

# ΕΝΟΤΗΤΑ 5 : ΝΟΜΟΙ ΝΕΥΤΩΝΑ

Ευάγγελος Τυρλής

ΕΘΝΙΚΟ ΚΑΙ ΚΑΠΟΔΙΣΤΡΙΑΚΟ ΠΑΝΕΠΙΣΤΗΜΙΟ ΑΘΗΝΩΝ

Τμήμα Φυσικής

Τομέας Φυσικής Περιβάλλοντος & Μετεωρολογίας

**ΕΦΑΡΜΟΓΕΣ (5 Ασκήσεις)**

**Α. ΟΛΙΣΘΗΣΗ ΜΑΖΑΣ ΣΕ ΚΕΚΛΙΜΕΝΟ ΕΠΙΠΕΔΟ (1)**

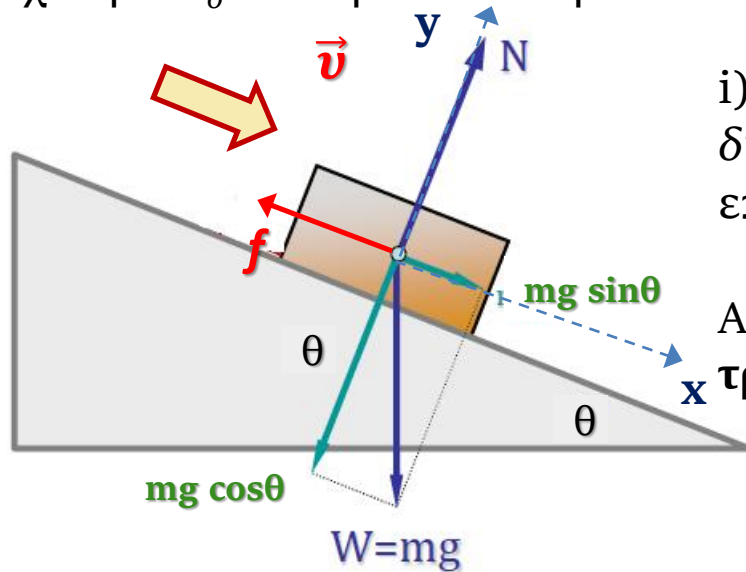
**Β. ΟΛΙΣΘΗΣΗ ΣΥΣΤΗΜΑΤΟΣ ΜΑΖΩΝ ΣΕ ΚΕΚΛΙΜΕΝΟ ΕΠΙΠΕΔΟ (1)**

**Γ. ΚΑΤΑΚΟΡΥΦΗ ΒΟΛΗ ΜΕ ΑΝΤΙΣΤΑΣΗ (1)**

**Δ. ΚΙΝΗΣΗ ΣΩΜΑΤΟΣ ΣΕ ΜΕΣΟΝ ΜΕ ΑΝΤΙΣΤΑΣΗ (2)**

# 1. Ολίσθηση σε κεκλιμένο επίπεδο με τριβή

**Εφαρμογή:** Κύβος μάζας  $m$  δύναται να ολισθαίνει ισοταχώς σε κεκλιμένο επίπεδο γωνίας  $\theta$ . Ο κύβος εκτοξεύεται προς τα επάνω στο κεκλιμένο επίπεδο με αρχική ταχύτητα  $u_0$ . Πόση απόσταση θα διανύσει; Θα ολισθήσει προς τα κάτω πάλι;



i) Αξιοποιούμε την πληροφορία ότι ο κύβος έχει τη δυνατότητα ισοταχούς ολίσθησης στο κεκλιμένο επίπεδο.

Αυτό μας επιτρέπει να υπολογίσουμε τον **συντελεστή τριβής ολίσθησης**  $\mu_1$ :

Εφαρμογή 2<sup>ου</sup> Νόμου Νεύτωνα

$$\sum F_x = 0 \Leftrightarrow mg \sin \theta - f = 0 \Leftrightarrow mg \sin \theta - \mu_1 N = 0 \Leftrightarrow mg \sin \theta = \mu_1 N \quad (1)$$

$$\sum F_y = 0 \Leftrightarrow N - mg \cos \theta = 0 \Leftrightarrow mg \cos \theta = N \quad (2)$$

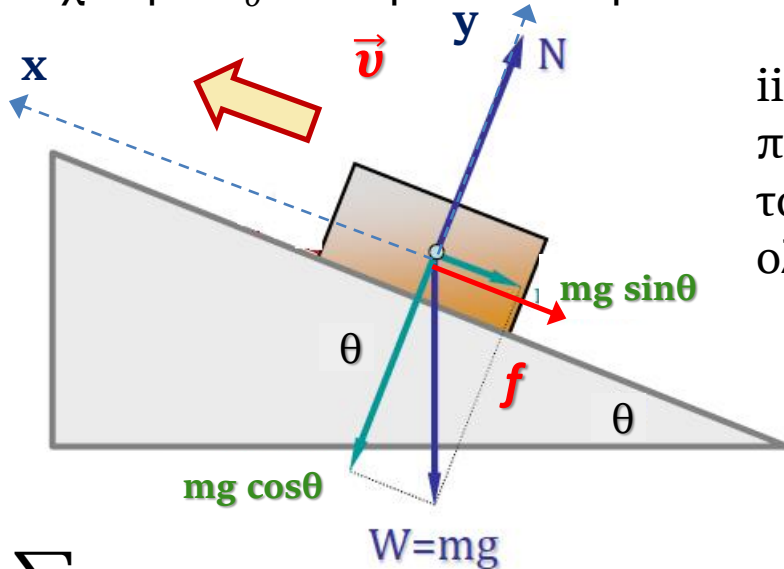
Από (1), (2) έχουμε

$$\mu_1 = \tan \theta$$

Ο συντελεστής χαρακτηρίζει την ολίσθηση του κύβου στο συγκεκριμένο κεκλιμένο επίπεδο ανεξαρτήτως φοράς κίνησης.

# 1. Ολίσθηση σε κεκλιμένο επίπεδο με τριβή

**Εφαρμογή:** Κύβος μάζας  $m$  δύναται να ολισθαίνει ισοταχώς σε κεκλιμένο επίπεδο γωνίας  $\theta$ . Ο κύβος εκτοξεύεται προς τα επάνω στο κεκλιμένο επίπεδο με αρχική ταχύτητα  $v_0$ . Πόση απόσταση θα διανύσει; Θα ολισθήσει προς τα κάτω πάλι;



ii) Μελέτη της κίνησης του κύβου όταν εκτοξεύεται προς τα επάνω. Προσαρμόζουμε τους άξονες ώστε το  $x$  να είναι θετικό προς τα επάνω. Η τριβή ολίσθησης  $f$  είναι προς τα κάτω.

