

ΑΥΞΗΣ - ΘΕΜΑΤΩΝ ΦΥΣΙΚΗΣ 2022

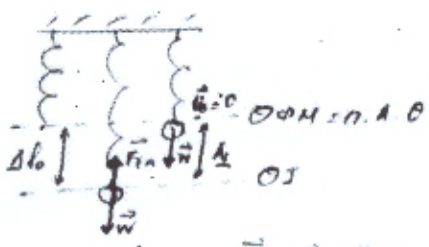
ΘΕΜΑ Α

$A_1 \rightarrow \gamma$ $A_2 \rightarrow \delta$ $A_3 \rightarrow \gamma$ $A_4 \rightarrow \epsilon$ $A_5 \rightarrow 1, 2, 1, 2, 2$

ΘΕΜΑ Β

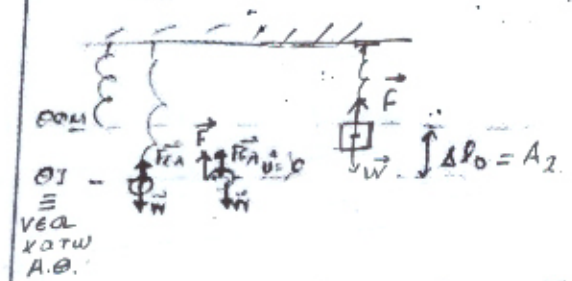
$B_1 \rightarrow 1$

ΠΕΙΡΑΜΑ 1



Ο.Ι: $\sum \vec{F} = 0 \rightarrow \vec{F}_{ελ} + \vec{W} = 0 \rightarrow$
 $F_{ελ} = W \rightarrow k \Delta l_0 = mg \rightarrow$
 $\Delta l_0 = mg/k$
 Άδου αθηνίζεται στο π.Α.Θ. φέινει
 ο.ο.τ στο π.Α.Θ. άρα $A_1 = \Delta l_0$

ΠΕΙΡΑΜΑ 2



• Αρχική θέση ισορροπίας: $\sum \vec{F} = 0 \rightarrow \vec{F}_{ελ} + \vec{W} = 0$
 $\rightarrow F_{ελ} = W \rightarrow k \Delta l_0 = mg \rightarrow \Delta l_0 = mg/k \Rightarrow A_1 = mg/k$
 • Θέση ισορροπίας κατανάλωσης παρουσία \vec{F} τούτι
 τείνει με τη β.φ.μ. γιατί
 $\sum \vec{F} = 0 \Rightarrow \vec{F}_{ελ} + \vec{F} + \vec{W} = 0 \Rightarrow F_{ελ} + F = W \xrightarrow{F=W}$
 $F_{ελ} = 0$
 Άρα: $A_2 = \Delta l_0$

Άρα: $A_1 = A_2$

Άρα: Στο πείραμα 1 το εμβαδόν φέινει στο π.Α.Θ. που αντιστοιχεί με τη θέση άρα $|\sum \vec{F}| = k \cdot A \Rightarrow mg = k \cdot A_1$ (1)
 Στο πείραμα 2 το εμβαδόν φέινει στο π.Α.Θ. που αντιστοιχεί με τη θέση άρα $|\sum \vec{F}| = k \cdot A_2 \Rightarrow F_{ελ} = k \cdot A_2 \Rightarrow mg = k \cdot A_2$ (2)
 (1), (2) $\Rightarrow A_1 = A_2$

B2 → ii

Όταν είναι ανοικτή η βρύση στην (1):

Εξ Βερ στο ελεύθερο επιφανεια (P_{atb}, v_{in}=0) → στην (1) (P_{atb}, v₁):

$$P_{atb} + 0 + \rho g H = P_{atb} + \frac{1}{2} \rho v_1^2 + \rho g \frac{5H}{6} \Rightarrow v_1 = \sqrt{\frac{gH}{3}}$$

$$\left. \begin{aligned} \pi_{ef} &= A \cdot v_1 \\ \pi_{ef} &= \frac{\Delta V}{\Delta t_1} \end{aligned} \right\} A \cdot v_1 = \frac{\Delta V}{\Delta t_1} \Rightarrow \boxed{\Delta V = A \cdot \sqrt{\frac{gH}{3}} \cdot \Delta t_1} \quad (1)$$

