

Λύσεις κριτηρίου 15

ΘΕΜΑ Α

A1. (β) **A2.** (β) **A3.** (δ) **A4.** (γ) **A5.** α. Σ β. Λ γ. Σ δ. Λ ε. Λ

ΘΕΜΑ Β

B1. (ii)

Ο αριθμός των περιστροφών που κάνει ο τροχός στο πρώτο δευτερόλεπτο είναι:

$$N_1 = N_{0 \rightarrow 1} = \frac{\Delta\theta_1}{2} = \frac{\alpha \gamma}{2} \Delta t_{0 \rightarrow 1}^2 = \frac{\alpha \gamma}{2} \quad (1)$$

Ο αριθμός των περιστροφών που κάνει ο τροχός στο δεύτερο δευτερόλεπτο είναι:

$$N_2 = N_{1 \rightarrow 2} = \frac{\Delta\theta_2}{2} = \frac{1}{2} \left(\frac{1}{2} \alpha \Delta t_{1 \rightarrow 2}^2 - \frac{1}{2} \alpha \Delta t_{0 \rightarrow 1}^2 \right) = \frac{1}{\pi} \alpha (4 - 1) = \frac{3}{\pi} \alpha \quad (2)$$

Ο αριθμός των περιστροφών που κάνει ο τροχός στο τρίτο δευτερόλεπτο είναι:

$$N_3 = N_{2 \rightarrow 3} = \frac{\Delta\theta_3}{2} = \frac{1}{2} \left(\frac{1}{2} \alpha \Delta t_{2 \rightarrow 3}^2 - \frac{1}{2} \alpha \Delta t_{0 \rightarrow 2}^2 \right) = \frac{1}{\pi} \alpha (9 - 4) = \frac{5}{\pi} \alpha \quad (3)$$

$$\frac{N_1}{N_2} = \frac{N_{0 \rightarrow 1}}{N_{1 \rightarrow 2}} = \frac{\Delta t_{0 \rightarrow 1}^2}{(\Delta t_{0 \rightarrow 2}^2 - \Delta t_{0 \rightarrow 1}^2)} = \frac{1}{3} \quad (4)$$

Διαιρώντας τις (1) και (2) κατά μέλη έχουμε:

$$\frac{N_1}{N_3} = \frac{N_{0 \rightarrow 1}}{N_{2 \rightarrow 3}} = \frac{\Delta t_{0 \rightarrow 1}^2}{(\Delta t_{0 \rightarrow 3}^2 - \Delta t_{0 \rightarrow 2}^2)} = \frac{1}{5} \quad (5)$$

Διαιρώντας τις (1) και (3) κατά μέλη έχουμε:

Πολλαπλασιάζουμε κατά μέλη τις (4) και (5) και έχουμε:

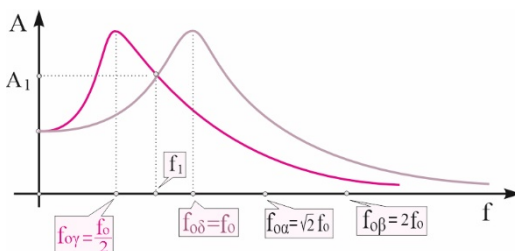
$$\frac{N_{0 \rightarrow 1}}{N_{1 \rightarrow 2}} \cdot \frac{N_{0 \rightarrow 1}}{N_{2 \rightarrow 3}} = \frac{1}{15} \rightarrow N_2 \cdot N_3 = 15 N_1^2$$

B2. (i)

Οι ιδιοσυχνότητες ταλάντωσης των συστημάτων είναι:

$$f_{\alpha(\alpha)} = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{2k}{m}} = \sqrt{2} f_0$$

$$f_{\alpha(\beta)} = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{4k}{m}} = 2f_0$$



$$f_{o(\gamma)} = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{k}{4m}} = \frac{f_o}{2}, \quad f_{o(\delta)} = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{k}{m}} = f_o$$

Έχουμε 4 διαφορετικές καμπύλες συντονισμού από τις οποίες οι (γ) , (δ) πρέπει να έχουν σημείο τομής που αντιστοιχεί στο ίδιο πλάτος A_1 για τη συγκεκριμένη συχνότητα f_1 του διεγέρτη (σανίδα) .

