

Λ Υ Σ Ε Ι Σ

ΘΕΜΑ Α

A1	A2	A3	A4	A5i	A5ii	A5iii	A5iv	A5v
γ	β	γ	γ	Σ	Σ	Λ	Σ	Λ

A1.γ

Από το διάγραμμα της ορμής βλέπουμε ότι είναι της μορφής $p = -p_{\max}\eta\mu\omega t$. Λόγω του τύπου $p = m\upsilon$, καταλαβαίνουμε ότι και η ταχύτητα θα είναι της μορφής $\upsilon = -\upsilon_{\max}\eta\mu\omega t = \upsilon_{\max}\sigma\upsilon\upsilon\omega(\omega t + \pi/2)$. Άρα η αρχική φάση της ταλάντωσης είναι $\phi_0 = \pi/2$ rad και τελικά η απομάκρυνση θα είναι της μορφής: $x = A\eta\mu(\omega t + \pi/2) \Rightarrow x = A\sigma\upsilon\upsilon\omega t$.

A2.β

Τη χρονική στιγμή $t_1 = 3T/4$ το σώμα βρίσκεται στη θέση $x = -A$. Την χρονική στιγμή $t_2 = 5T/2$, δηλαδή μετά από $\Delta t = t_2 - t_1 = 5T/2 - 3T/4 = 7T/4$ το σώμα θα έχει διανύσει $7A$, αφού σε κάθε $T/4$ διανύει A . Αυτό ισχύει εφόσον το σώμα ξεκινάει από μια από τις 3 «βασικές» θέσεις της ταλάντωσης: $x = 0, +A, -A$.

A3.γ

Η ενέργεια που προσφέρεται σε έναν ακίνητο ταλαντωτή θα γίνει ενέργεια ταλάντωσης. Επομένως:

$$E = \frac{1}{2}DA^2 = \frac{1}{2}kA^2 \Rightarrow A = \sqrt{\frac{2E}{k}}$$

A4.γ

Αφού την $t_0 = 0$ το σώμα έχει μέγιστη θετική επιτάχυνση, θα βρίσκεται στην αριστερή ακραία του θέση ($x = -A$). Για να αποκτήσει μέγιστη κινητική ενέργεια θα πρέπει να έχει μέγιστη, κατά μέτρο, ταχύτητα. Δηλαδή θα πρέπει να βρεθεί στη θέση ισορροπίας του. Αυτό θα συμβεί τη χρονική στιγμή $7T/4$ γιατί:

$$7T/4 = 4T/4 + 3T/4 = T + 3T/4$$

Άρα θα έχει κάνει μια πλήρη ταλάντωση και επιπλέον θα έχει διανύσει $3A$, ένα για κάθε υπολειπόμενο $T/4$. Έτσι θα έχει βρεθεί στη θέση ισορροπίας του κινούμενο προς τα αριστερά.

Φυσικά, η χρονική στιγμή $7T/4$ δεν θα είναι η πρώτη φορά που το σώμα θα αποκτήσει μέγιστη κινητική ενέργεια. Οι στιγμές μετά την $t_0 = 0$ που θα συμβεί αυτό θα είναι: $T/4, T/4 + T/2, T/4 + 2T/2, T/4 + 3T/2, \dots$

A5i.Σ

Σύμφωνα με τον ορισμό της σταθεράς επαναφοράς $D = m\omega^2$, προκύπτει ο τύπος $\omega = \sqrt{D/m}$.

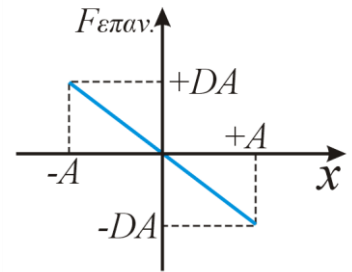
A5ii.Σ

Από τον τύπο $\Sigma F = -Dx$ η σταθερά επαναφοράς στο S.I. έχει μονάδες N/m. Όμως, σύμφωνα με τον τύπο $\Sigma F = ma$ το 1 N ορίζεται ως $1 \text{ N} = 1 \text{ kg}\cdot\text{m}/\text{s}^2$. Έτσι έχουμε:

$$[D] = 1 \frac{\text{N}}{\text{m}} = 1 \frac{\text{kg} \frac{\text{m}}{\text{s}^2}}{\text{m}} = 1 \frac{\text{kg}}{\text{s}^2}$$

A5iii.Λ

Σύμφωνα με τη σχέση $F_{επαν.} = -Dx$, η γραφική παράσταση είναι της μορφής $y = ax$, άρα ευθεία που περνά από την αρχή των αξόνων, αλλά με αρνητική κλίση $a = -D$.