Όταν είναι ανοικτή και οι 2 βρύσες

Εξ Βερ στο ελεύθερο επιφ (P_{atb}, v_{in}=0) → στην (1) (P_{atb}, v₁)

$$P_{atb} + 0 + \rho g H = P_{atb} + \frac{1}{2} \rho v_1^2 + \rho g \frac{5H}{6} \Rightarrow v_1 = \sqrt{\frac{gH}{3}}$$

Εξ Βερ στο ελεύθερο επιφ (P_{atb}, v_{in}=0) → στην (2) (P_{atb}, v₂)

$$P_{atb} + 0 + \rho g H = P_{atb} + \frac{1}{2} \rho v_2^2 + \rho g \frac{H}{3} \Rightarrow v_2 = \sqrt{\frac{4gH}{3}} = 2\sqrt{\frac{gH}{3}}$$

$$\pi'_{ef} = \pi_{1a} + \pi_{2a} = A \cdot v_1 + A \cdot v_2 = A(v_1 + v_2) = A\left(\sqrt{\frac{gH}{3}} + 2\sqrt{\frac{gH}{3}}\right) = 3A\sqrt{\frac{gH}{3}}$$

$$\pi'_{ef} = \frac{\Delta V'}{\Delta t_2} \Rightarrow \Delta V' = \pi'_{ef} \cdot \Delta t_2 = \boxed{\Delta V' = 3A\sqrt{\frac{gH}{3}} \cdot \Delta t_2} \quad (2)$$

$$\text{από εκθ } \Delta V = \Delta V' \Rightarrow A\sqrt{\frac{gH}{3}} \cdot \Delta t_1 = 3A\sqrt{\frac{gH}{3}} \cdot \Delta t_2 \Rightarrow \Delta t_1 = 3\Delta t_2 \Rightarrow \boxed{\frac{\Delta t_2}{\Delta t_1} = \frac{1}{3}}$$

B3 → iii

$$\frac{\Delta K_2}{K_1} \cdot 100\% = \frac{K_2' - K_2}{K_1} \cdot 100\% = \frac{K_2'}{K_1} \cdot 100\% = \frac{\frac{p_2'^2}{2m_2}}{\frac{p_1^2}{2m_1}} \cdot 100\% = \frac{p_2'^2 m_1}{p_1^2 m_2} \cdot 100\% \quad (1)$$

$$\Delta \Delta 0: \vec{p}_1 + \vec{p}_2 = \vec{p}_1' + \vec{p}_2' \Rightarrow p_1 + 0 = \frac{p_1}{5} + p_2 \Rightarrow p_2 = \frac{4}{5} p_1 \quad (2)$$

$$p_1' = \frac{p_1}{5} \Rightarrow v_1' = \frac{v_1}{5} \xrightarrow{\frac{m_1 + m_2}{m_1}} \frac{m_1 - m_2}{m_1 + m_2} \cdot v_1 = \frac{v_1}{5} \Rightarrow 5m_1 - 5m_2 = m_1 + m_2 \Rightarrow$$

$$4m_1 = 6m_2 \Rightarrow \frac{m_1}{m_2} = \frac{3}{2} \quad (3)$$

$$(1) \xrightarrow{(2)} \xrightarrow{(3)} \frac{\Delta K_2}{K_1} \cdot 100\% = \frac{(\frac{4}{5} p_1)^2}{p_1^2} \cdot \frac{3}{2} \cdot 100\% = \frac{16 \cdot 3}{25 \cdot 2} \cdot 100\% = \frac{48}{50} \cdot 100\% = 96\%$$

β) τροπή

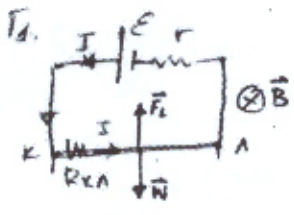
κεν + ελ κρ: $v_1' = \frac{m_1 - m_2}{m_1 + m_2} v_2$ (1), $v_2' = \frac{2m_1 v_1}{m_1 + m_2}$ (2)