Άρα η f_1 πρέπει να είναι μεταξύ των δύο ιδιοσυχνοτήτων $f_{o(\gamma)} = f_o / 2$ και $f_{o(\delta)} = f_o$. Μόνο η

$$f_1 = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{k}{2m}} = \frac{1}{\sqrt{2}} f_o$$

συχνότητα ικανοποιεί την παραπάνω συνθήκη.

Έχουμε 4 διαφορετικές καμπύλες συντονισμού από τις οποίες οι (γ) , (δ) πρέπει να έχουν σημείο τομής που δείχνει το ίδιο πλάτος A_1 για τη συγκεκριμένη συχνότητα f_1 του διεγέρτη (σανίδα) .

Άρα η f_1 πρέπει να είναι μεταξύ των δύο ιδιοσυχνοτήτων $f_{o(\gamma)} = f_o / 2$ και $f_{o(\delta)} = f_o$. Μόνο η

$$f_1 = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{k}{2m}} = \frac{1}{\sqrt{2}} f_o$$

συχνότητα ικανοποιεί την παραπάνω συνθήκη.

B3. (ii)

Αφού η κινητική ενέργεια που χάνει η σφαίρα 1 κατά την κρούση είναι 64% έχουμε:

$$K_1' = \frac{36}{100} K_1 \Rightarrow \frac{1}{2} m_1 v_1'^2 = \frac{36}{100} \frac{1}{2} m_1 v_1^2 \Rightarrow v_1' = \frac{6}{10} v_1 \quad ()$$

Από τη διατήρηση της ορμής στον άξονα γ'γ' έχουμε:

$$m_2 v_2' = m_3 v_3' \Rightarrow v_2' = v_3' \quad ()$$

Από την διατήρηση της ορμής στον άξονα χ'χ' έχουμε:

$$m_1 v_1 = m_2 v_2 + m_3 v_3 \Rightarrow m_1 v_1 = m_2 v_2 + m_3 v_3 \Rightarrow v_2 = \frac{\sqrt{3}}{2} v_1$$

$$1,6 m_1 v_1 = m_2 \sqrt{3} v_1 \Rightarrow v_2 = v_3 = \frac{1,6 m_1}{\sqrt{3} m_2} v_1 \quad ()$$

Από τη διατήρηση της κινητικής ενέργειας του συστήματος έχουμε:

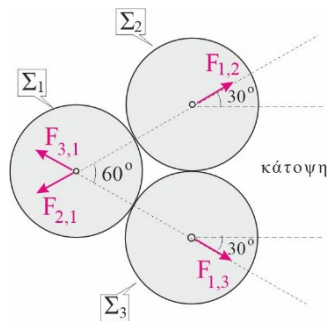
$$\frac{1}{2} m_1 v_1^2 = \frac{1}{2} m_2 v_2^2 + \frac{1}{2} m_3 v_3^2 \Rightarrow m_1 v_1^2 = m_2 v_2^2 + m_3 v_3^2 \Rightarrow$$

$$m_1 v_1^2 - m_2 v_2^2 = m_3 v_3^2 \Rightarrow m_1 v_1^2 - m_2 v_2^2 = m_2 v_2^2 \Rightarrow$$

$$0,64 m_1 v_1^2 = \frac{2,56 m_1^2}{3 m_2^2} v_1^2 \Rightarrow$$

$$0,64 = 2 \frac{2,56 m_1}{3 m_2} \Rightarrow m_2 = \frac{512}{192} m_1 = \frac{8}{3} m_1$$

ΘΕΜΑ Γ



Γ1. Από την ισορροπία του Σ_2 στον οριζόντιο άξονα έχουμε ότι:

$$T \cos \varphi = N \quad (1)$$

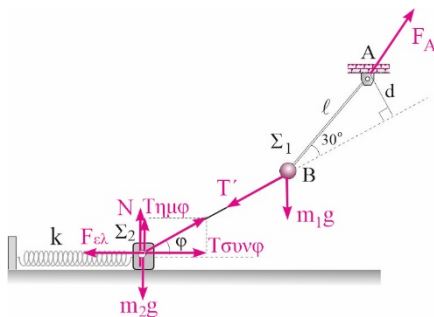
Από την ισορροπία του m_2 στον κατακόρυφο άξονα και εφόσον $N = m_2 g / 2 = 6 \text{ N}$ θα έχουμε:

$$T \sin \varphi = m_2 g \Rightarrow T = \frac{m_2 g}{\sin \varphi} \quad (2)$$

Από (1) και (2) έχουμε:

$$\eta \mu^2 \varphi + \sigma \nu \nu^2 \varphi = \frac{36}{T^2} + \frac{64}{T^2} \Rightarrow T = 10 \text{ N}$$

Από (2) βρίσκουμε ότι η γωνία φ έχει $\eta \mu \varphi = 0,6$ και $\sigma \nu \nu \varphi = 0,8$, άρα $\epsilon \varphi \varphi = 3/4$.