A5iv.Σ

$$\bullet W_{F_{επαν.}} = -\Delta U = -\left(\frac{1}{2} Dx_2^2 - \frac{1}{2} Dx_1^2\right) \xrightarrow{D=k} -\left(\frac{1}{2} kx_2^2 - \frac{1}{2} kx_1^2\right)$$

$$\bullet W_{F_{ελαστ.}} = -\Delta U_{ελαστ.} = -\left(\frac{1}{2} k\Delta\ell_2^2 - \frac{1}{2} k\Delta\ell_1^2\right)$$

Βλέπουμε ότι οι δύο εκφράσεις είναι διαφορετικές και ταυτίζονται μόνο αν η απομάκρυνση από τη θέση ισορροπίας (x) ταυτίζεται με την παραμόρφωση του ελατηρίου ($\Delta\ell$) από το φυσικό του μήκος. Γνωρίζουμε ότι κάτι τέτοιο συμβαίνει μόνο αν το ελατήριο είναι οριζόντιο ή όταν δεν υπάρχει βαρύτητα, και όχι γενικά.

Σημείωση: για το έργο της δύναμης επαναφοράς στην ΑΑΤ, όπου $F_{επαν.} = \Sigma F$ ισχύει και το ΘΜΚΕ ($W_{F_{επαν.}} = W_{\Sigma F} = \Delta K = K_2 - K_1$)

A5v.Λ

Όταν το σώμα βρίσκεται σε μια ακραία θέση θα έχει ταχύτητα μηδέν. Επομένως οι πιθανές χρονικές στιγμές είναι οι 5 sec και 11 sec. Όμως, αφού το σώμα βρίσκεται στην $-A$, αμέσως μετά θα αποκτήσει θετική ταχύτητα, πλησιάζοντας την θέση ισορροπίας του. Βλέπουμε ότι αμέσως μετά τη χρονική στιγμή 11 sec το σώμα αποκτά θετική ταχύτητα. Άρα στη θέση $-A$ βρίσκεται τη στιγμή 11 sec και προφανώς τη στιγμή 5 sec βρίσκεται στην $+A$.

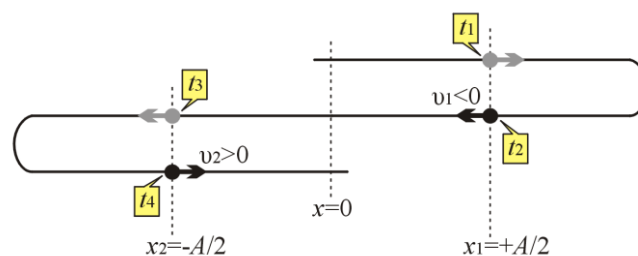


ΘΕΜΑ Β

B1. [ii]

$$\bullet x_1 = +\frac{A}{2} \Rightarrow A \eta \mu \omega t = \frac{A}{2} \Rightarrow \eta \mu \omega t = \frac{1}{2} = \eta \mu \frac{\pi}{6} \Rightarrow \begin{cases} \frac{2\pi}{T} t = 2k\pi + \frac{\pi}{6} \xrightarrow{k=0} \frac{2\pi}{T} t = \frac{\pi}{6} \Rightarrow t_1 = \frac{T}{12} \\ \frac{2\pi}{T} t = 2k\pi + \pi - \frac{\pi}{6} \xrightarrow{k=0} \frac{2\pi}{T} t = \frac{5\pi}{6} \Rightarrow t_2 = \frac{5T}{12} \end{cases}$$

$$\bullet x_2 = -\frac{A}{2} \Rightarrow A \eta \mu \omega t = -\frac{A}{2} \Rightarrow \eta \mu \omega t = -\frac{1}{2} = -\eta \mu \frac{\pi}{6} = \eta \mu \left(-\frac{\pi}{6}\right) \Rightarrow \begin{cases} \frac{2\pi}{T} t = 2k\pi + \left(-\frac{\pi}{6}\right) \xrightarrow{k=1} \frac{2\pi}{T} t = \frac{11\pi}{6} \Rightarrow t_4 = \frac{11T}{12} \\ \frac{2\pi}{T} t = 2k\pi + \pi - \left(-\frac{\pi}{6}\right) \xrightarrow{k=0} \frac{2\pi}{T} t = \frac{7\pi}{6} \Rightarrow t_3 = \frac{7T}{12} \end{cases}$$



Το χρονικό διάστημα για τη μετακίνηση του σώματος από την $x=+A/2$ (με $v<0$, αφού κινείται προς τη θέση ισορροπίας) μέχρι την $x=-A/2$ (με $v>0$, αφού πάλι κινείται προς την θέση ισορροπίας) είναι:

$$\Delta t = t_4 - t_2 = \frac{11T}{12} - \frac{5T}{12} = \frac{6T}{12} \Rightarrow \Delta t = \frac{T}{2}$$