Εφαρμογή 2<sup>ου</sup> Νόμου Νεύτωνα

$$\sum F_x = ma \Leftrightarrow -mgsin\theta - \mathbf{f} = ma \Leftrightarrow -mgsin\theta - \mu_1 \mathbf{N} = ma \quad (1)$$

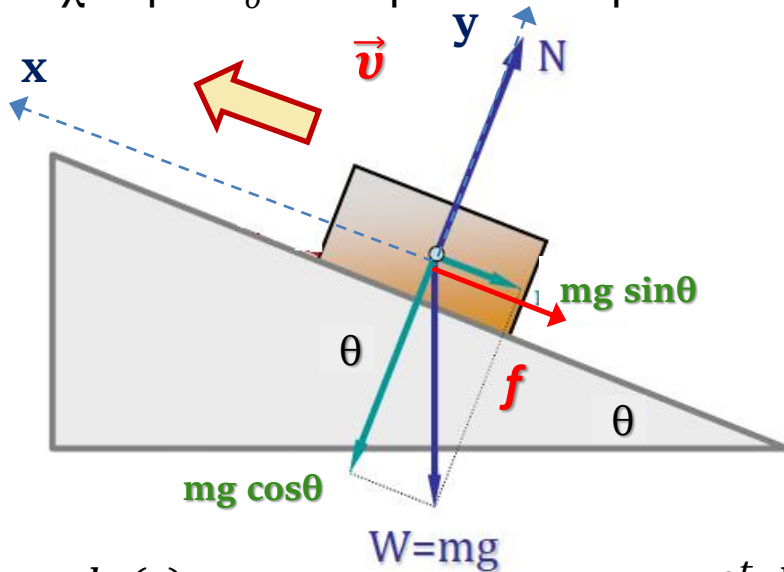
$$\sum F_y = 0 \Leftrightarrow N - mgcos\theta = 0 \Leftrightarrow mgcos\theta = N \quad (2)$$

Από (1), (2) έχουμε  $-mgsin\theta - \mathbf{tan}\theta mgcos\theta = ma \Leftrightarrow \alpha = -2gsin\theta$

$$\Leftrightarrow \frac{dv}{dt} = -2gsin\theta \Leftrightarrow \int_0^t \frac{dv(t')}{dt'} dt' = -2gsin\theta \int_0^t dt' \Leftrightarrow v(t) - v(0) = -2 g t sin\theta$$

# 1. Ολίσθηση σε κεκλιμένο επίπεδο με τριβή

**Εφαρμογή:** Κύβος μάζας  $m$  δύναται να ολισθαίνει ισοταχώς σε κεκλιμένο επίπεδο γωνίας  $\theta$ . Ο κύβος εκτοξεύεται προς τα επάνω στο κεκλιμένο επίπεδο με αρχική ταχύτητα  $v_0$ . Πόση απόσταση θα διανύσει; Θα ολισθήσει προς τα κάτω πάλι;



$$v(t) = v_0 - 2 g t \sin\theta$$

Άρα ο κύβος ακινητοποιείται σε χρόνο

$$\tau = \frac{v_0}{2g\sin\theta}$$

$$\frac{dx(t)}{dt} = v_0(t) - 2 g t \sin\theta \Leftrightarrow \int_0^t \frac{dx(t')}{dt'} dt' = \int_0^t v_0 dt' - 2g\sin\theta \int_0^t t' dt'$$

$$\Leftrightarrow x(t) - x(0) = v_0 t - g t^2 \sin\theta \Leftrightarrow x(t) = v_0 t - g t^2 \sin\theta$$

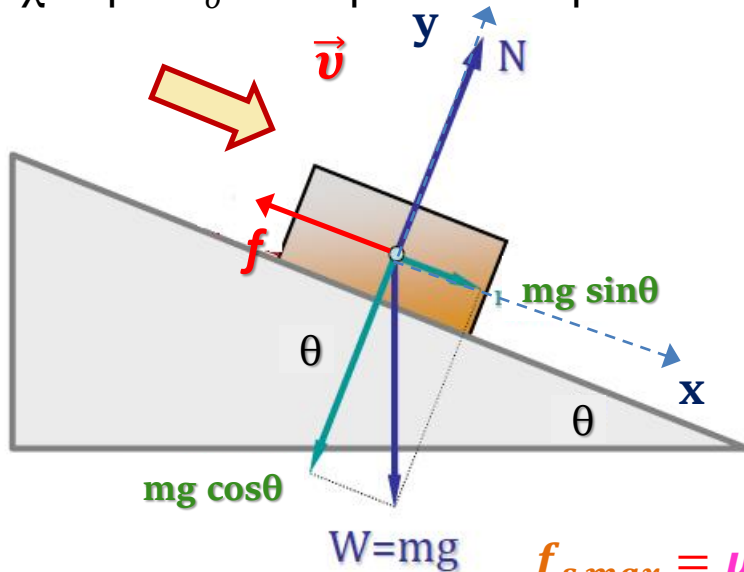
Άρα μέχρι να ακινητοποιηθεί ο κύβος θα διανύσει απόσταση  $s = x(\tau)$ .

Για  $t=0$  ο κύβος  
βρίσκονταν στην αρχή του  
άξονα  $x$ . Άρα  $x(0)=0$

$$s = \frac{v_0^2}{4g\sin\theta}$$

# 1. Ολίσθηση σε κεκλιμένο επίπεδο με τριβή

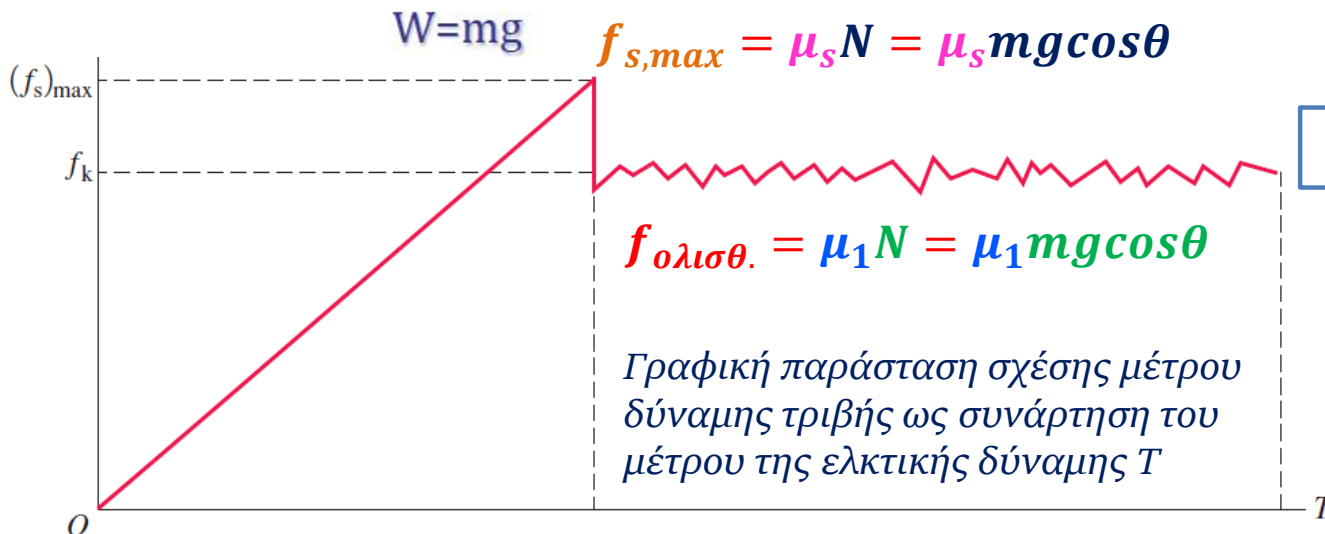
**Εφαρμογή:** Κύβος μάζας  $m$  δύναται να ολισθαίνει ισοταχώς σε κεκλιμένο επίπεδο γωνίας  $\theta$ . Ο κύβος εκτοξεύεται προς τα επάνω στο κεκλιμένο επίπεδο με αρχική ταχύτητα  $u_0$ . Πόση απόσταση θα διανύσει; Θα ολισθήσει προς τα κάτω πάλι;



iii) Μόλις φτάσει στο ανώτατο σημείο, θα ολισθήσει προς τα κάτω;

