

ΕΠΑΝΑΛΗΠΤΙΚΕΣ ΠΑΝΕΛΛΗΝΙΕΣ ΕΞΕΤΑΣΕΙΣ
 Γ΄ ΤΑΞΗΣ ΗΜΕΡΗΣΙΟΥ ΓΕΝΙΚΟΥ ΛΥΚΕΙΟΥ
 ΔΕΥΤΕΡΑ 15 ΙΟΥΝΙΟΥ 2015
 ΕΞΕΤΑΖΟΜΕΝΟ ΜΑΘΗΜΑ: ΦΥΣΙΚΗ ΘΕΤΙΚΗΣ ΚΑΙ ΤΕΧΝΟΛΟΓΙΚΗΣ
 ΚΑΤΕΥΘΥΝΣΗΣ

ΘΕΜΑ Α.

A1. α,

A2. γ,

A3. α,

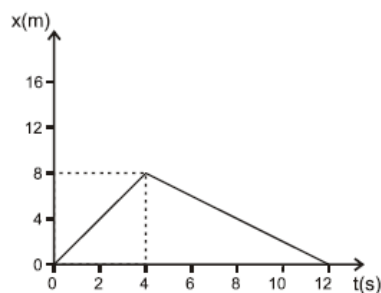
A4. γ,

A5.

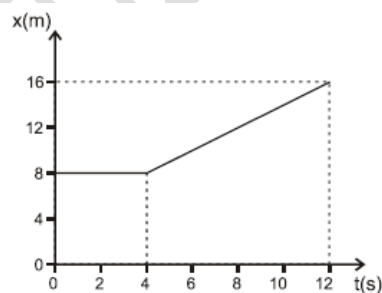
α. Λάθος, β. Σωστό, γ. Λάθος, δ. Λάθος, ε. Σωστό

ΘΕΜΑ Β.

B1.



Σχήμα 4



Σχήμα 5

α) Σωστή απάντηση είναι η (i).

β) Σύμφωνα με τις γραφικές παραστάσεις των σχημάτων 4 και 5, οι αλγεβρικές τιμές των ταχυτήτων των μαζών «1» και «2» ακριβώς πριν την κρούση είναι ίσες με

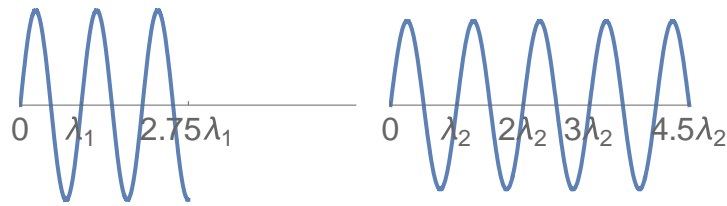
$$v_1 = \frac{8 - 0 \text{ m}}{4 - 0 \text{ s}} = +2 \frac{\text{m}}{\text{s}}, \quad v_2 = 0$$

και ακριβώς μετά την κρούση ίσες με

$$v'_1 = \frac{0 - 8 \text{ m}}{12 - 4 \text{ s}} = -1 \frac{\text{m}}{\text{s}}, \quad v'_2 = \frac{16 - 8 \text{ m}}{12 - 4 \text{ s}} = +1 \frac{\text{m}}{\text{s}}.$$

Παρατηρούμε ότι $v_1 + v'_1 = v_2 + v'_2 = +1 \frac{\text{m}}{\text{s}}$, συνεπώς η κρούση είναι ελαστική.

- B2. α) Σωστή απάντηση είναι η (i).
β)



Στο σχήμα απεικονίζονται δύο στιγμιότυπα του στασίμου κύματος σε κάθε χορδή. Παρατηρούμε ότι το μήκος της πρώτης χορδής ισούται με $L_1 = 2.75\lambda_1$ και της δεύτερης με $L_2 = 4.5\lambda_2$ (εφ' όσον είναι γνωστό ότι η απόσταση δεσμού από κοιλία πάνω στην διεύθυνση διάδοσης του κύματος, ισούται με $\lambda/4$).