Γ2. Για την οριζόντια βολή του σφαιριδίου ισχύουν οι σχέσεις

$$y = \frac{1}{2} g t^2, \quad x = v t$$

και απ' αυτές προκύπτει η παραβολική εξίσωση της τροχιάς

$$y = \frac{g x^2}{2 v^2}$$

Από την εξίσωση τροχιάς βρίσκουμε την ταχύτητα που έχει το σφαιρίδιο τη στιγμή που αποκολλάται:

$$y = \frac{5 x^2}{6} = \frac{10 x^2}{2 v^2} \Rightarrow v = \sqrt{\frac{10 x^2}{3 y}}$$

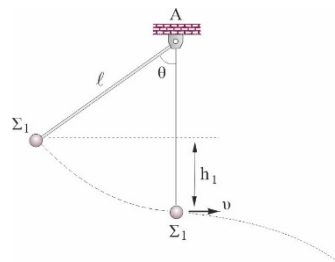
Από τη διατήρηση της ενέργειας για το σφαιρίδιο έχουμε:

$$m_1 g h_1 = \frac{1}{2} m_1 v^2 \Rightarrow v = \sqrt{2 g h_1}$$

Από τον μοχλοβραχίονα βρίσκουμε το μήκος της ράβδου

$$\frac{d}{\eta \mu 30^\circ} = 10 \sqrt{2} \text{ cm}$$

$$L = m_1 \left[\frac{v^2}{2} + \frac{v^2}{2} \right] \Rightarrow L = m_1 v^2 = \frac{m^2}{s}$$



Γ3. Αφού η ορμή σχηματίζει γωνία 45° με το οριζόντιο δάπεδο θα έχουμε:

$$\epsilon \varphi 45^\circ = \frac{p_y}{p_x} = \frac{-y}{x} = 1 \Rightarrow v_y = \sqrt{6} \text{ m/s}$$

Άρα, το χρονικό διάστημα κίνησης του σφαιριδίου είναι:

$$v_y = g \Delta t \Rightarrow \Delta t = \frac{v_y}{g} = 0,1\sqrt{6} \text{ s}$$

Άρα, το ύψος είναι:

$$h = \frac{1}{2} g t^2 =$$

Ο ρυθμός μεταβολής της βαρυτικής δυναμικής ενέργειας του σφαιριδίου είναι:

$$\frac{dU}{dt} = -m_i g_y = -\sqrt{\dots}$$

$$E = K + U = 4U \Rightarrow \frac{1}{2} v^2 = \frac{1}{2} g^2 t^2 \Rightarrow v = \pm \frac{A}{2} = \pm$$

Γ4. Από την ΑΔΕΤ έχουμε:

Επειδή ψάχνουμε τη δεύτερη φορά και η θετική φορά της ταλάντωσης είναι προς τα δεξιά, η απομάκρυνση είναι αρνητική, άρα: $x = -0,02 \text{ m}$

ΘΕΜΑ Δ

Δ1. Στη θέση ισορροπίας του συστήματος θα ισχύει ότι: $(m + M)g = k \Delta l$ ()

Σε μία τυχαία θέση του συστήματος κάτω από τη θέση ισορροπίας έχουμε:

$$\Sigma F = -k(\Delta l + \Delta l_0) + (m + M)g \Rightarrow \Sigma = -$$

Άρα το σύστημα εκτελεί απλή αρμονική ταλάντωση με $D = k = 400 \text{ N/m}$. Για να βρούμε τη σταθερά επαναφοράς του κάθε σώματος έχουμε:

$$\frac{D_m}{k} = \frac{m}{(m + M)} \Rightarrow D_m = \left(\frac{m}{m + M}\right) k = \dots \Rightarrow D_m = 100 \text{ N/m}$$

$$\frac{D_M}{k} = \frac{M}{(m + M)} \Rightarrow D_M = \left(\frac{M}{m + M}\right) k = \dots \Rightarrow D_M = 300 \text{ N/m}$$

