

BIT 100 Fysikk

Eksamen 03.12.09 - Løsningsforslag.

OPPGAVE 1.

(a) Gitt posisjonsvektoren:

$$\vec{\mathbf{r}}(t) = [(30.0 \text{ m/s}) t] \hat{i} + [(40.0 \text{ m/s}) t - (5.00 \text{ m/s}^2) t^2] \hat{j}$$

(i) Momentan hastighetsvektor $\vec{\mathbf{v}}(t)$ er gitt ved:

$$\vec{\mathbf{v}}(t) = \frac{d\vec{\mathbf{r}}(t)}{dt} = (30.0 \text{ m/s}) \hat{i} + [(40.0 \text{ m/s}) - (10.0 \text{ m/s}^2) t] \hat{j}$$

(ii) Momentan akselerasjonsvektor $\vec{\mathbf{a}}(t)$ er gitt ved:

$$\vec{\mathbf{a}}(t) = \frac{d\vec{\mathbf{v}}(t)}{dt} = -(10.0 \text{ m/s}^2) \hat{j}$$

(b) For bevegelse med konstant akselerasjon har vi bevegelsesligningene:

$$\begin{aligned}\vec{\mathbf{v}}(t) &= \vec{\mathbf{v}}_i + \vec{\mathbf{a}} t \\ \vec{\mathbf{r}}(t) &= \vec{\mathbf{r}}_i + \vec{\mathbf{v}}_i t + \frac{1}{2} \vec{\mathbf{a}} t^2\end{aligned}$$

Det følger at ($\vec{\mathbf{v}}_i = 0 \text{ m/s}$ og $\vec{\mathbf{r}}_i = (10.0 \text{ m}) \hat{i}$):

(i) Hastighets og posisjonsvektor blir:

$$\begin{aligned}\vec{\mathbf{v}}(t) &= [(6.00 \text{ m/s}^2) t] \hat{i} + [(4.00 \text{ m/s}^2) t] \hat{j} \\ \vec{\mathbf{r}}(t) &= (10.0 \text{ m}) \hat{i} + [(3.00 \text{ m/s}^2) t^2] \hat{i} + [(2.00 \text{ m/s}^2) t^2] \hat{j} \\ &= [(10.0 \text{ m}) + (3.00 \text{ m/s}^2) t^2] \hat{i} + [(2.00 \text{ m/s}^2) t^2] \hat{j}\end{aligned}$$

- (ii) Fra uttrykket for posisjonsvektoren, $\vec{\mathbf{r}}(t)$, ovenfor har vi at koordinatene $x = x(t)$ og $y = y(t)$ blir:

$$\begin{aligned}x &= (10.0 \text{ m}) + (3.00 \text{ m/s}^2) t^2 \\y &= (2.00 \text{ m/s}^2) t^2\end{aligned}$$

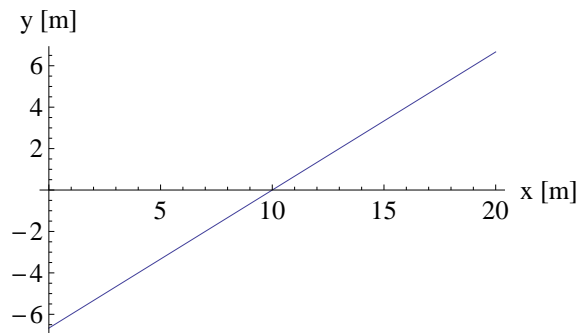
Ved å eliminere t^2 mellom disse to ligningene finner vi at

$$x = (10.0 \text{ m}) + \frac{3}{2} y$$

eller

$$y = y(x) = \frac{2}{3} x - \frac{20.0}{3} \text{ m}$$

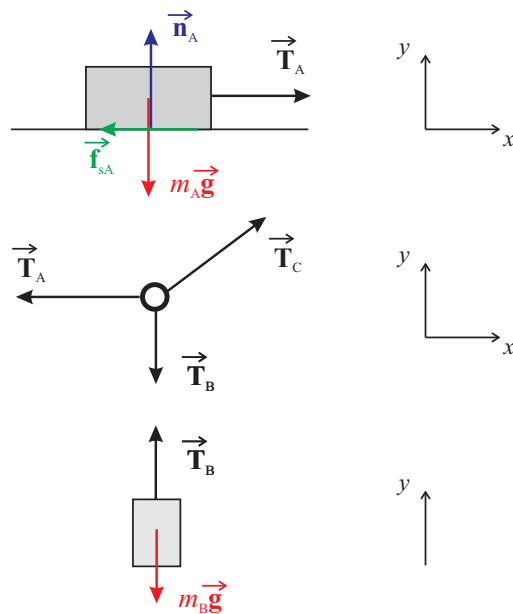
Dette er ligningen for en rett linje. Banen er skissert i figur 1.