Αλλά σύμφωνα με την εκφώνηση,

$$L_2 = 2L_1 \Rightarrow 4.5\lambda_2 = 2 \cdot 2.75\lambda_1 \Rightarrow \frac{\lambda_2}{\lambda_1} = \frac{5.5}{4.5} = \frac{11}{9}.$$

Οι δύο χορδές αποτελούνται από το ίδιο υλικό, άρα σε αυτές οι ταχύτητες διάδοσης των κυμάτων που δημιουργήσαν τα στάσιμα είναι ίσες. Σύμφωνα με την θεμελιώδη εξίσωση της κυματικής,

$$\lambda_1 f_1 = \lambda_2 f_2 \Rightarrow \frac{f_1}{f_2} = \frac{\lambda_2}{\lambda_1} = \frac{11}{9}.$$

- B3. α) Σωστή απάντηση η (ii).
β) Σύμφωνα με τον νόμο του Snell, όταν το δοχείο είναι γεμάτο μέχρι την μέση με νερό (δες διπλανό σχήμα)

$$n_0 \cdot \eta\mu(\varphi) = n \cdot \eta\mu(\theta) \quad (1),$$

όπου φ η γωνία πρόσπτωσης στον αέρα, θ η γωνία διάθλασης στο υγρό, $n_0 = 1$ ο προσεγγιστικός συντελεστής διάθλασης του αέρα και n ο συντελεστής διάθλασης του υγρού.

Αλλά σύμφωνα με την γεωμετρία του σχήματος, $(\widehat{\Delta\theta}) = (\widehat{\theta\Delta A}) = (\widehat{B\Delta Z}) = \varphi$,
άρα

$$\eta\mu(\varphi) = \frac{(B\Gamma)}{(BA)} = \frac{d}{\sqrt{d^2 + d^2}} = \frac{1}{\sqrt{2}} \Rightarrow \varphi = 45^\circ,$$

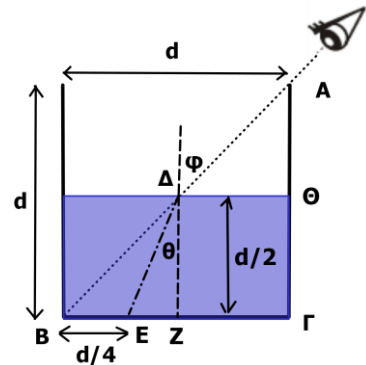
$$\epsilon\varphi(\varphi) = \frac{(BZ)}{(\Delta Z)} = 1 \Rightarrow (BZ) = (\Delta Z) = \frac{d}{2}$$

και

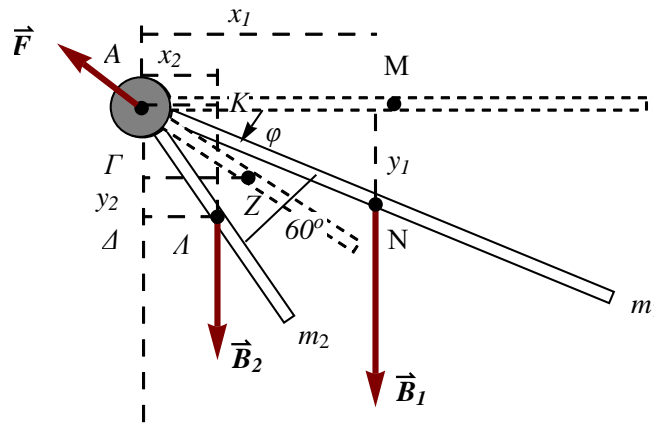
$$\eta\mu(\theta) = \frac{(EZ)}{(\Delta E)} = \frac{(BZ) - (BE)}{\sqrt{(\Delta Z)^2 + (EZ)^2}} = \frac{\frac{d}{2} - \frac{d}{4}}{\sqrt{\frac{d^2}{4} + \left(\frac{d}{2} - \frac{d}{4}\right)^2}} = \frac{1}{\sqrt{5}}.$$

Άρα

$$(1) \rightarrow n = \frac{\eta\mu(\varphi)}{\eta\mu(\theta)} = \frac{1/\sqrt{2}}{1/\sqrt{5}} = \frac{\sqrt{5}}{\sqrt{2}} \Rightarrow n^2 = \frac{5}{2}.$$



ΘΕΜΑ Γ.



