

Σελ. 1

→ **πρόταση**  
φροντιστήρια

**ΘΕΜΑ Α**

$$A1 \rightarrow \gamma$$

$$A5 \rightarrow \alpha \rightarrow \lambda$$

$$A2 \rightarrow \delta$$

$$\beta \rightarrow \Sigma$$

$$\gamma \rightarrow \lambda$$

$$\delta \rightarrow \Sigma$$

$$A3 \rightarrow \alpha$$

$$\epsilon \rightarrow \lambda$$

$$A4 \rightarrow \delta$$

**ΘΕΜΑ Β**

$$(B1) \quad A_3 = 2A \left| \sin 2\pi \frac{d_2 - d_1}{2\lambda_2} \right| \quad (1)$$

$$\text{Επειδή } d_2^2 = d_1^2 + d^2 = (2\lambda_1)^2 + \left(\frac{3\lambda_1}{2}\right)^2$$

$$d_2^2 = 4\lambda_1^2 + \frac{9\lambda_1^2}{4} \Rightarrow d_2^2 = \frac{25\lambda_1^2}{4} \Rightarrow \boxed{d_2 = \frac{5\lambda_1}{2}}$$

$$\text{Επομένως: } d_2 - d_1 = \frac{5\lambda_1}{2} - \frac{3\lambda_1}{2} = \frac{2\lambda_1}{2} = \lambda_1 \Rightarrow$$

$$d_2 - d_1 = \lambda_1 \quad (2)$$

$$\lambda_2 = \frac{v}{f_2} = \frac{v}{2f_1} = \frac{\lambda_1}{2} \Rightarrow \lambda_2 = \frac{\lambda_1}{2} \quad (3)$$

$$(1) \xrightarrow{(2)} \xrightarrow{(3)} A_3 = 2A \left| \sin 2\pi \frac{\lambda_1}{2 \cdot \frac{\lambda_1}{2}} \right| = 2A \left| \sin 2\pi \right| = 2A$$

Το  $\Sigma$  είναι σημείο ΕΝΙΣΧΥΣΗΣ. Συνολικά 4 (4)

→ **Πρόταση**  
φροντιστήρια

$\Sigma \in 1.2$

(B2)  $W_F = K_{\tau\omega} - K_{\alpha\epsilon x} \quad (1).$

$$K_{\alpha\epsilon x} = \frac{1}{2} m v^2 = \frac{1}{2} m \omega^2 R^2 \quad (2).$$

$$K_{\tau\omega} = \frac{1}{2} m v_1^2 = \frac{1}{2} m \omega_1^2 R_1^2 = \frac{1}{2} m \omega_1^2 \left(\frac{R}{2}\right)^2 \Rightarrow$$

$$K_{\tau\omega} = \frac{1}{2} m \omega_1^2 \cdot \frac{R^2}{4} \quad (3).$$

Διαζήτηση των συστροφών του  $m$ :

$$L_{\alpha\epsilon x} = L_{\tau\omega} \Rightarrow \cancel{m} \cdot v \cdot R = \cancel{m} \cdot v_1 \cdot R_1$$

$$\omega \cdot R \cdot R = \omega_1 \cdot R_1 \cdot R_1 \Leftrightarrow \omega \cdot R^2 = \omega_1 \cdot \frac{R^2}{4} \Rightarrow$$

$$\omega = \frac{\omega_1}{4} \Leftrightarrow \omega_1 = 4\omega \quad (4).$$

$$(3) \stackrel{(4)}{\Rightarrow} K_{\tau\omega} = \frac{1}{2} m \cancel{16} \omega^2 \cdot \frac{R^2}{\cancel{4}}$$

$$K_{\tau\omega} = 2 m \omega^2 R^2 \quad (5)$$

$$(1) \stackrel{(5)}{\stackrel{(2)}}{\Rightarrow} W_F = 2 m \omega^2 R^2 - \frac{1}{2} m \omega^2 R^2$$

$$\boxed{W_F = \frac{3}{2} m \omega^2 R^2} \quad (6)$$

Συμζή η  $(iii)$

Σελ. 3

→ **πρόταση**  
φροντιστήρια

B3

$$P_r + \frac{1}{2} \rho v_r^2 + \rho g \gamma_r = P_\Delta + \frac{1}{2} \rho v_\Delta^2 + \rho g \gamma_\Delta$$

$$P_r - P_\Delta = \frac{1}{2} \rho (v_\Delta^2 - v_r^2) + \rho g (\gamma_\Delta - \gamma_r)$$

$$P_r - P_\Delta = \frac{1}{2} \rho (v_\Delta^2 - v_r^2) + \rho g h \quad (1) \quad \left. \begin{array}{l} \gamma_r = 0 \\ \gamma_\Delta = h \end{array} \right\}$$