Μπορεί η ελκτική δύναμη  $T = mg \sin \theta$  να υπερνικήσει τη μέγιστη στατική τριβή;

$$\frac{T}{f_{s,max}} = \frac{mg \sin \theta}{\mu_s mg \cos \theta} = \frac{\tan \theta}{\mu_s} = \frac{\mu_1}{\mu_s}$$



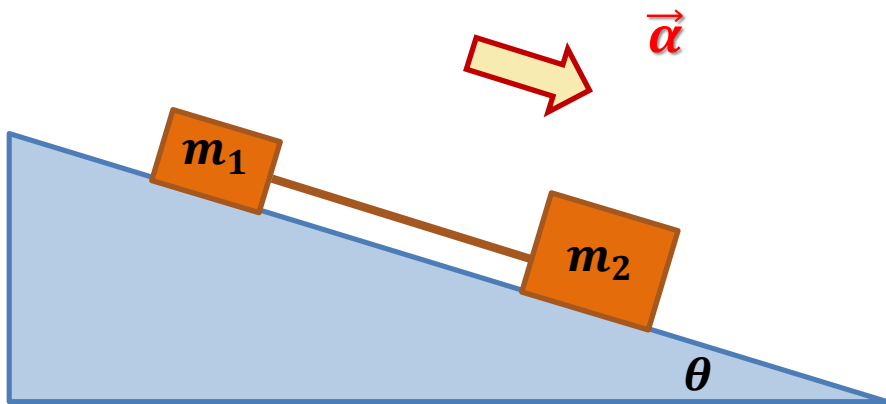
$$\mu_1 \leq \mu_s \Rightarrow T \leq f_{s,max}$$

Άρα ο κύβος δεν θα ολισθήσει εκ νέου προς τα κάτω.

## 2. Ολίσθηση συστήματος σε κεκλιμένο επίπεδο

**Εφαρμογή:** Οι μάζες  $m_1$  και  $m_2$  είναι προσδεμένες στην αβαρή ράβδο. Το σύστημα ολισθαίνει με επιτάχυνση  $a$ . Να βρεθούν τα εξής:

- Να υπολογισθεί η τάση  $T$  στην ράβδο.
- Να υπολογισθεί η επιτάχυνση  $a$ .
- Ποιές αλλαγές συμβαίνουν εάν εναλλαγούν οι μάζες;



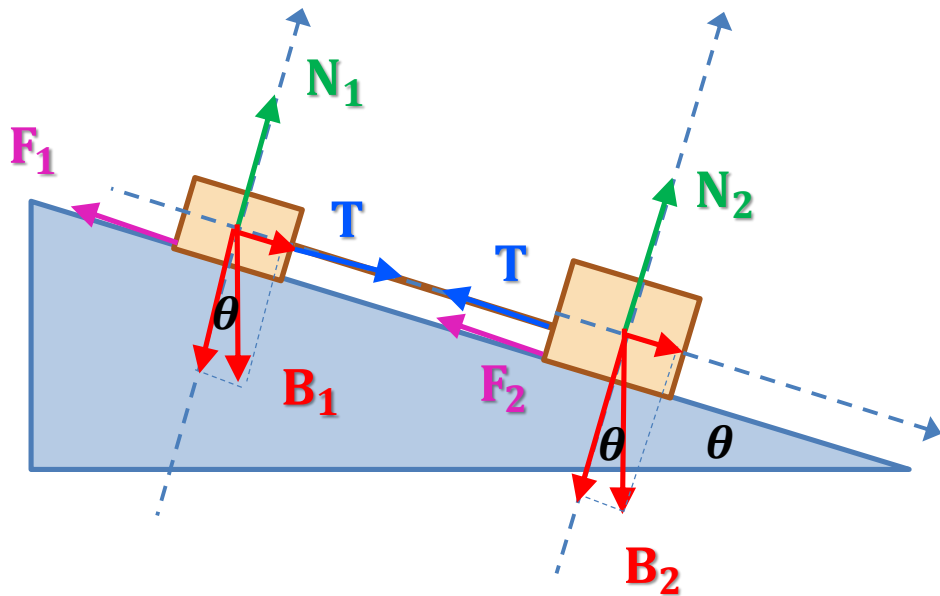
Μάζες	Συντελεστές τριβής ολίσθησης
$m_1 = 1.65 \text{ kg}$	$\mu_1 = 0.226$
$m_2 = 3.30 \text{ kg}$	$\mu_2 = 0.113$

**Παρατήρηση:** Αφού η ράβδος είναι αβαρής αν εφαρμόσουμε τον 2<sup>ο</sup> Νόμο Νεύτωνα καταλήγουμε στο ότι η τάση στο ένα άκρο της ράβδου είναι ίση με την τάση στο άλλο άκρο της.

## 2. Ολίσθηση συστήματος σε κεκλιμένο επίπεδο

**Εφαρμογή:** Οι μάζες  $m_1$  και  $m_2$  είναι προσδεμένες στην αβαρή ράβδο. Το σύστημα ολισθαίνει με επιτάχυνση  $\alpha$ .

α) Να υπολογισθεί η τάση  $T$  στην ράβδο.



Αναλύουμε τις δυνάμεις σε συνιστώσες κατά μήκος του παράλληλου και κάθετου στην κίνηση των μαζών.

Εφαρμόζουμε τον 2<sup>ο</sup> Νόμο Νεύτωνα για κάθε σώμα και κάθε συνιστώσα.

Η ράβδος συγκρατεί τις δύο μάζες μαζί.