Αρχικά θα μελετήσουμε δυναμικά και ενεργειακά το σύστημα των δύο ραβδών κατά την κίνησή του από την αρχική θέση (στην οποία η ράβδος μήκους ℓ_1 είναι οριζόντια) έως μία τυχαία θέση στην οποία κάθε ράβδος σχηματίζει με την αρχική της θέση γωνία φ (δες σχήμα). Σύμφωνα με την γεωμετρία του σχήματος παρατηρούμε ότι:

Τρίγωνο AMN: $y_1 = (MN) = \frac{\ell_1}{2} \eta\mu(\varphi)$ και $x_1 = (AM) = \frac{\ell_1}{2} \sigma\upsilon\nu(\varphi)$

Τρίγωνο AKL: $\widehat{KAL} = \frac{\pi}{3} + \varphi$, $(KL) = \frac{\ell_2}{2} \eta\mu\left(\frac{\pi}{3} + \varphi\right)$ και
 $x_2 = (AK) = \frac{\ell_2}{2} \sigma\upsilon\nu\left(\frac{\pi}{3} + \varphi\right)$.

Τρίγωνο AΓZ: $\widehat{FAZ} = 30^\circ$, $(A\Gamma) = \frac{\ell_2}{2} \sigma\upsilon\nu(30^\circ) = \frac{\sqrt{3}}{4} \ell_2$

Άρα $y_2 = (\Gamma\Delta) = (A\Delta) - (A\Gamma) = (KL) - (A\Gamma) \Rightarrow y_2 = \left(\eta\mu\left(\frac{\pi}{3} + \varphi\right) - \frac{\sqrt{3}}{2}\right) \frac{\ell_2}{2}$.

Επίσης η συνολική ροπή αδράνειας του συστήματος των δύο ραβδών ως προς τον άξονα περιστροφής του (ο κάθετος στην σελίδα άξονας ο οποίος διέρχεται από την άρθρωση A), ισούται με

$$I = \frac{1}{3} m_1 \ell_1^2 + \frac{1}{3} m_2 \ell_2^2 = \frac{1}{3} (m_1 \ell_1^2 + m_2 \ell_2^2) \quad (1).$$

Δυναμική μελέτη:

Στο σύστημα των δύο ραβδών ασκούνται οι κατακόρυφες δυνάμεις \vec{B}_1 και \vec{B}_2 του βάρους κάθε ράβδου καθώς και μία δύναμη \vec{F} από την άρθρωση (δες σχήμα 10). Εφαρμόζουμε τον δεύτερο νόμο του Νεύτωνα για την περιστροφική κίνηση του συστήματος ως προς την άρθρωση A, ήτοι

$$\sum \tau_A = I \alpha_\gamma \Rightarrow B_1 x_1 + B_2 x_2 = I \alpha_\gamma \Rightarrow$$

$$m_1 g \frac{\ell_1}{2} \sigma\upsilon\nu(\varphi) + m_2 g \frac{\ell_2}{2} \sigma\upsilon\nu\left(\frac{\pi}{3} + \varphi\right) = \frac{1}{3} (m_1 \ell_1^2 + m_2 \ell_2^2) \alpha_\gamma \quad (2).$$

Ενεργειακή μελέτη:

Εφαρμόζουμε το θεώρημα μεταβολής της κινητικής ενέργειας του συστήματος από την αρχική θέση (στην οποία η ράβδος μήκους ℓ_1 είναι οριζόντια) έως μία τυχαία θέση στην οποία κάθε ράβδος σχηματίζει με την αρχική της θέση γωνία φ (δες σχήμα 10). Τότε λαμβάνοντας υπ' όψιν ότι έργο παράγουν μόνον οι συντηρητικές δυνάμεις του βάρους, έχουμε ότι

$$K_{\tau\epsilon\lambda} - K_{\alpha\rho\chi} = \sum W \Rightarrow \frac{1}{2}I\omega^2 - 0 = B_1y_1 + B_2y_2 \Rightarrow$$

$$\frac{1}{6}(m_1\ell_1^2 + m_2\ell_2^2)\omega^2 = m_1g\frac{\ell_1}{2}\eta\mu(\varphi) + m_2g\left[\eta\mu\left(\frac{\pi}{3} + \varphi\right) - \frac{\sqrt{3}}{2}\right]\frac{\ell_2}{2} \quad (3).$$

