

1. (א) האדם נע במעגל בקצב קבוע ולכן:

$$\vec{g} = \frac{v^2}{R} \hat{r} = R\omega^2 \hat{r}$$

האדם מרגיש תאוצה כלפי חוץ, כי הנורמל ששומר אותו בתנועה מעגלית הוא כלפי פנים.  
 (ב) i. נפתור קודם בקור' קרטזיות. נניח כי ברגע הקפיצה ( $t = 0$ ) ראש האדם פונה בכיוון  $\hat{y}'$  של המערכת המסתובבת. מרגע הניתוק מהדופן (ועד החזרה אליה) לא פועלים על האדם כוחות אמיתיים ולכן

$$\vec{a} = 0$$

בנוסף לכך

$$\vec{\omega} \times \hat{x}' = \omega \hat{y}' \quad ; \quad \vec{\omega} \times \hat{y}' = -\omega \hat{x}'$$

לכן המשוואה

$$\vec{a}' = \vec{a} - 2\vec{\omega} \times \vec{v}' - \vec{\omega} \times (\vec{\omega} \times \vec{r}')$$

תהפוך ל

$$\begin{cases} \ddot{x}' = 2\omega \dot{y}' + \omega^2 x' \\ \ddot{y}' = -2\omega \dot{x}' + \omega^2 y' \end{cases}$$

ניתן לפתור גם בקור' פולריות (שימו לב,  $r, \theta, \hat{r}, \hat{\theta}$  נמדדים יחסית למערכת הגליל ולא יחסית למערכת צופה מבחוץ). אנו יודעים כי בקור' פולריות

$$\vec{v}' = \dot{r} \hat{r} + r \dot{\theta} \hat{\theta}$$

-1

$$\vec{a}' = (\ddot{r} - r\dot{\theta}^2) \hat{r} + (2\dot{r}\dot{\theta} + r\ddot{\theta}) \hat{\theta}$$

כמו כן הקשר בין התאוצות בשתי המערכות ניתן ע"י

$$\vec{a}' = \vec{a} - 2\vec{\omega} \times \vec{v}' - \vec{\omega} \times (\vec{\omega} \times \vec{r}')$$

כאשר, שוב,  $\vec{a} = 0$  מרגע שמתנתקים מהדופן. בנוסף

$$\vec{\omega} \times \hat{r} = \omega \hat{\theta} \quad ; \quad \vec{\omega} \times \hat{\theta} = -\omega \hat{r}$$

מכל הקשרים הללו ( $\vec{a}'$  לפי קור' פולריות, ו- $\vec{a}'$  לפי מעבר בין מערכות)

$$(\ddot{r} - r\dot{\theta}^2) \hat{r} + (2\dot{r}\dot{\theta} + r\ddot{\theta}) \hat{\theta} = 0 - 2\omega \dot{r} \hat{\theta} + 2\omega r \dot{\theta} \hat{r} + \omega^2 r \hat{r}$$

כלומר

$$\ddot{r} = r(\dot{\theta}^2 + 2\omega \dot{\theta} + \omega^2) = r(\omega + \dot{\theta})^2$$

$$\ddot{\theta} = -2\frac{\dot{r}}{r}(\omega + \dot{\theta})$$

ii. במערכת של צופה חיצוני, מכיוון שלא פועלים על האדם כוחות, האדם נע במסלול ישר:

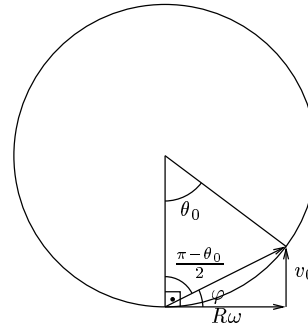
$$\vec{a} = 0$$

כלומר במהירות

$$\vec{v} = v_0 \hat{y} + R\omega \hat{x}$$

כאשר המהירות  $R\omega$ , נובעת מכך שברגע הקפיצה האדם נע בכיוון  $\hat{x}$  יחד עם מעטפת הגליל. מהירות מעטפת הגליל היא  $R\omega$ .

(ג) הכי קל לפתור את השאלה במערכת של צופה חיצוני. לו הגליל לא היה מסתובב (אבל האדם היה קופץ עם אותה מהירות התחלתית  $\vec{v} = R\omega \hat{x} + v_0 \hat{y}$ , אזי המסלול היה נראה:



כלומר

$$\theta_0 = \frac{\pi - 2(\frac{\pi}{2} - \varphi)}{2} = \varphi$$

כאשר

$$\varphi = \tan^{-1} \frac{v_0}{R\omega}$$

מכאן, שהמרחק לאורך פני הגליל, לו הגליל לא הסתובב, היה  $R\theta_0$ . במשך הזמן הזה הגליל כן הסתובב, כך שהמרחק (לאורך פני הגליל) בעיני צופה מסתובב, הוא למעשה

$$\Delta x' = R\theta_0 - R\omega t$$

כעת, נותר למצוא את  $t$ . נמצא אותו מאורך המיתר והמהירות ההתחלתית. אורך המיתר הוא  $2R \sin \frac{\theta_0}{2}$ , ומהירות האדם היא  $\sqrt{v_0^2 + (R\omega)^2}$ . לכן

$$t = \frac{2R \sin \frac{\theta_0}{2}}{\sqrt{v_0^2 + (R\omega)^2}}$$

כך שמקבלים לבסוף

$$\Delta x' = R\theta_0 - R\omega \frac{2R \sin \frac{\theta_0}{2}}{\sqrt{v_0^2 + (R\omega)^2}}$$

