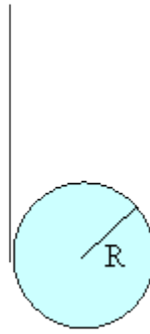


פתרון תרגיל 6409 1:



משוואת כוחות:

$$\sum F_y = ma = mg - T$$

משוואת מומנטים סביב מרכז המסה (נבחר את כיוון השעון ככיוון חיובי):

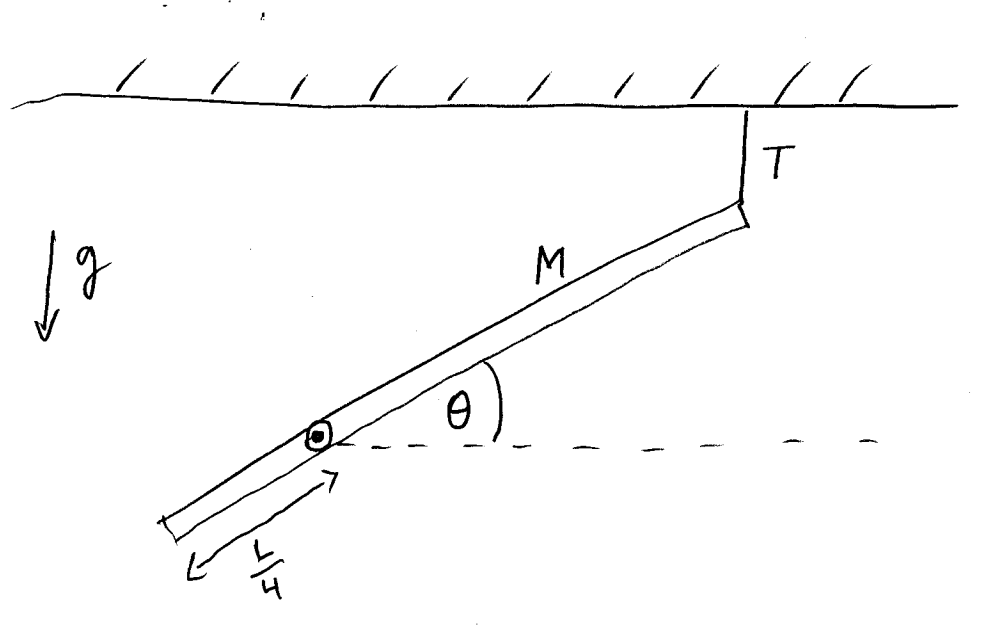
$$\sum \tau = I\alpha = TR$$

נפתור שתי משוואות בשני נעלמים, יחד עם הקשר $a = \alpha R$ הנובע מהעובדה שהיזיו מתגלגל ללא החלקה ונקבל לבסוף:

$$T = \frac{mgI}{I + mR^2}; a = \frac{mgR^2}{I + mR^2}$$

מוט בקווארצט מסתו $M=5\text{kg}$ ואורכו $L=2\text{m}$ מקוויץ סביר
 אקזיט' ומחוץ בקוויץ מסוף θ ביחס לאופק ע"י חוט
 וקוויץ קצרה. המוט אקזיט וקוויץ אנכי עתידה.
 מוסדית אף המוט והטו מתחיל להתגבש סביב וצ'ר.

- א. מהי המתיחות בחוט לפני שבירוק?
- ב. מהו גודל עקום המאליב באותו של המוט כתלות ב- θ .
- ג. מהי המאליב השדות המקסימלית של מרכז המסה?
- ד. מהי המאליב השדות המקסימלית של גוף מרכז המסה?
- ה. מהו כפתק מתחילת המוט?



בתריון

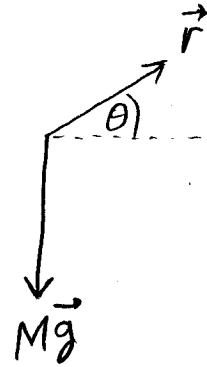
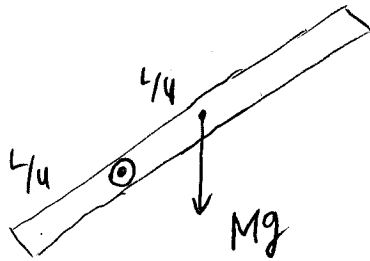
א. כאשר המוט קיים הלא וסוף מסתוגג. לכן אנו יכולים לומר שהמוט הוא כמעט כחול, ולכן אנו יכולים לומר שהמוט הוא כמעט כחול.

המוט כמעט כחול

המוט כמעט כחול, ולכן אנו יכולים לומר שהמוט הוא כמעט כחול. המוט הוא כמעט כחול, ולכן אנו יכולים לומר שהמוט הוא כמעט כחול.