Από δ/βα $P_1' = \frac{P_1}{5} \Rightarrow v_1' = \frac{v_1}{5} \Rightarrow \frac{m_1 - m_2}{m_1 + m_2} = \frac{1}{5} \Rightarrow \frac{m_1}{m_2} = \frac{3}{2} \Rightarrow m_1 = \frac{3}{2} m_2$ (3)

(2) $\Rightarrow v_2' = \frac{2 \cdot \frac{3}{2} m_2 \cdot v_1}{\frac{3}{2} m_2 + m_2} = \frac{3 m_2 \cdot v_1}{\frac{5}{2} m_2} = \frac{6}{5} v_1$

$\eta\% = \frac{\Delta K_2}{K_1} \cdot 100\% = \frac{K_2' - K_2}{K_1} \cdot 100\% = \frac{v_2'}{v_1} \cdot 100\% = \frac{\frac{1}{2} m_2 v_2'^2}{\frac{1}{2} m_1 v_1^2} \cdot 100\%$
 $= \frac{m_2 \cdot (6/5 v_1)^2}{\frac{3}{2} m_2 v_1^2} \cdot 100\% = \frac{2 \cdot 36}{3 \cdot 25} \cdot 100\% = 96\%$

ΘΕΜΑ Γ



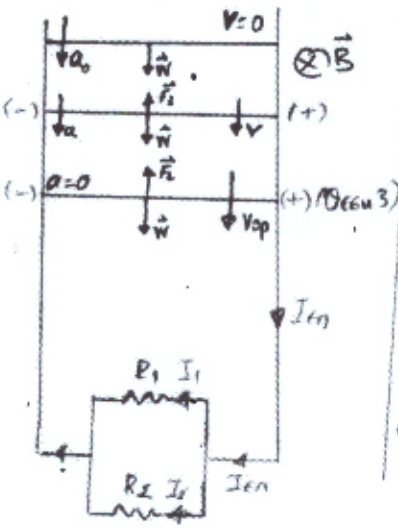
Η ηχη ϵ στα αμφι σταθμια ριυβα $I = \frac{\epsilon}{R_{\kappa\lambda} + R_{\alpha\beta} + r} = \frac{\epsilon}{3} = 3A$

Ο ΚΑ αραραηη εαυδερσ δακαηερσ τσ θαρσρ τσ \vec{w} κ τη $\vec{F}_{\kappa\lambda}$. Αφω $\sum \vec{F} = 0 \Rightarrow \vec{F}_{\kappa\lambda} = -\vec{w}$ (1)

Αρα η $\vec{F}_{\kappa\lambda}$ κινσ εαταεαρημ ηροτ τσ ηανω κ αηο κανονα τριω δατωλωσ αρατηηη σ \vec{B} (x)

(1): $|F_{\kappa\lambda}| = w \Rightarrow B I l = mg \Rightarrow B = \frac{mg}{I l} \Rightarrow \boxed{B = 4T}$

Γ9.



Μομη τσ θαρσρ σ αρακα ρεινυτοσ αμωρσ (κλ) αραηη ηα εηπαχνητσ ηροτ τσ εατω.

Μομη τσ κινηση τσ ηροτ σι τλνλα ΚΑ ΜΝΚ ηηωηηα σηα αηοηηαεεηα ΗΕΑ Εη σισ αερα τσ ηεαου $|E_{\kappa\lambda}| = \left| \frac{d\Phi}{dt} \right| = B \cdot \frac{dS}{dt} = B l \cdot \frac{dx}{dt} \Rightarrow \boxed{E_{\kappa\lambda} = B l \cdot v}$ (1)
 Το κηηοιο εηεαωηα διαρρηττσ σηο ριυβα ηεαου εηηαεη $I = \frac{E_{\kappa\lambda}}{R_{\kappa\lambda}} \Rightarrow \boxed{I = \frac{B l v}{R_{\kappa\lambda}}}$ (2) κ θαρσρ 2 ωση

• αμωρσ ΚΑ να δαηηαη $\vec{F}_{\kappa\lambda}$ ηεαου



$F_{LAP} = B I_{en} l \Rightarrow \boxed{F_{LAP} = \frac{B \cdot l}{R_{en}} (3)}$ ανεξάρτητα των ταχυτήτων (κ. λ. μ. 2)

