

Επαναληπτικό Διαγώνισμα
2022-23
Απαντήσεις

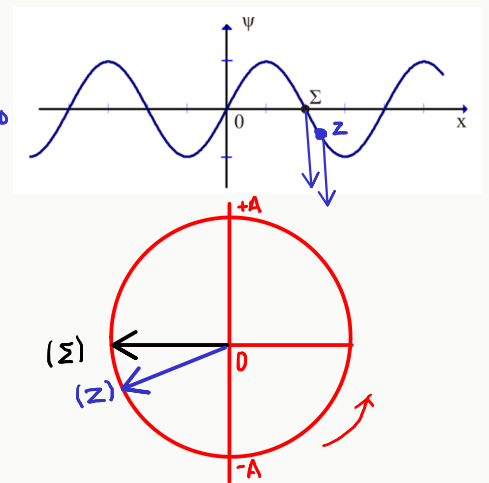
Θέμα Α

A1. → δ A2. → α A3. → δ A4. → γ A5. → λ, λ, λ, ζ, ζ

Θέμα Β

B1. → β

Για την ταχύτητα ταδάντωσης του θυρείου Σ
έχουμε $v_z = v_0 \sin \phi_z \Rightarrow v_z = v_0 \sin(13\pi) \Rightarrow v_z = v_0 \sin(12\pi + \pi) \Rightarrow$
 $\Rightarrow v_z = v_0 \sin \pi \Rightarrow v_z = -v_0$. Άρα το θυρείο Ζ που έχει
ορχίζει να εκτιδεί ταδάντωση αφέως πριν το Σ (έχει
λίγο μεγαλύτερη φάση) έχει αρνητική απομάκρυνση.
Συνενώς το κύμα διαδίδεται προς τα αριστερά



B2. → γ

$$k_1 = E_{\phi_1} - \phi \Rightarrow k_1 = \frac{hc}{\lambda_1} - \phi \Rightarrow \frac{\phi}{\lambda} = \frac{hc}{\lambda_1} - \phi \Rightarrow \frac{hc}{\lambda_1} = \frac{3\phi}{\lambda} \quad (1)$$

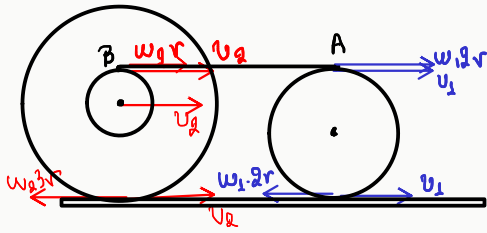
$$E_{\phi_2} = \frac{hc}{\lambda_2} \Rightarrow E_{\phi_2} = \frac{hc}{\frac{\lambda_1}{2}} \Rightarrow E_{\phi_2} = \frac{2hc}{\lambda_1} \Rightarrow E_{\phi_2} = 2 \cdot \frac{3\phi}{\lambda} \Rightarrow E_{\phi_2} = 3\phi$$

$$k_2 = E_{\phi_2} - \phi \Rightarrow k_2 = 3\phi - \phi \Rightarrow k_2 = 2\phi$$

$$\frac{k_2}{k_1} = \frac{2\phi}{\frac{3\phi}{\lambda}} \Rightarrow \frac{k_2}{k_1} = 4 \Rightarrow \frac{\frac{P_2^2}{2m_e}}{\frac{P_1^2}{2m_e}} = 4 \Rightarrow \frac{P_2^2}{P_1^2} = 4 \Rightarrow \frac{P_2}{P_1} = 2 \Rightarrow P_2 = 2P_1$$

$$R_2 = \frac{m v_2}{B e} \Rightarrow R_2 = \frac{P_2}{B e} \Rightarrow R_2 = \frac{2P_1}{B e} \Rightarrow R_2 = 2 \frac{m v_1}{B e} \Rightarrow R_2 = 2R_1$$

B3. → α



$$\left. \begin{aligned} v_A &= \omega_1 \cdot 2r + v_1 \\ v_1 &= \omega_1 \cdot 2r \end{aligned} \right\} \Rightarrow v_A = 2v_1 \quad (1)$$

$$\left. \begin{aligned} v_B &= \omega_2 \cdot r + v_2 \\ v_2 &= \omega_2 \cdot 3r \Rightarrow \omega_2 = \frac{v_2}{3r} \end{aligned} \right\} \Rightarrow v_B = \frac{v_2}{3r} \cdot r + v_2 \Rightarrow v_B = \frac{v_2}{3} + v_2 \Rightarrow v_B = \frac{4v_2}{3} \quad (2)$$

$$\Rightarrow v_B = \frac{v_2}{3} + v_2 \Rightarrow v_B = \frac{4v_2}{3} \quad (2)$$