- Γ1. Όταν οι δύο ράβδοι σχηματίζουν ίσες γωνίες με την κατακόρυφο, όπως φαίνεται στο σχήμα 8, έχουμε ότι $\varphi = 60^\circ$. Επιπλέον γνωρίζουμε ότι το σύστημα αποκτά την μέγιστη γωνιακή του ταχύτητα την στιγμή όπου μηδενίζεται η γωνιακή του επιτάχυνση α_γ . Άρα μέσω της (2) προκύπτει ότι

$$m_1g\frac{\ell_1}{2}\sigma\upsilon\nu\left(\frac{\pi}{3}\right) + m_2g\frac{\ell_2}{2}\sigma\upsilon\nu\left(\frac{2\pi}{3}\right) = 0 \Rightarrow m_1\ell_1\frac{1}{2} - m_2\ell_2\frac{1}{2} = 0 =$$

$$> m_1 = \frac{\ell_2}{\ell_1}m_2 \Rightarrow$$

$$\boxed{m_1 = \frac{2}{4} \cdot 10\text{Kg} = 5\text{Kg}.}$$

- Γ2. Όταν η ράβδος μήκους ℓ_1 φτάνει στην κατακόρυφη θέση που φαίνεται στο σχήμα 9, παρατηρούμε ότι $\varphi = 90^\circ$. Τότε θέλουμε να μηδενίζεται η γωνιακή ταχύτητα του συστήματος, άρα η σχέση (3) γράφεται ως

$$0 = m_1g\frac{\ell_1}{2}\eta\mu\left(\frac{\pi}{2}\right) + m_2g\left[\eta\mu\left(\frac{\pi}{3} + \frac{\pi}{2}\right) - \frac{\sqrt{3}}{2}\right]\frac{\ell_2}{2} \Rightarrow$$

$$m_1\ell_1 + m_2\left(\eta\mu\left(\frac{5\pi}{6}\right) - \frac{\sqrt{3}}{2}\right)\ell_2 = 0 \Rightarrow$$

$$m_1\ell_1 + m_2\left(\frac{1}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2}\right)\ell_2 = 0 \Rightarrow m_1 = -\frac{(1 - \sqrt{3})\ell_2}{2\ell_1}m_2$$

ή αντικαθιστώντας

$$\boxed{m_1 \approx -\frac{(1 - 1.7) \cdot 2}{2 \cdot 4} 10\text{Kg} \approx 1.75\text{Kg}.}$$

- Γ3. Σύμφωνα με το αποτέλεσμα (2) για $\varphi = 90^\circ$ έχουμε ότι

$$\alpha_\gamma = \frac{m_1g\frac{\ell_1}{2}\sigma\upsilon\nu\left(\frac{\pi}{2}\right) + m_2g\frac{\ell_2}{2}\sigma\upsilon\nu\left(\frac{\pi}{3} + \frac{\pi}{2}\right)}{\frac{1}{3}(m_1\ell_1^2 + m_2\ell_2^2)} = \frac{0 - m_2g\frac{\ell_2}{2}\sigma\upsilon\nu\left(\frac{5\pi}{6}\right)}{\frac{1}{3}(m_1\ell_1^2 + m_2\ell_2^2)} \Rightarrow$$

$$\alpha_\gamma = -\frac{10 \cdot 10 \cdot 1 \cdot \frac{\sqrt{3}}{2}}{\frac{1}{3}\left(\frac{7}{4} \cdot 16 + 10 \cdot 4\right)} \text{rad/sec}^2 \Rightarrow \boxed{\alpha_\gamma \approx -3.75 \frac{\text{rad}}{\text{sec}^2}.}$$

