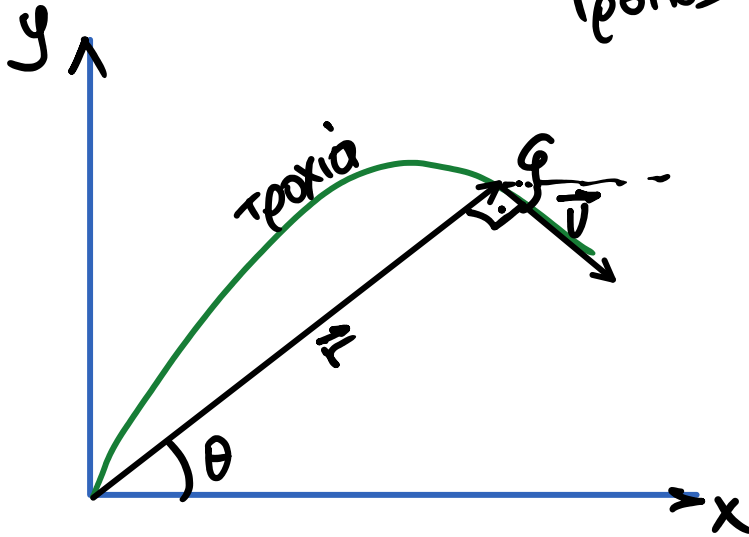


Βολές: Να βρεθεί το

σημείο όπου $\vec{F} \perp \vec{v}$

Τρόπος 1:

~~κλίση λ_1~~ κλίση λ_2



$\lambda_1 \cdot \lambda_2 = -1$

$\tan \theta \cdot \tan \phi = -1$

Διαστήματα

κλίση: $\frac{y - \text{δν } | \sigma |}{x - \text{δν } | \sigma |}$

$\vec{F} = (x, y)$
 $\vec{v} = (v_x, v_y)$

$\frac{y}{x} \frac{v_y}{v_x} = -1 \Rightarrow$

Τρόπος 2ος:

Κάθετο διανύσματα \Rightarrow εσωτ. γινόμενο = 0

$$\vec{r} \cdot \vec{v} = 0$$

$$A_x B_x + A_y B_y = \vec{A} \cdot \vec{B}$$

$$x v_x + y v_y = 0$$

Βολές, πρόβλη εξισώσεις

$$(v_{0x} t) v_{0x} + (v_{0y} t - \frac{1}{2} g t^2) (v_{0y} - g t) = 0 \quad t \neq 0$$

Αιχμή t

$$v_{0x}^2 + (v_{0y} - \frac{1}{2} g t) (v_{0y} - g t) = 0$$

$$\underbrace{v_{0x}^2 + v_{0y}^2}_{v_0^2} - \frac{3}{2} v_{0y} g t + \frac{1}{2} g^2 t^2 = 0 \Rightarrow$$

$$g^2 t^2 - 3 v_{0y} g t + 2 v_0^2 = 0$$

2-βάθμια

$$a \quad g^2 t^2 - 3v_0 g t + 2v_0^2 = 0$$

$$\Delta = 9v_0^2 g^2 - 4g^2 2v_0^2 = 9v_0^2 \sin^2 \varphi_0 g^2 - 8g^2 v_0^2$$

$$\Delta = v_0^2 g^2 (9 \sin^2 \varphi_0 - 8) > 0 \quad \text{για να υπάρχει αυτό το σημείο}$$