Figur 1: Skisse av den rettlinjede banen $y(x)$.

OPPGAVE 2.

(a) Vi starter med å tegne frilegemediagrammer:



Figur 2: Frilegemediagram.

Newtons 2. lov for massen m_A :

$$\begin{aligned}T_A - f_{sA} &= 0 \\n_A - m_A g &= 0\end{aligned}$$

Likevekt for O-ringen:

$$\begin{aligned}T_C \cos \theta - T_A &= 0 \\T_C \sin \theta - T_B &= 0\end{aligned}$$

Newtons 2. lov for massen m_B :

$$T_B - m_B g = 0$$

Vi har videre

$$f_{sA} = \mu n_A = \mu m_A g \quad \mu \in (0, \mu_s)$$

Det følger at:

$$T_A = \mu m_A g$$

$$T_B = m_B g$$

samt

$$T_C = \frac{T_A}{\cos \theta} = \frac{T_B}{\sin \theta}$$

Kombinert gir dette:

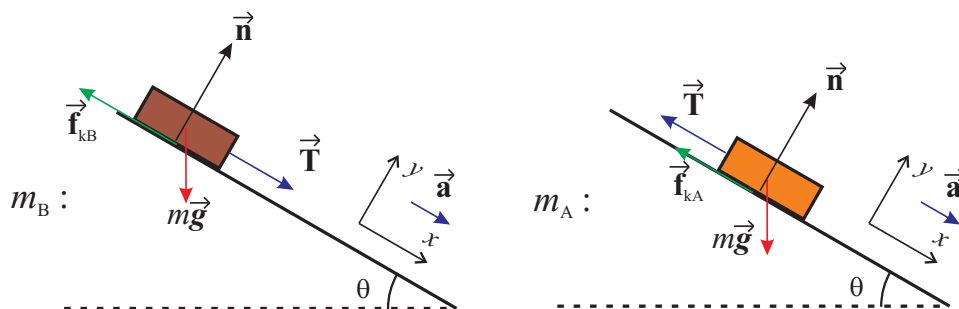
$$\frac{m_B g}{\sin \theta} = \frac{\mu m_A g}{\cos \theta} \quad \Downarrow$$

$$m_B = \mu m_A \tan \theta$$

Maksimal verdi for massen m_B får vi når statisk friksjon 'utnyttes fullt ut'. Parameteren μ settes da til verdien av den statiske friksjonskoeffisienten μ_s . Maksimalverdien for m_B , $m_{B,\max}$, blir da:

$$m_{B,\max} = \mu_s m_A \tan \theta$$

(b) Vi starter med å tegne frilegemediagrammer for hver enkelt kloss:



Figur 3: Frilegemediagram.

Setter opp Newtons 2. lov for de to klossene. Siden de beveger seg som ett objekt, vil $a_{Ax} = a_{Bx} = a$, mens $a_{Ay} = a_{By} = 0$, da det ikke er akselerasjon i denne retningen. Videre setter vi $m_A = m_B = m$. Vi har:

- Masse m_A :

$$m g \sin \theta - f_{kA} - T = m a$$

- Masse m_B :

$$T + m g \sin \theta - f_{kB} = m a$$

- Normalkraft n :

Siden klossenes har samme masse vil de erfare samme normalkraft:

$$n - m g \cos \theta = 0$$

For kinetisk friksjon er $f_k = \mu_k n$, slik at i vårt problem vil:

$$f_{kA} = \mu_{kA} n \quad \text{og} \quad f_{kB} = \mu_{kB} n$$

Kombinert sitter vi igjen med følgende to ligninger:

$$m g \sin \theta - \mu_{kA} m g \cos \theta - T = m a$$

$$T + m g \sin \theta - \mu_{kB} m g \cos \theta = m a$$

Adderer vi disse ligningene eliminerer vi snordraget:

$$2 m g \sin \theta - (\mu_{kA} + \mu_{kB}) m g \cos \theta = 2 m a$$

Og følgelig

$$\begin{aligned} a &= g \sin \theta - \frac{1}{2} (\mu_{kA} + \mu_{kB}) g \cos \theta \\ &= g \left[\sin \theta - \frac{1}{2} (\mu_{kA} + \mu_{kB}) \cos \theta \right] \\ &= g \sin \theta \left[1 - \frac{1}{2} (\mu_{kA} + \mu_{kB}) \cot \theta \right] \end{aligned}$$

Her er $\cot \theta = \cos \theta / \sin \theta = 1 / \tan \theta$.