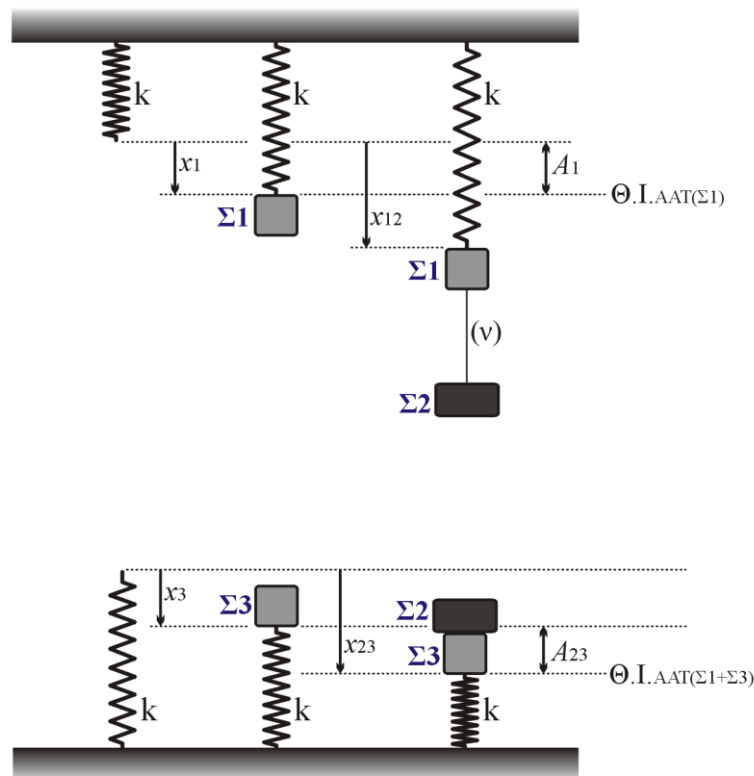
Και το συνολικό διάστημα που έχει διανύσει το σώμα από την t_2 έως την t_4 είναι (σύμφωνα με το σχήμα):

$$S_{ολ.} = \frac{A}{2} + A + \frac{A}{2} \Rightarrow S_{ολ.} = 2A$$

Έτσι η μέση (αριθμητική) ταχύτητα του σώματος για αυτό το διάστημα είναι:

$$v_{\mu} = \frac{S_{ολ.}}{\Delta t} = \frac{2A}{T/2} \Rightarrow v_{\mu} = \frac{4A}{T} \therefore \dots\text{σωστό το (ii)}$$

B2. [i]



Πάνω Ελατήριο:

$$\left. \begin{aligned} \Sigma F_1 = 0 &\Rightarrow m_1 g = kx_1 \Rightarrow x_1 = \frac{m_1 g}{k} \\ \Sigma F_{12} = 0 &\Rightarrow (m_1 + m_2)g = kx_{12} \Rightarrow x_{12} = \frac{(m_1 + m_2)g}{k} \end{aligned} \right\} A_1 = x_{12} - x_1 = \frac{(m_1 + m_2)g}{k} - \frac{m_1 g}{k} \Rightarrow A_1 = \frac{m_2 g}{k}$$

Κάτω Ελατήριο:

$$\left. \begin{aligned} \Sigma F_3 = 0 &\Rightarrow m_3 g = kx_3 \Rightarrow x_3 = \frac{m_3 g}{k} \\ \Sigma F_{23} = 0 &\Rightarrow (m_2 + m_3)g = kx_{23} \Rightarrow x_{23} = \frac{(m_2 + m_3)g}{k} \end{aligned} \right\} A_{23} = x_{23} - x_3 = \frac{(m_2 + m_3)g}{k} - \frac{m_3 g}{k} \Rightarrow A_{23} = \frac{m_2 g}{k}$$

Βλέπουμε ότι $A_1 = A_{23} = \frac{m_2 g}{k} \Rightarrow \frac{A_1}{A_{23}} = 1 \therefore \dots\text{σωστό το (i)}$

B3. [i]

Σύμφωνα με το διάγραμμα των ενεργειών έχουμε:

$$\left. \begin{array}{l} A_1 = 2A \\ A_2 = A \end{array} \right\} \Rightarrow A_1 = 2A_2 \quad \text{ή} \quad A_2 = A_1/2$$

Επίσης, με βάση τις μέγιστες τιμές της κινητικής και της δυναμικής ενέργειας, που είναι ίσες με τις αντίστοιχες ενέργειες ταλάντωσης, έχουμε:

$$\left. \begin{array}{l} E_1 = E \\ E_2 = E/2 \end{array} \right\} \Rightarrow E_1 = 2E_2 \Rightarrow \frac{1}{2} D_1 A_1^2 = 2 \frac{1}{2} D_2 A_2^2 \Rightarrow D_1 A_1^2 = 2 D_2 A_2^2 \xrightarrow{A_1=2A_2} D_1 4A_2^2 = 2 D_2 A_2^2 \Rightarrow D_2 = 2 D_1$$

Υπολογίζουμε, στη συνέχεια τις κυκλικές συχνότητες και τις περιόδους:

$$D_2 = 2 D_1 \Rightarrow m_2 \omega_2^2 = 2 m_1 \omega_1^2 \xrightarrow{m_1=2m_2} m_2 \omega_2^2 = 2 \cdot 2 m_2 \omega_1^2 \Rightarrow \omega_2^2 = 4 \omega_1^2 \Rightarrow \omega_2 = 2 \omega_1$$

$$\omega_2 = 2 \omega_1 \Rightarrow \frac{2\pi}{T_2} = 2 \frac{2\pi}{T_1} \Rightarrow \frac{1}{T_2} = \frac{2}{T_1} \Rightarrow T_1 = 2 T_2$$