Αρα $\vec{F}_{en} = \vec{F}_{LAP} + \vec{w} \xrightarrow{+ \downarrow} \vec{F} = -F_{LAP} + w \Rightarrow \boxed{\vec{F} = \frac{-B \cdot l}{R_{en}} + mg. (4)}$

οσο $v \uparrow \Rightarrow \vec{F} \downarrow$. εφο ο κΑ κάνει επιταχυνόμενη κίνηση προς τα κάτω με βελοδύναμη επιταχυνου μέχρι $\vec{F} = 0$. Τότε ανοικται την οριση του ταχυτητα. (θεση 3)

Απο εφε: $P_{sys} = \frac{V_{sys}^2}{R_{sys}} \Rightarrow 6 = \frac{6^2}{R_{sys}} \Rightarrow \underline{R_{sys} = 6 \Omega}$

Οι R_1, R_{sys} είναι συνδιδεταγοι παραλληλα απο $R_{ef} = \frac{R_1 \cdot R_{sys}}{R_1 + R_{sys}} = \frac{3 \cdot 6}{3+6} = 2 \Omega$

$R_{en} = R_{ef} + R_{en} = 4 \Omega$

Αρα $v = v_{op}$ όταν $\vec{F} = 0 \xrightarrow{(4)} -\frac{B \cdot v_{op} \cdot l}{R_{en}} + mg = 0 \Rightarrow v_{op} = \frac{mg \cdot R_{en}}{B \cdot l} \Rightarrow \boxed{v_{op} = 12 \text{ m/s}}$

Γ3 $\frac{dP}{dt} = \vec{F} \cdot \frac{v}{l} = -\frac{B \cdot v \cdot l}{R_{en}} + mg \xrightarrow{v=v_{op}} -\frac{B \cdot l}{R_{en}} \cdot \frac{v_{op}}{l} + mg = -\frac{mg}{2} + mg = \frac{mg}{2} \Rightarrow$

$\boxed{\frac{dP}{dt} = 1,5 \text{ N}}$

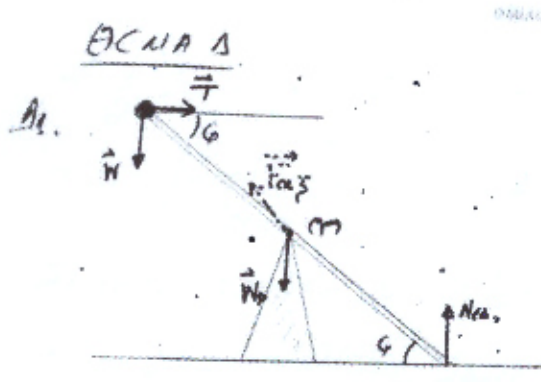
Γ4. Όταν $v = v_{op}$ $V_{sys} = V_2 = V_{KA} = \mathcal{E}_{en} - I_{en} \cdot R_{KA}$

οπου (2) $I_{en} = \frac{B \cdot v_{op} \cdot l}{R_{en}} = \frac{12}{4} = 3 \text{ A}$

(1) $\mathcal{E}_{en} = B \cdot v_{op} \cdot l = 12 \text{ V}$

ορα $V_{sys} = 12 - 3 \cdot 2 \Rightarrow \boxed{V_{sys} = 6 \text{ V} = V_{κατασκευαστ. κινουνητων}}$

οφο κινουνητου εαρογικο.

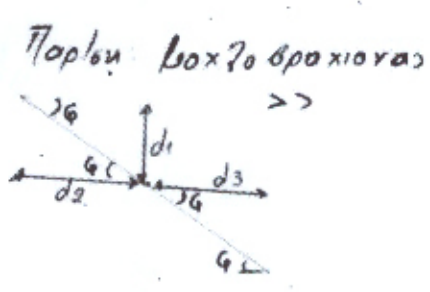


Αφού η ράβδος και το σφαιρίδιο ισορροπούν μεταφορικά ή στροβικά γύρω από $\vec{r}(t) = 0$ ως προς κάθε σημείο.

