

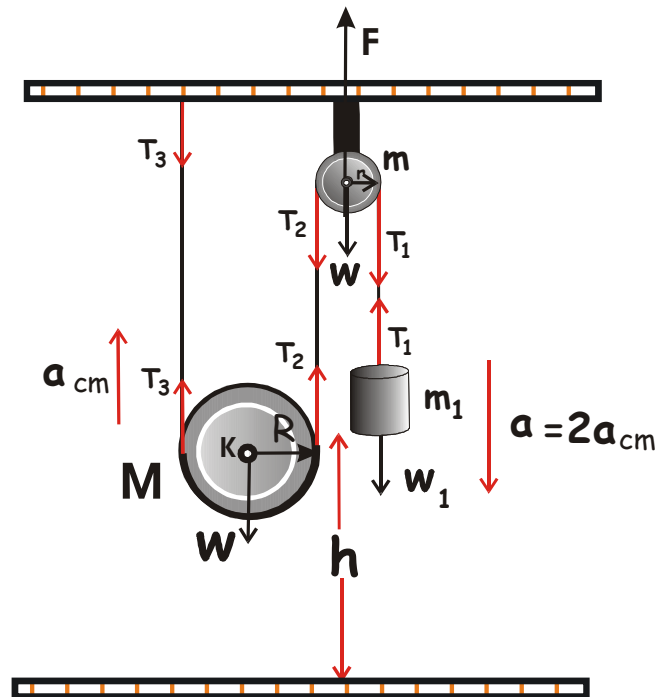
Στη διπλανή διάταξη η τροχαλία κέντρου Κ έχει ακτίνα R και μάζα $M=4\text{Kg}$ ενώ η μικρή τροχαλία έχει μάζα $m=1\text{Kg}$ και ακτίνα r. Αφήνουμε τη $m_1=3\text{Kg}$ ελεύθερη να κινηθεί.

Να βρείτε:

- Την επιτάχυνση με την οποία θα κινηθεί η μάζα m_1 και
- τη συνολική δύναμη ΣF που ασκείται από την οριζόντια οροφή στο σύστημα των τροχαλιών,
- Να υπολογιστούν τα έργα των τάσεων T_1, T_2, T_3 που ασκούνται στις τροχαλίες αν η μάζα m_1 μετατοπιστεί προς τα κάτω κατά $h=1\text{m}$.

Για την τροχαλία ισχύει

$$I_{\text{cm}} = \frac{1}{2} MR^2 \text{ ακόμη } g=10\text{m/s}^2.$$



Λύση:

α) Για τη μάζα m_1 : $m_1 g - T_1 = m_1 a = 2m_1 a_{\text{cm}}$ (1)

m : $(T_1 - T_2)r = \frac{1}{2} m r^2 \frac{a}{r} \Rightarrow T_1 - T_2 = \frac{1}{2} m a \Rightarrow T_1 - T_2 = m a_{\text{cm}}$ (2)

M : $T_2 + T_3 - Mg = M \cdot a_{\text{cm}}$ (3) και

$(T_2 - T_3)R = \frac{1}{2} MR^2 \frac{a_{\text{cm}}}{R} \Rightarrow T_2 - T_3 = \frac{1}{2} M a_{\text{cm}}$ (4)

(1) \wedge (2) $\Rightarrow m_1 g - T_2 = m_1 a = 2m_1 a_{\text{cm}} + m a_{\text{cm}}$ (5)

(3) \wedge (4) $\Rightarrow 2T_2 = \frac{3}{2} M a_{\text{cm}} + Mg \Rightarrow T_2 = \frac{3}{4} M a_{\text{cm}} + \frac{1}{2} Mg$ (6)

(5) \wedge (6) $\Rightarrow m_1 g = (2m_1 + m + \frac{3}{4} M) a_{\text{cm}} + \frac{1}{2} Mg \Rightarrow 30 = 10 \cdot a_{\text{cm}} + 20 \Rightarrow a_{\text{cm}} = 1\text{m/s}^2$ και $a = 2\text{m/s}^2$.

β) (1) $\Rightarrow T_1 = m_1 g - 2m_1 a_{\text{cm}} \Rightarrow T_1 = 30 - 6 = 24\text{N}$

(2) $\Rightarrow T_2 = T_1 - m a_{\text{cm}} \Rightarrow T_2 = 24 - 1 \Rightarrow T_2 = 23\text{N}$,

(3) $\Rightarrow T_3 = Mg + M \cdot a_{\text{cm}} - T_2 \Rightarrow T_3 = 40 + 4 - 23 \Rightarrow T_3 = 21\text{N}$. Τότε $F = T_1 + T_2 + mg \Rightarrow F = 24 + 23 + 10 \Rightarrow F = 57\text{N}$. Τότε $\Sigma F = F' + T_3 \Rightarrow \Sigma F = 57 + 21 \Rightarrow \Sigma F = 78\text{N}$.

γ) Για την κινούμενη τροχαλία M ισχύει:

$W_{T_2} = W_{\text{μετ}} + W_{\text{στρ}} = T_2 \cdot \frac{h}{2} + T_2 R \theta = T_2 \cdot \frac{h}{2} + T_2 \cdot \frac{h}{2} = T_2 h = 23\text{J}$. Βέβαια αν υπολογίζαμε το έργο της T_2 στη μικρή τροχαλία m θα είχαμε: $W_{T_2} = W_{\text{στρ}} = -T_2 r \theta' = -T_2 h = -23\text{J}$. Η

$\theta' = 2\theta$ όπου θ είναι η γωνία περιστροφής της κινητής τροχαλίας M και θ' είναι η γωνία περιστροφής της μικρής τροχαλίας m .