$$9 \sin^2 \varphi_0 - 8 > 0 \Rightarrow \sin \varphi_0 > \frac{2\sqrt{2}}{3}$$



4

Πέμπτη, 19 Οκτωβρίου 2023 3:44 μμ

$$t = \frac{3v_0 \cancel{g} \pm v_0 \cancel{g} \sqrt{9 \sin^2 \phi_0 - 8}}{2g}$$

ΕΝΝΕΑ

$$t = \frac{v_0}{g} \frac{3 \sin \phi_0 \pm \sqrt{(3 \sin \phi_0)^2 - 8}}{2}$$

Να γραφτούν οι εξισώσεις
 x, y, u_x, u_y, a_x, a_y για υλινο

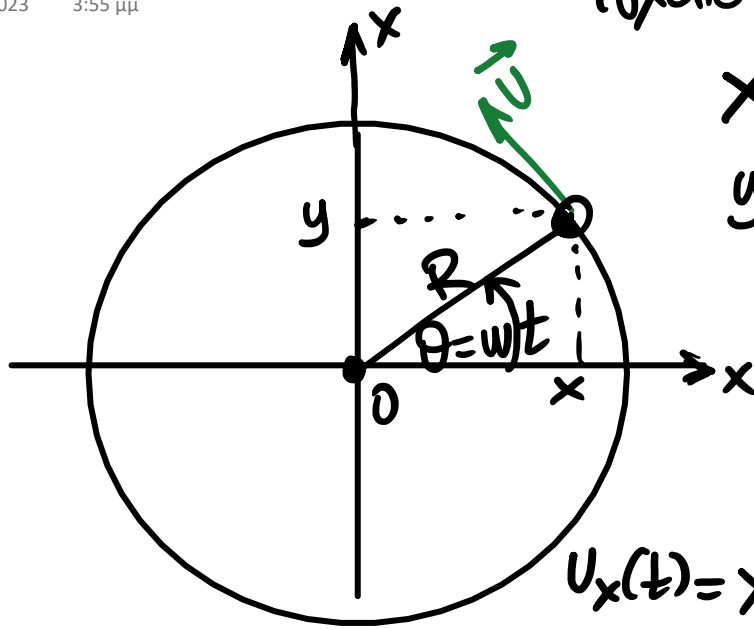
έμφσιο που υνέεται σε κυλινδρική τροχιά
 ακτίνας R , με τυχαία γωνία $\theta(t)$ ως προς
 τον άξονα x .

1οι εξισώσεις $\theta = \omega t$ (ομαλή
 κυλινδρική
 2οι ω $\theta(t)$ τυχαία συνάρτηση
 του t

Τυχαιο t

$$x(t) = R \cos(\omega t)$$

$$y(t) = R \sin(\omega t)$$



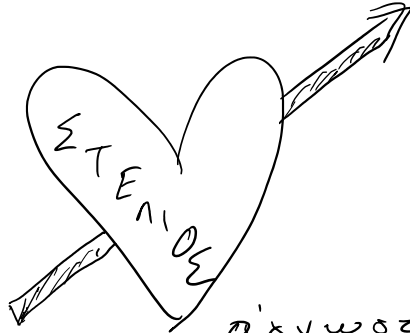
$$v_x(t) = \dot{x}(t) = -\omega R \sin(\omega t)$$

$$v_y(t) = \dot{y}(t) = \omega R \cos(\omega t)$$



Δεξτε

$$\vec{r} \cdot \vec{v} = 0$$

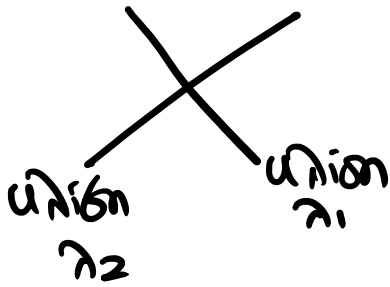


αδυναμια
καταρκτηση



Να αποδειχθεί $\vec{r} \perp \vec{u}$

$$\lambda_1 \lambda_2 = -1$$



$$\vec{r} = (x, y) \text{ αλίστη}$$

$$\vec{u} = (u_x, u_y) \text{ } \perp$$

$$\frac{y}{x} \perp \frac{u_y}{u_x}$$

$$\frac{y}{x} \cdot \frac{u_y}{u_x} = \frac{R \sin(\omega t)}{R \cos(\omega t)} \cdot \frac{-R\omega \cos(\omega t)}{-R\omega \sin(\omega t)} = -1 \quad \checkmark$$

Επιτόχυνση:

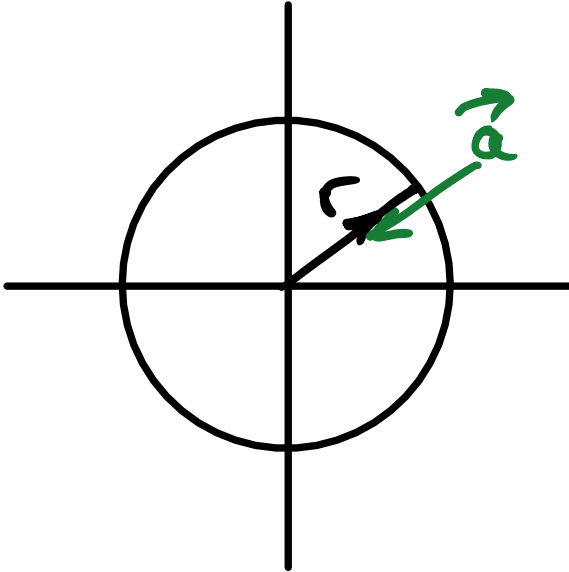
$$a_x(t) = v_x'(t) = -R\omega^2 \cos(\omega t) = -\omega^2 x$$

$$a_y(t) = v_y'(t) = -R\omega^2 \sin(\omega t) = -\omega^2 y$$

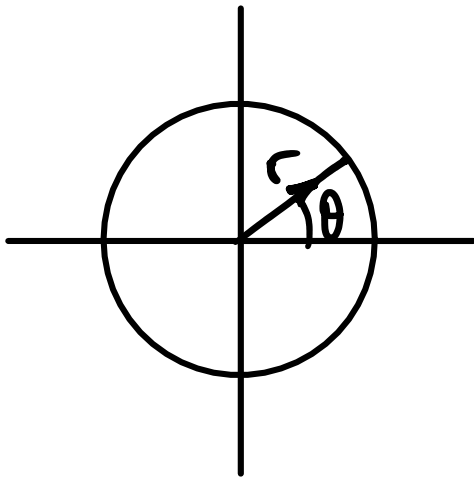
$$\vec{a} = -\omega^2 \vec{r} \quad \rightarrow \quad |\vec{a}| = \omega^2 |\vec{r}| = \omega^2 R$$

\vec{a} \parallel \vec{r}

για ομαλή ανηλιση



Τυχαίο $\theta(t)$



$$x = R \cos \theta$$

$$y = R \sin \theta$$

$$v_x = -R \sin \theta \cdot \theta' = -R \theta' \sin \theta$$

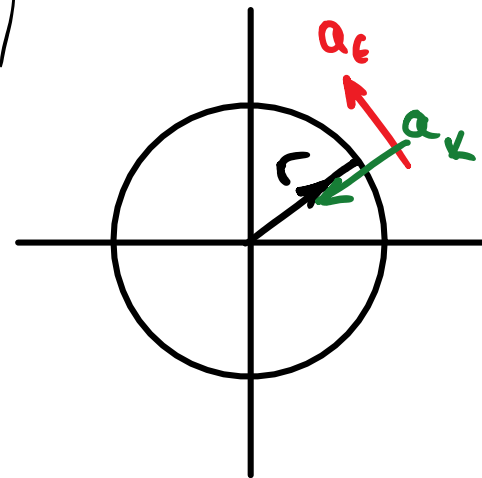
$$v_y = +R \cos \theta \cdot \theta' = R \theta' \cos \theta$$

↳ πάλι $\vec{v} \perp \vec{r}$

$$a_x = v_x' = -R \theta'' \sin \theta - R \theta'^2 \cos \theta$$

$$a_y = v_y' = R \theta'' \cos \theta - R \theta'^2 \sin \theta$$

$$\vec{a} = \frac{d^2}{dt^2} \vec{r} - \theta'^2 \vec{r}$$



ΓΙΑ ΤΟ ΣΠΙΤΙ

Ένα υλικό σημείο κινείται στο επίπεδο με επιτάχυνση η οποία έχει συνιστώσες που δίνονται από τις $a_x(t) = b\sin(\omega t)$ και $a_y(t) = d\cos(\omega t)$ όπου οι b , d και ω είναι σταθερές μεγαλύτερες του μηδενός. Τη χρονική στιγμή $t = 0$ το κινητό κινείται προς τον αρνητικό άξονα x με ταχύτητα μέτρου $|v| = b/\omega$ και περνάει από την αρχή των αξόνων. Να σχεδιασθεί όσο το δυνατό πιο λεπτομερώς η τροχιά του κινητού για $t > 0$.