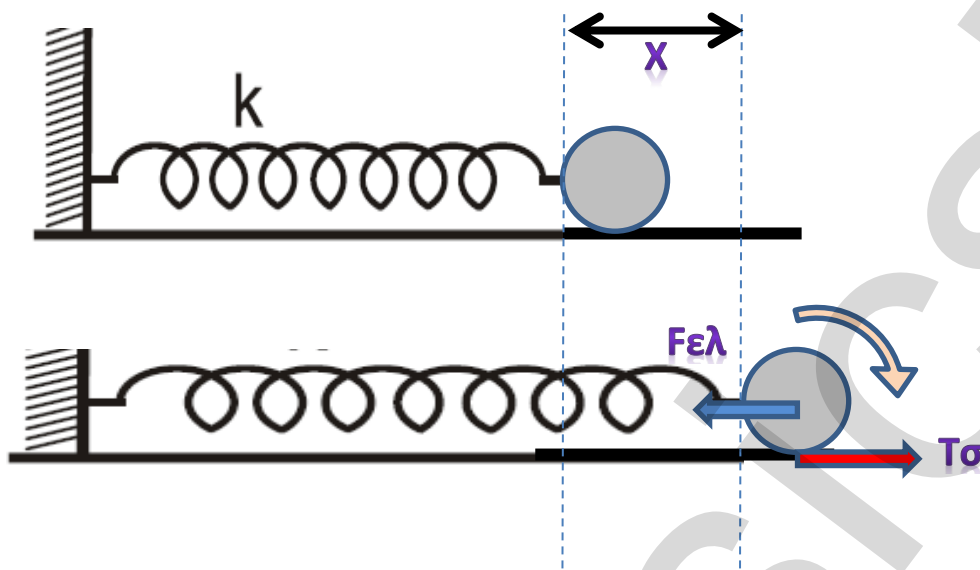


ΤΑΛΑΝΤΩΣΗ ΣΤΕΡΕΟΥ ΜΕ ΚΥΛΙΝΔΡΙΚΗ –ΣΦΑΙΡΙΚΗ ΣΥΜΜΕΤΡΙΑ ΔΕΜΕΝΟ ΣΤΗΝ ΑΚΡΗ ΕΛΑΤΗΡΙΟΥ

Έστω στερεό μάζας M , ακτίνας R με ροπή αδράνειας I_{cm} , ως προς άξονα που διέρχεται από το κέντρο μάζας του. Το στερεό είναι δεμένο στην άκρη ελατηρίου σταθερας K

A) Να δείξετε ότι εάν το εκτρέψουμε κατά L , από τη θέση ισορροπίας του, θα εκτελέσει απλή αρμονική ταλάντωση (θεωρούμε ότι κυλιέται χωρίς να ολισθαίνει)

B) Να υπολογίσετε την μέγιστη ταχύτητα του στερεού.



A) Θα πρέπει να δείξουμε ότι σε τυχαία θέση x ισχύει

$$\Sigma F_x = -Dx \quad (1)$$

$$\text{Είναι } \Sigma F_x = Ma_{cm} \Rightarrow T_\sigma - F_{ελ} = Ma_{cm} \Rightarrow T_\sigma - kx = Ma_{cm} \quad (2)$$

$$\Sigma \tau = I_{cm} a_\gamma \Rightarrow -T_\sigma R = I_{cm} a_\gamma \quad (3)$$

$$a_{cm} = a_\gamma R \quad (4)$$

$$\text{απο (3), (4) έχουμε } T_\sigma = -\frac{I_{cm}}{R} a_\gamma \Rightarrow T_\sigma = -\frac{I_{cm} a_{cm}}{R^2} \quad (4)' \text{ και από (2)}$$

$$T_\sigma - F_{ελ} = Ma_{cm} \Rightarrow -\frac{I_{cm} a_{cm}}{R^2} - Kx = Ma_{cm} \Rightarrow -Kx = Ma_{cm} + \frac{I_{cm} a_{cm}}{R^2} \Rightarrow$$

$$-Kx = \left(M + \frac{I_{cm}}{R^2} \right) a_{cm} \Rightarrow \frac{-Kx}{\left(M + \frac{I_{cm}}{R^2} \right)} = a_{cm} \Rightarrow a_{cm} = -\frac{Kx}{\left(M + \frac{I_{cm}}{R^2} \right)} \quad (i)$$

$$\text{Από (4)', (i) } T_{\sigma} = \frac{I_{cm}}{R^2} \frac{Kx}{\left(M + \frac{I_{cm}}{R^2}\right)} \Rightarrow T_{\sigma} = \frac{I_{cm}Kx}{R^2\left(M + \frac{I_{cm}}{R^2}\right)} \Rightarrow T_{\sigma} = \frac{I_{cm}Kx}{R^2M + I_{cm}}$$

$$\text{Ετσι } \Sigma Fx = T_{\sigma} - F_{\varepsilon\lambda} \Rightarrow \Sigma Fx = \frac{I_{cm}Kx}{R^2M + I_{cm}} - kx \Rightarrow \Sigma Fx = \left(\frac{I_{cm}}{R^2M + I_{cm}} - 1\right)kx \Rightarrow$$

$$\Sigma Fx = \left(\frac{-R^2M}{R^2M + I_{cm}}\right)kx \Rightarrow \Sigma Fx = -\left(\frac{MR^2}{MR^2 + I_{cm}}\right)kx$$

