οπότε:

$$r = r, \quad \theta = ct \quad \text{και} \quad z = \alpha \sin(bct) \quad (1)$$

Παραγωγίζοντας την (1):

$$\dot{r} = 0, \quad \dot{\theta} = c, \quad \dot{z} = \alpha bc \cos(bct) \quad (2)$$

Παραγωγίζοντας την (2):

$$\ddot{r} = 0, \quad \ddot{\theta} = 0, \quad \ddot{z} = -\alpha b^2 c^2 \sin(bct) \quad (3)$$

Το μέτρο με ταχύτητας, $|\vec{u}| = \sqrt{\dot{r}^2 + (r\dot{\theta})^2 + \dot{z}^2} =$

$$= \sqrt{0 + (rc)^2 + (\alpha bc \cos(bct))^2} = \sqrt{r^2 c^2 + (\alpha bc)^2 \cos^2(bct)} =$$

$$= \sqrt{0.5r + 36 \cos^2(2t)} \Rightarrow |\vec{u}| = \sqrt{0.5r + 36 \cos^2(2t)}$$

και για $r = 3 \text{ m}$ και $t = 3 \text{ s} \Rightarrow |\vec{u}| = 5.89 \text{ m/s}$

Το μέτρο με επιτάχυνση, $|\vec{a}| = \sqrt{(\ddot{r} - r\dot{\theta}^2)^2 + (r\ddot{\theta} + 2\dot{r}\dot{\theta})^2 + \ddot{z}^2} =$

$$= \sqrt{(-r\dot{\theta}^2)^2 + \ddot{z}^2} = \sqrt{c^4 r^2 + (\alpha b^2 c^2)^2 \sin^2(bct)} \Rightarrow$$

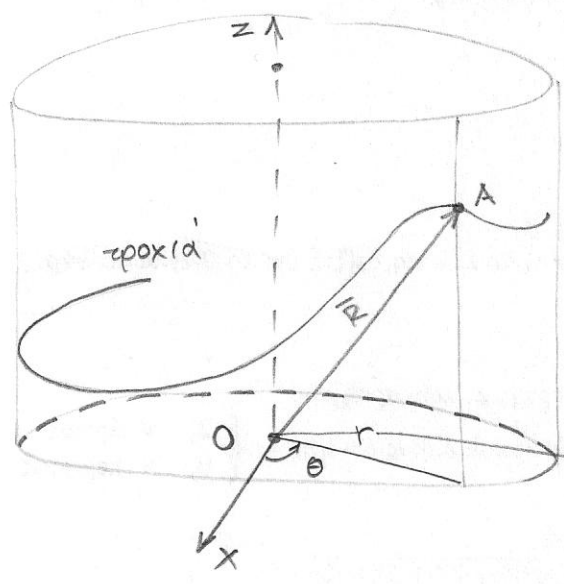
$$\Rightarrow |\vec{\alpha}| = \sqrt{0.0625 r^2 + 144 \sin^2(2t)} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow |\vec{\alpha}| = \sqrt{0.0625 r^2 + 144 \sin^2(2t)}$$

uue ya $r = 3 \text{ m}$ uue $t = 3 \text{ s} \Rightarrow |\vec{\alpha}| = 3.436 \text{ m/s}^2$

Υλινό σφαιρίδιο κινείται στον χώρο. Η τροχιά του με προσβολές ως υλινό σφαιρίδιο στο επίπεδο Oxy από την αρχή των αξόνων είναι ίση με r και ο ρυθμός μεταβολής r με παραγωγή σταθερός (Σχήμα). Η σπιζωίδα z με τροχιά ως υλινό σφαιρίδιο είναι ίση με $z = bt^2$, $b = 4 \text{ m/s}^2$ και $\theta = ct$, $c = 0.5 \text{ rad/s}$. Να υπολογιστούν τα μέτρα ταχύτητας και τα εντάσεις του υλινού σφαιρίδιου όταν $t = 3 \text{ s}$, $r = 3 \text{ m}$.
(όπου $\dot{r} = 6 \text{ rad} = 1.5 \text{ m/s}$)