כאשר

$$\theta_0 = \tan^{-1} \frac{v_0}{R\omega}$$

שאלה 2

א. נניח שהגוף נמצא בתחילת דרכו  $v_x = 0$ . המערכת החדשה של המשוואות היא  $v_x = u$  ויש לה פתרון כללי  $f = \beta(u - v_x)$ . כעת נניח שהגוף נמצא במצב של שקט  $v_x = 0$  ונניח שהגוף נמצא במצב של שקט  $v_x = 0$ .

$$\beta(u - v_x) = m \dot{v}_x$$

$$\Rightarrow \dot{v}_x = -\frac{\beta}{m} v_x + \frac{\beta}{m} u$$

נשתמש במתודה של הפרדת משתנים. נניח  $v_x = u + w$  ונציב במשוואה. נקבל  $\dot{w} = -\frac{\beta}{m} w$  ונפתור. נקבל  $w = A e^{-\frac{\beta}{m} t}$  ונציב בחזרה.

$$v_x = A e^{-\frac{\beta}{m} t} + u$$

נציב  $t=0$  ונפתור.

$$v_x(t=0) = A + u = 0 \Rightarrow A = -u$$

$$\Rightarrow v = u(1 - e^{-\frac{\beta}{m} t})$$

ב. נניח שהגוף נמצא במצב של שקט  $v_y = 0$ . המערכת החדשה של המשוואות היא  $v_y = 0$  ויש לה פתרון כללי  $f = -mg + \rho V g - \beta v_y = m \dot{v}_y$ . כעת נניח שהגוף נמצא במצב של שקט  $v_y = 0$  ונניח שהגוף נמצא במצב של שקט  $v_y = 0$ .

$$F = -mg + \rho V g - \beta v_y = m \dot{v}_y$$

$$\Rightarrow \dot{v}_y = -\frac{\beta}{m} v_y + \frac{(\rho V - m)g}{m}$$

$$v_y = A e^{-\frac{\beta}{m} t} + \frac{(\rho V - m)g}{m} \cdot \frac{m}{\beta}$$

$$= A e^{-\frac{\beta}{m} t} + \frac{(\rho V - m)g}{\beta}$$

$$v_y(t=0) = A + \frac{(\rho V - m)g}{\beta} = 0$$

$$\Rightarrow v_y = \frac{(\rho V - m)g}{\beta} (1 - e^{-\frac{\beta}{m} t})$$

$$y = \int v_y dt$$

$$\Rightarrow y = \frac{(\rho V - m)gt}{\beta} + \frac{(\rho V - m)g}{\beta} \cdot \frac{m}{\beta} e^{-\frac{\beta}{m}t} + C$$

$$y(t=0) = \frac{m(\rho V - m)g}{\beta^2} + C = 0 \quad \text{: Anfangswert}$$

$$\Rightarrow y = \frac{(\rho V - m)gt}{\beta^2} + \frac{(\rho V - m) \cdot m g}{\beta^2} \left( e^{-\frac{\beta}{m}t} - 1 \right)$$



מכיוון שגוף השמאלני נמצא בהתאמה יש בו כוח שיושם עליו כוח פנימי בלבד.  
כך אנו רואים שהתאמה המרכזית היא כוחות פנימיים ויש להם כוחות שיושם עליהם.

הכוחות המופיעים הם  $m_1$ :  
X:  $N_1 - m_1 a = 0$  (הכוחים שיש להם כוחות שיושם עליהם)

אורך התאמה הקטנה כאשר הכוחות הפנימיים והכוחות הפנימיים שיש להם כוחות שיושם עליהם.  
Y:  $f_1 - m_1 g + T = 0$

הכוחות הפנימיים הם  $f_1 = \mu N_1 = \mu m_1 a$

הכוחות המופיעים הם  $m_2$ :  
X:  $T - m_2 a - f_2 = 0$  (הכוחות שיש להם כוחות שיושם עליהם)

Y:  $-m_2 g + N_2 = 0$  (הכוחות הפנימיים והכוחות הפנימיים שיש להם כוחות שיושם עליהם)

$f_2 = \mu N_2 = \mu m_2 g$

הכוחות הפנימיים הם  $m_2 a + \mu m_2 g + \mu m_1 a - m_2 g = 0$

$\Rightarrow (L-b)a + \mu(L-b)g + \mu l_0 a - l_0 g = 0$

$\Rightarrow l_0 = \frac{L(a + \mu g)}{a(1-\mu) + g(1+\mu)}$  (הכוחות הפנימיים)

הכוחות הפנימיים הם  $m_1$ :  
הכוחות הפנימיים והכוחות הפנימיים שיש להם כוחות שיושם עליהם.  
הכוחות הפנימיים והכוחות הפנימיים שיש להם כוחות שיושם עליהם.  
הכוחות הפנימיים והכוחות הפנימיים שיש להם כוחות שיושם עליהם.

X:  $N_1 - m_1 a = 0$

Y:  $T - m_1 g - f_1 = 0$   
 $f_1 = \mu N_1 = \mu m_1 a$

הכוחות המופיעים הם  $m_2$

X:  $T - m_2 a + f_2 = 0$

Y:  $-m_2 g + N_2 = 0$

$f_2 = \mu N_2 = \mu m_2 g$

$m_2 a - \mu m_2 g - \mu m_1 a + m_1 g = 0$

הכוחות הפנימיים:

$$\Rightarrow (L-l_0)a - \mu(l_0-l_0)g - \mu l_0 a + l_0 g = 0$$

$$l_0 = \frac{(a-\mu g)L}{a(1+\mu) + g(1-\mu)}$$

הגובה המינימלי

הגובה המינימלי של המגדל הוא  $l_0$  וזהו הגובה המינימלי של המגדל.