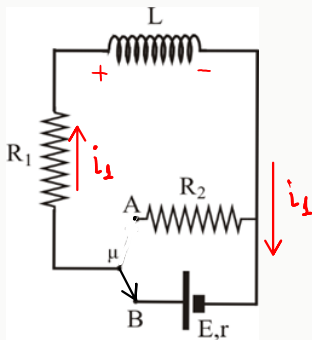
$$\text{Όπως } v_A = v_B \xrightarrow{(1), (2)} 2v_1 = \frac{4}{3}v_2 \Rightarrow v_2 = \frac{3}{2}v_1 \Rightarrow v_2 > v_1$$

Αφού $v_2 > v_1$ οι δίσκοι κινούνται.

Θερα Γ

Γ1. $U_B = \frac{1}{2} L i^2 = \frac{1}{2} \cdot 0,2 \cdot 6^2 \Rightarrow U_B = 3,6 \text{ J}$

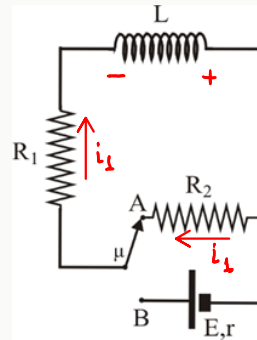
Γ2. α.



$$\text{πριν: } E - |E_{\text{ind}}| - i_1(R_1 + r) = 0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow 40 - |E_{\text{ind}}| - 6(4+2) = 0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow |E_{\text{ind}}| = 4 \text{ V}$$



$$\text{μετά: } |E_{\text{ind}}| - i_1(R_1 + R_2) = 0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow |E_{\text{ind}}| - 6(4+2) = 0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow |E_{\text{ind}}| = 36 \text{ V}$$

β.

$$\text{πριν: } |E_{\text{ind}}| = L \frac{di}{dt} \Rightarrow$$

$$\xrightarrow{di > 0} 4 = 0,2 \frac{di}{dt} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \frac{di}{dt} = 20 \text{ A/s}$$

$$\text{μετά: } |E_{\text{ind}}| = L \frac{di}{dt} \xrightarrow{di < 0} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow 36 = -0,2 \frac{di}{dt} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \frac{di}{dt} = -180 \text{ A/s}$$

γ.

$$\text{πριν: } \frac{d\psi_{\text{ολ}}}{dt} = |E_{\text{ind}}| \cdot i_1 \xrightarrow{d\psi_{\text{ολ}} > 0} \frac{d\psi_{\text{ολ}}}{dt} = 4 \cdot 6 \Rightarrow \frac{d\psi_{\text{ολ}}}{dt} = 24 \text{ J/s}$$

$$\text{μετά: } \frac{d\psi_{\text{ολ}}}{dt} = |E_{\text{ind}}| \cdot i_1 \xrightarrow{d\psi_{\text{ολ}} < 0} \frac{d\psi_{\text{ολ}}}{dt} = -36 \cdot 6 \Rightarrow \frac{d\psi_{\text{ολ}}}{dt} = -216 \text{ J/s}$$

Γ3. Από την ΑΔΕ: $U_B = Q_{R_{ox}} \Rightarrow Q_{R_1} + Q_{R_2} = 3,6 \text{ J} \quad (1)$

$$\left. \begin{aligned} Q_{R_1} &= \Sigma i^2 R_1 \Delta t \\ Q_{R_2} &= \Sigma i^2 R_2 \Delta t \end{aligned} \right\} \Rightarrow \frac{Q_{R_1}}{Q_{R_2}} = \frac{R_1}{R_2} \Rightarrow \frac{Q_{R_1}}{Q_{R_2}} = \frac{4}{2} \Rightarrow \frac{Q_{R_1}}{Q_{R_2}} = 2 \Rightarrow Q_{R_1} = 2Q_{R_2} \quad (2)$$