Σχήματα



Η τροχιά του υλινού σφαιρίδιου είναι:
 $r = 1.5(t-1)$, $\theta = ct$, $z = bt^2$ (1)

($\frac{dr}{dt} = 6 \text{ rad} = \alpha \Rightarrow dr = \alpha dt \Rightarrow$
 $\Rightarrow r = \alpha t + C$, για $t = 3 \text{ s}$, $r = 3 \text{ m} \Rightarrow$
 $\Rightarrow 3 = 1.5 \times 3 + C \Rightarrow C = 1.5$)

Παραγωγίζοντας την (1) έχουμε:
 $\dot{r} = 6 \text{ rad} = \alpha = 1.5 \text{ m/s}$, $\dot{\theta} = c$, $\dot{z} = 2bt$ (2)

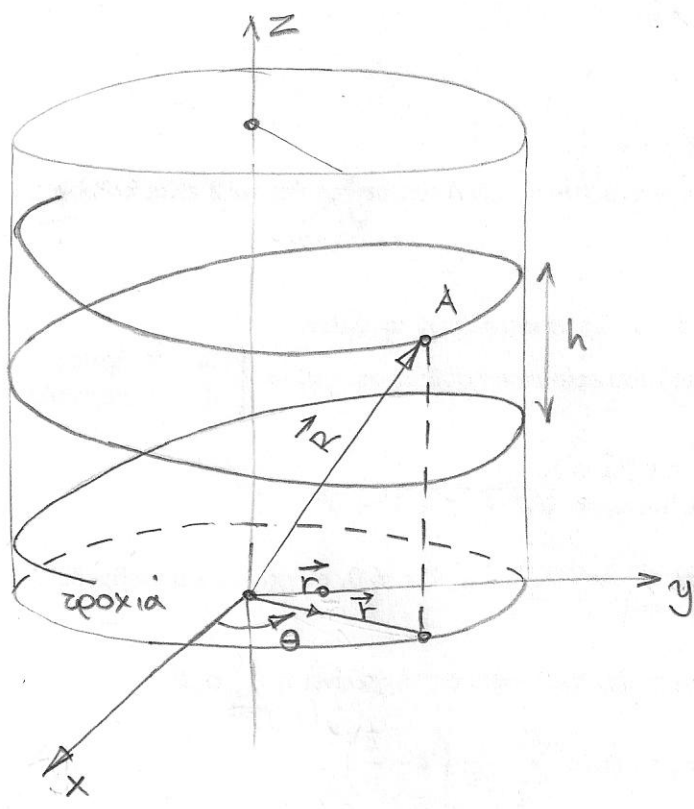
Παραγ. της (2) έχουμε:
 $\ddot{r} = 0$, $\ddot{\theta} = 0$, $\ddot{z} = 2b$ (3)

Το μέτρο της ταχύτητας $|\vec{u}| = \sqrt{\dot{r}^2 + (r\dot{\theta})^2 + \dot{z}^2} =$
 $= \sqrt{\alpha^2 + (1.5(t-1)c)^2 + (2bt)^2} \Rightarrow |\vec{u}| = \sqrt{\alpha^2 + 2.25(t-1)^2 c^2 + 4b^2 t^2}$ για $\alpha = 1.5 \text{ m/s}$
 $\Rightarrow |\vec{u}| = \sqrt{582.75} \text{ m/s}$ $\Rightarrow c = 0.5$, $b = 4$, $t = 3 \text{ s}$

$|\vec{a}| = \sqrt{(\ddot{r} - r\dot{\theta}^2)^2 + (2\dot{r}\dot{\theta} + r\ddot{\theta})^2 + \ddot{z}^2} = \sqrt{r^2\dot{\theta}^2 + 4\dot{r}^2\dot{\theta}^2 + 4b^2}$
 $\Rightarrow |\vec{a}| = \sqrt{c^2 r^2 + 4\alpha^2 c^2 + 4b^2}$ για $\alpha = 1.5 \text{ m/s}$, $c = 0.5$, $b = 4$
 $\Rightarrow |\vec{a}| = \sqrt{68.5} \text{ m/s}^2$
 $r = 1.5(t-1)$
 $t = 3 \text{ s}$