- Γ4. Ο ρυθμός μεταβολής της στροφορμής της ράβδου μήκους ℓ_2 του ερωτήματος Γ2, στην θέση που απεικονίζεται στο σχήμα 9, ισούται με την συνολική ροπή που ασκείται στην ράβδο ως προς τον άξονα περιστροφής της. Άρα

$$\frac{dL_2}{dt} = \sum \tau_{2,A} = \tau_F + \tau_{B_2} = 0 - m_2 g \frac{\ell_2}{2} \eta\mu\left(\frac{\pi}{6}\right) = -\frac{1}{4} m_2 g \ell_2$$

άρα

$$\frac{dL_2}{dt} = -\frac{1}{4} \cdot 10 \cdot 10 \cdot 2 \text{Ntm} \Rightarrow \boxed{\frac{dL_2}{dt} = -50 \text{Ntm}}$$

Διαφορετικά,

$$\frac{dL_2}{dt} = \sum \tau_{2,A} = I_2 \alpha_\gamma = \frac{1}{3} m_2 \ell_2^2 \alpha_\gamma = -\frac{1}{3} \cdot 10 \cdot 4 \cdot 3.75 \text{Ntm} = -50 \text{Ntm}.$$

ΘΕΜΑ Δ.

Δ1. Οι δυνάμεις που ασκούνται στην μάζα m είναι αυτή του βάρους της $\vec{B} = m\vec{g}$, μία δύναμη από το ελατήριο ίση με $\vec{F} = -k\Delta\vec{\ell}$, όπου $\Delta\vec{\ell}$ η παραμόρφωση του ελατηρίου, και τέλος η τάση του νήματος \vec{T}_1 .

Στην τροχαλία ασκούνται οι τάσεις του νήματος \vec{T}_2 και \vec{T}_3 καθώς και η δύναμη του βάρους της $\vec{B}' = M\vec{g}$. Όλες οι δυνάμεις φαίνονται στο παρακάτω σχήμα.

Στην συνέχεια θα εξετάσουμε την ισορροπία του υλικού σημείου m μέσω του νόμου του Νεύτωνα, ήτοι

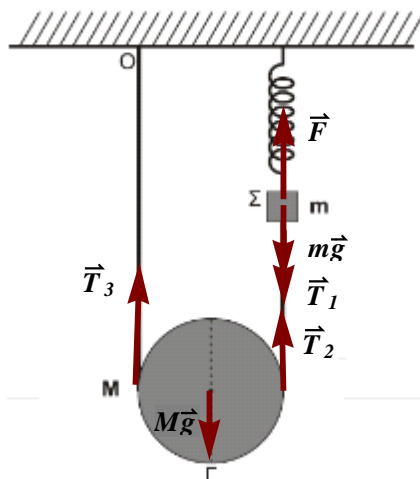
$$\sum F = 0 \Rightarrow F = mg + T_1 \quad (1).$$

Η τροχαλία επίσης ισορροπεί μεταφορικά, οπότε έχουμε ότι

$$\sum F = 0 \Rightarrow T_2 + T_3 = Mg \quad (2).$$

Η δε περιστροφική ισορροπία μελετάται μέσω του μηδενισμού της συνισταμένης ροπής ως προς το κέντρο μάζας της τροχαλίας, ήτοι

$$\sum \tau_{cm} = 0 \Rightarrow T_3 R = T_2 R \Rightarrow T_3 = T_2 \quad (3).$$