$W_{T3} = W_{\mu\epsilon\tau} + W_{\sigma\tau\phi} = T_3 \cdot \frac{h}{2} - T_3 R\theta = T_3 \cdot \frac{h}{2} - T_3 \cdot \frac{h}{2} = 0$. Δηλαδή η T_3 δεν παράγει κάποιο συνολικό έργο όπως ακριβώς γίνεται και με την αντίδρασή της που ασκείται στην οροφή και η οποία δεν μετατοπίζει το σημείο εφαρμογής της.

Για τη μικρή τροχαλία m ισχύει:

$W_{T1} = W_{\sigma\tau\phi} = T_1 r \theta' = T_1 h = 24J$. Βέβαια αν υπολογίζαμε το έργο της T_1 στη μάζα m_1 έχουμε $W_{T1} = W_{\mu\epsilon\tau} = -T_1 \cdot h = -24J$.

Άρα πράγματι επαληθεύεται ότι το συνολικό έργο των τάσεων σαν εσωτερικές δυνάμεις του συστήματος είναι μηδέν.

ΠΑΡΑΤΗΡΗΣΗ:

Αν υπολογίσουμε με το Θ.Μ.Κ.Ε την ταχύτητα της μάζας m_1 για μετατόπιση κατά $h=1m$ θα έχουμε, Θ.Μ.Κ.Ε: $K_{\tau\epsilon\lambda} - K_{\alpha\rho\chi} = W_{w1} - W_{T1} \Rightarrow \frac{1}{2} m_1 v_1^2 = W_{w1} - W_{T1} \Rightarrow$
 $\Rightarrow \frac{3}{2} v_1^2 = m_1 g h - W_{T1} = 30 - 24 \Rightarrow v_1 = 2m/s$, που είναι το ίδιο αποτέλεσμα που βρίσκουμε με τις εξισώσεις κίνησης $v_1 = at$ και $h = \frac{1}{2} at^2 \Rightarrow t = 1s$ και $v_1 = 2m/s$.

Παρόμοια

αν υπολογίσουμε με το Θ.Μ.Κ.Ε την ταχύτητα της μάζας M για μετατόπιση κατά $x = \frac{h}{2} = 0,5m$ θα έχουμε, Θ.Μ.Κ.Ε: $K_{\tau\epsilon\lambda} - K_{\alpha\rho\chi} = W_{T2} + W_{T3} - Mg \frac{h}{2} \Rightarrow$

$$\frac{1}{2} M v^2 + \frac{1}{2} I \omega^2 = W_{T2} + W_{T3} - Mg \frac{h}{2} \Rightarrow \frac{1}{2} M v^2 + \frac{1}{2} \frac{1}{2} M R^2 \omega^2 = W_{T2} + W_{T3} - Mg \frac{h}{2} \Rightarrow$$

$$\frac{1}{2} M v^2 + \frac{1}{4} M v^2 = W_{T2} + W_{T3} - Mg \frac{h}{2} \Rightarrow \frac{3}{4} M v^2 = W_{T2} + W_{T3} - Mg \frac{h}{2} \Rightarrow 3 v^2 = 23 + 0 - 20 \Rightarrow$$

$\Rightarrow v = 1m/s$ που είναι το ίδιο αποτέλεσμα που βρίσκουμε με τη σχέση

$$v = v_{cm} = a_{cm} t = 1m/s.$$

Τέλος για την κινητική ενέργεια της τροχαλίας m έχουμε $K = \frac{1}{2} I \omega'^2 = \frac{1}{2} \frac{1}{2} m r^2 \omega'^2 \Rightarrow$

$$\Rightarrow K = \frac{1}{4} m v_1^2 = 1J, \text{ κάτι που υπολογίζουμε και με το Θ.Μ.Κ.Ε: } K_{\tau\epsilon\lambda} - K_{\alpha\rho\chi} = W_{T1} - W_{T2} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow K = 24 - 23 = 1J.$$

Για το σύστημα των τροχαλιών έχουμε: Θ.Μ.Κ.Ε: $K_{\tau\epsilon\lambda} - K_{\alpha\rho\chi} = W_{w1} + W_w \Rightarrow$

$$\Rightarrow \text{Θ.Μ.Κ.Ε: } K_{\tau\epsilon\lambda} - K_{\alpha\rho\chi} = m_1 g h - Mg \frac{h}{2} \Rightarrow K_{\tau\epsilon\lambda} = 30 - 20 = 10J.$$

Πράγματι: $K_{m1} = K = 1J$, όπως βρήκαμε προηγουμένως, $K_M = \frac{1}{2} M v^2 + \frac{1}{2} I \omega^2 =$

$$= \frac{1}{2} M v^2 + \frac{1}{2} \frac{1}{2} M R^2 \omega^2 = \frac{3}{4} M v^2 = 3J \text{ και } K_m = \frac{1}{2} m_1 v_1^2 = 6J, \text{ οπότε } K_{\tau\epsilon\lambda} = 1 + 3 + 6 = 10J.$$