Τέλος, υπολογίζουμε τις μέγιστες επιταχύνσεις:

$$\left. \begin{array}{l} a_{\max.1} = \omega_1^2 A_1 \\ a_{\max.2} = \omega_2^2 A_2 \xrightarrow{\omega_2=2\omega_1, A_2=A_1/2} a_{\max.2} = 4 \omega_1^2 \frac{A_1}{2} = 2 \omega_1^2 A_1 \end{array} \right\} \Rightarrow a_{\max.2} = 2 a_{\max.1}$$

Σύμφωνα με τα παραπάνω στοιχεία το σωστό διάγραμμα είναι στο **Σχήμα Ι** [...σωστό το (i)]:

- Το Σ1 έχει διπλάσια περίοδο από το Σ2, αφού στον ίδιο χρόνο το Σ1 εκτελεί μία ταλάντωση, ενώ το Σ2 εκτελεί δύο.
- Το Σ2 έχει διπλάσια μέγιστη επιτάχυνση ($2a_0$) από το Σ1 (που έχει a_0).
- Στην εκφώνηση δεν διευκρινίζεται πούθενά αν τα σώματα Σ1 και Σ2 εκτελούν ταλαντώσεις με ή χωρίς αρχική φάση. Βλέπουμε, λοιπόν, ότι το Σ1 έχει αρχική φάση $\pi/2$ rad, ενώ το Σ2 δεν έχει αρχική φάση. Έτσι οι εξισώσεις που περιγράφουν τις επιταχύνσεις τους είναι:

$$\left. \begin{array}{l} a_1 = -a_{\max.1} \eta\mu(\omega_1 t + \pi/2) = -a_{\max.1} \sigma\upsilon\nu\omega_1 t \\ a_2 = -a_{\max.2} \eta\mu\omega_2 t \end{array} \right\} \xrightarrow{a_{\max.2}=2a_{\max.1}, \omega_2=2\omega_1} \left\{ \begin{array}{l} a_1 = -a_{\max.1} \sigma\upsilon\nu\omega_1 t = -a_0 \sigma\upsilon\nu \frac{2\pi}{T_1} t \\ a_2 = -2a_{\max.1} \eta\mu 2\omega_1 t = -2a_0 \eta\mu \frac{2\pi}{T_1/2} t \end{array} \right.$$



ΘΕΜΑ Γ

$$\bullet \omega = \sqrt{\frac{k}{m}} = \sqrt{\frac{200}{2}} = 10 \text{ rad/s}$$

$$\bullet E = \frac{1}{2} D A^2 = \frac{1}{2} k A^2 \Rightarrow 100 = \frac{1}{2} 200 A^2 \Rightarrow A = 1 \text{ m}$$

$$\bullet x = A \eta\mu(\omega t + \phi_0) \Rightarrow A = A \eta\mu(\omega 0 + \phi_0) \Rightarrow \eta\mu\phi_0 = 1 = \eta\mu \frac{\pi}{2} \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \phi_0 = 2\kappa\pi + \frac{\pi}{2} \xrightarrow{\kappa=0} \frac{\pi}{2} \\ \phi_0 = 2\kappa\pi + \pi - \frac{\pi}{2} \xrightarrow{\kappa=0} \frac{\pi}{2} \end{array} \right. \dots \phi_0 = \frac{\pi}{2} \text{ rad}$$

Γ1.

$$\bullet x = A\eta\mu(\omega t + \phi_0) \Rightarrow x = 1\eta\mu(10t + \frac{\pi}{2}) = 1\sigma\nu\nu 10t \therefore$$

$$\bullet a = -\omega^2 A\eta\mu(\omega t + \phi_0) = -10^2 \cdot 1\eta\mu(10t + \frac{\pi}{2}) \Rightarrow a = -100\eta\mu(10t + \frac{\pi}{2}) = -100\sigma\nu\nu 10t \therefore$$

Γ2.

$$\bullet v = \omega A \sigma\nu\nu(\omega t + \phi_0) = 10 \cdot 1\sigma\nu\nu(10t + \pi/2) = 10\sigma\nu\nu(10t + \pi/2)$$

$$\bullet t_1 = \pi/10 \text{ sec: } v_1 = 10\sigma\nu\nu(10\pi/10 + \pi/2) = 10\sigma\nu\nu(\pi + \pi/2) = 10\sigma\nu\nu(3\pi/2) = 10 \cdot 0 = 0$$

$$\bullet p_1 = m v_1 = 2 \cdot 0 = 0 \therefore$$

$$\bullet \frac{dp}{dt} = \Sigma F = -Dx = -kx = -kA\eta\mu(\omega t + \phi_0) = -200 \cdot 1\eta\mu(10\pi/10 + \frac{\pi}{2}) = -200\eta\mu(3\pi/2) = -200(-1) \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \frac{dp}{dt} = +200 \text{ N} \therefore$$