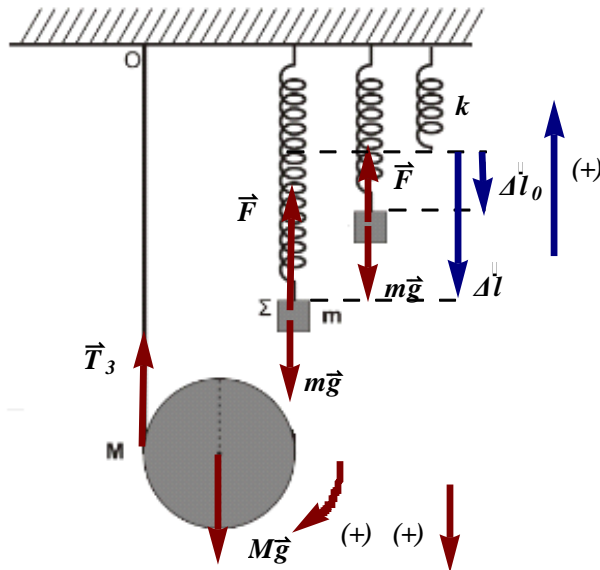


Το σύστημα των εξισώσεων (1), (2) και (3) οδηγεί στον υπολογισμό της δύναμης του ελατηρίου, εφ' όσον $T_1 = T_2$, συγκεκριμένα

$$(2) \rightarrow 2T_1 = Mg \Rightarrow T_1 = \frac{1}{2} Mg,$$

$$(1) \rightarrow F = \left(m + \frac{1}{2}M\right)g = (1.44 + 0.8) \cdot 10 \text{Nt} \Rightarrow \boxed{F = 22.4 \text{Nt}}.$$

Από την στιγμή που κόβεται το νήμα η τροχαλία εκτελεί μεταφορικά και περιστροφικά ομαλά επιταχυνόμενη κίνηση και η μάζα m εκτελεί απλή αρμονική ταλάντωση. Οι δυνάμεις και οι θετικές φορές της κίνησης αποτυπώνονται στο παρακάτω σχήμα.



- Δ2. Αρχικά θα μελετήσουμε την κίνηση της τροχαλίας μέσω των νόμων του Νεύτωνα:

$$\sum F = Ma_{cm} \Rightarrow Mg - T_3 = Ma_{cm} \quad (4),$$

$$\sum \tau_{cm} = I a_\gamma \Rightarrow T_3 R = \frac{1}{2} M R^2 a_\gamma \Rightarrow T_3 = \frac{1}{2} M R a_\gamma \quad (5).$$

Εφ' όσον το νήμα είναι μη εκτατό και δεν ολισθαίνει στην περιφέρεια της τροχαλίας, τα σημεία M και O πρέπει να έχουν την ίδια ταχύτητα, άρα

$$v_M = v_O \Rightarrow v_{cm} - \omega R = 0 \Rightarrow v_{cm} = \omega R \Rightarrow \frac{dv_{cm}}{dt} = \frac{d\omega}{dt} R \Rightarrow a_{cm} = a_\gamma R \quad (6).$$

Μέσω των εξισώσεων (4), (5) και (6) θα υπολογίσουμε την μεταφορική επιτάχυνση της τροχαλίας:

$$(4) + (5) \rightarrow Mg = \frac{3}{2} M a_{cm} \Rightarrow a_{cm} = \frac{2}{3} g.$$

Άρα οι εξισώσεις της μεταφορικής κίνησης της τροχαλίας είναι οι

$$v_{cm}(t) = a_{cm} t = \frac{2}{3} g t \quad (7), \quad y_{cm}(t) = \frac{1}{2} a_{cm} t^2 = \frac{1}{3} g t^2 \quad (8).$$

Θέλουμε να υπολογίσουμε την κατακόρυφη μετατόπιση h της τροχαλίας την χρονική στιγμή όπου μηδενίζεται η στιγμιαία ταχύτητα του σώματος Σ, για πρώτη φορά. Εφ' όσον το σώμα Σ εκτελεί απλή αρμονική ταλάντωση εκκινώντας από την ακραία του θέση, η ταχύτητά του μηδενίζεται για πρώτη φορά μετά χρόνο

$$t' = \frac{T}{2} = \pi \sqrt{\frac{m}{k}} = \pi \sqrt{\frac{1.44}{40}} \text{ sec} = \pi \frac{3}{5\sqrt{10}} \text{ sec} \approx \pi \frac{3}{5\pi} \text{ sec} = \frac{3}{5} \text{ sec}.$$

Άρα

$$h = y_{cm}(t') = \frac{1}{3} g t'^2 = \frac{1}{3} \cdot 10 \cdot \frac{9}{25} \text{ m} \Rightarrow \boxed{h = \frac{90}{75} \text{ m} = 1.2 \text{ m}}.$$

Δ3. Η εξίσωση της ταλάντωσης του σώματος Σ είναι της μορφής $y(t) = A\eta\mu(\omega t + \varphi_0)$, όπου A το πλάτος, ω η κυκλική συχνότητα και φ_0 η αρχική φάση.

