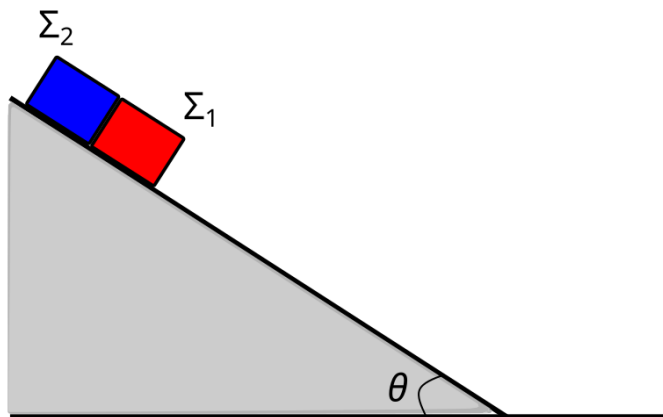


## Δύναμη επαφής με διαφορετικό συντελεστή τριβής

Τα σώματα  $\Sigma_1$  και  $\Sigma_2$  του σχήματος έχουν αμελητέες διαστάσεις, είναι σε επαφή και αφήνονται πάνω σε ένα κεκλιμένο επίπεδο κλίσεως  $\theta$ . Το σώμα  $\Sigma_1$  έχει μάζα  $m_1$  και παρουσιάζει συντελεστή τριβής ολίσθησης με το κεκλιμένο επίπεδο  $\mu_1$ . Το σώμα  $\Sigma_2$  έχει μάζα  $m_2$  και παρουσιάζει συντελεστή τριβής ολίσθησης με το κεκλιμένο επίπεδο  $\mu_2$ , τέτοιο ώστε  $\mu_2 < \mu_1$ . Τα σώματα ολισθαίνουν κατά μήκος του επιπέδου και είναι διαρκώς σε επαφή.

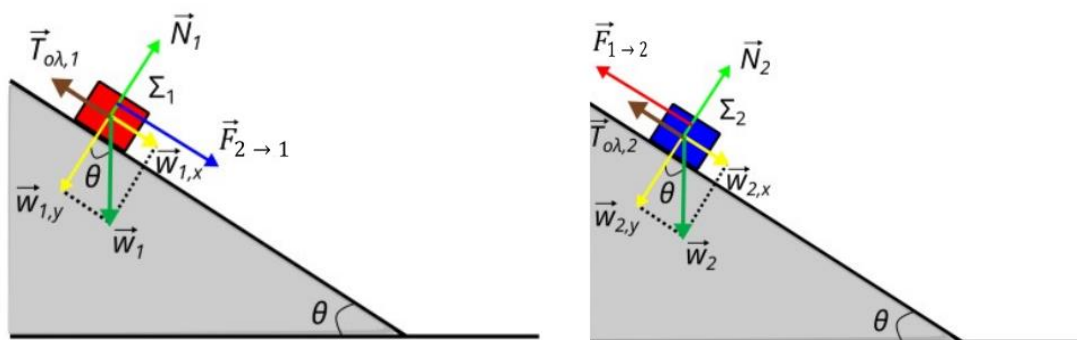


Εάν το μέτρο της επιτάχυνσης της βαρύτητας ισούται με  $g$ , να υπολογίσετε το μέτρο της δύναμης επαφής μεταξύ των δύο σωμάτων κατά την κάθοδό τους.

### Λύση

Επειδή τα δύο σώματα κατά την κάθοδο είναι διαρκώς σε επαφή, συμπεραίνουμε ότι σε όλη τη διάρκεια της καθόδου τους έχουν ίσες ταχύτητες και επιταχύνσεις. Δηλαδή, ισχύει διαρκώς ότι  $v_1 = v_2 = v$  και  $a_1 = a_2 = a$ .

Στα παρακάτω σχήματα, έχουν σχεδιαστεί οι δυνάμεις που ασκούνται στα δύο σώματα ξεχωριστά, με τις δυνάμεις επαφής των δύο σωμάτων να είναι απωστικές.