$$m_1 g \sin \theta - \mu_1 N_1 + T = m_1 \alpha$$

$$N_1 = m_1 g \cos \theta$$

$$m_2 g \sin \theta - \mu_2 N_2 - T = m_2 \alpha$$

$$N_2 = m_2 g \cos \theta$$

$$m_1 g \sin \theta - \mu_1 m_1 g \cos \theta + T = m_1 \alpha$$

$$\Leftrightarrow \alpha = g \sin \theta - \mu_1 g \cos \theta + T/m_1$$

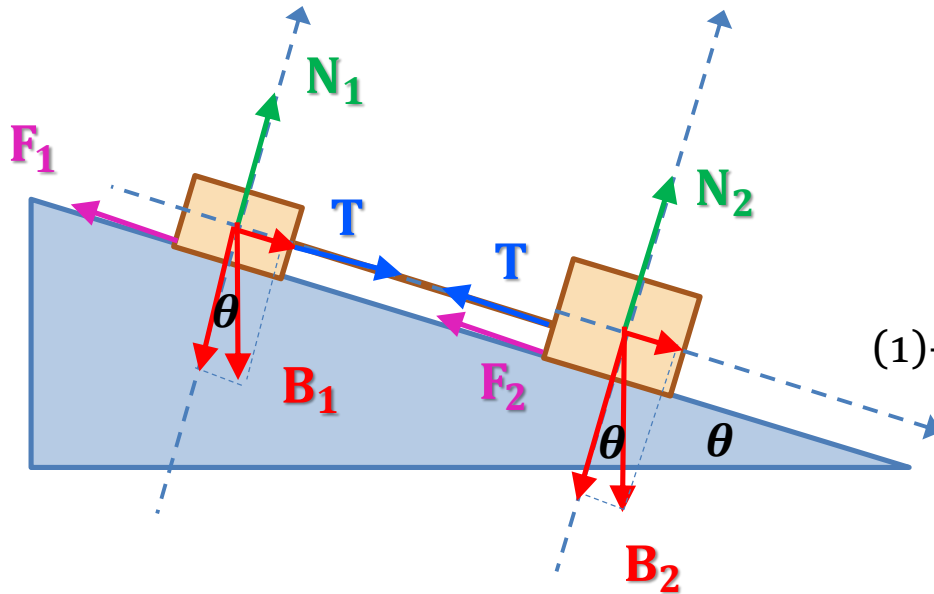
$$m_2 g \sin \theta - \mu_2 m_2 g \cos \theta = m_2 \alpha \Leftrightarrow$$

$$\alpha = g \sin \theta - \mu_2 g \cos \theta - T/m_2$$

## 2. Ολίσθηση συστήματος σε κεκλιμένο επίπεδο

**Εφαρμογή:** Οι μάζες  $m_1$  και  $m_2$  είναι προσδεμένες στην αβαρή ράβδο. Το σύστημα ολισθαίνει με επιτάχυνση  $\alpha$ .

α) Να υπολογισθεί η τάση  $T$  στην ράβδο.



$$\alpha = g \sin \theta - \mu_1 g \cos \theta + T/m_1 \quad (1)$$

$$\alpha = g \sin \theta - \mu_2 g \cos \theta - T/m_2 \quad (2)$$

$$(1)-(2) \Rightarrow -(\mu_1 - \mu_2) \cos \theta + T \left( \frac{1}{m_1} + \frac{1}{m_2} \right) = 0$$

$$\Rightarrow T = \frac{(\mu_1 - \mu_2) g \cos \theta m_1 m_2}{m_1 + m_2} \quad (3)$$

β) Να υπολογισθεί η επιτάχυνση  $\alpha$ .

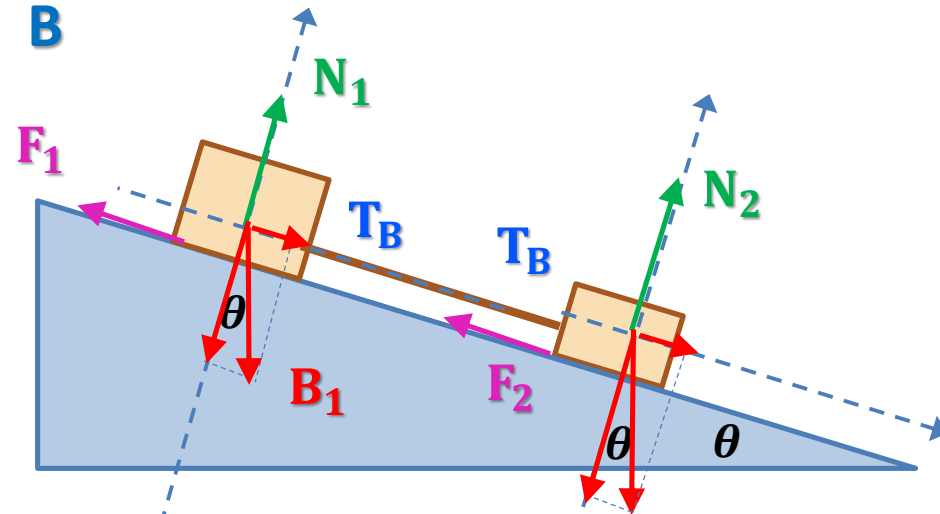
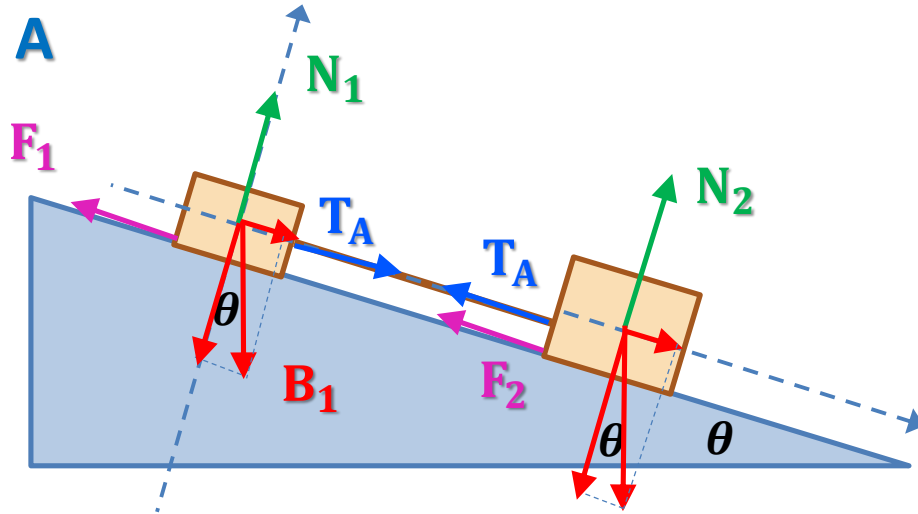
$$(1),(3) \Rightarrow \alpha = g \sin \theta - \mu_1 g \cos \theta + \frac{(\mu_1 - \mu_2) g \cos \theta m_2}{m_1 + m_2}$$

$$\text{ή } (2),(3) \Rightarrow \alpha = g \sin \theta - \mu_2 g \cos \theta - \frac{(\mu_1 - \mu_2) g \cos \theta m_1}{m_1 + m_2}$$



## 2. Ολίσθηση συστήματος σε κεκλιμένο επίπεδο

γ) Ποιές αλλαγές συμβαίνουν εάν εναλλαγούν οι μάζες;