Γ3.

$$\bullet x = A\eta\mu(\omega t + \phi_0) \Rightarrow \eta\mu(\omega t + \phi_0) = \frac{x}{A} \Rightarrow \eta\mu^2(\omega t + \phi_0) = \frac{x^2}{A^2}$$

$$\bullet v = \omega A \sigma\nu\nu(\omega t + \phi_0) \Rightarrow \sigma\nu\nu(\omega t + \phi_0) = \frac{v}{\omega A} \Rightarrow \sigma\nu\nu^2(\omega t + \phi_0) = \frac{v^2}{\omega^2 A^2}$$

$$\left. \begin{array}{l} \bullet x = A\eta\mu(\omega t + \phi_0) \Rightarrow \eta\mu(\omega t + \phi_0) = \frac{x}{A} \Rightarrow \eta\mu^2(\omega t + \phi_0) = \frac{x^2}{A^2} \\ \bullet v = \omega A \sigma\nu\nu(\omega t + \phi_0) \Rightarrow \sigma\nu\nu(\omega t + \phi_0) = \frac{v}{\omega A} \Rightarrow \sigma\nu\nu^2(\omega t + \phi_0) = \frac{v^2}{\omega^2 A^2} \end{array} \right\} \xrightarrow{(+)} 1 = \frac{x^2}{A^2} + \frac{v^2}{\omega^2 A^2} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow 1 = \frac{\omega^2 x^2 + v^2}{\omega^2 A^2} \Rightarrow \omega^2 x^2 + v^2 = \omega^2 A^2 \Rightarrow \omega^2 x^2 = \omega^2 A^2 - v^2 \Rightarrow x^2 = A^2 - v^2 / \omega^2 \therefore \text{ ή } x = \pm \sqrt{A^2 - v^2 / \omega^2} \therefore$$

2^{ος} τρόπος:

$$\underline{\text{ΑΔΕΤ}}: E = K + U \Rightarrow \frac{1}{2} D A^2 = \frac{1}{2} m v^2 + \frac{1}{2} D x^2 \Rightarrow D A^2 = m v^2 + D x^2 \Rightarrow m \omega^2 A^2 = m v^2 + m \omega^2 x^2 \Rightarrow$$

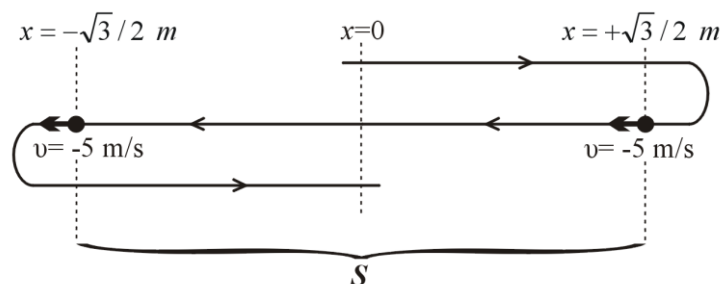
$$\Rightarrow \omega^2 A^2 = v^2 + \omega^2 x^2 \Rightarrow \omega^2 A^2 - v^2 = \omega^2 x^2 \Rightarrow x^2 = A^2 - v^2 / \omega^2 \therefore \text{ ή } x = \pm \sqrt{A^2 - v^2 / \omega^2} \therefore$$

Γ4.

$$x = \pm \sqrt{A^2 - v^2 / \omega^2} \Rightarrow x_2 = \pm \sqrt{A^2 - v_2^2 / \omega^2} = \pm \sqrt{1^2 - (-5)^2 / 10^2} = \pm \sqrt{1 - 25/100} = \pm \sqrt{1 - 1/4} = \pm \sqrt{3/4} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow x_2 = \pm \frac{\sqrt{3}}{2} \text{ m} \therefore$$

$$\text{Σύμφωνα με το παρακάτω σχήμα οι δύο θέσεις απέχουν μεταξύ τους } S = 2 |x_2| = 2 \frac{\sqrt{3}}{2} \Rightarrow S = \sqrt{3} \text{ m} \therefore$$



ΘΕΜΑ Δ

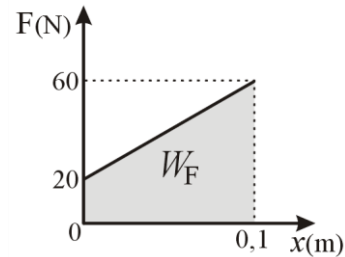
Δ1.