Υψιό σημείο ^{με διάνυσμα θέσης \vec{R}} κινείται πάνω σε κωνικό επιφανεια με
 οποιας άξονας συμπίπτει με τον άξονα z. Η τροπή με κωνικό επιφανεια
 επιφανειας με το επίπεδο Oxy δίνει κωνικό ακτίνας r.
 Το υψιό σημείο κινείται με σταθερό ^{μέτρο} ταχύτητας $|\vec{u}|$, και η
 τροχιά του ορίζεται από τις εξισώσεις: $r = \text{σταθ.} = 1.5 \text{ m}$
 και $z = -h\theta/2\pi$, όπου $h = 2 \text{ m}$. Να υπολογισθούν οι:
 (1) γωνιακή ταχύτητα $\dot{\theta}$, (ροπή μετρεθεί με γωνία θ)
 (2) το μέτρο της επιτάχυνσης. ($|\vec{u}| = 2 \text{ m/s}$) Oxy επίπεδο

Σχήμα



Λύση

$$z = \frac{h}{2\pi} \theta \Rightarrow \dot{z} = \frac{h}{2\pi} \dot{\theta} \quad (1) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \ddot{z} = \frac{h}{2\pi} \ddot{\theta} \quad (2)$$

$$|\vec{u}| = \sqrt{\dot{r}^2 + (r\dot{\theta})^2 + \dot{z}^2} \quad (*)$$

αφού $r = \text{σταθ.} \Rightarrow \dot{r} = 0 \Rightarrow \ddot{r} = 0$

άρα $|\vec{u}| = \sqrt{\dot{r}^2 + (r\dot{\theta})^2 + \dot{z}^2} =$

$$\stackrel{(1)}{=} \sqrt{r^2 \dot{\theta}^2 + \left(\frac{h}{2\pi}\right)^2 \dot{\theta}^2} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow |\vec{u}| = \sqrt{r^2 + \left(\frac{h}{2\pi}\right)^2} \dot{\theta} \Rightarrow$$

Αν $|\vec{u}| = 2 \text{ m/s}$ έχουμε ότι:

$$\Rightarrow \dot{\theta} = \frac{|\vec{u}|}{\sqrt{r^2 + \left(\frac{h}{2\pi}\right)^2}} \quad (3)$$

$$\dot{\theta} = \frac{2}{\sqrt{2.25 + \frac{1}{9.87}}} \Rightarrow \dot{\theta} = 1.304 \text{ rad/s}$$

Το $\dot{\theta}$ είναι σταθερό από (3) (ανεξάρτητο ως προς, t) οπότε

$$\ddot{\theta} = 0 \quad (4)$$

$$|\vec{\alpha}| = \sqrt{(\ddot{r} - r\dot{\theta}^2)^2 + (2\dot{r}\dot{\theta} + r\ddot{\theta})^2 + \ddot{z}^2} =$$

(*) $= \sqrt{(-r\dot{\theta}^2)^2 + \ddot{z}^2} = \sqrt{r^2\dot{\theta}^4 + \left(\frac{h}{2\pi}\right)^2\dot{\theta}^2} \Rightarrow$

(4)

(2)

$$\Rightarrow |\vec{\alpha}| = \sqrt{r^2\dot{\theta}^4}$$

για $r = 1.5$ και $\dot{\theta} = 1.304$ rad/s (χωρίς μονάδες)

έχουμε ότι: $|\vec{\alpha}| = \sqrt{1.5^2 \times 1.304^4} =$
 $= 2.55 \text{ m/s}^2$

Να υπολογιστεί η εφαπτομένη συνιστώσα με επιτάχυνση στη τροχιά υδίου σημείας με τη βοήθεια των ωδινδρικών συντεταγμένων.

