



කැලණිය විශ්වවිද්‍යාලය - ශ්‍රී ලංකාව
දුරස්ථ හා අඛණ්ඩ අධ්‍යාපන කේන්ද්‍රය
විද්‍යාවේදී (සාමන්‍ය) උපාධි ප්‍රථම පරීක්ෂණය (බාහිර)-2023 (නව
නිර්දේශය)

2024 - අගෝස්තු

AMAT E 2015 (නැවත)

ප්‍රශ්න හයකට (06) පමණක් පිළිතුරු සපයන්න

ප්‍රශ්න සංඛ්‍යාව අටයි (08)

පිටු සංඛ්‍යාව හතරයි (04)

කාලය පැය තුනයි

1. A ලක්ෂ්‍යයක් වටා සිරස් තලයක නිදහසේ භ්‍රමණය විය හැකි දිග $2a$ හා ස්කන්ධය M වන සුමට
එකාකාර AB දණ්ඩක් දිගේ ස්කන්ධය m වූ සුමට මුදුවක් සර්පණය වෙයි. ආරම්භයේ දී පද්ධතිය නිසල වන
අතර මුදුව A ව සිරස්ව ඉහළින් වූ B ලක්ෂ්‍යයෙහි වෙයි. පද්ධතිය සිරවෙන විස්ථාපනය කෙරේ නම්, දණ්ඩ
උඩුඅත් සිරස් සමඟ θ කෝණයක් සාදන විට පද්ධතියෙහි හි ශ්‍රේණාන්තය ව

$$L = \frac{2}{3}Ma^2\dot{\theta}^2 + \frac{1}{2}m[\dot{x}^2 + (2a-x)^2\dot{\theta}^2] - Mga \cos \theta - mg(2a-x) \cos \theta, \text{ ලෙස ලිවිය හැකි}$$

බව පෙන්වන්න; මෙහි x යනු B සිට මුදුවට ඇති දුර වෙයි. එනගින් පද්ධතිය සඳහා ශ්‍රේණාන්ත වලින් සමීකරණ ලබාගන්න.

$$g \cos \theta > (2a-x)\dot{\theta}^2, \text{ නම්, එවිට } \dot{x} > 0 \text{ බව සහ } \theta > \frac{\pi}{2} \text{ නම්, එවිට } \ddot{x} < 0 \text{ බව පෙන්වන්න.}$$

පද්ධතිය සඳහා ශක්ති සංස්ථිති සමීකරණය ලියාදක්වා, AB ලඟ දණ්ඩක් නම්, මුදුව A අත්තය කරා ගොඩනැගීමට,

දණ්ඩ $\frac{\pi}{2}$ කෝණයකින් භ්‍රමණය වී ඇති බව ද, දණ්ඩට සාපේක්ෂව මුදුවේ තවරණය ඉහළය වන බව ද පෙන්වන්න.

2. සුපුරුදු අංකනයෙන් අනර්ථ කාර්‍ය මූලධර්මය $\sum_{i=1}^n \underline{F}_i \cdot \delta \underline{r}_i = \sum_{i=1}^n Q_i \delta q_i$ උපකල්පනය කරමින් ගතිමය පද්ධතියක්

$$\text{සඳහා } \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial T}{\partial \dot{q}_i} \right) - \frac{\partial T}{\partial q_i} = Q_i, \quad i = 1, 2, \dots, n \text{ ශ්‍රේණාන්ත සමීකරණ ලබාගන්න; මෙහි } T \text{ යනු පද්ධතියේ}$$

චාලකශක්තිය වේ.

අරය a වූ ගෝලාකාර සුමට කුහරයක් ඇති ස්කන්ධය M වූ ඝනකයක් සුමට තිරස් මේසයක් මත තිසලව ඇති අතර
ස්කන්ධය m වූ අංශුවක් කුහරයේ පහත්ම ලක්ෂ්‍යයේ තිසලව ඇත. ඝනකයට තිරස් v_0 ප්‍රවේගයක් දෙනු ලැබෙයි.

පද්ධතියෙහි L ශ්‍රේණාන්තය ව

$L = \frac{1}{2}[(M+m)^2 \dot{x}^2 + 2ma \cos \theta \dot{x} \dot{\theta} + ma^2 \dot{\theta}^2] - mga(1 - \cos \theta)$ මගින් 'දෙනු ලබන බව ද, වලින සමීකරණ,

$$(M+m)\dot{x} + ma \cos \theta \dot{\theta} = \text{නියතයකි.}$$

$$a\ddot{\theta} + \cos \theta \ddot{x} + g \sin \theta = 0$$

බව ද පෙන්වන්න; මෙහි x යනු M හි මුල් පිහිටීමෙහි සිට එයට ඇති දුර ද, θ යනු කුහරයේ අංශුවට ඇදී අරය යටියත් සිරස අතර කෝණය ද වේ.

3. අ) හැමිල්ටන් සමීකරණ භාවිතයෙන් අවකාශයෙහි වූ ප්‍රක්ෂිප්තයක් සඳහා වූ වලින සමීකරණ ලබා ගන්න.

ආ) පරිණාමන සමීකරණ කාලයෙන් ස්වායත්ත වූ විට විභව ශක්තිය ප්‍රවේශයෙන් ස්වායත්ත වන බව පෙන්වන්න.

ඇ) සුපුරුදු අංකනයෙන්, $\frac{dH}{dt} = \frac{\partial H}{\partial t}$ බව සාධනය කරන්න.