$$A_r \cdot v_r = A_\Delta \cdot v_\Delta \Leftrightarrow 2 \cdot A_\Delta \cdot v_r = A_\Delta \cdot v_\Delta \Leftrightarrow v_\Delta = 2 \cdot v_r \quad (2)$$

$$(1) \stackrel{(2)}{\Rightarrow} P_r - P_\Delta = \frac{1}{2} \rho (4 v_r^2 - v_r^2) + \rho g h$$

$$P_r - P_\Delta = \frac{3}{2} \rho v_r^2 + \rho g h \quad (3)$$

$$(2k) = v_\Delta \cdot t \quad (4)$$

$$h = \frac{1}{2} g t^2 \Leftrightarrow t^2 = \frac{2h}{g} \quad (5)$$

$$(4) \Rightarrow (4h)^2 = v_\Delta^2 \cdot t^2 \stackrel{(5)}{\Rightarrow} 16h^2 = v_\Delta^2 \cdot \frac{2h}{g} \Leftrightarrow$$

$$v_\Delta^2 = 8gh \stackrel{(2)}{\Leftrightarrow} 4v_r^2 = 8gh \Leftrightarrow v_r^2 = 2gh \Leftrightarrow$$

$$g \cdot h = \frac{v_r^2}{2} \quad (6)$$

$$(3) \stackrel{(6)}{\Rightarrow} P_r - P_\Delta = \frac{3}{2} \rho v_r^2 + \frac{1}{2} \rho v_r^2$$

$$\boxed{P_r - P_\Delta = 2 \rho v_r^2} \quad \text{Σύμφωνα με (i)}$$

Σελ. 4

ΘΕΜΑ Γ

Γ1)  $f_1 = \frac{v_{ux} + v_{max}}{v_{ux}} \cdot f_s$  (1), όπου  $v_{max}$  η ταχύτητα του  $m_1$  ελάχιστη πριν την κρούση.

$f_2 = \frac{v_{ux} - v}{v_{ux}} \cdot f_s$  (2), όπου  $v$  η

ταχύτητα του  $(m_1 + m_2)$  αμέσως μετά την κρούση.

(1), (2)  $\xrightarrow{(+)}$   $\frac{f_1}{f_2} = \frac{v_{ux} + v_{max}}{v_{ux} - v}$  (3)

$v_{max} = A \cdot \omega = \Delta l \cdot \sqrt{\frac{k_1}{m_1}} = 0,4 \cdot \sqrt{\frac{50}{2}} = 0,4 \cdot 5 \Rightarrow$

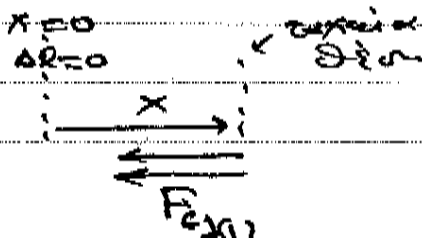
$v_{max} = 2 \frac{m}{s}$

Α.Δ.Ο. κατά την κρούση:

$m_1 \cdot v_{max} = (m_1 + m_2) \cdot v \Leftrightarrow 2 \cdot 2 = 4 \cdot v \Leftrightarrow v = 1 \frac{m}{s}$

(3)  $\Rightarrow \frac{f_1}{f_2} = \frac{340 + 2}{340 - 1} = \frac{338}{339} \Rightarrow \frac{f_1}{f_2} = \frac{338}{339}$

Γ2) Στη θέση κρούσης που διατηρούνται το συσφιγμένο, τα ελατήρια έχουν τα φυσικά τους μήκη. Έτσι, είναι  $\Sigma F = 0$ , δηλαδή η θέση κρούσης είναι και θ.Ι. του  $m_1, m_2$ .



## → ΠΡΟΤΑΣΗ

ΦΡΟΝΤΙΣΤΗΡΙΑ

Σελ. 5

Με θετική τη φορά της απομάκρυνσης  $x$ , στην τυχαία θέση, ισχύει:

$$\begin{aligned}\Sigma F &= -F_{ελ(1)} - F_{ελ(2)} = -k_1 \cdot \Delta l_1 - k_2 \cdot \Delta l_2 \\ &= -k_1 \cdot x - k_2 \cdot x = -(k_1 + k_2) \cdot x = -2k \cdot x \Rightarrow\end{aligned}$$

$$\boxed{\Sigma F = -2k \cdot x}$$

Ενέργεια ταλάντωσης για το συσσωματωμα στη θέση κρούσης:

$$E = K + U$$

$$\frac{1}{2}(2k)A^2 = \frac{1}{2}(m_1 + m_2)V^2 + 0$$

$$100 \cdot A^2 = 4 \cdot 1 \Leftrightarrow A^2 = \frac{4}{100} \Leftrightarrow \boxed{A = 0,2 \text{ m}}$$

