

### Σύστημα οδοντωτών τροχών

Η διάταξη του σχήματος αποτελείται από δυο οδοντωτούς τροχούς. Ο πιο μεγάλος έχει ροπή αδράνειας

$I_1 = 18 \cdot 10^{-2} \text{ Kg} \cdot \text{m}^2$  και ακτίνα  $R = 0,4 \text{ m}$ .

Ο μικρός τροχός έχει  $I_2 = 2 \cdot 10^{-2} \text{ Kg} \cdot \text{m}^2$  και ακτίνα  $r = 0,2 \text{ m}$ . Γύρω από το μεγαλύτερο τροχό και σε απόσταση  $r = 0,2 \text{ m}$  υπάρχει ένα αυλάκι, μέσα στο οποίο είναι τυλιγμένο αβαρές σχοινί. Στο ελεύθερο άκρο του σχοινιού είναι δεμένο ένα σώμα

μάζας  $m_1 = \frac{13}{8} \text{ Kg}$ .

Κάποια στιγμή αφήνουμε το σύστημα ελεύθερο.

α) Αν το νήμα ξετυλιχθεί κατά  $L = 1 \text{ m}$ , τότε να υπολογιστεί η γωνιακή ταχύτητα  $\omega_1$  του μεγαλύτερου οδοντωτού τροχού

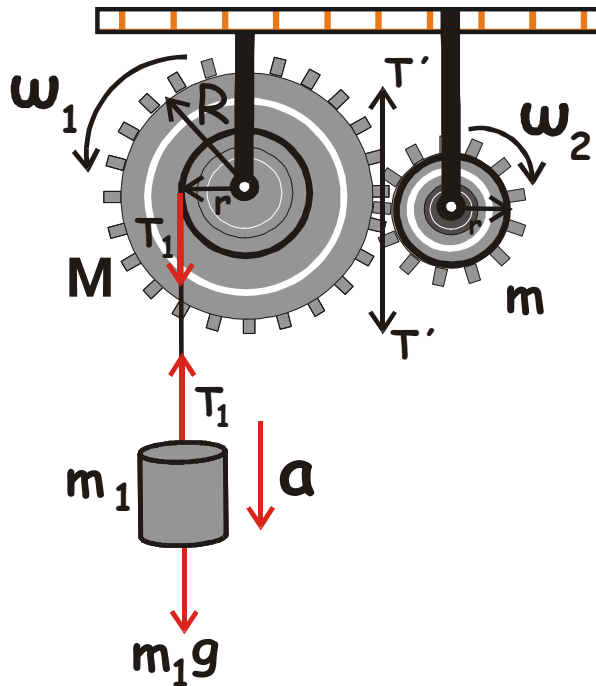
β) Ποιος είναι ο ρυθμός προσφερόμενης ενέργειας εκείνη τη στιγμή

γ) Να υπολογιστεί η τάση του νήματος.

δ) Να υπολογιστεί η συνολική ροπή σε κάθε τροχό

ε) Να υπολογιστεί η επιτάχυνση της μάζας  $m_1$  με τους Νόμους του Newton.

Δίνεται  $g = 10 \text{ m/s}^2$ .



#### Συνοπτική λύση:

α) Θ.Μ.Κ.Ε:  $K_{\text{τελ}} - K_{\text{αρχ}} = W_w \Rightarrow m_1 \cdot g \cdot L = \frac{1}{2} \cdot I_1 \cdot \omega_1^2 + \frac{1}{2} \cdot I_2 \cdot \omega_2^2 + \frac{1}{2} \cdot m_1 \cdot v_1^2$  (1), όπου  $v_1$  είναι

η ταχύτητα της μάζας  $m_1$  τη στιγμή που ξετυλίγεται το νήμα.

$I_1 = 18 \cdot 10^{-2} \text{ Kg} \cdot \text{m}^2$  και  $I_2 = 2 \cdot 10^{-2} \text{ Kg} \cdot \text{m}^2$ .

Ακόμη για την κοινή γραμμική ταχύτητα όλων των σημείων της περιφέρειας για το σύστημα των οδοντωτών τροχών ισχύει  $v = \omega_1 \cdot R = \omega_2 \cdot r \Rightarrow \omega_2 = \omega_1 \cdot \frac{R}{r} \Rightarrow \omega_2 = 2 \cdot \omega_1$  και

$v_1 = \omega_1 \cdot r$ .

Τότε (1)  $\Rightarrow \omega_1 = 10 \text{ rad/s}$ .

β)  $\frac{\Delta K}{\Delta t} = \frac{\Delta W}{\Delta t} = m_1 \cdot g \cdot v_1 = \frac{13}{8} \cdot 20 = 32,5 \text{ J/s}$ , όπου  $v_1 = \omega_1 \cdot r = 10 \cdot 0,2 = 2 \text{ m/s}$ .

γ) Ισχύει  $v_1^2 = 2 \cdot a \cdot L \Rightarrow a = \frac{v_1^2}{2L} = 2 \text{ m/s}^2$ .

Για τη μάζα  $m_1$  ισχύει  $m_1 \cdot g - T_1 = m_1 \cdot a \Rightarrow T_1 = m_1 \cdot (g - a) \Rightarrow T_1 = \frac{13}{8} \cdot 8 \Rightarrow T_1 = 13 \text{ N}$ .

δ) Για το μεγάλο τροχό έχουμε,  $\Sigma\tau_1 = T_1 \cdot r - T' \cdot R = I_1 \cdot \alpha_{1\gamma\omega\nu}$ , (1) όπου  $I_1 = 18 \cdot 10^{-2} \text{Kg} \cdot \text{m}^2$  και  $T'$  είναι η εφαπτομενική δύναμη ανάμεσα στους δυο οδοντωτούς τροχούς.