Λύση

Γνωρίζουμε ότι η ταχύτητα του υδίου σημείας σε ωδινδρικές συντεταγμένες, δίνεται από τη σχέση:

$$\vec{u} = u_r \vec{r}_0 + u_\theta \vec{\theta}_0 + u_z \vec{z}_0 = \dot{r} \vec{r}_0 + r \dot{\theta} \vec{\theta}_0 + \dot{z} \vec{z}_0 \quad (1)$$

Η διανομαστική μονάδα $\vec{\epsilon}_0$ που είναι στη διεύθυνση της εφαπτομένης με τη τροχιά είναι ίση με:

$$\vec{\epsilon}_0 = \frac{\vec{u}}{|\vec{u}|} = \frac{\dot{r} \vec{r}_0 + r \dot{\theta} \vec{\theta}_0 + \dot{z} \vec{z}_0}{\sqrt{\dot{r}^2 + (r \dot{\theta})^2 + \dot{z}^2}} \quad (2)$$

Γνωρίζουμε ότι η επιτάχυνση του υδίου σημείας σε ωδινδρικές συντεταγμένες, δίνεται από τη σχέση:

$$\vec{a} = a_r \vec{r}_0 + a_\theta \vec{\theta}_0 + a_z \vec{z}_0 = (\ddot{r} - r \dot{\theta}^2) \vec{r}_0 + (2 \dot{r} \dot{\theta} + r \ddot{\theta}) \vec{\theta}_0 + \ddot{z} \vec{z}_0 \quad (3)$$

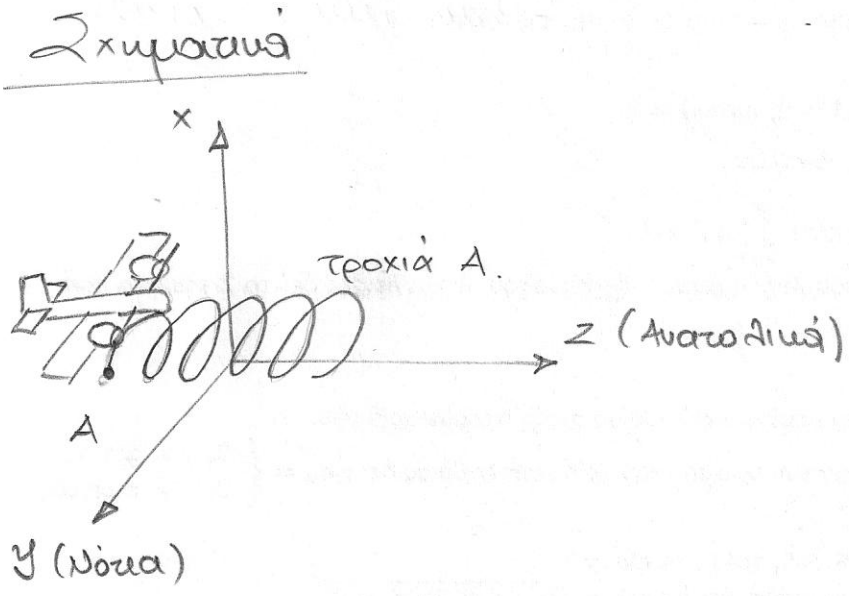
Η εφαπτομένη συνιστώσα με επιτάχυνσης θα είναι ίση με:

$$a_t = \vec{a} \cdot \vec{\epsilon}_0$$

Τα \vec{a} και $\vec{\epsilon}_0$ δίνονται από τις σχέσεις (3) και (2) αντίστοιχα, άρα

$$a_t = \left[(\ddot{r} - r \dot{\theta}^2) \vec{r}_0 + (2 \dot{r} \dot{\theta} + r \ddot{\theta}) \vec{\theta}_0 + \ddot{z} \vec{z}_0 \right] \cdot \left[\frac{\dot{r} \vec{r}_0 + r \dot{\theta} \vec{\theta}_0 + \dot{z} \vec{z}_0}{\sqrt{\dot{r}^2 + (r \dot{\theta})^2 + \dot{z}^2}} \right] = \frac{(\ddot{r} - r \dot{\theta}^2) \dot{r} + (2 \dot{r} \dot{\theta} + r \ddot{\theta}) r \dot{\theta} + \ddot{z} \dot{z}}{\sqrt{\dot{r}^2 + (r \dot{\theta})^2 + \dot{z}^2}}$$