Γ3

Ζητάμε το χρόνο που θα περάσει μέχρι να συμβεί για  $1^{\text{η}}$  φορά - μετά των κρούσεων -  $f_A = f_S$  (4).

$$\text{Είναι: } f_A = \frac{v_{ux} + v}{v_{ux}} \cdot f_S, \text{ οπότε η (4)}$$

$$\text{δίνει: } \frac{v_{ux} + v}{v_{ux}} \cdot f_S = f_S \Leftrightarrow \frac{v_{ux} + v}{v_{ux}} = 1 \Leftrightarrow$$

$$v_{ux} + v = v_{ux} \Leftrightarrow \boxed{v = 0}$$

Δηλαδή, θα συμβεί για  $1^{\text{η}}$  φορά, όταν ο δέκτης βρεθεί στη δεξιά άκρεια θέση της ταλάντωσης του.

Σελ. 6

→ **πρόταση**  
φροντιστήρια

Ο χρόνος κίνησης είναι  $\Delta t = \frac{T}{4} = \frac{2\pi \sqrt{\frac{2m}{2k}}}{4} =$

$$\frac{\pi}{2} \sqrt{\frac{4}{k}} = \frac{\pi}{2} \cdot \sqrt{\frac{2}{50}} = \frac{\pi}{2} \cdot \frac{1}{5} = \frac{\pi}{10} \Rightarrow \boxed{\Delta t = \frac{\pi}{10} \text{ s}}$$

Γ4  $\left| \frac{dp}{dt} \right|_{\max} = |\Sigma F_{\max}| = D \cdot A = 2k \cdot A = 100 \cdot 0,2 \Rightarrow$

$$\boxed{\left| \frac{dp}{dt} \right|_{\max} = 20 \text{ N}}$$

Σολ 7

→ **Πρόταση**  
φροντιστήρια

ΘΕΜΑ Δ

$$\textcircled{\Delta 1} \quad I_{O_3} = I_P^{(0)} + I_{\Delta}^{(0)} = \underbrace{\left[ I_{cm} + M \left( \frac{\ell}{2} \right)^2 \right]}_{\text{ράβδου}} + \frac{1}{2} m_{\Delta} R_{\Delta}^2$$

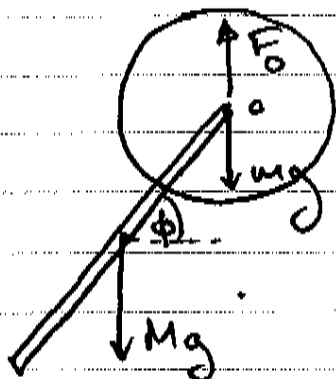
$$= \frac{1}{12} M \ell^2 + M \frac{\ell^2}{4} + \frac{1}{2} m_{\Delta} R_{\Delta}^2$$

$$= \frac{1}{3} M \ell^2 + \frac{1}{2} m_{\Delta} R_{\Delta}^2$$

$$= \frac{1}{3} \cdot 8 \cdot 9 + \frac{1}{2} \cdot 4 \cdot \frac{2}{4}$$

$$= 24 + 1 \rightarrow \boxed{I_{O_3} = 25 \text{ kg} \cdot \text{m}^2}$$

Δ2



$$\left| \frac{\Delta L}{\Delta t} \right|_{(0)} = \sum \tau_{F_3}^{(0)} = Mg \cdot \frac{\ell}{2} \cdot \sin \phi \Rightarrow$$

$$\left| \frac{\Delta L}{\Delta t} \right|_{(0)} = 8 \cdot 10 \cdot \frac{3}{2} \cdot 0,6$$

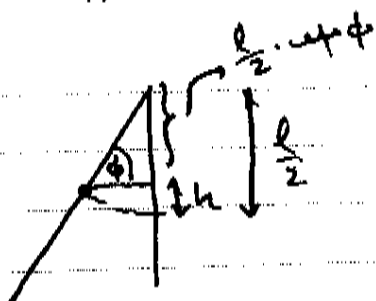
$$= 72 \text{ kg} \frac{\text{m}^2}{\text{s}^2}$$

