

## Analiza przemian energii mechanicznej w ruchu odważnika na sprężynie

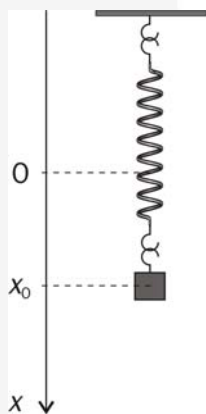
Poniższy tekst jest przeznaczony dla nauczyciela, który, zgodnie z nową podstawą programową, ma obowiązek zrealizować hasło: „Uczeń analizuje przemiany energii w ruchu odważnika na sprężynie”.

Po zapoznaniu się z tym tekstem nauczyciel sam zdecyduje, które z elementów przeprowadzonego w nim rozumowania przedyskutuje z uczniami.

Najistotniejsze informacje, z którymi uczniowie powinni się zapoznać, to fakt, że:

- Siła ciężkości (stała podczas drgań) nie zakłóca ruchu harmonicznego ciężarka zawieszony na sprężynie.
- Całkowita energia mechaniczna odważnika podczas drgań jest zachowana.

### Obliczenie siły wypadkowej działającej na odważnik zawieszony na sprężynie:



Zero na osi  $x$  oznacza położenie końca nierozciągniętej sprężyny. W położeniu  $x_0$ :  $mg = kx_0$ .

Przypadek  $A < x_0$

$$\text{Dla } x < x_0, \quad F_{\text{wyp}} = mg - F_s = kx_0 - kx = k(x_0 - x)$$

$$\text{Dla } x > x_0, \quad F_{\text{wyp}} = F_s - mg = kx - kx_0 = k(x - x_0)$$

Przypadek  $A > x_0$

$$\text{Dla } x < x_0, \quad F_{\text{wyp}} = mg + F_s = kx_0 - kx = k(x_0 - x)$$

$$\text{Dla } x > x_0, \quad F_{\text{wyp}} = F_s - mg = kx - kx_0 = k(x - x_0)$$

Ogólnie

$$F_{\text{wyp}} = k|(x_0 - x)|$$

Siła wypadkowa jest w każdym przypadku zwrócona do położenia równowagi.

Wniosek 1: Siła ciężkości nie zakłóca drgań harmonicznym odważnika zawieszony na sprężynie.

Dla  $x = x_0$  zachodzi  $F_c = F_s$ :

$$mg = kx_0$$

### Energia potencjalna

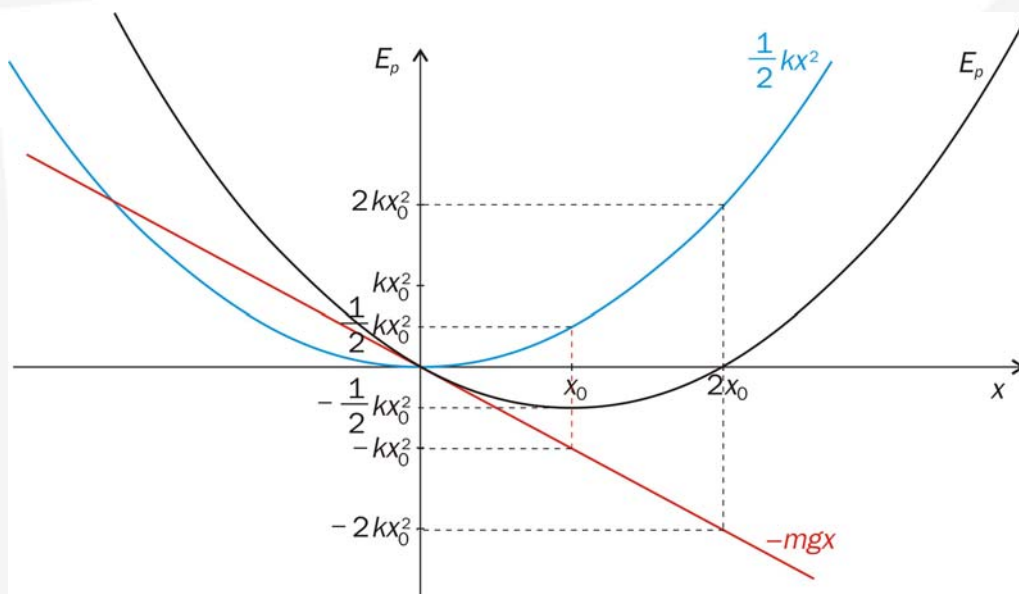
$$E_p = -mgx + \frac{1}{2}kx^2$$

Szukamy położenia  $x_1$ , dla którego energia potencjalna jest równa zero:

$$-mgx_1 + \frac{1}{2}kx_1^2 = 0$$

$$x_1(kx_1 - 2mg) = 0$$

$$x_1 = 0 \quad \text{lub} \quad x_1 = \frac{2mg}{k} = \frac{2kx_0}{k} = 2x_0$$



To, gdzie energia potencjalna jest równa zero, zależy od wyboru poziomu zerowego.

Wniosek 2: Przy naszym wyborze nie jest to położenie równowagi  $x_0$ !

Przyjmujemy, że ciężarek porusza się ruchem harmonicznym.

$$x - x_0 = A \sin \omega t \quad x = x_0 + A \sin \omega t \quad \frac{dx}{dt} = A\omega \cos \omega t$$

**Energia kinetyczna**

$$E_k = \frac{1}{2} m \left( \frac{dx}{dt} \right)^2 = \frac{1}{2} m A^2 \omega^2 \cos^2 \omega t = \frac{1}{2} k A^2 \cos^2 \omega t \quad (\text{bo } \omega = \sqrt{\frac{k}{m}})$$

**Energia potencjalna**

$$E_p = -mg(x_0 + A \sin \omega t) + \frac{1}{2} k(x_0 + A \sin \omega t)^2 = \frac{1}{2} k(A^2 \sin^2 \omega t - x_0^2)$$

**Energia całkowita**

$$E_c = E_p + E_k = \frac{1}{2} k(A^2 - x_0^2) = \text{const}$$

Wniosek 3: Jest spełniona zasada zachowania energii.

Sprawdźmy, w jakich położeniach  $x_2$  energia kinetyczna jest równa zero.

$$E_k(x) = \frac{1}{2}kA^2(1 - \sin^2 \omega t) = \frac{1}{2}kA^2 \left[ 1 - \frac{(x - x_0)^2}{A^2} \right]$$

$$E_k(x_2) = \frac{1}{2}kA^2 \left[ 1 - \frac{(x_2 - x_0)^2}{A^2} \right] = 0$$

Dla  $A \neq 0$

$$\frac{(x_2 - x_0)^2}{A^2} = 1$$

$$(x_2 - x_0)^2 = A^2$$

$$x_2 = x_0 \pm A$$

Wniosek 4: Uzyskujemy potwierdzenie, że ruch ciężarka jest ruchem harmonicznym.

Rozważmy trzy różne amplitudy drgań.