Από (1) και (2) $\Rightarrow 3Q_{R_2} = 3,6 \Rightarrow Q_{R_2} = 1,2 \text{ J}$

Θέμα Δ

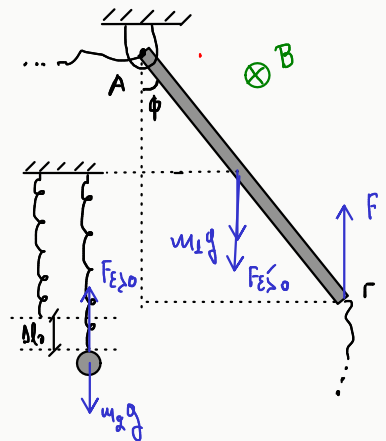
Δ1. $\Sigma \tau_{m_2 g} : \Sigma F = 0 \Rightarrow F_{\epsilon_{\lambda_0}} = m_2 g \Rightarrow F_{\epsilon_{\lambda_0}} = 10 \text{ N}$

$$\tau_{F_{\epsilon_{\lambda_0}}}^{(A)} = F_{\epsilon_{\lambda_0}} \frac{l}{2} \sin \phi \Rightarrow \tau_{F_{\epsilon_{\lambda_0}}}^{(A)} = 10 \cdot \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{2} \Rightarrow \tau_{F_{\epsilon_{\lambda_0}}}^{(A)} = 2,5 \text{ Nm}$$

$$\tau_{m_1 g}^{(A)} = m_1 g \frac{l}{2} \sin \phi \Rightarrow \tau_{m_1 g}^{(A)} = 1 \cdot 10 \cdot \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{2} \Rightarrow \tau_{m_1 g}^{(A)} = 2,5 \text{ Nm}$$

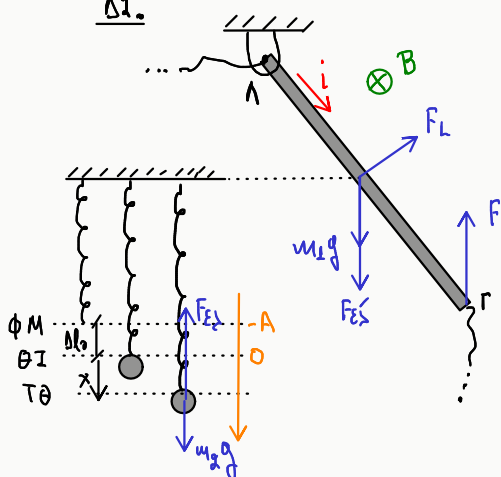
$$\tau_F^{(A)} = F \cdot l \sin \phi = 10 \cdot 1 \cdot \frac{1}{2} \Rightarrow \tau_{F_{\epsilon_3}}^{(A)} = 5 \text{ Nm}$$

$$\Sigma \tau^{(A)} = \tau_F^{(A)} - \tau_{m_1 g}^{(A)} - \tau_{F_{\epsilon_{\lambda_0}}}^{(A)} = 5 - 2,5 - 2,5 \Rightarrow \Sigma \tau^{(A)} = 0$$



Άρα $F_L = 0 \Rightarrow I = 0$

Δ2.



$$k = m_2 \omega^2 \Rightarrow 100 = 1 \omega^2 \Rightarrow \omega = 10 \text{ rad/s}$$

$$v_0 = \omega A \Rightarrow 1 = 10 A \Rightarrow A = 0,1 \text{ m}$$

Την $t_0 = 0$, $x = 0$ και $v > 0$ άρα $\phi_0 = 0$.

Άρα $x = 0,1 \sin(10t)$

$$\theta_2 : \Sigma F = 0 \Rightarrow k \Delta l_0 = m_2 g \Rightarrow 100 \Delta l_0 = 1 \cdot 10 \Rightarrow \Delta l_0 = 0,1 \text{ m}$$

Συνεπώς η πάνω ακραία θέση είναι το ΦΜ.

Άρα $\Delta l_{max} = 2A = 0,2 \text{ m}$

Δ3. Για το m_2 θεωρώντας δετική φορά προς τα κάτω:

$$\Sigma F = -kx \Rightarrow m_2 g - F_{\epsilon_3} = -kx \Rightarrow F_{\epsilon_3} = m_2 g + kx \Rightarrow$$

$$\Rightarrow F_{\epsilon_3} = 10 + 100x \quad (51) \quad -0,1 \leq x \leq 0,1 \text{ m}$$

Όπου F_{ϵ_3} το μέτρο της δύναμης του ελατηρίου.

Δ4. Το ελατήριο κατά τη διάρκεια της ταλάνωσής θα είναι επιμήκων.

Άρα η $F_{ελ}$ έχει διαρκώς φορά προς τα πάνω.

Συνεπώς η $F_{ελ}$ στη ράβδο έχει φορά προς τα κάτω διαρκώς.