Αεροπλάνο κινείται με ταχύτητα 180 km/h ανατολικά σε ευθεία γραμμή. Κάθε μια τροχιά του αεροπλάνου έχει διάμετρο 12 m και περιστρέφεται με 1000 στροφές το λεπτό (rpm) στα φερό των ποδοσφαιρικών όπως φαίνεται από το πίσω μέρος των αεροεικόνων. Να υπολογιστούν η ταχύτητα και η επιτάχυνση του υλικού σημείου A , (σε καρτεσιανές και κυλινδρικές συντετ.) στην κορυφή της τροχιάς όταν η κορυφή βρίσκεται σε νότια θέση (βλ. επεξήγηση σχήμα).
 με το σημείο A ,



Λύση

Το σύστημα αξόνων όπως φαίνεται στο διπλανό σχήμα με τον άξονα των z προς τα ανατολικά, και τον y προς τα νότια

Για την θέση των σημείων A έχουμε ότι τα μοναδιαία διανύσματα $\bar{r}_0 = \bar{y}_0$ και $\bar{\theta}_0 = -\bar{x}_0$. Από την περιγραφή του προβλήματος το μέτρο με z -συνιστώσα

της ταχύτητας στον άξονα της τροχιάς είναι:

$$|\vec{v}_z| = |\dot{z}| = 180 \text{ km/h} \quad \text{και} \quad \dot{z} = 50 \vec{z}_0 \text{ (ανατολικά)}$$

$$= 180000 \text{ m} / 3600 \text{ s} = 50 \text{ m/s}$$

Το μέτρο με κάθετες συνιστώσες του υλικού σημείου A είναι:

$$|\vec{v}_\theta| = r\dot{\theta} = \frac{12 \text{ (m)}}{2} 1000 \text{ (rpm)} \frac{2\pi}{60} = 628.3 \text{ m/s}$$

και $\sqrt{\text{αποτελεσματικότητας}}$ συνιστώσες με ταχύτητες, $|\vec{v}_r|$, είναι μηδέν αφού το μοναδιαίο διάνυσμα \bar{r}_0 έχει σταθερό μέτρο, και το σημείο A δίν μετακινείται ως προς τον άξονα των r .
 Οπότε η ταχύτητα στο σημείο A , (στην κορυφή της τροχιάς) είναι:

$$\vec{u} = u_r \vec{r}_0 + u_\theta \vec{\theta}_0 + u_z \vec{z}_0 = 628.3 \vec{\theta}_0 + 50 \vec{z}_0 \quad (64)$$

(σε καρτεσιανές συντεταγμ.)

ή $\vec{u} = -628.3 \vec{x}_0 + 50 \vec{z}_0$ (σε καρτεσιανές συντεταγμ.)

Από τις εκφράσεις με άγνωστα συμπληρώνουμε ότι: \ddot{z} , \dot{r} , \dot{r} και $\ddot{\theta}$ είναι μηδέν, οπότε η υπέρκωβη του υλικού σημείου A είναι:

$$\vec{a} = (\ddot{r} - r\dot{\theta}^2) \vec{r}_0 + (r\ddot{\theta} + 2\dot{r}\dot{\theta}) \vec{\theta}_0 + \ddot{z} \vec{z}_0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \vec{a} = -r\dot{\theta}^2 \vec{r}_0 = -6 \left[\frac{1000 \text{ rpm} (2\pi)}{60 \text{ s}} \right]^2 \vec{r}_0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \vec{a} = -6 (104.72)^2 \vec{r}_0 \Rightarrow \vec{a} = -65797.67 \vec{r}_0 \quad (\text{σε καρτεσιαν. συντεταγμ.})$$

και $\vec{a} = -65797.67 \vec{y}_0$ (σε καρτεσιανές συντεταγμ.)
