

**ΕΙΣΑΓΩΓΙΚΕΣ ΕΞΕΤΑΣΕΙΣ  
ΤΕΚΝΩΝ ΕΛΛΗΝΩΝ ΤΟΥ ΕΞΩΤΕΡΙΚΟΥ ΚΑΙ ΤΕΚΝΩΝ ΕΛΛΗΝΩΝ  
ΥΠΑΛΛΗΛΩΝ ΠΟΥ ΥΠΗΡΕΤΟΥΝ ΣΤΟ ΕΞΩΤΕΡΙΚΟ  
8 ΣΕΠΤΕΜΒΡΙΟΥ 2016 – ΦΥΣΙΚΗ**

**ΑΠΑΝΤΗΣΕΙΣ**

**ΘΕΜΑ Α**

A1 – **β** A2 – **δ** A3 – **γ** A4 – **γ** A5: **Σ Λ Σ Λ Λ**

**ΘΕΜΑ Β**

**B1.α) Σωστό το ii**

β) Αν  $r_1$  και  $r_2$  οι αποστάσεις του σημείου Σ από τις πηγές τότε το πλάτος ταλάντωσης του σημείου Σ είναι:

$$A'_\Sigma = 2A \left| \sin \frac{\pi(r_1 - r_2)}{\lambda} \right| \Rightarrow A'_\Sigma = 2A \left| \sin \frac{\pi(v \cdot t_1 - v \cdot t_2)}{\lambda} \right| \Rightarrow$$

$$A'_\Sigma = 2A \left| \sin \frac{\pi \cdot v \cdot (t_1 - t_2)}{\lambda} \right| \Rightarrow A'_\Sigma = 2A \left| \sin \frac{\pi \cdot \cancel{\chi} \cdot f \cdot \frac{3T}{4}}{\cancel{\chi}} \right| \Rightarrow A'_\Sigma = A\sqrt{2}$$

**B2.α) Σωστό το iii**

Σύμφωνα με την αρχή του Pascal ισχύει:

$$\Delta p_1 = \Delta p_2 \Rightarrow \frac{F_1}{A_1} = \frac{F_2}{A_2} \Rightarrow F_2 = F_1 \frac{A_2}{A_1}$$

**B3.α) Σωστό το iii**

Η συχνότητα του ήχου που ακούει ο παρατηρητής είναι:

$$f_A = \frac{v - v_A}{v} f_S \quad (1)$$

Σε χρόνο  $\Delta t$  η ηχητική πηγή παράγει  $N_S = f_S \cdot \Delta t$  μέγιστα (2)

Στον ίδιο χρόνο στον παρατηρητή φθάνουν

$$N_A = f_A \cdot \Delta t \stackrel{(1)}{\Rightarrow} N_A = \frac{v - v_A}{v} f_S \cdot \Delta t \text{ μέγιστα (3)}$$

Με διαίρεση κατά μέλη των (2) και (3) έχουμε:

$$\frac{N_S}{N_A} = \frac{\cancel{f_S} \cdot \cancel{\Delta t}}{\frac{v - v_A}{v} \cancel{f_S} \cdot \cancel{\Delta t}} \Rightarrow \frac{N_S}{N_A} = \frac{v}{v - v_A} \Rightarrow N_A = \frac{v - v_A}{v} N_S$$

## ΘΕΜΑ Γ

Επειδή το νήμα έχει σταθερό μήκος και δεν ολισθαίνει στην τροχαλία, ισχύουν:

$$v_{cm1} = v_{cm2} = v_{cm} = v_{\gamma\rho} = \omega \cdot R \quad (1)$$

$$a_{cm1} = a_{cm2} = a_{cm} = a_{\gamma\rho} = a_{\gamma\omega\nu} \cdot R \quad (2)$$