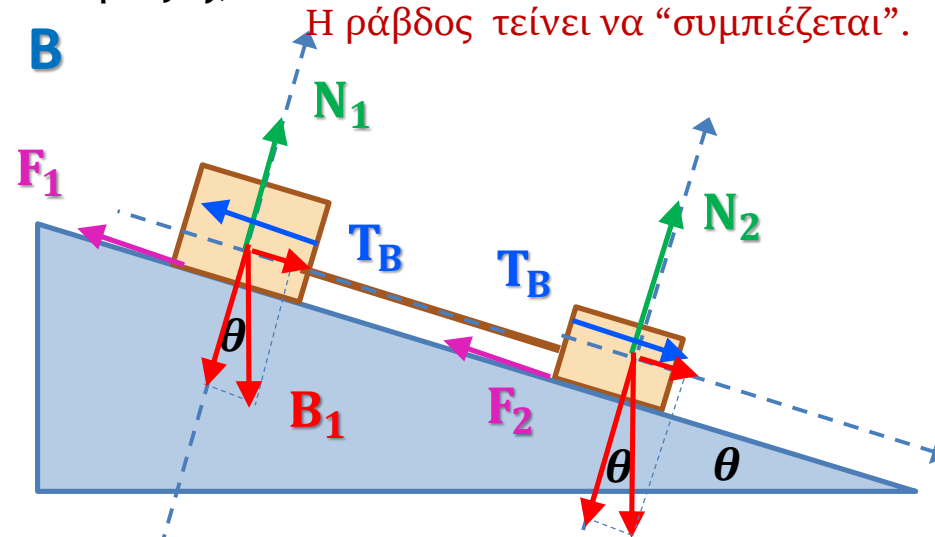
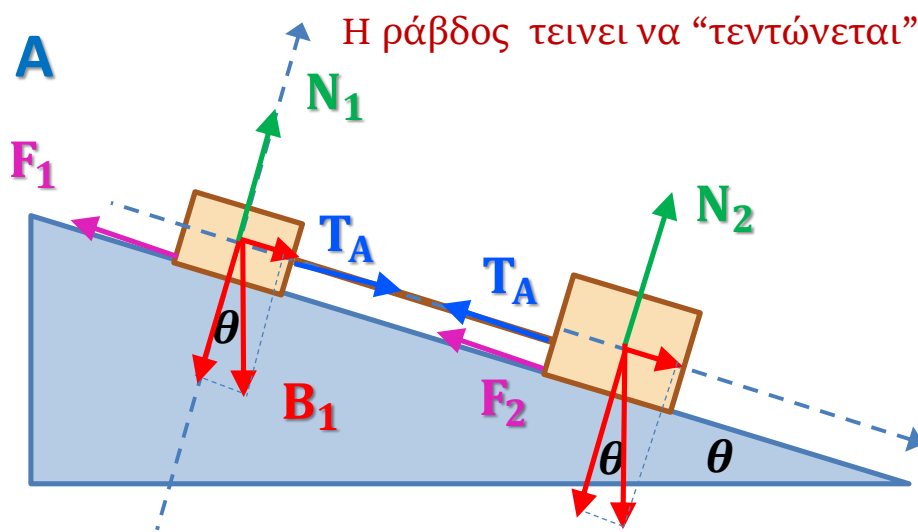
$m_1 = 1.65 \text{ kg}$     $m_2 = 3.30 \text{ kg}$     $\mathbf{B_2}$   
 $\mu_1 = 0.226$     $\mu_2 = 0.113$     $\mu_1 > \mu_2$

$m_1 = 3.30 \text{ kg}$     $m_2 = 1.65 \text{ kg}$     $\mathbf{B_2}$   
 $\mu_1 = 0.113$     $\mu_2 = 0.226$     $\mu_1 < \mu_2$

$$T = \frac{(\mu_1 - \mu_2) g \cos\theta m_1 m_2}{m_1 + m_2}$$

## 2. Ολίσθηση συστήματος σε κεκλιμένο επίπεδο

γ) Ποιές αλλαγές συμβαίνουν εάν εναλλαγούν οι μάζες;



$$m_1 = 1.65 \text{ kg} \quad m_2 = 3.30 \text{ kg} \quad \mathbf{B_2}$$

$$\mu_1 = 0.226 \quad \mu_2 = 0.113 \quad \mu_1 > \mu_2$$

$$m_1 = 3.30 \text{ kg} \quad m_2 = 1.65 \text{ kg} \quad \mathbf{B_2}$$

$$\mu_1 = 0.113 \quad \mu_2 = 0.226 \quad \mu_1 < \mu_2$$

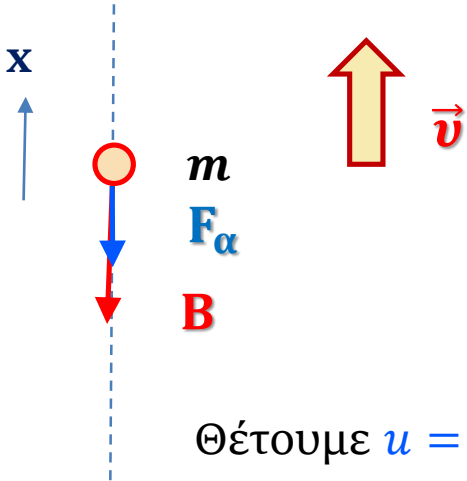
$$T = \frac{(\mu_1 - \mu_2) g \cos\theta m_1 m_2}{m_1 + m_2}$$

$$\mathbf{T_B = -T_A}$$

- 1) Το μέτρο της τάσης εξαρτάται από την διαφορά των συντελεστών τριβής των σωμάτων και τις μάζες τους.
- 2) Αν εναλλαγούν οι μάζες τότε η φορά της τάσης στην ράβδο αλλάζει.

### 3. Κατακόρυφη βολή με αντίσταση

**Μελέτη:** Κατακόρυφη βολή μάζας  $m$  με αρχική ταχύτητα  $v_0$  και αντίσταση  $F_\alpha = -\kappa v$ .



i) Υπολογισμός  $v(t)$

$$\sum F_x = m \alpha \Leftrightarrow -mg - \kappa v = m \alpha \Leftrightarrow \frac{dv(t)}{dt} = -g - \frac{\kappa}{m} v(t)$$

$$\Leftrightarrow \frac{dv}{dt} = -\frac{\kappa}{m} \left( v + \frac{m}{\kappa} g \right) \Leftrightarrow \frac{d}{dt} \left( v + \frac{m}{\kappa} g \right) = -\frac{\kappa}{m} \left( v + \frac{m}{\kappa} g \right)$$

Θέτουμε  $u = u(t) = v + \frac{m}{\kappa} g$

$$\frac{d}{dt} \left( \frac{m}{\kappa} g \right) = 0$$

$$\frac{du}{dt} = -\frac{\kappa}{m} (u) \Rightarrow \frac{1}{u} du = -\frac{\kappa}{m} dt \Rightarrow \int \frac{1}{u} du = \int -\frac{\kappa}{m} dt \Rightarrow \ln u = -\frac{\kappa}{m} t + c_1, \quad c_1 \in \mathbb{R}$$

$$\ln u = \ln e^{-\frac{\kappa}{m} t + c_1} \Rightarrow u = e^{-\frac{\kappa}{m} t + c_1} \Rightarrow u = c e^{-\frac{\kappa}{m} t}, \quad c \in \mathbb{R}$$

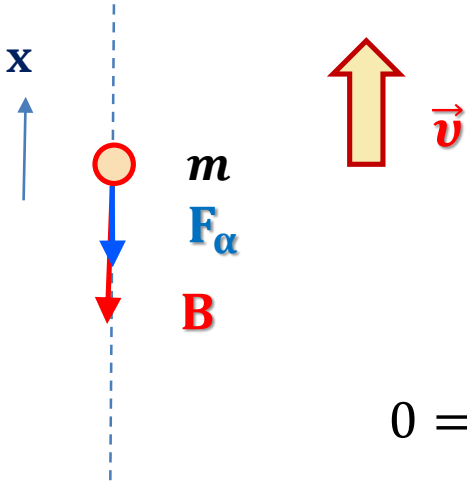
Άρα  $v(t) = u - \frac{m}{\kappa} g = c e^{-\frac{\kappa}{m} t} - \frac{m}{\kappa} g$  Για  $t=0$  έχουμε  $v(0)=v_0$ . Άρα  $c = v_0 + \frac{m}{\kappa} g$