Σύμφωνα με το παραπάνω σχήμα το πλάτος της ταλάντωσης ισούται με

$$A = \Delta\ell - \Delta\ell_0,$$

όπου $\Delta\ell$ και $\Delta\ell_0$ τα μέτρα της παραμόρφωσης του ελατηρίου στην θέση ισορροπίας της ταλάντωσης και στην αρχική θέση ισορροπίας του συστήματος αντίστοιχα. Αλλά στην θέση ισορροπίας της ταλάντωσης ισχύει ότι

$$\sum F = 0 \Rightarrow F = mg \Rightarrow k\Delta\ell_0 = mg \Rightarrow \Delta\ell_0 = \frac{m}{k}g = \frac{1.44}{40} \cdot 10\text{m} = 0.36\text{m}.$$

Η παραμόρφωση στην θέση ισορροπίας του συστήματος υπολογίζεται μέσω της δύναμης του ελατηρίου του ερωτήματος Δ1,

$$F = k\Delta\ell \Rightarrow \Delta\ell = \frac{F}{k} = \frac{22.4}{40}\text{m} = 0.56\text{m}.$$

Άρα $A = \Delta\ell - \Delta\ell_0 = (0.56 - 0.36)\text{m} = 0.2\text{m}$.

Η αρχική φάση της ταλάντωσης υπολογίζεται, με την σειρά της, μέσω της εξίσωσης κίνησης την χρονική στιγμή μηδέν, ήτοι

$$y(0) = A\eta\mu(\varphi_0) \Rightarrow -A = A\eta\mu(\varphi_0) \Rightarrow \eta\mu(\varphi_0) = -1 \Rightarrow \varphi_0 = \frac{3\pi}{2}.$$

Τέλος η γωνιακή συχνότητα ισούται με

$$\omega = \sqrt{\frac{k}{m}} = \sqrt{\frac{40 \text{ rad}}{1.44 \text{ sec}}} = \frac{5\sqrt{10} \text{ rad}}{3 \text{ sec}} \approx \frac{5\pi \text{ rad}}{3 \text{ sec}}.$$

Η εξίσωση της απομάκρυνσης της ταλάντωσης με τον χρόνο στο S.I. είναι

$$y(t) = 0.2\eta\mu\left(\frac{5\pi}{3}t + \frac{3\pi}{2}\right).$$

Δ4. Το άκρο Γ έχει μεταφορική ταχύτητα \vec{v}_{cm} και επιτροχίο ταχύτητα \vec{v}_Γ , σύμφωνα με το διπλανό σχήμα. Άρα

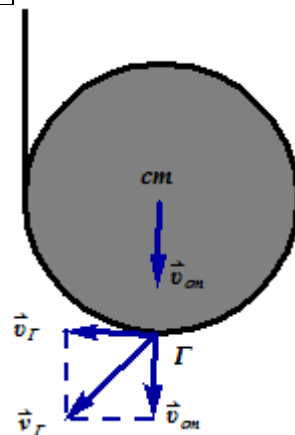
$$(7) \rightarrow v_{cm}(t') = \frac{2}{3} \cdot 10 \cdot \frac{3}{5} \frac{\text{m}}{\text{sec}} = 4 \frac{\text{m}}{\text{sec}}$$

και

$$v_\Gamma = \omega R = v_{cm}(t') = 4 \frac{\text{m}}{\text{sec}}.$$

Το μέτρο της ταχύτητας του σημείου Γ ισούται με

$$v_\Gamma = \sqrt{v_{cm}^2 + v_\Gamma^2} = \sqrt{2}v_{cm} \Rightarrow v_\Gamma = 4\sqrt{2} \frac{\text{m}}{\text{sec}}.$$



Επιμέλεια: Στάθης Λεβέτας