**Γ1.** Εφαρμόζουμε τον Θεμελιώδη Νόμο.

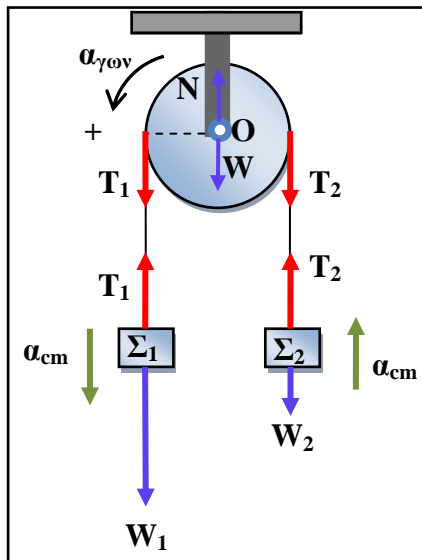
Για τη μεταφορική κίνηση του  $\Sigma_1$ :

$$\Sigma F_1 = m_1 \cdot a_{cm} \stackrel{(2)}{\Rightarrow} w_1 - T_1 = m_1 \cdot a_{\gamma\omega\nu} \cdot R \Rightarrow$$

$$T_1 = m_1 \cdot g - m_1 \cdot a_{\gamma\omega\nu} \cdot R \Rightarrow T_1 = 20 - 0,2 \cdot a_{\gamma\omega\nu} \quad (3)$$

Για τη μεταφορική κίνηση του  $\Sigma_2$

$$\Sigma F_2 = m_2 \cdot a_{cm} \stackrel{(2)}{\Rightarrow} T_2 - w_w = m_2 \cdot a_{\gamma\omega\nu} \cdot R \Rightarrow T_2 = m_2 \cdot g + m_2 \cdot a_{\gamma\omega\nu} \cdot R \Rightarrow$$



$$T_2 = 10 + 0,1 \cdot a_{\gamma\omega\nu} \quad (4)$$

Για την στροφική κίνηση της τροχαλίας:

$$\Sigma \tau_{(O)} = I \cdot a_{\gamma\omega\nu} \Rightarrow$$

$$T_1 \cdot R - T_2 \cdot R = \frac{1}{2} MR^2 a_{\gamma\omega\nu} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow T_1 - T_2 = 0,2 \cdot a_{\gamma\omega\nu} \quad (5)$$

Η (5) λόγω της (3) και (4) γίνεται:

$$20 - 0,2 \cdot a_{\gamma\omega\nu} - (10 + 0,1 \cdot a_{\gamma\omega\nu}) = 0,2 \cdot a_{\gamma\omega\nu} \Rightarrow$$

$$10 = 0,5 \cdot a_{\gamma\omega\nu} \Rightarrow a_{\gamma\omega\nu} = \mathbf{20 \text{ rad/s}^2}$$

**Γ2.** Από την (2) έχουμε:

$$a_{cm} = a_{\gamma\omega\nu} \cdot R \Rightarrow a_{cm} = 20 \cdot 0,1 \Rightarrow a_{cm} = 2 \text{ m/s}^2$$

Έτσι τη χρονική στιγμή  $t_1 = 3 \text{ s}$  το μέτρο της ταχύτητας του σώματος  $\Sigma_1$  είναι:

$$\Rightarrow v_{cm1} = a_{cm1} \cdot t_1 \Rightarrow v_{cm1} = 2 \cdot 3 \Rightarrow v_{cm1} = \mathbf{6 \text{ m/s}}$$

**Γ3.** Την ίδια χρονική στιγμή το σώμα  $\Sigma_1$  μετακινήθηκε κατακόρυφα κατά διάστημα

$$y_1 = \frac{1}{2} a_{cm} \cdot t_1^2 \Rightarrow y_1 = \frac{1}{2} \cdot 2 \cdot 3^2 \Rightarrow y_1 = 9 \text{ m}$$

$$\text{Είναι όμως } N = \frac{y_1}{2\pi R} \Rightarrow N = \frac{9}{2\pi \cdot 0,1} \Rightarrow N = \frac{45}{\pi} \text{ περιστροφές}$$