Επομένως

$$v(t) = \left( v_0 + \frac{m}{\kappa} g \right) e^{-\frac{\kappa}{m} t} - \frac{m}{\kappa} g$$

### 3. Κατακόρυφη βολή με αντίσταση

**Μελέτη:** Κατακόρυφη βολή μάζας  $m$  με αρχική ταχύτητα  $v_0$  και αντίσταση  $F_\alpha = -\kappa v$ .



ii) Υπολογισμός χρόνου ανόδου  $t_\alpha$

$$v(t) = \left(v_0 + \frac{m}{\kappa}g\right)e^{-\frac{\kappa}{m}t} - \frac{m}{\kappa}g$$

Για  $t=t_\alpha$  έχουμε  $v=0$ .  
Το σώμα σταματά να ανεβαίνει.

$$0 = \left(v_0 + \frac{m}{\kappa}g\right)e^{-\frac{\kappa}{m}t_\alpha} - \frac{m}{\kappa}g \Rightarrow \left(v_0 + \frac{m}{\kappa}g\right)e^{-\frac{\kappa}{m}t_\alpha} = \frac{m}{\kappa}g$$

$$\Rightarrow e^{-\frac{\kappa}{m}t_\alpha} = \frac{\frac{m}{\kappa}g}{v_0 + \frac{m}{\kappa}g} \Rightarrow e^{-\frac{\kappa}{m}t_\alpha} = \frac{\frac{m}{\kappa}g}{\frac{v_0\kappa + mg}{\kappa}} \Rightarrow e^{-\frac{\kappa}{m}t_\alpha} = \frac{mg}{v_0\kappa + mg}$$

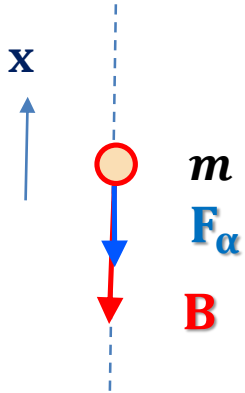
$$\Rightarrow e^{-\frac{\kappa}{m}t_\alpha} = e^{\ln \frac{mg}{v_0\kappa + mg}} \Rightarrow -\frac{\kappa}{m}t_\alpha = \ln \frac{mg}{v_0\kappa + mg} \Rightarrow \frac{\kappa}{m}t_\alpha = \ln \frac{v_0\kappa + mg}{mg}$$

Επομένως

$$t_\alpha = \frac{m}{\kappa} \ln\left(1 + \frac{v_0\kappa}{mg}\right)$$

### 3. Κατακόρυφη βολή με αντίσταση

**Μελέτη:** Κατακόρυφη βολή μάζας  $m$  με αρχική ταχύτητα  $v_0$  και αντίσταση  $F_\alpha = -\kappa v$ .



iii) Υπολογισμός κατακόρυφης απόστασης  $x(t)$

$$v(t) = \left(v_0 + \frac{m}{\kappa}g\right)e^{-\frac{\kappa}{m}t} - \frac{m}{\kappa}g$$

$$\frac{dx(t)}{dt} = \left(v_0 + \frac{m}{\kappa}g\right)e^{-\frac{\kappa}{m}t} - \frac{m}{\kappa}g \Rightarrow dx = \left(v_0 + \frac{m}{\kappa}g\right)e^{-\frac{\kappa}{m}t}dt - \frac{m}{\kappa}gdt$$

$$\Rightarrow \int dx = \int \left(v_0 + \frac{m}{\kappa}g\right)e^{-\frac{\kappa}{m}t}dt - \int \frac{m}{\kappa}gdt \Rightarrow \int dx = \left(v_0 + \frac{m}{\kappa}g\right) \int e^{-\frac{\kappa}{m}t}dt - \int \frac{m}{\kappa}gdt$$

$$\Rightarrow x(t) = \left(v_0 + \frac{m}{\kappa}g\right)\left(-\frac{m}{\kappa}\right)e^{-\frac{\kappa}{m}t} - \frac{m}{\kappa}gt + c, \quad c \in \mathbb{R}$$

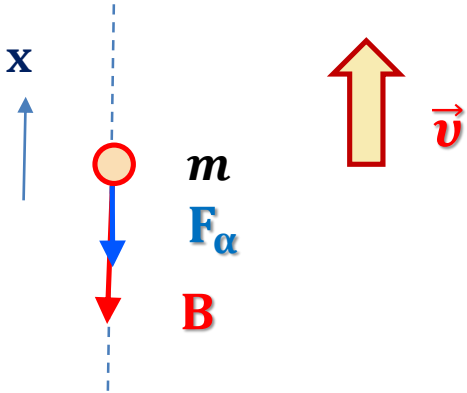
Για  $t=0$  έχουμε  $x(0)=0$ . Άρα  $c = \left(\frac{m}{\kappa}\right)\left(v_0 + \frac{m}{\kappa}g\right)$

Επομένως

$$x(t) = \left(\frac{m}{\kappa}\right)\left(v_0 + \frac{m}{\kappa}g\right)\left(1 - e^{-\frac{\kappa}{m}t}\right) - \frac{m}{\kappa}gt$$

### 3. Κατακόρυφη βολή με αντίσταση

**Μελέτη:** Κατακόρυφη βολή μάζας  $m$  με αρχική ταχύτητα  $v_0$  και αντίσταση  $F_\alpha = -\kappa v$ .



iv) Μέγιστο ύψος ανόδου  $h$

$$t_\alpha = \frac{m}{\kappa} \ln\left(1 + \frac{v_0 \kappa}{mg}\right)$$

Χρόνος ανόδου

$$x(t) = \left(\frac{m}{\kappa}\right) \left(v_0 + \frac{m}{\kappa} g\right) \left(1 - e^{-\frac{\kappa}{m} t}\right) - \frac{m}{\kappa} g t$$

$$h = \left(\frac{m}{\kappa}\right) \left(v_0 + \frac{m}{\kappa} g\right) \left(1 - e^{-\frac{\kappa}{m} \left\{\frac{m}{\kappa} \ln\left(1 + \frac{v_0 \kappa}{mg}\right)\right\}}\right) - \frac{m}{\kappa} g \left\{\frac{m}{\kappa} \ln\left(1 + \frac{v_0 \kappa}{mg}\right)\right\}$$

$$= \left(\frac{m}{\kappa}\right) \left(v_0 + \frac{m}{\kappa} g\right) \left(1 - e^{\ln \frac{mg}{mg + v_0 \kappa}}\right) - g \frac{m^2}{\kappa^2} \ln\left(1 + \frac{v_0 \kappa}{mg}\right)$$

$$= \left(\frac{m}{\kappa}\right) \left(\frac{\kappa v_0 + mg}{\kappa}\right) \left(1 - \frac{mg}{\kappa v_0 + mg}\right) - g \frac{m^2}{\kappa^2} \ln\left(1 + \frac{v_0 \kappa}{mg}\right)$$

Επομένως

$$h = \frac{mv_0}{\kappa} - g \frac{m^2}{\kappa^2} \ln\left(1 + \frac{v_0 \kappa}{mg}\right)$$

# Προσέγγιση συναρτήσεων με σειρά Taylor

Ενίοτε απαιτείται να προχωρήσουμε σε **προσεγγιστικό υπολογισμό** σύνθετων συναρτήσεων ώστε να τις απλοποιήσουμε και να μελετήσουμε τη συμπεριφορά τους κοντά σε μια οριακή τιμή μεταβλητής.

$$x(t) = \left(\frac{m}{\kappa}\right) \left(v_0 + \frac{m}{\kappa} g\right) (1 - e^{-\frac{\kappa}{m}t}) - \frac{m}{\kappa} g t$$

$$t_\alpha = \frac{m}{\kappa} \ln\left(1 + \frac{v_0 \kappa}{m g}\right)$$

Η τιμή των παραπάνω συναρτήσεων εξαρτάται από την μεταβλητή  $\kappa$ . Θέλουμε να μελετήσουμε την τιμή τους για τιμές  $\kappa \rightarrow 0$ .

