

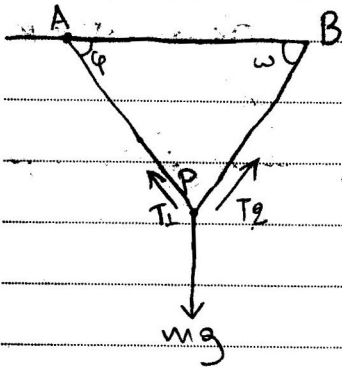
30/03/2017

ΑΣΚΗΣΗ

Ένα σώμα P με μάζα m κρέμεται υπό την επίδραση του βάρους του από δύο αβαρή νήματα AP και BP των οποίων τα άκρα A, B είναι στερεωμένα και σχηματίζουν γωνίες  $\varphi$  και  $\omega$  αντίστοιχα με οριζόντια ευθεία AB. Να βρεθούν οι τάσεις  $T_1$  και  $T_2$  στα νήματα.

Λύση //

1ος τρόπος



$$m\ddot{r} = 0 \Rightarrow T_1 + T_2 + B = 0 \Rightarrow \begin{cases} T_{1x} - T_{2x} = 0 \\ T_{1y} + T_{2y} - mg = 0 \end{cases}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} T_{1x} = T_{2x} \\ T_{1y} + T_{2y} = mg \end{cases}$$

$$\sin \omega = \frac{T_{2y}}{T_2} \Rightarrow T_{2y} = T_2 \sin \omega$$

$$\cos \omega = \frac{T_{2x}}{T_2} \Rightarrow T_{2x} = T_2 \cos \omega$$

$$T_1 \cos \varphi = T_2 \cos \omega \Rightarrow T_1 = \frac{T_2 \cos \omega}{\cos \varphi} \quad \text{και} \quad \left. \begin{array}{l} \\ \\ \end{array} \right\} \Rightarrow$$

$$T_1 \sin \varphi + T_2 \sin \omega = mg$$

$$\frac{T_2 \cos \omega}{\cos \varphi} \sin \varphi + T_2 \sin \omega = mg \Rightarrow T_2 \left( \frac{\cos \omega}{\cos \varphi} + \sin \omega \right) = mg$$

$$\Rightarrow T_2 = \frac{\cos \varphi}{\cos \omega \sin \varphi + \cos \varphi \sin \omega} mg = \frac{\cos \varphi}{\sin(\omega + \varphi)} mg \Rightarrow$$

## 2ος τρόπος

Λύση // Χρησιμοποιούμε τον λόγο των ημιτόνων και έχουμε:

$$\left. \begin{aligned} T_1 \times T_2 &= T_1 \cdot T_2 \sin(\pi - \theta_3) \\ T_2 \times B &= T_2 \cdot B \sin(\pi - \theta_2) \\ B \times T_1 &= B \cdot T_1 \sin(\pi - \theta_1) \end{aligned} \right\} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \frac{T_1}{\sin(\pi - \theta_1)} = \frac{T_2}{\sin(\pi - \theta_2)} = \frac{B}{\sin(\pi - \theta_3)} \quad (\Leftrightarrow)$$

$$\Leftrightarrow \frac{T_1}{\sin \theta_1} = \frac{T_2}{\sin \theta_2} = \frac{mg}{\sin \theta_3}$$

ΑΣΚΗΣΗ (συνέχεια τελευταίας άσκησης από προηγ. φασά)

(Συνέχεια)  $\frac{dV}{dx} = 0 \Leftrightarrow \sin \frac{\pi x}{l} = 0 \Leftrightarrow x = lk, \quad k=0, 1, \dots \quad \textcircled{1}$

$$\frac{d^2V}{dx^2} = -mga \left(\frac{\pi}{l}\right)^2 \cos\left(\frac{\pi x}{l}\right) \stackrel{\textcircled{1}}{=} -mga \left(\frac{\pi}{l}\right)^2 \cos k\pi =$$

$$= \begin{cases} > 0 & , \quad k=1, 3, \dots \\ < 0 & , \quad k=2, 4, \dots \end{cases}$$

## ΑΡΧΗ ΤΟΥ D'ALAMBERT

Η διαφορική εξίσωση κίνησης  $m\ddot{r} = F + F_\delta \Rightarrow F_\delta = m\ddot{r} - F$

Ανώμαλη δύναμη:  $F - m\ddot{r}$

Η δύναμη που φορτεύεται προς εξουδετέρωση της εθρικής δύναμης

Εφαρμόζοντας την πρόταση του D'Alembert αναγράφουμε μια νέα

Δύναμη την  $F^* = -m\ddot{r}$  με σκοπό  $F + F_\delta + F^* = 0$

ΟΡΙΣΜΟΣ (Αρχή D'Alembert): Οι τρεις δυνάμεις που ασκούνται πάνω σε ένα κινούμενο σώμα, δηλαδή η επιβεβλημένη, η δαμνική και η ανυδροσκή αδράνεια ( $F^*$ ) βρίσκονται συνεχώς σε ισορροπία.