$$\vec{L}(t) = 0 \Rightarrow \vec{L}_T(t) + \vec{L}_W(t) + \vec{L}_{N_{\alpha}}(t) + \vec{L}_{W_p}(t) + \vec{L}_{W_s}(t) = 0$$

$$\Rightarrow T \cdot \frac{l}{2} \sin \phi - W \cdot \frac{l}{2} \cos \phi - N_{\alpha} \cdot \frac{l}{2} \sin \phi = 0$$

$$\Rightarrow T \cdot \sin \phi = W \cdot \cos \phi + N_{\alpha} \cdot \sin \phi$$

$$\Rightarrow \boxed{N_{\alpha} = 4 \text{ N}}$$


τάση: $d_1 = \frac{l}{2} \cdot \sin \phi$
 βροχός: $d_2 = \frac{l}{2} \cdot \cos \phi$
 $N_{\alpha} : d_3 = \frac{l}{2} \cdot \sin \phi$

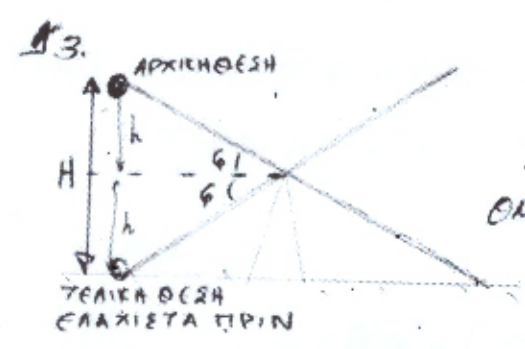
Α2. Δίδονται το γινόμενο συστήμα 2-ραβδών αρχικά να στρέφεται με γωνία α_j : ΟΜΩΣ: $L_T(t) = I_{\alpha}(t) \cdot \alpha_j = L_W(t) = I_{\alpha}(t) \cdot \alpha_j$

$$\alpha_j = \frac{L_W(t)}{I_{\alpha}(t)}$$

όπου $I_{\alpha}(t) = I_p(t) + I_m(t) = \frac{M_p L^2}{12} + m \left(\frac{L}{2}\right)^2 = 2 \text{ kg m}^2$

αρχ $\alpha_j = \frac{W \cdot l \cdot \cos \phi}{I_{\alpha}(t)} = 3 \text{ r/s}^2$

$$\frac{dL_p(t)}{dt} = I_p(t) \cdot \alpha_j = \frac{M_p L^2}{12} \cdot \alpha_j \Rightarrow \boxed{\frac{dL_p(t)}{dt} = 3 \text{ Nm}} \quad (\text{in } \text{kg m}^2/\text{s}^2)$$



$m \cdot l \cdot \phi = h / l / 2 = h = \frac{l}{2} \cdot \sin \phi$
 $H = 2h = l \cdot \sin \phi$
 ΟΜΩΣ για σύστημα ραβδών-2 στο αρχικό σε ηρεμία θέσει: $L_{\text{πλ}} - L_{\text{αρχ}} = W \cdot \Delta h \Rightarrow$



$\rightarrow \frac{1}{2} I_{\text{cm}}(r) \omega^2 = 0 = m g H \rightarrow \frac{1}{2} I_{\text{cm}}(r) \cdot \omega^2 = m g \cdot R \sin \phi \rightarrow$

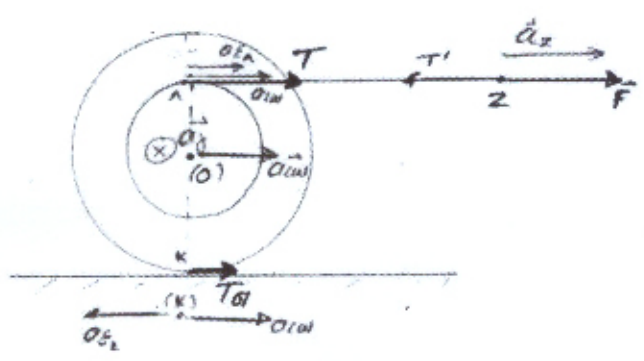
$\rightarrow \omega = \sqrt{\frac{2 m g R \sin \phi}{I_{\text{cm}}(r)}} \Rightarrow \omega = 4 \text{ r/s } \textcircled{*}$