και από σύγκριση με την (1) έχουμε

$$\left. \begin{array}{l} \Sigma Fx = -\left(\frac{MR^2}{MR^2 + I_{cm}}\right)kx \\ \Sigma Fx = -Dx \end{array} \right\} \text{ κάνει ΑΑΤ με } D = \frac{MR^2K}{MR^2 + I_{cm}} \text{ και}$$

$$\text{περίοδο } T = 2\pi\sqrt{\frac{M}{D}} \Rightarrow T = 2\pi\sqrt{\frac{M}{\frac{MR^2K}{MR^2 + I_{cm}}}} \Rightarrow T = 2\pi\sqrt{\frac{M}{K} \left(\frac{MR^2 + I_{cm}}{MR^2}\right)} \text{ (ii)}$$

Εάν τώρα υποθέσουμε ότι $I_{cm} = \lambda MR^2$ τότε η (ii) γίνεται

$$T = 2\pi\sqrt{\frac{M}{K} \left(\frac{MR^2 + \lambda MR^2}{MR^2}\right)} \Rightarrow T = 2\pi\sqrt{\frac{M}{K} (1 + \lambda)}$$

Β) Για να υπολογίσουμε την μέγιστη ταχύτητα θα εφαρμόσουμε διατήρηση της μηχανικής ενέργειας .

Στην αρχική θέση $x=L$ είναι $E_{M(x=L)} = K_{\mu\epsilon\tau} + K_{\pi\epsilon\rho} + U_{\varepsilon\lambda(x=L)} \Rightarrow$

$$E_{M(x=L)} = 0 + 0 + \frac{1}{2}KL^2 \Rightarrow E_{M(x=L)} = \frac{1}{2}KL^2 \text{ (1)}$$

Στην θέση $x=0$ έχουμε $E_{M(x=0)} = K_{\mu\epsilon\tau} + K_{\pi\epsilon\rho} + U_{\varepsilon\lambda(x=0)} \Rightarrow$

$$E_{M(x=0)} = \frac{1}{2}Mv_{cm}^2 + \frac{1}{2}I_{cm}\omega^2 \Rightarrow E_{M(x=0)} = \frac{1}{2}Mv_{cm}^2 + \frac{1}{2}I_{cm}\frac{v_{cm}^2}{R^2} \Rightarrow$$

$$E_{M(x=0)} = \frac{1}{2}\left(M + \frac{I_{cm}}{R^2}\right)v_{cm}^2 \text{ (2)}$$

Από Διατήρηση μηχανικής ενέργειας θα έχουμε (1)=(2)

$$\frac{1}{2}KL^2 = \frac{1}{2}\left(M + \frac{I_{cm}}{R^2}\right)v_{cm}^2 \Rightarrow KL^2 = \left(M + \frac{I_{cm}}{R^2}\right)v_{cm}^2 \Rightarrow v_{cm}^2 = \frac{KL^2}{\left(M + \frac{I_{cm}}{R^2}\right)} \Rightarrow$$

$$v_{cm}(\max) = \sqrt{\frac{KL^2}{\left(M + \frac{I_{cm}}{R^2}\right)}} \text{ (i)}$$

Εάν τώρα υποθέσουμε ότι $I_{cm} = \lambda MR^2$ τότε η (i) γίνεται

$$v_{cm}(\max) = \sqrt{\frac{KL^2}{\left(M + \frac{\lambda MR^2}{R^2}\right)}} \Rightarrow v_{cm}(\max) = L \sqrt{\frac{K}{M(1+\lambda)}}$$

Παρατήρηση

Πως θα μπορούσαμε να αντιμετωπίσουμε το β ερώτημα με Α.Δ.Ε.Τ. ;
Αφού αποδείξαμε ότι κάνει το σώμα ΑΑΤ με

$$D = \frac{MR^2K}{MR^2 + I_{cm}} \text{ και αν } I_{cm} = \lambda MR^2 \Rightarrow D = \frac{K}{1+\lambda}$$

τότε η ενέργεια ταλάντωσης θα είναι $E_T = K + U_T \Rightarrow U_{T(\max)} = K + U_T \Rightarrow$

$$\frac{1}{2}DL^2 = \frac{1}{2}Mv_{cm}^2 + \frac{1}{2}Dx^2 \Rightarrow \frac{K}{1+\lambda}L^2 = Mv_{cm}^2 + 0 \Rightarrow \frac{K}{1+\lambda}L^2 = Mv_{cm}^2 \Rightarrow$$

$$v_{cm}^2 = \frac{K}{M(1+\lambda)}L^2 \Rightarrow v_{cm}(\max) = L \sqrt{\frac{K}{M(1+\lambda)}}$$