

B15.)

Adott egy függőleges felfelé mutató („+z”) tengelyű, egyenes körkúp alakú tölcser. A kúp alkotója a „+z” tengellyel ϑ_0 szöget zár be. A tölcser belső felületén, egy „m” tömegű pont szabadon (súrlódásmentesen) mozoghat. A tömegpont helyzetét (r, ϑ, φ) gömbi koordinátarendszerben adjuk meg.

- a.) Mekkora a rendszer szabadsági fokainak száma? Miért?
- b.) Írja fel a tömegpont Lagrange függvényét úgy, hogy az általános koordinátának (r, φ) -t választja!
- c.) Határozza meg a Lagrange-függvényt, és bizonyítsa be, hogy φ ciklikus!
- d.) A Lagrange2 egyenletekkel adja meg a tömegpont mozgásegyenletét(i)t!
- e.) Adja meg a Jacobi-integrált, és ellenőrizze, hogy a mozgásegyenlet megőrzi!
- f.) A fentiek alapján mutassa meg, hogy a tömegpont mozgása egy centrális térben való mozgással írható le.
- g.) Határozza meg a stabil körpálya körüli kis amplitúdójú oszcillációk periódus idejét és vesse ezt össze a körmozgás periódus idejével!
- h.) Milyen szögűnek kell lennie a kúpnak, hogy a két periódus megegyezzen?

B16.)

Adott a függőleges (x,y) síkban egy ún. „inverz matematikai inga”. A függőleges „+y” tengely felfelé mutat. A „b” hosszúságú, merev, vékony, tömegtelen pálcá egyik végén egy „m” tömegű, ponszerű test van. A pálcá másik végét egy, az origóban lévő tengelyhez csapágyaztuk úgy, hogy a pálcá a tengely körül szabadon elfordulhat. Az álló tengelyt és az elforduló pálcát egy spirál rugó köti össze.

A megfeszülő spirál rugó a pálcára egy „N” nagyságú forgató nyomatékot fejt ki. Az „N” akkor zérus, ha a pálcá függőlegesen „felfelé” áll. Ha a pálcá a (+y) függőleges iránnyal „ φ ” szöget zár be, akkor rugóban ébredő, visszatérítő „N” forgató nyomaték nagysága $N=D \varphi$.

- a.) Határozza meg a rendszer Lagrange függvényét! Válassza általános koordinátának a fent megnevezett „ φ ” szöget!
- b.) Adja meg a Lagrange 2 mozgásegyenletet!
- c.) A mozgásegyenlet alapján határozza meg az $N(\varphi)$ függvényt
- d.) Az $N(\varphi)$ ismeretében állapítsa meg, hogy az (m,b,D,g) adatoktól függően az ingának hány darab egyensúlyi helyzete van! Jelölje „ φ_0 ” az egyensúlyi helyzethez tartozó szögeket!
- e.) Rajzolja fel az egyensúlyi „ φ_0 ” szögeket tartalmazó $V(\varphi)$ potenciális energia függvényeket és állapítsa meg, hogy stabilis vagy labilis egyensúly van –e ezekben a helyzetekben!
- f.) Legyen $\varphi = \varphi_0 + \alpha$, ahol $\alpha \ll \varphi_0$! Határozza meg a stabil egyensúlyi „ φ_0 ” szögek körüli kis amplitúdójú $\alpha(t)$ rezgések ω körfrekvenciáit!
- g.) Határozza meg a labilis egyensúlyi „ φ_0 ” szög kis környezetében ($\varphi = \varphi_0 + \alpha$, és $\alpha \ll \varphi_0$) az inga $\varphi(t)$ mozgásfüggvényt, ha az kis Ω_0 kezdő szögsebességgel indul el!

B17.)

Függőleges helyzetű, rögzített, "a" sugarú hengeres rúd végét egy "a" sugarú gömbfelülettel legömbölyítettük. Vegyünk egy igen vékony falú, merev, zérus tömegű, "2a" sugarú, félgömb-héjat és a peremére erősítsünk egy "m" tömegű gyűrűt! Helyezzük a félgömb héjat a legömbölyített rúd tetejére úgy, hogy a gyűrű vízszintes legyen. A félgömb kitérítjük ebből az egyensúlyi helyzetéből és az **kis amplitúdóval** billeg úgy, hogy nem csúszik meg.

A billegés azt jelenti, hogy a gyűrű középpontja a csak függőleges síkban mozog. A félgömb helyzetét a gyűrű síkjának a vízszintessel bezárt „ φ ” szögével jellemezzük.

- a.) Adja meg a csúszásmentes billegésből adódó kényszerfeltételt!
- b.) Határozza meg a rendszer szabadságfokát és válasszon általános koordinátá(ka)t úgy, hogy legyen közöttük a φ szög is!
- c.) Határozza meg a billegő gömbhéj kinetikus energiáját!
- d.) Határozza meg a rendszer potenciális energiáját!
- e.) Adja meg a rendszer Lagrange függvényét!
- f.) Írja fel a Lagrange2 mozgásegyenlete(ke)t!
- g.) Határozza meg a gömbhéj kis amplitúdójú $\varphi(t)$ mozgás függvényét!

h) (**EXTRA, gyakorlásra!**) Helyezzük a szóban forgó félgömbhéjat a legömbölyített rúdra úgy, hogy annak egyensúlyi helyzete $\varphi = \varphi_0$ szögnél legyen! Miként módosul ez előzőekben kapott $\varphi(t) = \varphi_0 + \gamma(t)$ időfüggvény, ha $\gamma(t) \ll \varphi_0$?

B18.)

Adott a mellékelt ábrán látható mechanikai elrendezés.

Az elhanyagolható tömegű, hosszú, keskeny, merev lap végénél lévő tengelyek egymástól „3a” távolságra vannak. Az egyik tengelyt egy vízszintes síklapon átfúrt lyukba illesztettük. Ezáltal a merev lap a vízszintes síkban szabadon foroghat. A merev lap másik tengelyre egy „M” tömegű, „a” sugarú, tömör, homogén korongot csapágyaztunk. A korogra egy vékony, nyújthatatlan fonalat cséveltünk. A vízszintes lapon átmenő tengelybe egy függőleges (a síkon átmenő) lyukat fúrtunk. Ezen a lyukon átfűztük a fonalat szabad végét, majd reá egy „m” tömegű kis testet lógattunk.

A rendszert kezdetben nyugalomban tartjuk, majd elengedjük.

A fémlap vízszintes elfordulását az „ φ ” szöggel jellemezzük. A korongnak a fémlaphoz képesti elfordulását az „ α ” szög adja meg. Jelölje „x” az „m” tömegnek a sík eljától mért távolságát!

- a.) Határozza meg a fonál letekeredését leíró matematikai formulát!
- b.) Határozza meg a rendszer szabadságfokát és válasszon általános koordinátá(ka)t úgy, hogy legyen köztük az „ α ” és/vagy a „ φ ” szög!
- c.) A választott általános koordináták ismeretében határozza meg a korong teljes (transzlációs + rotációs) kinetikus energiáját!
- d.) A választott általános koordináták ismeretében határozza meg az „M” tömeg kinetikus energiáját!
- e.) Írja fel a rendszer Lagrange függvényét!
- f.) Írja fel a Lagrange2 mozgásegyenlete(ke)t!
- g.) Határozza meg az $\varphi(t)$ függvényt!
- h.) Határozza meg az $x(t)$ függvényt!