Το νήμα σπάει όταν η δύναμη φτάσει στο όριο θραύσης του:

$$F = F_{\theta\rho.} \Rightarrow 400x + 20 = 60 \Rightarrow 400x = 40 \Rightarrow x_{\theta\rho.} = 0,1 \text{ m}$$

Μέχρι αυτή την απόσταση η δύναμη έχει παράξει έργο:

$$W_F = E\mu\beta = \frac{(\beta + B)Y}{2} = \frac{(20 + 60) \cdot 0,1}{2} \Rightarrow W_F = 4 \text{ J}$$



Η ενέργεια που προσφέρεται στο σύστημα ισούται με το έργο της F, άρα: $E_{\text{προσφ.}} = W_F = 4 \text{ J} \therefore$

Η ενέργεια αυτή θα μετατραπεί σε ενεργεία ταλάντωσης μετά το σπάσιμο του νήματος, επομένως:

$$E_{\text{προσφ.}} = E = \frac{1}{2}DA^2 \xrightarrow{D=k=200 \text{ N/m}} 4 = \frac{1}{2}200A^2 \Rightarrow A^2 = \frac{4}{100} \Rightarrow A = 0,2 \text{ m} \therefore$$

Δ2.

Εφόσον το σώμα αρχικά ισορροπούσε, θα βρίσκεται (αρχικά) στη θέση $x=0$. Το νήμα σπάει στη θέση $x_{\theta\rho.} = 0,1 \text{ m}$ και εκεί το σώμα έχει ταχύτητα v . Η ταλάντωση που θα προκύψει θα έχει πλάτος $A = 0,2 \text{ m}$. Με αυτά τα στοιχεία εφαρμόζουμε ΑΔΕΤ:

$$E = K + U \Rightarrow \frac{1}{2}kA^2 = \frac{1}{2}mv^2 + \frac{1}{2}kx_{\theta\rho.}^2 \Rightarrow \frac{1}{2}200 \cdot 0,2^2 = \frac{1}{2}2v^2 + \frac{1}{2}200 \cdot 0,1^2 \Rightarrow 200 \cdot 0,04 = 2v^2 + 200 \cdot 0,01 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow 8 = 2v^2 + 2 \Rightarrow 6 = 2v^2 \Rightarrow v = \pm\sqrt{3} \xrightarrow{\text{θετική φορά}} v = \sqrt{3} \text{ m/s}$$

Για τους ρυθμούς μεταβολής έχουμε:

$$\bullet \frac{dK}{dt} = \frac{dW_{\Sigma F}}{dt} = \frac{\Sigma F dx}{dt} = \Sigma F v = -Dxv = -kx_{\theta\rho.}v = -200 \cdot 0,1\sqrt{3} \Rightarrow \frac{dK}{dt} = -20\sqrt{3} \text{ J/s} \therefore$$

$$\bullet E = K + U \Rightarrow \frac{dE}{dt} = \frac{dK}{dt} + \frac{dU}{dt} \xrightarrow{E=\text{σταθ.}} 0 = \frac{dK}{dt} + \frac{dU}{dt} \Rightarrow \frac{dU}{dt} = -\frac{dK}{dt} \Rightarrow \frac{dU}{dt} = +20\sqrt{3} \text{ J/s} \therefore$$

Δ3.

Με θετική φορά την προς τα κάτω και το σώμα να βρίσκεται την $t_0 = 0$ στην κάτω ακραία θέση, έχουμε τις αρχικές συνθήκες: $\mathbf{t=0}$, $\mathbf{x=+A}$, $\mathbf{u=0}$, από τις οποίες προκύπτει αρχική φάση $\phi_0 = \pi/2 \text{ rad}$, όπως φαίνεται παρακάτω:

$$x = A\eta\mu(\omega t + \phi_0) \Rightarrow A = A\eta\mu(\omega 0 + \phi_0) \Rightarrow \eta\mu\phi_0 = 1 = \eta\mu\frac{\pi}{2} \Rightarrow \begin{cases} \phi_0 = 2k\pi + \frac{\pi}{2} \xrightarrow{\kappa=0} \frac{\pi}{2} \\ \phi_0 = 2k\pi + \pi - \frac{\pi}{2} \xrightarrow{\kappa=0} \frac{\pi}{2} \end{cases} \dots \phi_0 = \frac{\pi}{2} \text{ rad}$$

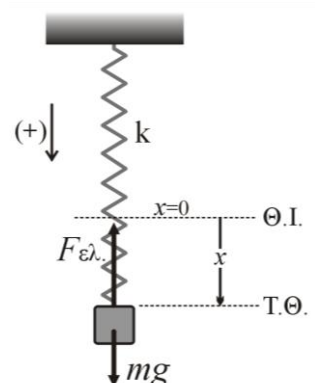
Για $A = 0,2 \text{ m}$, $\phi_0 = \pi/2 \text{ rad}$ και $\omega = \sqrt{k/m} = \sqrt{200/2} = 10 \text{ rad/s}$, η εξίσωση θέσης γίνεται:

$$x = A\eta\mu(\omega t + \phi_0) \Rightarrow x = 0,2\eta\mu(10t + \pi/2) = 0,2\sigma\upsilon\nu 10t$$

Συμφωνά με το σχήμα και με θετική φορά την προς τα κάτω έχουμε:

$$\Sigma F = -Dx \Rightarrow F_{\epsilon\lambda.} + mg = -kx \Rightarrow F_{\epsilon\lambda.} = -mg - kx \Rightarrow F_{\epsilon\lambda.} = -20 - 200x$$