Μετά από 10 s έχουμε $\omega' = \omega/2 = 2 \text{ r/s } \textcircled{*}$

$\Delta \vec{L}_{(r)} = \vec{L}'_{(r)} - \vec{L}_{(r)} \stackrel{\textcircled{*}(4)}{=} I_{\text{cm}}(r) \cdot \omega' - I_{\text{cm}}(r) \cdot (-\omega) = I_{\text{cm}}(r) \cdot (\omega + \omega') \Rightarrow$

$\Delta \vec{L}_{(r)} = 12 \text{ kg m}^2/\text{s} \textcircled{*}$

Δ_4



• Κ.Χ.Ο: $\vec{\sigma}_{\text{rot}} = \vec{\sigma}_{\text{pin}} \Rightarrow \vec{\sigma}_{\omega} + \vec{\sigma}_{\epsilon} = 0 \Rightarrow$
 $\sigma_{\text{cm}} = \sigma_{\text{A}} R \Rightarrow v_{\text{cm}} = \omega R, \kappa_{\text{cm}} = R \theta$

- α άμεση ίδια με α
- $\vec{\sigma}_{\text{A}} = \vec{\sigma}_{\text{Z}} \Rightarrow \vec{\sigma}_{\omega} + \vec{\sigma}_{\epsilon_{\text{A}}} = \vec{\sigma}_{\text{Z}} \Rightarrow$
 $\sigma_{\text{cm}} + \sigma_{\text{A}} r = \sigma_{\text{Z}} \Rightarrow \sigma_{\text{Z}} = \sigma_{\text{cm}} + \frac{\sigma_{\text{cm}} r}{R}$
 $\Rightarrow \sigma_{\text{Z}} = \sigma_{\text{cm}} \left(1 + \frac{r}{R}\right) \Rightarrow \sigma_{\text{Z}} = \frac{7}{4} \sigma_{\text{cm}} \Rightarrow$
 $v_{\text{Z}} = \frac{7}{4} v_{\text{cm}}, \kappa_{\text{Z}} = \frac{7}{4} \kappa_{\text{cm}}$
- $\sum F_{(z)} = 0 \Rightarrow F = T'$
- $T = T'$ οπότε $\boxed{T = F}$

$2^{\text{ο}} \text{ ΝΝ: } \sum F_x = M a_{\text{cm}} \Rightarrow T + T_{\text{ot}} = M a_{\text{cm}} \quad (1)$

$0 \text{ ΝΣΚ: } \sum \tau_{\text{ot}} = I_{\text{cm}} \alpha_{\text{f}} \Rightarrow T \cdot r = T_{\text{ot}} \cdot R = \frac{MR^2}{2} \alpha_{\text{f}} \Rightarrow T \cdot r - T_{\text{ot}} \cdot R = \frac{M}{2} R a_{\text{cm}} \quad (2)$

$(1) \cdot R + (2): T \cdot R + T_{\text{ot}} \cdot R + T \cdot r - T_{\text{ot}} \cdot R = MR a_{\text{cm}} + \frac{MR}{2} a_{\text{cm}} \Rightarrow$
 $T(R+r) = \frac{3}{2} MR a_{\text{cm}} \Rightarrow a_{\text{cm}} = \frac{2}{3} \frac{T(R+r)}{MR} \Rightarrow \boxed{a_{\text{cm}} = 2 \text{ m/s}^2}$

$\Delta_5: m_{\text{cm}} = \frac{1}{2} a_{\text{cm}} t^2 = 2 \text{ m}$

• $W_F = (W_F)_{\text{vec}} + (W_F)_{\text{rot}} = F \cdot x_{\text{cm}} + F \cdot r \cdot \theta = F \cdot x_{\text{cm}} + F \cdot r \cdot \frac{x_{\text{cm}}}{R} = F x_{\text{cm}} \left(1 + \frac{r}{R}\right) \Rightarrow$

$$\Rightarrow |W_F = 84 \text{ J}|$$

επιπλέον $W_F = F \cdot x_2 = F \cdot \frac{F}{4} \cdot x_{10} = 84 \text{ J}$