**Γ4.** Για το σύστημα της τροχαλίας και των δύο σωμάτων, εξωτερικές δυνάμεις είναι μόνο τα βάρη τους και η αντίδραση  $N$  του άξονα της τροχαλίας. Όμως το βάρος της τροχαλίας και η  $N$  δεν έχουν ροπή ως προς τον άξονα περιστροφής ( $O$ ), οπότε

$$\left(\frac{\Delta L}{\Delta t}\right)_{ολ} = \Sigma \tau_{(O)} \Rightarrow \left(\frac{\Delta L}{\Delta t}\right)_{ολ} = w_1 \cdot R - w_2 \cdot R \Rightarrow \left(\frac{\Delta L}{\Delta t}\right)_{ολ} = (m_1 - m_2) \cdot g \cdot R \Rightarrow$$

$$\left(\frac{\Delta L}{\Delta t}\right)_{ολ} = (2 - 1) \cdot 10 \cdot 0,1 \Rightarrow \left(\frac{\Delta L}{\Delta t}\right)_{ολ} = 1 \text{ Kg m}^2/\text{s}^2$$

### ΘΕΜΑ Δ

**Δ1.** Στο σύστημα  $m_1-k$  είναι  $D = k = 100 \text{ N/m}$ . Άρα  $D = m_1 \cdot \omega^2 \Rightarrow \omega = \sqrt{\frac{D}{m_1}} \Rightarrow$   
 $\omega = 10 \text{ rad/s}$ .

Έτσι η εξίσωση απομάκρυνσης της αρμονικής ταλάντωσης σε συνάρτηση με το χρόνο είναι:  $x = 0,4\eta\mu 10t \text{ (S.I.)}$  (1)

Ομοίως η εξίσωση της ταχύτητας σε συνάρτηση με το χρόνο είναι:  
 $v = \omega A \sigma\upsilon\nu\omega t \Rightarrow v = 4\sigma\upsilon\nu 10t \text{ (S.I.)}$  (2)

Για  $t = t_1 = \frac{\pi}{10} \text{ s}$  έχουμε:  $x_1 = 0,4\eta\mu\left(10 \frac{\pi}{10}\right) \Rightarrow x_1 = 0,4\eta\mu\pi \Rightarrow \mathbf{x_1 = 0}$

(2)  $\Rightarrow v_1 = 4\sigma\upsilon\nu\left(10 \frac{\pi}{10}\right) \Rightarrow v_1 = 4\sigma\upsilon\nu\pi \Rightarrow \mathbf{v_1 = -4 \text{ m/s}}$

Επειδή η θετική φορά ορίστηκε στο σχήμα προς τα δεξιά, η φορά της  $v_1$  είναι προς τα αριστερά, δηλαδή ομόρροπη της  $v_2$ .

**Δ2.** Από την διατήρηση της ορμής κατά την πλαστική κρούση, έχουμε:

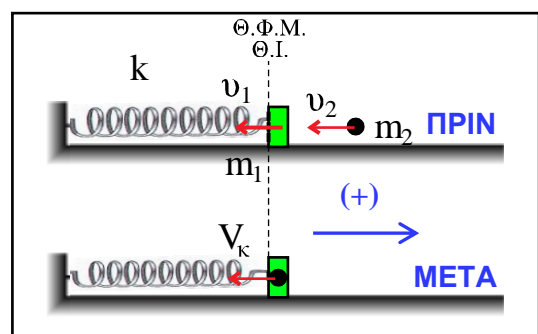
$$\vec{p}_{\pi\upsilon\nu} = \vec{p}_{\mu\epsilon\tau\acute{\alpha}} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow m_1 v_1 + m_2 v_2 = (m_1 + m_2) V_{\kappa} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow 1 \cdot (-4) + 3 \cdot \left(-\frac{20}{3}\right) = (1 + 3) V_{\kappa} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow -4 - 20 = 4 V_{\kappa} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \mathbf{V_{\kappa} = -6 \text{ m/s}}$$



Έτσι το μέτρο της ταχύτητας του συσσωματώματος είναι  $6 \text{ m/s}$  και η φορά της προς τα αριστερά.