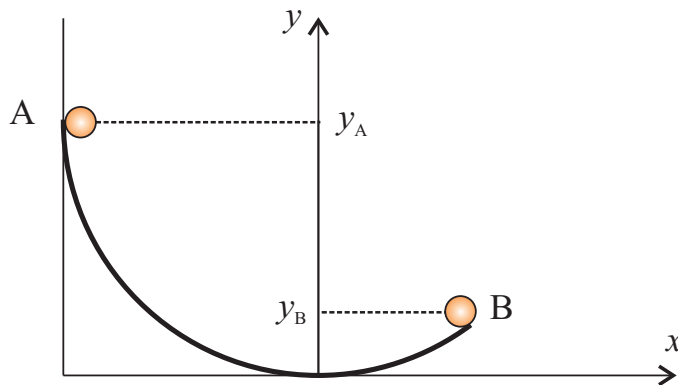
OPPGAVE 3.

(a) Samlet kinetisk energi:

$$\begin{aligned} K &= \frac{1}{2} m v_{\text{CM}}^2 + \frac{1}{2} I_{\text{CM}} \omega^2 \quad \Downarrow \\ &= \frac{1}{2} m v_{\text{CM}}^2 + \frac{1}{2} \left(\frac{2}{3} m r_0^2 \right) \left(\frac{v_{\text{CM}}}{r_0} \right)^2 \quad \Downarrow \\ &= \frac{1}{2} m v_{\text{CM}}^2 + \frac{1}{3} m v_{\text{CM}}^2 \\ &= \frac{5}{6} m v_{\text{CM}}^2 \end{aligned}$$

Den kinetiske energien er sammensatt av et translasjonsbidrag og et rotasjonsbidrag. Rullebetingelsen gir sammenhengen mellom massesenterfarten, v_{CM} , og rotasjonsfarten, ω : $\omega = v_{\text{CM}}/r_0$.

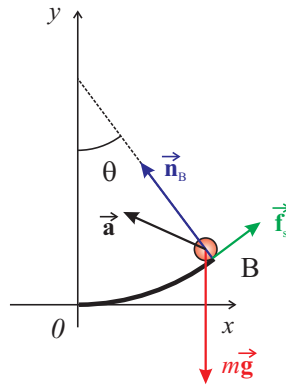
(b) Energibevaring:



Figur 4: Figuren angir aktuelle posisjoner nytted under energibetraktningene i punkt (b). Merk at vi tar hensyn til kulens utstrekning. All posisjonsangivelse refererer til massesenteret.

$$\begin{aligned}
m g y_A &= m g y_B + \frac{5}{6} m v_{\text{CM,B}}^2 \quad \Downarrow \\
v_{\text{CM,B}}^2 &= \frac{6}{5} g (y_A - y_B) \quad \Downarrow \\
&= \frac{6}{5} g \{R_0 - [R_0 - (R_0 - r_0) \cos \theta]\} \quad \Downarrow \\
&= \frac{6}{5} g (R_0 - r_0) \frac{4}{5} \quad \Updownarrow \\
&= \frac{24}{25} g (R_0 - r_0) \quad \Downarrow \\
v_{\text{CM,B}} &= \frac{2}{5} \sqrt{6 g (R_0 - r_0)}
\end{aligned}$$

(c)

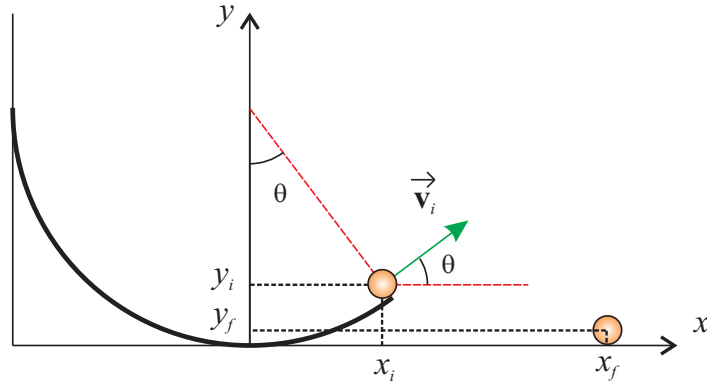


Figur 5: Frilegemediagram for ballen i posisjon B. Friksjonskraftens retning bestemmes ved at det tilhørende momentet skal redusere ballens vinkelhastighet.