Ανάπτυξη της τιμής συνεχούς και παραγωγίσιμης συνάρτησης  $f$  με τη βοήθεια δυναμοσειράς κατά Taylor κοντά στο σημείο  $x_0$ :

$$f(x) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(x-x_0)^m}{m!} f^{(m)}(x_0)$$

# Προσέγγιση συναρτήσεων με σειρά Taylor

Παραδείγματα ανάπτυξης συναρτήσεων σε σειρά Taylor γύρω από το σημείο  $x_0=0$

$$f(x) = e^x \quad f'(x) = f''(x) = f'''(x) = \dots = e^x$$

$$f(x) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{(x-x_0)^m}{m!} f^{(m)}(x_0)$$

$$\begin{aligned} f(x) &= \frac{(x-0)^0}{0!} f(0) + \frac{(x-0)^1}{1!} f'(0) + \frac{(x-0)^2}{2!} f''(0) + \frac{(x-0)^3}{3!} f'''(0) + \dots \\ &= 1 + x + \frac{x^2}{2} + \frac{x^3}{6} + \dots \end{aligned}$$

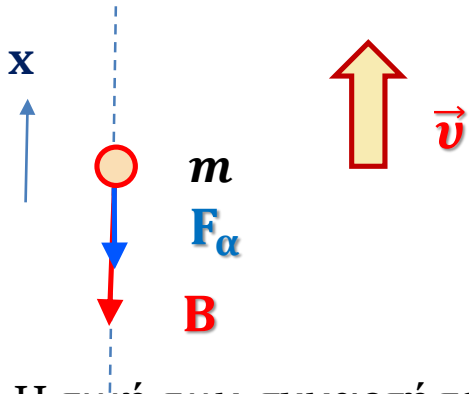
$$f(x) = \ln(x+1) \quad f'(x) = \frac{1}{x+1} \quad f''(x) = -\frac{1}{(x+1)^2} \quad f'''(x) = \frac{2}{(x+1)^3}$$

$$\begin{aligned} f(x) &= \frac{(x-0)^0}{0!} f(0) + \frac{(x-0)^1}{1!} f'(0) + \frac{(x-0)^2}{2!} f''(0) + \frac{(x-0)^3}{3!} f'''(0) + \dots \\ &= 0 + x - \frac{x^2}{2} + \frac{x^3}{3} + \dots \end{aligned}$$



# Προσέγγιση συναρτήσεων με σειρά Taylor

**Μελέτη:** Κατακόρυφη βολή μάζας  $m$  με αρχική ταχύτητα  $v_0$  και αντίσταση  $F_\alpha = -\kappa v$ .



ν) Διερεύνηση

$$v = \left(v_0 + \frac{m}{\kappa} g\right) e^{-\frac{\kappa}{m} t} - \frac{m}{\kappa} g$$

$$x(t) = \left(\frac{m}{\kappa}\right) \left(v_0 + \frac{m}{\kappa} g\right) \left(1 - e^{-\frac{\kappa}{m} t}\right) - \frac{m}{\kappa} g t$$

Η τιμή των συναρτήσεων εξαρτάται από την μεταβλητή  $\kappa$ . **Θέλουμε να μελετήσουμε την τιμή τους για τιμές  $\kappa \rightarrow 0$ .**

$$e^x = 1 + x + \frac{x^2}{2} + \frac{x^3}{6} + \dots$$

$$e^{-\frac{\kappa}{m} t} = 1 + \left(-\frac{\kappa}{m} t\right) + \frac{1}{2} \left(-\frac{\kappa}{m} t\right)^2 + \dots$$

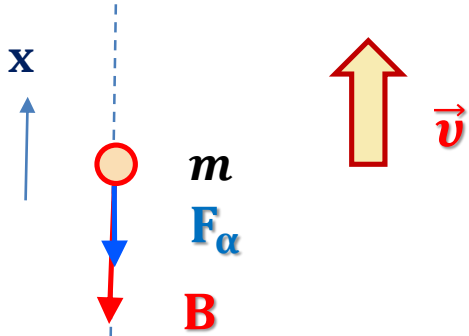
$$v(t) = -\frac{m}{\kappa} g + \left(v_0 + \frac{m}{\kappa} g\right) \left\{1 - \frac{\kappa}{m} t + \frac{1}{2} \frac{\kappa^2}{m^2} t^2 + \dots\right\} = v_0 - g t + \kappa(\dots)$$

Εάν η αντίσταση  $\kappa \rightarrow 0$

$$v(t) = v_0 - g t$$

# Προσέγγιση συναρτήσεων με σειρά Taylor

**Μελέτη:** Κατακόρυφη βολή μάζας  $m$  με αρχική ταχύτητα  $v_0$  και αντίσταση  $F_\alpha = -\kappa v$ .



ν) Διερεύνηση

$$v = \left(v_0 + \frac{m}{\kappa}g\right)e^{-\frac{\kappa}{m}t} - \frac{m}{\kappa}g$$

$$x(t) = \left(\frac{m}{\kappa}\right)\left(v_0 + \frac{m}{\kappa}g\right)\left(1 - e^{-\frac{\kappa}{m}t}\right) - \frac{m}{\kappa}gt$$

Η τιμή των συναρτήσεων εξαρτάται από την μεταβλητή  $\kappa$ . **Θέλουμε να μελετήσουμε την τιμή τους για τιμές  $\kappa \rightarrow 0$ .**

$$1 - e^{-\frac{\kappa}{m}t} = -\left(-\frac{\kappa}{m}t\right) - \frac{1}{2}\left(-\frac{\kappa}{m}t\right)^2 - \frac{1}{6}\left(-\frac{\kappa}{m}t\right)^3 + \dots$$

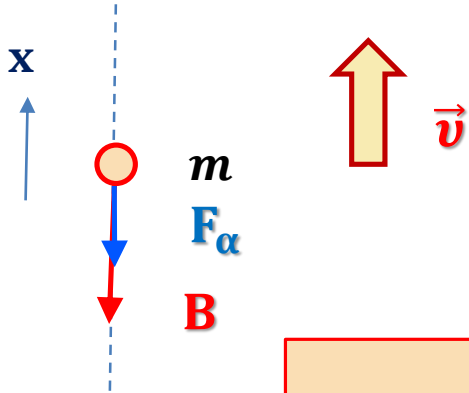
$$x(t) = -\frac{m}{\kappa}gt + \left(\frac{m}{\kappa}\right)\left(v_0 + \frac{m}{\kappa}g\right)\left\{\frac{\kappa}{m}t - \frac{1}{2}\frac{\kappa^2}{m^2}t^2 + \dots\right\} = v_0t - \frac{1}{2}gt^2 + \kappa(\dots)$$