**Δ3.** Η κρούση έγινε στη θέση ισορροπίας  $x = 0$ . Επειδή το ελατήριο είναι οριζόντιο η προσθήκη της  $m_2$  στην  $m_1$  δεν μεταβάλλει τη θέση ισορροπίας. Έτσι η ταλάντωση του συσσωματώματος γίνεται με την ίδια θέση ισορροπίας, οπότε η ταχύτητα  $V_K$  είναι η μέγιστη ταχύτητα της νέας αρμονικής ταλάντωσης, για την οποία είναι και πάλι  $D = k = 100 \text{ N/m}$ . Άρα

$$D = (m_1 + m_2) \cdot \omega'^2 \Rightarrow \omega' = \sqrt{\frac{D}{m_1 + m_2}} \Rightarrow \omega' = 5 \text{ rad/s}.$$

$$v_{\max} = V_K \Rightarrow \omega' A' = V_K \Rightarrow 5A' = 6 \Rightarrow A' = 1,2 \text{ m}.$$

$$\text{Άρα } x' = A' \eta\mu(\omega't + \varphi_0) \quad (3)$$

$$\text{Για } t = 0 \text{ είναι } x' = 0 \text{ οπότε η (3) δίνει: } A' \eta\mu\varphi_0 = 0 \Rightarrow \left| \begin{array}{l} \eta\mu\varphi_0 = 0 \Rightarrow \varphi_0 = 0 \\ \text{ή } \varphi_0 = \pi \text{ rad.} \end{array} \right.$$

Όμως

$$v' = \omega' A' \sigma\upsilon\nu(\omega't + \varphi_0) \quad (4)$$

• Αν  $\varphi_0 = 0$  τότε για  $t = 0$  η (4) δίνει:  $v' = \omega' A' \sigma\upsilon\nu 0 > 0$

• Αν  $\varphi_0 = \pi \text{ rad}$  τότε για  $t = 0$  η (4) δίνει:  $v' = \omega' A' \sigma\upsilon\nu \pi < 0$

Επειδή για  $t = 0$  είναι  $v' = V_K < 0$  δεκτή λύση είναι η  $\varphi_0 = \pi \text{ rad}$ .

Έτσι η (3) γράφεται:

$$x' = 1,2 \eta\mu(5t + \pi) \text{ (S.I.)}$$

$$\text{Δ4. Για το } \Sigma_1 : K_{1_{\pi\rho\nu}} = \frac{1}{2} m_1 v_1^2 \Rightarrow K_{1_{\pi\rho\nu}} = 8 \text{ J}.$$

$$K_{1_{\mu\epsilon\tau\acute{\alpha}}} = \frac{1}{2} m_1 V_K^2 \Rightarrow K_{1_{\mu\epsilon\tau\acute{\alpha}}} = 18 \text{ J}.$$

Άρα η μεταβολή της κινητικής ενέργειας του σώματος  $\Sigma_1$  είναι:

$$\Delta K_1 = K_{1_{\mu\epsilon\tau\acute{\alpha}}} - K_{1_{\pi\rho\nu}} \Rightarrow \Delta K_1 = 10 \text{ J}$$

Έτσι το ποσοστό επί τοις % της μεταβολής της κινητικής ενέργειας του σώματος  $\Sigma_1$  είναι:

$$\Delta K_1 \% = \frac{\Delta K_1}{K_{1_{\pi\rho\nu}}} \cdot 100\% \Rightarrow \Delta K_1 \% = \frac{10}{8} \cdot 100\% \Rightarrow \Delta K_1 \% = 125\%.$$