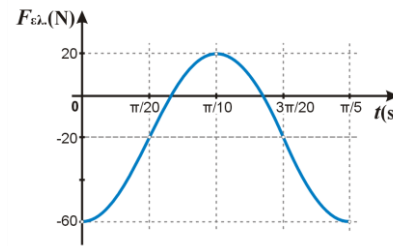
$$\dots \mu\epsilon : -A \leq x \leq +A \quad \eta \quad -0,2 \text{ m} \leq x \leq +0,2 \text{ m}$$



και για $x = 0,2 \sin 10t$ έχουμε: $F_{ελ.} = -20 - 200 \cdot 0,2 \sin 10t \Rightarrow F_{ελ.} = -20 - 40 \sin 10t \therefore$

Extra: η γραφική παράσταση της παραπάνω συνάρτησης είναι:

- της μορφής “-συνωτ”
- με πλάτος “40”
- με περίοδο $T = 2\pi/\omega = 2\pi/10 = \pi/5 \text{ sec}$
- μετατοπισμένη προς τα κάτω (λόγω του «πλην») κατά “20”, δηλαδή: $40 \rightarrow 20, 0 \rightarrow -20, -40 \rightarrow -60$.



Δ4.

Σύμφωνα με τα παραπάνω η εξίσωση $F_{ελ.} = -20 - 200x$ ($-0,2m \leq x \leq +0,2m$)

είναι ευθεία:

$x = -0,2 \text{ m} : F_{ελ.} = -20 - 200(-0,2) = 20 \text{ N}$

$x = 0 : F_{ελ.} = -20 - 200(0) = -20 \text{ N}$

$x = +0,2 \text{ m} : F_{ελ.} = -20 - 200(+0,2) = -60 \text{ N}$

Για τη δύναμη επαναφοράς έχουμε:

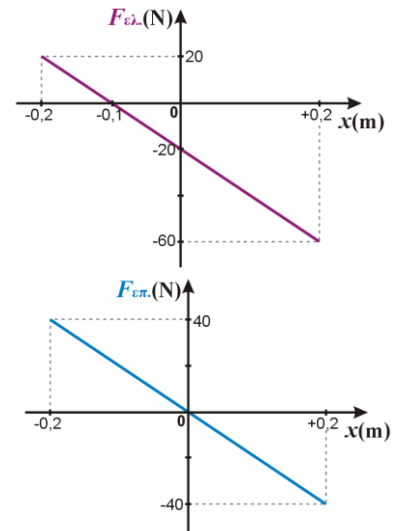
$F_{επ.} = -Dx = -200x$ ($-0,2m \leq x \leq +0,2m$) και πάλι ευθεία που περνά από

την αρχή των αξόνων:

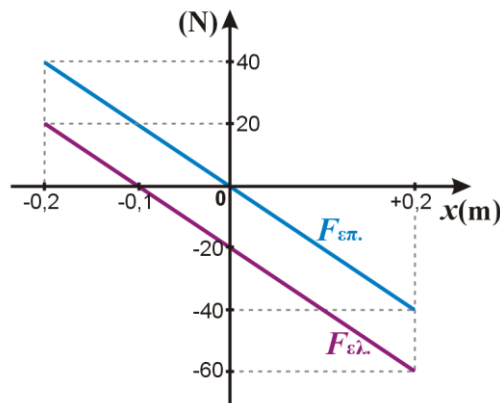
$x = -0,2 \text{ m} : F_{επ.} = -200(-0,2) = 40 \text{ N}$

$x = 0 : F_{επ.} = -200(0) = 0 \text{ N}$

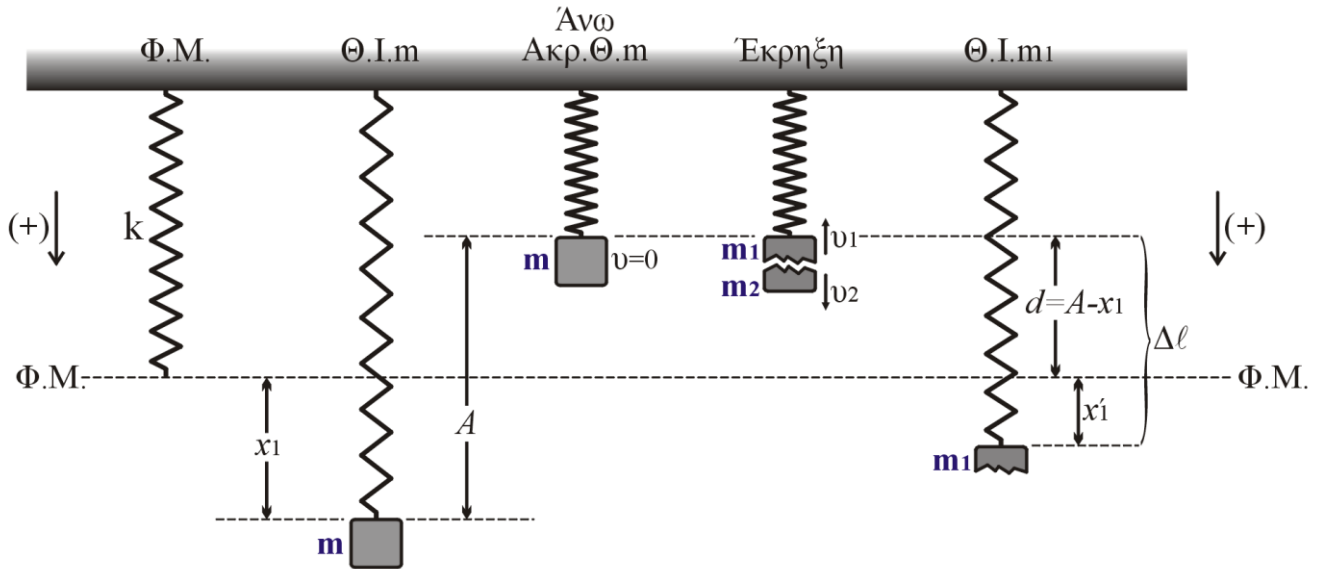
$x = +0,2 \text{ m} : F_{επ.} = -200(+0,2) = -40 \text{ N}$



