

ΤΑΛΑΝΤΩΣΗ ΟΜΟΓΕΝΟΥΣ ΡΑΒΔΟΥ

Έστω μια ομογενής ράβδος AB μήκους L και μάζας M , η οποία αναρτάται από το ένα της άκρο A , ώστε να μπορεί να περιστρέφεται χωρίς τριβές γύρω από άξονα που διέρχεται από A . (όπως φαίνεται στο παρακάτω σχήμα)

Εκτρέπουμε τη ράβδο από τη θέση ισορροπίας της, και την αφήνουμε ελεύθερη. Εξετάστε την κίνηση της ράβδου για μικρές γωνίες εκτροπής ($\theta \ll \text{δηλ } \eta\mu\theta \approx \theta$)

Δίνεται η ροπή αδράνειας της ράβδου ως προς cm : $I_{cm} = \frac{1}{12}ML^2$

Απο θεμελιώδη νομο στροφικής κίνησης για τυχαία γωνία θ

$$\Sigma \tau = I_A \alpha_\gamma \Rightarrow$$

$$\tau_w = I_A \alpha_\gamma \Rightarrow -Mgr = I_A \alpha_\gamma \Rightarrow \alpha_\gamma = -\frac{Mgr}{I_A} \quad (1)$$

ομως απο σχήμα έχουμε

$$\eta\mu\theta = \frac{r}{\frac{L}{2}} \Rightarrow r = \frac{L}{2}\eta\mu\theta \quad (2) \text{ και σύμφωνα}$$

με το θεώρημα Steiner $I_A = I_{CM} + M\left(\frac{L}{2}\right)^2 \Rightarrow$

$$I_A = \frac{ML^2}{12} + \frac{ML^2}{4} \Rightarrow I_A = \frac{ML^2}{3} \quad (3)$$

απο την (1) έχουμε λόγω των (2), (3)

$$\alpha_\gamma = -\frac{Mg \frac{L}{2} \eta\mu\theta}{\frac{ML^2}{3}} \Rightarrow \alpha_\gamma = -\frac{g \frac{1}{2} \eta\mu\theta}{\frac{L}{3}} \Rightarrow \alpha_\gamma = -\frac{3g\eta\mu\theta}{2L}$$

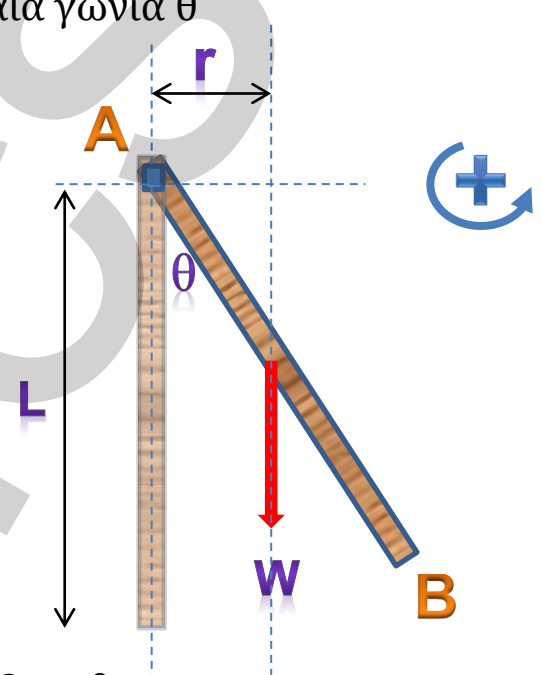
Ομως επειδή $\theta \ll$ μπορούμε να γράψουμε $\eta\mu\theta \cong \theta$ ετσι $\alpha_\gamma = -\frac{3g}{2L}\theta \quad (I)$

Ενα σύστημα που εκτελεί ΑΑΤ υπακούει στη σχέση

$$\Sigma F = Ma \Rightarrow -Dx = Ma \Rightarrow a = -\frac{D}{M}x \quad (II)$$

Με απλή αντιστοίχιση των $\alpha_\gamma \rightarrow a$ και $x \rightarrow \theta$ προκύπτει οτι

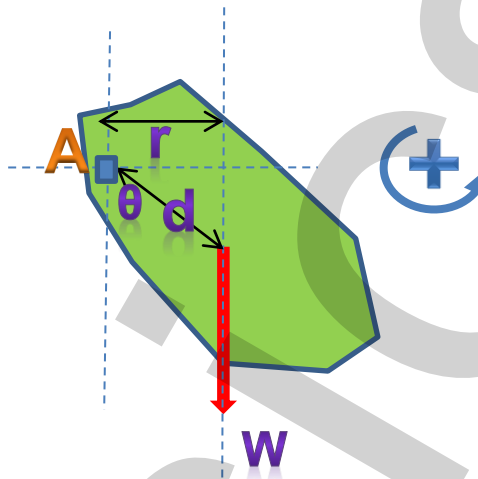
$$\text{για μικρές γωνίες το σύστημα εκτελεί ΑΑΤ με } \frac{D}{M} = \frac{3g}{2L} \Rightarrow D = \frac{3Mg}{2L}$$



$$\text{και περίοδο } T = 2\pi \sqrt{\frac{M}{D}} \Rightarrow T = 2\pi \sqrt{\frac{M}{\frac{3Mg}{2L}}} \Rightarrow T = 2\pi \sqrt{\frac{2L}{3g}}$$

προεκτείνοντας, μπορούμε να γενικεύσουμε την μελέτη για όλα τα συστήματα με ροπή αδράνειας I_A , με $r = d \sin \theta \Rightarrow r = d \cdot \theta$

$$\text{και περίοδο } T = 2\pi \sqrt{\frac{I_A}{Mgd}}$$



$$\alpha_{\gamma} = -\frac{Mg \frac{L}{2} \eta \mu \theta}{I_A}$$

Από θεμελιώδη νομο στροφικής κίνησης θα έχουμε
 $\Sigma \tau = I_A \alpha_{\gamma}$ (1)

$$\Sigma \tau = \tau_w = -Mgr \Rightarrow \Sigma \tau = -Mg \eta \mu \theta (L/2) \quad (2)$$

Από (2) λόγω της (1)
 $-Mg \eta \mu \theta (L/2) = I_A \alpha_{\gamma} \Rightarrow$

$$-Mg \eta \mu \theta (L/2) = I_A (d\omega/dt) \Rightarrow$$

$$d\omega/dt = -2L$$

Από θεωρημα Steiner

$$I_A = I_{cm} + M(L/2)^2 \Rightarrow$$

$$I_A = (1/12)ML^2 + M(L/2)^2 \Rightarrow$$

$$I_A = (1/3)ML^2 \quad (3)$$