Nettokraften mot banens sentrum svarer for ballens sentripetalakselerasjon.

$$\begin{aligned}
n_B - m g \cos \theta &= m \frac{v_{\text{CM,B}}^2}{R_0 - r_0} \quad \Downarrow \\
n_B &= m g \frac{4}{5} + m \frac{24}{25} g \\
&= \frac{44}{25} m g
\end{aligned}$$

(d) Vi har nå en prosjektilbevegelse ‘styrt av’ gravitasjon.



Figur 6: Figur som angir begynnelse og sluttposisjonene for ‘prosjektil’-bevegelsen. All posisjonsangivelse refererer seg til massesenteret.

Koordinater begynnelsepunkt:

$$\begin{aligned}x_i &= x_B = (R_0 - r_0) \sin \theta \\y_i &= y_B = R_0 - (R_0 - r_0) \cos \theta\end{aligned}$$

x og y -komponentene av begynneshastigheten.

$$\begin{aligned}v_{xi} &= v_{CM,B} \cos \theta \\v_{yi} &= v_{CM,B} \sin \theta\end{aligned}$$

Koordinater slutt punkt:

$$\begin{aligned}x_f &= x_C \quad \text{størrelsen vi søker} \\y_f &= y_C = r_0\end{aligned}$$

Aktuelle tallverdier:

$$v_{CM,B} = \frac{2}{5} \sqrt{6 \cdot (9.80 \text{ m/s}^2) \cdot [(45.7 - 3.2) \times 10^{-2} \text{ m}]} = 2.00 \text{ m/s}$$

$$v_{xi} = \frac{4}{5} v_{CM,B} = 1.60 \text{ m/s}$$

$$v_{yi} = \frac{3}{5} v_{CM,B} = 1.20 \text{ m/s}$$

$$x_i = \frac{3}{5} (R_0 - r_0) = 0.255 \text{ m}$$

$$y_f - y_i = -[(R_0 - r_0) (1 - \cos \theta)] = -\frac{1}{5} (R_0 - r_0) = -0.085 \text{ m}$$

Bevegelsesligningen for ballens y -posisjon gir oss da en annengradsligning (enheter er utelatt, $[t] = \text{s}$) for t , tidsintervallet fra ballen forlater banen til den lander.

$$\begin{aligned} 4.90 t^2 - 1.20 t - 0.085 &= 0 \quad \Downarrow \\ t &= \frac{1.20 + \sqrt{(1.20)^2 + (0.34) \cdot (4.90)}}{9.80} \text{ s} \\ &= 0.302 \text{ s} \end{aligned}$$

En har her nyttet +fortegnet foran $\sqrt{\quad}$. Det negative fortegnet er forkastet da det vil gi $t < 0$ ('negativ tid'). I praksis svarer dette til løsningen en ville få dersom en kunne forlenge banebevegelsen mot venstre.

Dette gir oss verdien for x -koordinaten til landingspunktet, $x_f = x_C$:

$$\begin{aligned} x_C &= x_f = x_i + v_{xi} t \\ &= 0.255 \text{ m} + (1.60 \text{ m/s}) \cdot (0.302 \text{ s}) \\ &= 0.738 \text{ m} \end{aligned}$$

- (e) Fra bevegelsesligningene har vi at ballens hastighetskomponenter i x - og y -retning i landingsøyeblikket er:

$$\begin{aligned} v_{\text{CM},Cx} &= v_{xf} = v_{xi} = 1.60 \text{ m/s} \\ v_{\text{CM},Cy} &= v_{yf} = v_{yi} - g t = 1.20 \text{ m/s} - (9.80 \text{ m/s}^2) \cdot (0.302 \text{ s}) = -1.76 \text{ m/s} \end{aligned}$$

Og massesenterfarten i landingsøyeblikket, $v_{\text{CM},C}$, blir følgelig:

$$v_{\text{CM},C} = \sqrt{v_{\text{CM},Cx}^2 + v_{\text{CM},Cy}^2} = 2.38 \text{ m/s}$$

Siden ballen ikke erfarer noe netto kraftmoment under bevegelsen fra B til C, vil rotasjonshastigheten ikke endre seg:

$$\omega_C = \omega_B = \frac{v_{\text{CM},B}}{r_0} = \frac{2.00 \text{ m/s}}{(3.20 \times 10^{-2} \text{ m})} = 62.5 \text{ rad/s}$$

OPPGAVE 4.