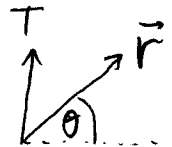
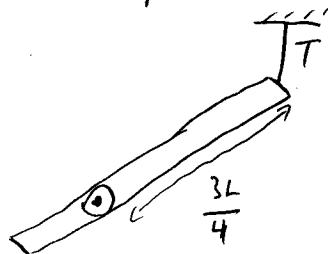
$$\vec{\tau}_g = \vec{r} \times M\vec{g} \quad \tau_g = rMg \sin\left(\frac{\pi}{2} - \theta\right) = \frac{L}{4} Mg \cos(-\theta) = \frac{MgL}{4} \cos\theta$$

המוט כמעט כחול



המוט כמעט כחול

המוט כמעט כחול, ולכן אנו יכולים לומר שהמוט הוא כמעט כחול. המוט הוא כמעט כחול, ולכן אנו יכולים לומר שהמוט הוא כמעט כחול.



$$\vec{\tau}_T = \vec{r} \times \vec{T}$$

$$\tau_T = \frac{3L}{4} T \sin\left(\frac{\pi}{2} - \theta\right) = \frac{3LT}{4} \cos\theta$$

$$\frac{MgL}{4} \cos\theta = \frac{3LT}{4} \cos\theta : 0 \quad \text{אם } \cos\theta \neq 0 \quad \text{אז } T = \frac{1}{3} Mg$$

$$\boxed{T = \frac{1}{3} Mg}$$

לפיכך

→ נאמר לנו כי המוט הוא קבוע P'' ופסולת θ של θ

$$\tau_g = \frac{MgL}{4} \cos \theta \quad \text{הכוחות}$$

נניח שהמוט הוא קבוע P'' ופסולת θ של θ נניח שהמוט הוא קבוע P'' ופסולת θ של θ

$$I_{cm} = \int_{-\frac{L}{2}}^{\frac{L}{2}} \frac{M}{L} dx \cdot x^2 = \frac{M}{L} \frac{x^3}{3} \Big|_{-\frac{L}{2}}^{\frac{L}{2}} = \frac{ML^2}{12} \quad \text{נניח שהמוט הוא קבוע } P'' \text{ ופסולת } \theta \text{ של } \theta$$

עכשיו נחשב את המומנט של המוט P'' ופסולת θ של θ נניח שהמוט הוא קבוע P'' ופסולת θ של θ

המוט הוא קבוע P'' ופסולת θ של θ נניח שהמוט הוא קבוע P'' ופסולת θ של θ

$$I = I_{cm} + M \cdot \left(\frac{L}{4}\right)^2 = \frac{ML^2}{12} + \frac{ML^2}{16} = ML^2 \left(\frac{4}{48} + \frac{3}{48}\right) = \frac{7}{48} ML^2$$

המוט הוא קבוע P'' ופסולת θ של θ נניח שהמוט הוא קבוע P'' ופסולת θ של θ

$$\sum \tau = I \alpha$$

↓

$$\frac{MgL}{4} \cos \theta = \frac{7}{48} ML^2 \alpha$$

$$\alpha = \frac{12}{7} \frac{g}{L} \cos \theta$$

התאוצה של המרכז המסתובב היא $\frac{3}{7}g \cos \theta$

$$a_{CM} = \alpha \cdot \frac{L}{4} = \frac{3}{7} g \cos \theta$$

\downarrow התאוצה
 המסתובבת
 \downarrow התאוצה של
 המרכז המסתובב

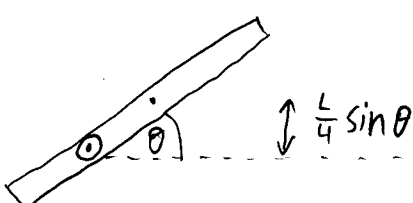
התאוצה המקסימלית מתקבלת כאשר $\theta = 0$

$$a_{CM-max} = \frac{3}{7} g$$

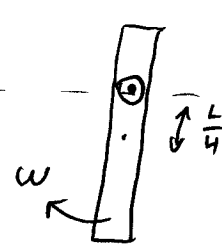
היא

נסתכל על פתרון של $\theta = 0$ ונראה
 שהתאוצה של המרכז המסתובב היא $\frac{3}{7}g$
 וזהו התאוצה המקסימלית.

במצב אנכי-קו
 התאוצה של המרכז המסתובב היא $\frac{3}{7}g$



$$U_g = Mg \frac{L}{4} \sin \theta$$



$$U_g = -Mg \frac{L}{4}$$

התאוצה של המרכז המסתובב היא $\frac{3}{7}g$ וזהו התאוצה המקסימלית.

$$Mg \frac{L}{4} \sin \theta = -Mg \frac{L}{4} + \frac{1}{2} I \omega^2$$

$$\omega^2 = \frac{MgL}{2I} (1 + \sin \theta) = \frac{MgL}{2} \cdot \frac{48}{7ML^2} (1 + \sin \theta) = \frac{24}{7} \frac{g}{L} (1 + \sin \theta)$$

ולכן

$$v_{CM} = \omega \cdot \frac{L}{4} = \sqrt{\frac{3}{14} gL (1 + \sin \theta)}$$

$$\omega = \sqrt{\frac{24g}{7L} (1 + \sin \theta)}$$