Το ελατήριο είναι αβαρές άρα $F_{ελ} = 10 + 100x$ (SI)

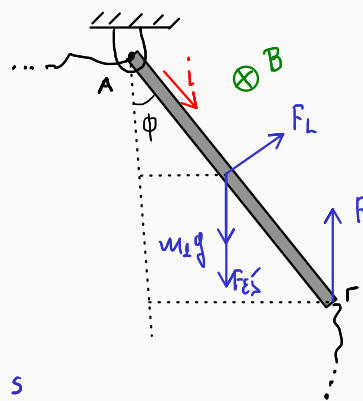
Για τη ράβδο: $\sum \tau_{(A)} = 0 \Rightarrow \tau_F + \tau_{F_L} = \tau_{m_1 g} + \tau_{F_{ελ}}$

$\Rightarrow F \cdot L \cdot \eta \rho \phi + F_L \cdot \frac{L}{2} = m_1 g \frac{L}{2} \eta \rho \phi + F_{ελ} \cdot \frac{L}{2} \eta \rho \phi$

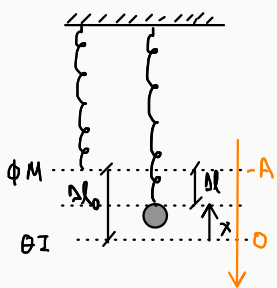
$\Rightarrow 5 + F_L \cdot \frac{1}{2} = 2,5 + F_{ελ} \cdot \frac{1}{2} \cdot \frac{1}{2} \Rightarrow 5 + F_L \cdot \frac{1}{2} = -2,5 + (10 + 100x) \cdot \frac{1}{4}$

$\Rightarrow 1 \cdot 1 \cdot \frac{1}{2} = -2,5 + 2,5 + 25x \Rightarrow i = 50x$ (SI)

Άρα $i = 50 \cdot 0,1 \eta \rho (10t) \Rightarrow i = 5 \eta \rho (10t)$ (SI)



Δ5. $I_{εν} = \frac{I}{\sqrt{2}} \Rightarrow I_{εν} = \frac{5}{\sqrt{2}} A$. $\omega = \frac{2\pi}{T} \Rightarrow T = \frac{2\pi}{10} \Rightarrow T = \frac{\pi}{5} s$



Η θέση στην οποία έχουμε $v_{ελ} = v_{ταλ}$ είναι ανάμεσα στο φυσικό μήκος και στη θέση ισορροπίας αφού κάτω από την ΘΙ έχουμε $v_{ελ} > v_{ταλ}$.

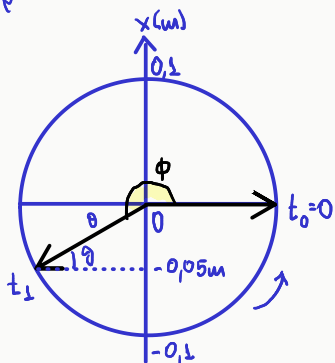
$v_{ελ} = v_{ταλ} \Rightarrow \frac{1}{2} k (\Delta l)^2 = \frac{1}{2} k x^2 \Rightarrow \Delta l = |x| (1)$

Από το σχήμα $\Delta l_0 = \Delta l + |x| \Rightarrow \Delta l_0 = 2 \cdot |x| \Rightarrow$

$\Rightarrow 0,1 = 2|x| \Rightarrow |x| = 0,05 m$. Όπως $x < 0$ άρα $x = -0,05 m$

Την πρώτη φορά που έχουμε $x = -0,05 m$ το σώμα κινείται προς τα πάνω

Άρα $v < 0$.



$\eta \rho \phi = \frac{0,05}{1} = \frac{1}{2} \Rightarrow \theta = \frac{\pi}{6}$. Άρα $\phi = \pi + \frac{\pi}{6} \Rightarrow \phi = \frac{7\pi}{6}$

$\phi = \omega t_1 \Rightarrow \frac{7\pi}{6} = 10 t_1 \Rightarrow t_1 = \frac{7\pi}{60} s$.

Συνεπώς $t_2 = \frac{12}{7} t_1 = \frac{12}{7} \cdot \frac{7\pi}{60} \Rightarrow t_2 = \frac{\pi}{5} s$

Τελικά $Q = I_{εν}^2 R t_2 = \left(\frac{5}{\sqrt{2}}\right)^2 \cdot 12 \cdot \frac{\pi}{5} = \frac{25}{2} \cdot 12 \cdot \frac{\pi}{5} \Rightarrow$

$\Rightarrow Q = 30\pi J$