Σε κοινό διάγραμμα οι δύο γραφικές δείχνονται παρακάτω. Πρέπει να προσέξουμε ότι οι δύο ευθείες είναι παράλληλες, αφού έχουν κοινή κλίση (-200 N/m):



Δ5.



Θ.Ι. m: $\Sigma F = 0 \Rightarrow mg = kx_1 \Rightarrow x_1 = \frac{mg}{k} = \frac{20}{200} \Rightarrow x_1 = 0,1 \text{ m}$

Θ.Ι. m₁: $\Sigma F = 0 \Rightarrow m_1 g = kx'_1 \Rightarrow x'_1 = \frac{m_1 g}{k} = \frac{10}{200} \Rightarrow x'_1 = 0,05 \text{ m}$

Στο ανώτατο σημείο της ΑΑΤ του m, όπου γίνεται η έκρηξη, η ταχύτητα του m είναι μηδέν (ακραία θέση).

ΑΔΟ: $p_{ολ.} = p'_{ολ.} \Rightarrow 0 = -m_1 v_1 + m_2 v_2 \Rightarrow m_1 v_1 = m_2 v_2 \Rightarrow 1 \cdot v_1 = 1 \cdot 1,5\sqrt{6} \Rightarrow v_1 = 1,5\sqrt{6} = \frac{3\sqrt{6}}{2} \text{ m/s}$

Για την ΑΑΤ του m₁ που θα προκύψει έχουμε: το m₁ βρίσκεται (με ταχύτητα $v_1 = 3\sqrt{6}/2 \text{ m/s}$) σε απόσταση $\Delta l = d + x'_1$ από τη Θ.Ι. m₁ (βλέπε σχήμα), όπου $d = A - x_1$. Άρα:

$\Delta l = A - x_1 + x'_1 = 0,2 - 0,1 + 0,05 \Rightarrow \Delta l = 0,15 \text{ m} = 3/20 \text{ m}$

Εφαρμόζοντας ΑΔΕΤ για την ΑΑΤ του m₁ έχουμε:

$E_1 = K_1 + U_1 \Rightarrow \frac{1}{2} k A_1^2 = \frac{1}{2} m_1 v_1^2 + \frac{1}{2} k \Delta l^2 \Rightarrow k A_1^2 = m_1 v_1^2 + k \Delta l^2 \Rightarrow 200 A_1^2 = 1 \left(\frac{3\sqrt{6}}{2} \right)^2 + 200 \left(\frac{3}{20} \right)^2 \Rightarrow$
 $\Rightarrow 200 A_1^2 = \frac{9 \cdot 6}{4} + 200 \frac{9}{400} = \frac{27}{2} + \frac{9}{2} = \frac{36}{2} = 18 \Rightarrow A_1^2 = \frac{18}{200} = \frac{9}{100} \Rightarrow A_1 = \frac{3}{10} = 0,3 \text{ m} \therefore$

Το σώμα m είναι αρχικά ακίνητο (μηδενική αρχική κινητική ενέργεια στην ανωτάτη θέση) και “σκάει” σε δύο κομμάτια. Το άθροισμα των κινητικών ενεργειών των δύο κομματιών θα είναι η ενέργεια που απελευθερώνεται κατά την έκρηξη:

$E_{εκρ.} = K_1 + K_2 = \frac{1}{2} m_1 v_1^2 + \frac{1}{2} m_2 v_2^2 = \frac{1}{2} 1 \left(\frac{3\sqrt{6}}{2} \right)^2 + \frac{1}{2} 1 \left(\frac{3\sqrt{6}}{2} \right)^2 = \left(\frac{3\sqrt{6}}{2} \right)^2 = \frac{9 \cdot 6}{4} \Rightarrow E_{εκρ.} = \frac{27}{2} \text{ J} = 13,5 \text{ J} \therefore$