(a) Treghetsmomentet om massesenteret, I_{CM} , er gitt ved:

$$\begin{aligned} I_{\text{CM}} &= \int x^2 dm \\ &= \frac{M}{d} \int_{-d/2}^{d/2} x^2 dx \\ &= \frac{M}{d} \left[\frac{1}{3} x^3 \Big|_{-d/2}^{d/2} \right] \\ &= \frac{1}{3} \frac{M}{d} \left[\frac{d^3}{8} - \left(-\frac{d^3}{8} \right) \right] \\ &= \frac{1}{12} M d^2 \end{aligned}$$

(b) Nytt Steiners sats til å forskyve rotasjonsaksen fra CM til O:

$$\begin{aligned} I_{\text{O}} &= I_{\text{CM}} + M \left(\frac{d}{2} \right)^2 \\ &= \frac{1}{12} M d^2 + \frac{1}{4} M d^2 \\ &= \frac{1}{3} M d^2 \end{aligned}$$

Samlet bidrag fra alle fire stengene gir oss da det søkte treghetsmomentet:

$$I = 4 I_{\text{O}} = \frac{4}{3} M d^2$$

(c) Kaller spinnet til kula om O for $\vec{\mathbf{L}}_{\text{K}}$. Det følger at umiddelbart før støtet vil:

$$\begin{aligned} \vec{\mathbf{L}}_{\text{K}} &= \vec{\mathbf{r}} \times \vec{\mathbf{p}} \\ &= m_{\text{K}} (\vec{\mathbf{r}} \times \vec{\mathbf{v}}_i) \\ &= \frac{1}{3} M [d \hat{i} \times v_i (-\sin \theta \hat{i} + \cos \theta \hat{j})] \\ &= \frac{1}{3} M d v_i \cos \theta (\hat{i} \times \hat{j}) \\ &= \frac{1}{3} M d v_i \cos \theta \hat{k} . \end{aligned}$$

(d) Tilsvarende kalles spinnet til ‘krysset’ om O for $\vec{\mathbf{L}}_k$.

$$\begin{aligned}\vec{\mathbf{L}}_k &= I \vec{\boldsymbol{\omega}}_i \\ &= -\frac{4}{3} M d^2 \omega_i \hat{k}\end{aligned}$$

Her er $\omega_i = |\vec{\boldsymbol{\omega}}_i| = 2.00 \text{ rad/s}$.

Systemets samlede spinn, $\vec{\mathbf{L}}_i$, umiddelbart før støtet er da:

$$\begin{aligned}\vec{\mathbf{L}}_i &= \frac{1}{3} M d (v_i \cos \theta - 4 d \omega_i) \hat{k} \quad \Downarrow \\ &= \frac{1}{3} \cdot (0.300 \text{ kg}) \cdot (0.500 \text{ m}) [(12.0 \text{ m/s}) \cdot 0.500 - 4 \cdot (0.500 \text{ m}) \cdot (2.00 \text{ rad/s})] \hat{k} \\ &= (0.100 \text{ kgm}^2/\text{s}) \hat{k}\end{aligned}$$

(e) Systemet erfarer ikke noe netto ytre kraftmoment i z -retningen. Rotasjonsaksen er friksjonsløs og tyngdekraften bidrar ikke til noe kraftmoment i z -retningen. Spinnsatsen gir oss da:

$$\frac{dL_z}{dt} = 0 \quad \Leftrightarrow \quad L_{zi} = L_{zf}$$

Systemet ‘kryss’ + kule har treghetsmomentet I' om rotasjonsaksen.

$$\begin{aligned}I' &= I + m_k d^2 \\ &= \frac{4}{3} M d^2 + \frac{1}{3} M d^2 \\ &= \frac{5}{3} M d^2 \quad \Downarrow \\ &= \frac{5}{3} (0.300 \text{ kg}) \cdot (0.500 \text{ m})^2 \\ &= 0.125 \text{ kgm}^2\end{aligned}$$

Bevaring av systemets spinn i kollisjonen gir oss:

$$\begin{aligned} I' \omega_f &= L_{zi} \Downarrow \\ (0.125 \text{ kgm}^2) \omega_f &= (0.100 \text{ kgm}^2/\text{s}) \Downarrow \\ \omega_f &= 0.800 \text{ rad/s} \end{aligned}$$

Rotasjonen er positiv (mot klokken, høyrehåndsbevegelse når tommelen er rettet langs z -aksen). 'Krysset' + kule har motsatt omløpsretning enn den 'krysset' hadde innledningsvis.