Για το μεγάλο τροχό ισχύει  $v_\gamma = \omega_1 \cdot r \Rightarrow \alpha = \alpha_{1\gamma\omega\nu} \cdot r \Rightarrow \alpha_{1\gamma\omega\nu} = \frac{\alpha}{r} = \frac{2}{0,2} = 10 \text{rad/s}^2$ .

Επειδή  $\omega_2 = 2 \cdot \omega_1 \Rightarrow \alpha_{2\gamma\omega\nu} = 2 \cdot \alpha_{1\gamma\omega\nu} = 20 \text{rad/s}^2$ .

Τότε  $\Sigma\tau_1 = T_1 \cdot r - T' \cdot R = I_1 \cdot \alpha_{1\gamma\omega\nu} = 18 \cdot 10^{-2} \cdot 10 = 1,8 \text{N} \cdot \text{m}$ .

Για το μικρότερο τροχό είναι  $I_2 = 2 \cdot 10^{-2} \text{Kg} \cdot \text{m}^2$  και ισχύει  $\Sigma\tau_2 = T' \cdot r = I_2 \cdot \alpha_{2\gamma\omega\nu}$  (2)

Οπότε έχουμε  $\Sigma\tau_2 = 0,4 \text{N} \cdot \text{m}$ .

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ:

Από τις σχέσεις (1) έχουμε  $T_1 \cdot r - 2T' \cdot r = I_1 \cdot \alpha_{1\gamma\omega\nu}$  και (2)  $\Rightarrow T' \cdot r = I_2 \cdot \alpha_{2\gamma\omega\nu} \Rightarrow$

$\Rightarrow 2T' \cdot r = 2 \cdot I_2 \cdot \alpha_{2\gamma\omega\nu}$ , με πρόσθεση κατά μέλη είναι  $T_1 \cdot r = I_1 \cdot \alpha_{1\gamma\omega\nu} + 2 \cdot I_2 \cdot \alpha_{2\gamma\omega\nu} = 2,6 \text{N} \cdot \text{m}$ , που πράγματι ισχύει.

Ακόμη από τη σχέση (2)  $T' \cdot r = I_2 \cdot \alpha_{2\gamma\omega\nu} \Rightarrow T' = 2 \text{N}$ .

ε) Για τη στροφική κίνηση του τροχού ακτίνας  $R$  ισχύει,

$\Sigma\tau_1 = I_1 \cdot \alpha_{1\gamma\omega\nu} \Rightarrow T_1 \cdot r - T' \cdot R = I_1 \cdot \alpha_{1\gamma\omega\nu} \Rightarrow T_1 \cdot r - 2 \cdot T' \cdot r = I_1 \cdot \frac{\alpha}{r} \Rightarrow T_1 - 2 \cdot T' = I_1 \cdot \frac{\alpha}{r^2}$  (1)

Για τη μεταφορική κίνηση της  $m_1$  ισχύει,  $m_1 \cdot g - T_1 = m_1 \cdot \alpha$  (2). Με πρόσθεση κατά

μέλη των (1) και (2) προκύπτει,  $m_1 \cdot g - 2 \cdot T' = I_1 \cdot \frac{\alpha}{r^2} + m_1 \cdot \alpha$  (3)

Για τη στροφική κίνηση του τροχού ακτίνας  $r$  ισχύει,  $\Sigma\tau_2 = T' \cdot r = I_2 \cdot \alpha_{2\gamma\omega\nu} \Rightarrow$

$\Rightarrow T' \cdot r = 2I_2 \cdot \alpha_{1\gamma\omega\nu} \Rightarrow T' \cdot r = 2I_2 \cdot \frac{\alpha}{r} \Rightarrow T' = 2I_2 \cdot \frac{\alpha}{r^2} \Rightarrow 2T' = 4I_2 \cdot \frac{\alpha}{r^2}$  (4). Με πρόσθεση κατά

μέλη των (3) και (4) προκύπτει,  $m_1 \cdot g = I_1 \cdot \frac{\alpha}{r^2} + 4I_2 \cdot \frac{\alpha}{r^2} + m_1 \cdot \alpha \Rightarrow$

$\Rightarrow \frac{13}{8} \cdot 10 = 0,18 \cdot \frac{\alpha}{0,04} + 4 \cdot 0,02 \cdot \frac{\alpha}{0,04} + \frac{13}{8} \cdot \alpha \Rightarrow \frac{130}{8} = \frac{18}{4} \cdot \alpha + 2 \cdot \alpha + \frac{13}{8} \cdot \alpha \Rightarrow \frac{130}{8} = \frac{65}{8} \cdot \alpha \Rightarrow$

$\Rightarrow \alpha = 2 \text{m/s}^2$  που είναι το ίδιο αποτέλεσμα με αυτό που βρήκαμε δουλεύοντας ενεργειακά.

Τότε επαληθεύουμε και τις τιμές των  $T_1$  και  $T'$ . Πράγματι

$T' = 2I_2 \cdot \frac{\alpha}{r^2} \Rightarrow T' = 2 \cdot 0,02 \cdot \frac{2}{0,04} \Rightarrow T' = 2 \text{N}$  και (1)  $\Rightarrow T_1 = 2 \cdot T' + I_1 \cdot \frac{\alpha}{r^2} \Rightarrow$

$\Rightarrow T_1 = 2 \cdot 2 + 0,18 \cdot \frac{2}{0,04} \Rightarrow T_1 = 4 + 9 \Rightarrow T_1 = 13 \text{N}$ .