Συνδυάζοντας την αρχή των δυνάμεων έργων και της αρχής D'Alembert ο Lagrange διατύπωσε:  $F_\delta \cdot \delta r = 0$

$$\underbrace{F_\delta \cdot \delta r = 0}_{\text{δυνατό έργο δαμνικής δύναμης}} \Rightarrow -(F + F^*) \delta r = 0 \text{ ή } (m\ddot{r} - F) \delta r = 0$$

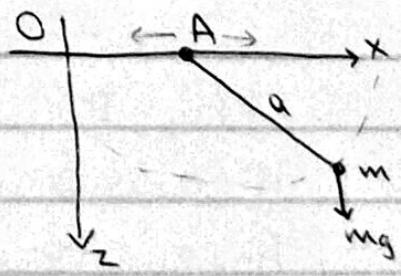
Άρα  $(m\ddot{r} - F) \delta r = 0$

### Πλεονεκτήματα

- α) Δίνει μόνο μία μαθηματική σχέση, όλες τις εγνωστές τιμές
- β) Δεν περιέχει δαμνικές δυνάμεις (την δαμνική δύναμη  $F_\delta$ )
- γ) Έχει την ίδια μορφή για ελεύθερη και ανελεύθερη κίνηση
- δ) Ισχύει σε όλα τα συστήματα συντεταγμένων

### ΑΣΚΗΣΗ

Ένα σώμα  $m$  αποτελείται από εκκενρής μίσκος  $a$  που κρέμεται από το σημείο  $A$  και κινείται στο επίπεδο  $xz$  υπό την επίδραση του βάρους του.



Το σημείο εξάρτησης  $A$  κινείται πάνω στον άξονα  $Ox$  σύμφωνα με το δοσμένο νόμο  $x_A = f(t)$

Να βρεθούν:

- α) Η εξίσωση του δαμνίου
- β) Οι διαφορικές εξισώσεις κίνησης

δ) Η δεσφική δύναμη  $F_{\delta}$ .

Λύση a)  $f(x, y, z, t) \equiv (x - f(t))^2 + z^2 = a^2 \Rightarrow$   
 $\hookrightarrow$  ομόνοτος πρόνοτος δεσφός

$$\Rightarrow f(x, y, z, t) \equiv (x - f(t))^2 + z^2 - a^2 = 0 \quad \text{①}$$

Παραγωγίζοντας την ① ως προς  $x, z, t$  έχω:

$$\frac{\partial f}{\partial x} = 2(x - f(t)) \dot{x} = 2(x - f(t))$$

$$\frac{\partial f}{\partial z} = 2z$$

$$\frac{\partial f}{\partial x} \quad \frac{\partial f}{\partial z}$$

Άρα  $2(x - f(t))\delta x + 2z\delta z = 0 \Leftrightarrow$  τα  $\delta x, \delta z$  είναι  
 $(x - f(t))\delta x + z\delta z = 0$  διαφορετικά

β) # επιβεβλημένη δύναμη έχη συνιστώσες

$$F_x = 0, \quad F_z = mg$$

Άρα η εξίσωση D'Alembert γράφεται:

$$m\ddot{x}\delta x + (m\ddot{z} - mg)\delta z = 0$$

Εφαρμόζω τη μέθοδο πολλαπλασιαστών Lagrange 1<sup>ου</sup> είδους (Βάζω  $\lambda$  στην εξίσωση, παραγωγίζω 2 φορές και λύνω ως προς  $\lambda$  και θραίνω)

γ) Βγαίνει εύκολα

### ΑΣΚΗΣΗ (Η10)

Ένα σώμα είναι υποχρεωμένο να κινείται έναντι βάρους της οποίας η ακτίνα αυξάνει με τον χρόνο,  $a = a_0 + ct$  υπό την επίδραση δύναμης  $F$ . Να βρεθεί η αντίδραση

Εδίκη περίπτωση  $F = -mgz_0$