Δ2. Το σύστημα αφήνεται από τη θέση φυσικού μήκους του ελατηρίου άρα το πλάτος της ταλάντωσης θα είναι ίσο με το Δl :

$$A = \frac{(m + M)g}{k} = 0,05 \text{ m}$$

Η στατική τριβή θα παίρνει την μεγαλύτερη τιμή της στην κάτω ακραία θέση της ταλάντωσης γιατί εκεί είναι αντίρροπη της συνιστώσας της B_x και θα πρέπει να επαναφέρει το σώμα στη θέση ισορροπίας του. Εφαρμόζουμε τη συνθήκη για αρμονική ταλάντωση του σώματος m στη

θέση αυτή και έχουμε: $-T_{στ} + mg = -m \omega^2 A \Rightarrow \sigma = \dots + m$ ()

Η στατική τριβή θα πρέπει να είναι:

$$T_{\sigma\tau} \leq s \rightarrow \dots + m \leq s \Rightarrow \dots + \frac{m}{(m+M)} \frac{(m+M)g}{k} \leq s \Rightarrow$$

$$2mg \leq s \rightarrow s \geq \dots \Rightarrow s \geq \frac{\sqrt{3}}{3} \Rightarrow s_{\min} = \frac{\sqrt{3}}{3}$$

Δ3. Βρίσκουμε την εξίσωση απομάκρυνσης - χρόνου. Επειδή το σώμα ξεκινάει από την ακραία θετική απομάκρυνση θα είναι $\phi_0 = \pi/2$ rad άρα θα έχουμε:

$$y = A \left(\cos \left(\sqrt{\frac{k}{M+m}} t + \phi_0 \right) \right) = \left(\sqrt{\frac{k}{M+m}} + \phi_0 \right) \Rightarrow \dots \left(\dots + \frac{\pi}{2} \right)$$

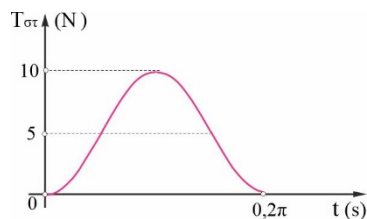
Για το σώμα m θα ισχύει ότι:

$$\Sigma F = -D_m y \Rightarrow T - m g \mu \phi = -D y \Rightarrow$$

$$T_{\sigma\tau} = m g \dots \Rightarrow$$

$$T_{\sigma\tau} = 5 - 100 \cdot 0,05 \left(\dots + \frac{\pi}{2} \right) \Rightarrow T_{\sigma\tau} = \dots \left(\dots \right)$$

Η γραφική παράσταση της στατικής τριβής με τον χρόνο σε μία περίοδο είναι:



Δ4. Στη θέση ισορροπίας του το σύστημα έχει μέγιστη ταχύτητα:

$$v = \omega A = 10 \cdot 0,05 \text{ m} = 0,5 \text{ m/s}$$

Με τον αποχωρισμό του σώματος μάζας m αλλάζει η θέση ισορροπίας και η νέα θέση απέχει από το φυσικό μήκος απόσταση:

$$Mg = \dots \Rightarrow \dots = \frac{3}{80}$$

Εφαρμόζουμε ΑΔΕΤ αμέσως μετά τον αποχωρισμό και στην ακραία θέση για να βρούμε το νέο πλάτος ταλάντωσης του σώματος M:

$$\frac{1}{2} k A'^2 = \frac{1}{2} M v^2 + \frac{1}{2} \left(\dots - \dots \right)^2 \Rightarrow$$

$$A' = \sqrt{\frac{M v^2}{k} + (\Delta l - \Delta l')^2} = \sqrt{\frac{3}{400} + \left(\frac{1}{20} - \frac{1}{80} \right)^2} \text{ m} = \sqrt{\frac{1}{1600} + \frac{1}{6400}} \text{ m} \Rightarrow A' = \frac{\sqrt{5}}{80} \text{ m}$$

Άρα η επί τις εκατό μεταβολή στην ενέργεια είναι:

$$\pi\% = \frac{\frac{1}{2} k A'^2 - \frac{1}{2} k A^2}{\frac{1}{2} k A^2} 100\% = \frac{A'^2 - A^2}{A^2} 100\% = \frac{\frac{13}{6400} - \frac{1}{400}}{\frac{1}{400}} 100\% = \frac{-3}{400} 100\% \Rightarrow$$

$$\pi\% = -\frac{1200}{64} \% = -18,75\%$$