Δ3) θ.μ.κ.ε. για το σύστημα από την αρχική του θέση, μέχρι την κατακόρυφη:

$$Mg \cdot h = k z_{03} - \cancel{k \rho x}$$

→ **πρόταση**  
φροντιστήρια

Σελ. 8

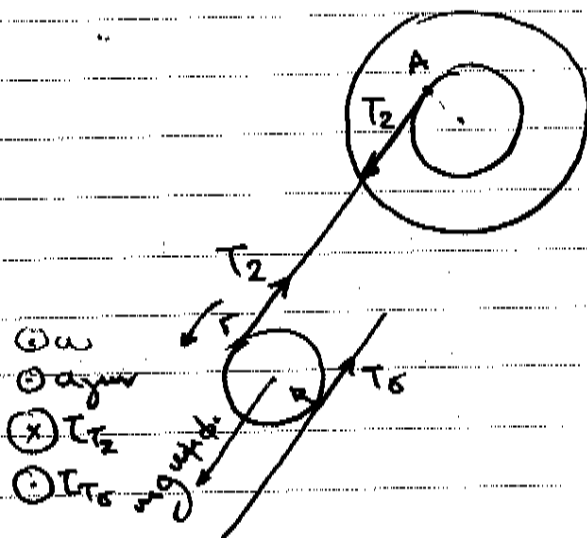


$$Mg \cdot \left( \frac{l}{2} - \frac{l}{2} \cdot \sin \phi \right) = K \cdot \frac{l}{2}$$

$$8 \cdot 10 \cdot \left( \frac{3}{2} - \frac{3}{2} \cdot 0,8 \right) = K \cdot \frac{3}{2}$$

$$K = 80 \cdot \frac{3}{2} \cdot 0,2 \Rightarrow \boxed{K = 24 \text{ J}}$$

Δ4



Δ.ν.μ. για τον κύλινδρο:  $mg \cdot \sin \phi - T_2 - T_5 = m \cdot a_{\text{cm}}$

Δ.ν.σ. για τον κύλινδρο:  $T_5 \cdot R - T_2 \cdot R = I_{\text{cm}} \cdot \alpha$

$$T_5 \cdot R - T_2 \cdot R = \frac{1}{2} m R^2 \cdot \alpha$$

$$T_5 - T_2 = \frac{1}{2} m R \cdot \alpha \quad (2)$$

Σελ. 9

κ.χ.ο.  $a_{cm} = a_{\gamma} \cdot R$  (3)

(2), (3)  $\Rightarrow T_1 - T_2 = \frac{1}{2} m \cdot a_{cm}$  (4)

(1)  $\stackrel{(4)}{\Rightarrow} m g \cdot \sin \phi - 2T_2 = \frac{3}{2} m \cdot a_{cm}$  (5)

Αρκεί να υπολογίσουμε την  $T_2$ .

θ.ν.σ. για τη συνθήκη ισορροπίας:

$$T_2 \cdot R = I_{cm}(\text{τροχ}) \cdot a_{\gamma \text{ων}}$$

$$T_2 = \frac{I_{cm}(\text{τροχ})}{R} \cdot a_{\gamma \text{ων}} \quad (6)$$

Για τα σημεία Α και Γ ισχύει  $v_A = v_G \Rightarrow$

$$a_A = a_G \quad (7)$$

Είχαν  $a_A = 2a_{cm}$  (8) και  $a_G = a_{\gamma \text{ων}} \cdot R$  (9).

(7)  $\stackrel{(8)}{\underset{(9)}{\Rightarrow}} 2a_{cm} = a_{\gamma \text{ων}} \cdot R \Leftrightarrow a_{\gamma \text{ων}} = \frac{2 \cdot a_{cm}}{R}$  (10)

(6)  $\stackrel{(10)}{\Rightarrow} T_2 = \frac{I_{cm}(\text{τροχ})}{R} \cdot \frac{2a_{cm}}{R}$

$$T_2 = \frac{1,95 \cdot 2}{0,04} a_{cm} = \frac{3,9}{0,04} \cdot a_{cm} = \frac{390}{4} a_{cm}$$

$$T_2 = 97,5 a_{cm} \quad (11)$$

(5)  $\stackrel{(11)}{\Rightarrow} 30 \cdot 10 \cdot 0,8 - 2 \cdot 97,5 a_{cm} = \frac{3}{2} \cdot 30 \cdot a_{cm} \Rightarrow$

$$240 - 195 a_{cm} = 45 a_{cm} \Rightarrow 240 = 240 a_{cm} \Rightarrow a_{cm} = \frac{1 \text{ m}}{s^2}$$

→ **ΠΡΟΤΑΣΗ**  
φροντιστήρια

Σελ. 10

$$v_{cm} = a_{cm} \cdot \Delta t$$

$$s = \frac{1}{2} a_{cm} \cdot \Delta t^2 \Leftrightarrow 2 = \frac{1}{2} \cdot 1 \cdot \Delta t^2$$

$$\Delta t^2 = 4 \Rightarrow \Delta t = 2 \text{ s}$$

Οπότε

$$v_{cm} = 2 \frac{\text{m}}{\text{s}}$$