

XLV OLIMPIADA FIZYCZNA ETAP WSTĘPNY

Zadania teoretyczne

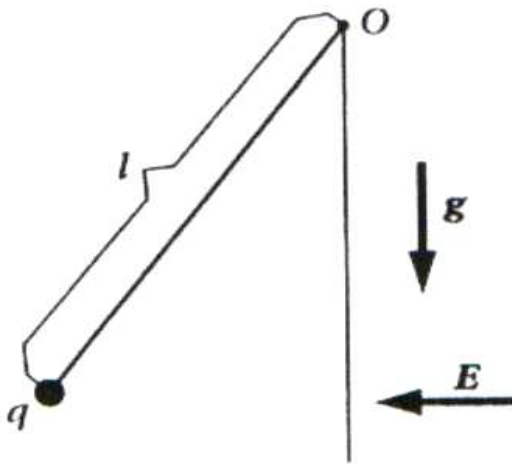
Rozwiąż dowolnie wybrane dwa z podanych niżej trzech zadań:

ZADANIE T1

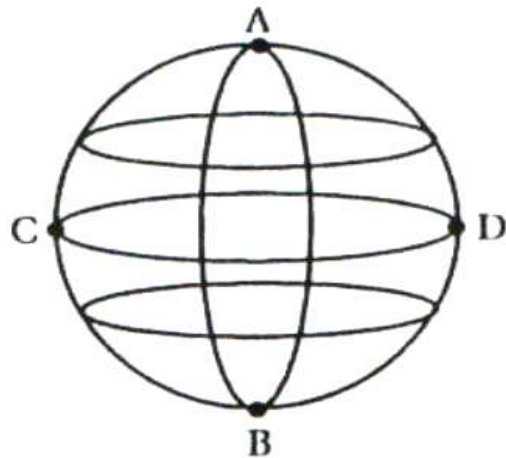
Nazwa zadania: „Drgania pręta”

- B. Na dolnym końcu sztywnego pręta o masie m i długości l znajduje się punktowy ładunek elektryczny q . Górny koniec pręta jest u mocowany w punkcie O , wokół którego pręt może się obracać swobodnie. Opisz małe drgania pręta w jednorodnym polu ciężkości o natężeniu g i jednorodnym, poziomo skierowanym polu elektrycznym o natężeniu E . Przyjmij, że ruch pręta odbywa się w płaszczyźnie rysunku 2. Tłumienie drgań zaniedbujemy.

Dane: $q = 10^{-6} \text{ C}$, $E = 2,83 \cdot 10^{-3} \text{ N/C}$, $m = 10^{-3} \text{ kg}$, $g = 9,81 \text{ m/s}^2$, $l = 1 \text{ m}$.



rys. 2

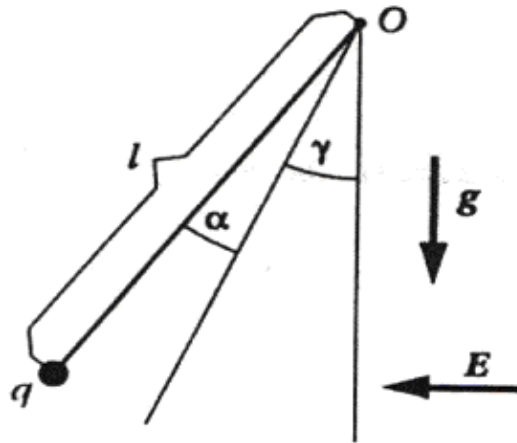


rys. 3

ROZWIĄZANIE

- B. Z równowagi momentów sił względem punktu O otrzymujemy warunek

$$\operatorname{tg} \gamma = \frac{2q \cdot E}{m \cdot g}. \quad (4)$$



rys. 2

Odchylenia pręta od położenia równowagi, któremu odpowiada kąt $\gamma = 30^\circ$, będziemy oznaczać przez kąt α , rys. 2. Przyrost α zgodny z ruchem wskazówek zegara przyjmujemy za dodatni. Kierunek działania momentów sił jest prostopadły do natężenia \mathbf{g} pola grawitacyjnego oraz natężenia \mathbf{E} pola elektrycznego. Równanie ruchu pręta ma postać

$$M = I\varepsilon \quad (5)$$

gdzie M jest momentem sił działających na pręt względem O , I – momentem bezwładności pręta względem osi obrotu przechodzącej przez O oraz $\varepsilon = d^2\alpha/dt^2$ jest przyspieszeniem kątowym pręta. Dla wychylenia o kąt α (rys. 2) mamy

$$M = -[-qEl \cos(\alpha + \gamma) + \frac{1}{2}mgl \sin(\alpha + \gamma)] = -A \sin(\delta + \alpha + \gamma), \quad (6)$$

gdzie

$$A = l \sqrt{(qE)^2 + \left(\frac{mg}{2}\right)^2}. \quad (7)$$

Kąt α zależy od czasu, zaś kąty δ i γ są stałe;

$$\sin \delta = -qEl / A, \quad \cos \delta = mgl / (2A).$$

Zatem $\operatorname{tg} \delta = -2qE / mg = -\operatorname{tg} \gamma$, czyli $\delta = -\gamma$. Stąd mamy

$$M = -A \sin \alpha. \quad (8)$$

W przypadku małych drgań ($\alpha \ll 1$) możemy stosować przybliżenie $\sin \alpha \approx \alpha$. Równanie ruchu (5) przyjmuje wtedy postać

$$\frac{d^2\alpha}{dt^2} + \omega^2\alpha = 0, \quad (9)$$

gdzie $\omega^2 = A / I$. Uwzględniając dane zadania oraz $I = ml^2 / 3$ mamy

$$\omega^2 = 3 \frac{\sqrt{(qE)^2 + \left(\frac{mg}{2}\right)^2}}{ml} \approx 17 s^{-1} \quad (10)$$

Rozwiązaniem równania (6) jest $\alpha(t) = \alpha_0 \sin(\omega t + \phi)$, gdzie $\omega = 4,12 s^{-1}$ jest częstością kołową, α_0 jest amplitudą, a ϕ - fazą początkową małych drgań pręta.

Punktacja:

Zad. 1B (0 - 12 pkt):

- | | |
|---|------------|
| 1. Wyznaczenie równania (4): | 0 - 1 pkt; |
| 2. Zapisanie równania ruchu pręta (równanie (5)): | 0 - 1 pkt; |
| 3. Wyznaczenie równania (6): | 0 - 2 pkt; |
| 4. Wyznaczenie równania (8): | 0 - 2 pkt; |
| 5. Wyznaczenie równania (9): | 0 - 2 pkt; |
| 6. Wyznaczenie równania (10): | 0 - 2 pkt; |
| 7. Znalezienie rozwiązania równania (6): | 0 - 2 pkt. |