Εάν η αντίσταση  $\kappa \rightarrow 0$

$$x(t) = v_0t - \frac{1}{2}gt^2$$

# Προσέγγιση συναρτήσεων με σειρά Taylor

**Μελέτη:** Κατακόρυφη βολή μάζας  $m$  με αρχική ταχύτητα  $v_0$  και αντίσταση  $F_\alpha = -\kappa v$ .



**v) Διερεύνηση**

$$h = \frac{mv_0}{\kappa} - g \frac{m^2}{\kappa^2} \ln\left(1 + \frac{v_0 \kappa}{mg}\right)$$

$$t_\alpha = \frac{m}{\kappa} \ln\left(1 + \frac{v_0 \kappa}{mg}\right)$$

$$\ln(1 + x) = x - \frac{x^2}{2} + \frac{x^3}{3} + \dots$$

$$\ln\left(1 + \frac{v_0 \kappa}{mg}\right) = \frac{v_0 \kappa}{mg} - \frac{1}{2} \left(\frac{v_0 \kappa}{mg}\right)^2 + \dots$$

$$h = \frac{mv_0}{\kappa} - g \frac{m^2}{\kappa^2} \left\{ \frac{v_0 \kappa}{mg} - \frac{1}{2} \left(\frac{v_0 \kappa}{mg}\right)^2 + \dots \right\} = \frac{1}{2} \frac{v_0^2}{g} + \kappa(\dots)$$

$$t_\alpha = \frac{m}{\kappa} \left\{ \frac{v_0 \kappa}{mg} - \frac{1}{2} \left(\frac{v_0 \kappa}{mg}\right)^2 + \dots \right\} = \frac{v_0}{g} + \kappa(\dots)$$

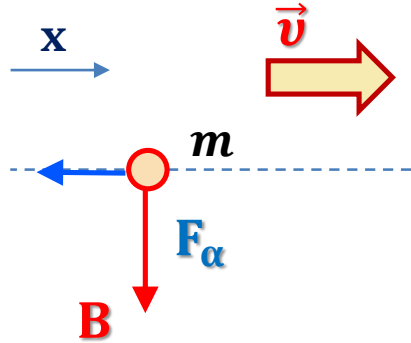
**Εάν η αντίσταση  $\kappa \rightarrow 0$**

$$h = \frac{1}{2} \frac{v_0^2}{g}$$

$$t_\alpha = \frac{v_0}{g}$$

# 4. Κίνηση σε μέσον με αντίσταση

Μελέτη: Κίνηση σε μέσον με αντίσταση  $F_\alpha = -Dv^2$ ,  $D > 0$



i) Υπολογισμός  $v(t)$

$$\sum F_x = m \alpha \Leftrightarrow -D v^2 = m \alpha \Leftrightarrow \frac{dv}{dt} = -\frac{D}{m} v^2 \Leftrightarrow -\frac{1}{v^2} dv = \frac{D}{m} dt$$
$$\Leftrightarrow \int -\frac{1}{v^2} dv = \int \frac{D}{m} dt \Leftrightarrow \frac{1}{v} = \frac{D}{m} t + c, \quad c \in \mathbb{R}$$

Για  $t=0$  θέτουμε  $v(0)=v_0$ . Άρα  $c = \frac{1}{v_0}$

Επομένως

$$v(t) = \frac{v_0}{1 + \frac{D}{m} v_0 t}$$

ii) Υπολογισμός  $x(t)$

$$\frac{dx}{dt} = \frac{v_0}{1 + \frac{D}{m} v_0 t} \Leftrightarrow dx = \frac{v_0}{1 + \frac{D}{m} v_0 t} dt \Leftrightarrow \int dx = v_0 \int \frac{1}{1 + \frac{D}{m} v_0 t} dt$$

$$\Leftrightarrow x(t) = \frac{m}{D} \ln \left( 1 + \frac{D}{m} v_0 t \right) + c, \quad c \in \mathbb{R}$$

Για  $t=0$  θέτουμε  $x(0)=x_0$ . Άρα  $c = x_0$

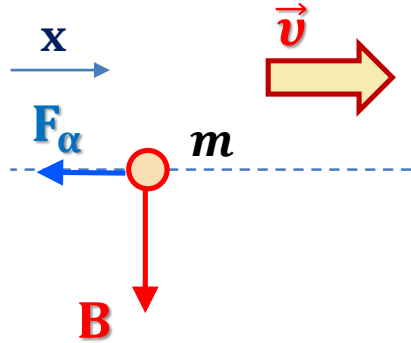
Επομένως

$$x(t) = x_0 + \frac{m}{D} \ln \left( 1 + \frac{D}{m} v_0 t \right)$$

$$\frac{d}{dt} \left( \ln \left( 1 + \frac{D}{m} v_0 t \right) \right) = \frac{D v_0}{m} \frac{1}{1 + \frac{D}{m} v_0 t}$$

# 5. Κίνηση σε μέσον με αντίσταση

**Μελέτη:** Κίνηση σε μέσον με αντίσταση  $F_{\alpha} = -b\sqrt{v}$ ,  $v > 0$



**i) Υπολογισμός  $v(t)$**

*Η παράμετρος ενσωματώνει τη μάζα*

$$\frac{dv}{dt} = -b\sqrt{v} \Leftrightarrow -\frac{1}{\sqrt{v}} dv = b dt \Leftrightarrow \int -\frac{1}{\sqrt{v}} dv = \int b dt$$

$$\Leftrightarrow -2\sqrt{v} = bt + c, \quad c \in \mathbb{R}$$

Για  $t=0$  θέτουμε  $v(0)=v_0$ .

$$\text{Άρα } c = -2\sqrt{v_0}$$

Επομένως

$$v(t) = \left(\sqrt{v_0} - \frac{b}{2}t\right)^2$$

Η ταχύτητα μηδενίζεται  
σε χρόνο

$$\tau = \frac{2\sqrt{v_0}}{b}$$

**ii) Υπολογισμός θέσης  $x(t)$**

$$\frac{d}{dt} \left( \left(\sqrt{v_0} - \frac{b}{2}t\right)^3 \right) = -\frac{3b}{2} \left(\sqrt{v_0} - \frac{b}{2}t\right)^2$$

$$\frac{dx}{dt} = \left(\sqrt{v_0} - \frac{b}{2}t\right)^2 \Leftrightarrow \int dx = \int \left(\sqrt{v_0} - \frac{b}{2}t\right)^2 dt \Leftrightarrow x(t) = -\frac{2}{3b} \left(\sqrt{v_0} - \frac{b}{2}t\right)^3 + c, c \in \mathbb{R}$$

Επομένως

$$x(t) = x_0 + \frac{2}{3b} (\sqrt{v_0})^3 - \frac{2}{3b} \left(\sqrt{v_0} - \frac{b}{2}t\right)^3$$

Για  $t=0$  θέτουμε  $x(0)=x_0$ .

$$\text{Άρα } c = x_0 + \frac{2}{3b} (\sqrt{v_0})^3$$

Η απόσταση  $d$  που θα διανύσει  
μέχρι να ακινητοποιηθεί

$$d = x(\tau) - x_0 = \frac{2}{3b} (\sqrt{v_0})^3$$