Σύμφωνα με τον 3<sup>ο</sup> νόμο Νεύτωνα, ισχύει ότι  $\vec{F}_{1 \rightarrow 2} = -\vec{F}_{2 \rightarrow 1}$ , ενώ για τα μέτρα των δυνάμεων αυτών ισχύει ότι  $F_{1 \rightarrow 2} = F_{2 \rightarrow 1} = F$ .

Με εφαρμογή του 2<sup>ου</sup> νόμου Νεύτωνα για το σώμα  $\Sigma_1$ , προκύπτει ότι:

$$\Sigma F_1 = m_1 a_1 \Rightarrow w_{1,x} + F_{2 \rightarrow 1} - T_{ol,1} = m_1 a \Rightarrow$$

# Υλικό Φυσικής – Χημείας

Επειδή το να μοιράζεσαι πράγματα, είναι καλό για όλους...

$$\Rightarrow m_1 g \eta \mu \theta + F - \mu_1 N_1 = m_1 a$$

Από την ισορροπία του σώματος  $\Sigma_1$  στη διεύθυνση του άξονα  $y$  προκύπτει ότι  $\Sigma F_{y,1} = 0$  ή  $N_1 = w_{1,y} = m_1 g \sigma \nu \nu \theta$ . Έτσι, η παραπάνω σχέση γίνεται

$$m_1 g \eta \mu \theta + F - \mu_1 m_1 g \sigma \nu \nu \theta = m_1 a \quad (1)$$

Ομοίως, με εφαρμογή του 2<sup>ου</sup> νόμου Νεύτωνα για το σώμα  $\Sigma_2$  και αξιοποιώντας τη συνθήκη ισορροπίας στη διεύθυνση του άξονα  $y$  και για το σώμα αυτό, προκύπτει ότι:

$$\Sigma F_2 = m_2 a_2 \Rightarrow w_{2,x} - F_{1 \rightarrow 2} - T_{o\lambda,2} = m_2 a \Rightarrow$$

$$\Rightarrow m_2 g \eta \mu \theta - F - \mu_2 N_2 = m_2 a \Rightarrow$$

$$\Rightarrow m_2 g \eta \mu \theta - F - \mu_2 m_2 g \sigma \nu \nu \theta = m_2 a \quad (2)$$

Πολλαπλασιάζοντας και τα δύο μέλη της σχέσης (1) με  $m_2$ , έχουμε ότι

$$m_1 m_2 g \eta \mu \theta + m_2 F - \mu_1 m_1 m_2 g \sigma \nu \nu \theta = m_1 m_2 a \quad (3)$$

Πολλαπλασιάζοντας και τα δύο μέλη της σχέσης (2) με  $m_1$ , έχουμε ότι

$$m_1 m_2 g \eta \mu \theta - m_1 F - \mu_2 m_1 m_2 g \sigma \nu \nu \theta = m_1 m_2 a \quad (4)$$

Έτσι, από τις σχέσεις (3) και (4) προκύπτει ότι:

$$m_1 m_2 g \eta \mu \theta + m_2 F - \mu_1 m_1 m_2 g \sigma \nu \nu \theta = m_1 m_2 g \eta \mu \theta - m_1 F - \mu_2 m_1 m_2 g \sigma \nu \nu \theta \Rightarrow$$

$$\Rightarrow (m_1 + m_2)F = (\mu_1 - \mu_2)m_1 m_2 g \sigma \nu \nu \theta \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \boxed{F = \frac{(\mu_1 - \mu_2)m_1 m_2 g \sigma \nu \nu \theta}{m_1 + m_2}}$$

**Σχόλιο:** Από την παραπάνω σχέση παρατηρούμε ότι αν  $\mu_1 = \mu_2$  τότε τα δύο σώματα κατεβαίνουν με ίσες επιταχύνσεις χωρίς να αλληλεπιδρούν, ενώ αν  $\mu_1 < \mu_2$  τα σώματα αποχωρίζονται αποκτώντας διαφορετικές επιταχύνσεις.

*Μίλτος Καδιλτζόγλου*

*miltoskadiltzoglou@gmail.com*