4. ස්කන්ධය M සහ අරය a වූ ඒකාකාර ඝන සිලින්ඩරයක අක්ෂය වටා අවස්ථිතිඝූර්ණය සොයන්න.

අරය b සහ අක්ෂය තිරස් වූ රළු කුහර සිලින්ඩරයක් තුළ ස්කන්ධය M , අරය a , ($a < b$) වූ ඒකාකාර ඝන සිලින්ඩරයක් පෙරලෙමින් පවතී. පහත්ම පිහිටීමේ දී වලනය වන සිලින්ඩරයේ කෝණික ප්‍රවේගය Ω වේ.

ඝන සිලින්ඩරය කුහර සිලින්ඩරය තුළ සම්පූර්ණ වටයක් පෙරලීම සඳහා $3a^2\Omega^2 > 11g(b-a)$ විය යුතු බව පෙන්වන්න.

සිලින්ඩර අතර සර්පණ බලය සොයන්න.

5. දෙකෙළවර A සහ B වූ $2a$ දිග සැහැල්ලු දණ්ඩක් සුමට OC නම් තිරස් කම්බියක් මත ද OZ නම් සුමට සිරස්ව පහලට වූ කම්බියක් මත ද නිදහසේ සර්පණයවීමට හැකි පරිදි තබා ඇත. ස්කන්ධය m බැගින් වූ අංශු දෙකක් දණ්ඩේ දෙකෙළවරට ඇදූ ඇති අතර ස්කන්ධය M වූ පබළුවක් දණ්ඩ ඔස්සේ සර්පණය විය හැකි පරිදි තබා ඇත. සම්පූර්ණ පද්ධතිය OZ වටා ω නියත කෝණික ප්‍රවේගයකින් භ්‍රමණය වීමට සලස්වනු ලැබේ. t කාලයේදී පබළුව B සිට $a+x$ දුරකින් පිහිටන විට දණ්ඩ උඩු සිරස සමග θ කෝණයක් සාදයි නම් පද්ධතියේ චාලක ශක්තිය

$$2ma^2 [\dot{\theta}^2 + \omega^2 \sin^2 \theta] + \frac{1}{2} M [\dot{x}^2 + (a^2 + 2ax \cos 2\theta + x^2) \dot{\theta}^2 + 2a\dot{x}\dot{\theta} \sin 2\theta + (a+x)^2 \omega^2 \sin^2 \theta]$$

බව පෙන්වන්න.

6. A ලක්ෂ්‍යයක් වටා සිරස් තලයක නිදහසේ භ්‍රමණය විය හැකි දිග $2a$ හා ස්කන්ධය M වූ සුමට ඒකාකාර AB දණ්ඩක් දිගේ ස්කන්ධය m වූ සුමට මුදුවක් සර්පණය වෙයි. ආරම්භයේ දී පද්ධතිය නිශල වන අතර මුදුව A ව සිරස්ව ඉහළින්වූ B ලක්ෂ්‍යයෙහි වෙයි. පද්ධතිය සිරුවෙන විස්ථාපනය කෙරේ නම්, දණ්ඩ උඩුඅත් සිරස සමඟ θ කෝණයක් සාදන විට පද්ධතියෙහි ගිලිගැන්වීම

$$L = \frac{2}{3} Ma^2 \dot{\theta}^2 + \frac{1}{2} m [\dot{x}^2 + (2a-x)^2 \dot{\theta}^2] - Mga \cos \theta - mg(2a-x) \cos \theta, \text{ ලෙස ලිවිය හැකි}$$

බව පෙන්වන්න; මෙහි x යනු B සිට මුදුවට ඇති දුර වෙයි. එනමින් පද්ධතිය සඳහා චලිත සමීකරණ ලබාගන්න.

$$g \cos \theta > (2a-x) \dot{\theta}^2, \text{ නම්, එවිට } \dot{x} > 0 \text{ බව සහ } \theta > \frac{\pi}{2} \text{ නම්, එවිට } \ddot{x} < 0 \text{ බව පෙන්වන්න.}$$

පද්ධතිය සඳහා හැකි සංස්ථිති සමීකරණය ලියාදක්වා, AB ලුහු දණ්ඩක් නම්, මුදුව A අන්තය කරා ගොඩනැගිට, දණ්ඩ $\frac{\pi}{2}$ කෝණයකින් භ්‍රමණය වී ඇති බව ද, දණ්ඩට සාපේක්ෂව මුදුවේ ත්වරණය ශුන්‍යය වන බව ද පෙන්වන්න.

7. අ) සාධාරීත බන්ධාක θ, ϕ, ψ භාවිතයෙන් සමමිතික බඹරයක් සඳහා පහත ලගරාන්ජ් සමීකරණ ලබාගන්න.

$$A\ddot{\theta} - A\dot{\phi}^2 \sin \theta \cos \theta + C\dot{\phi} \sin \theta (\dot{\psi} + \dot{\phi} \cos \theta) - Mgh \sin \theta = 0$$

$$\frac{d}{dt} [A\dot{\phi} \sin^2 \theta + C \cos \theta (\dot{\psi} + \dot{\phi} \cos \theta)] = 0$$

$$\frac{d}{dt} [C(\dot{\psi} + \dot{\phi} \cos \theta)] = 0.$$

ආ) හැමිල්ටන් සමීකරණ භාවිතයෙන් සංයුක්ත අවලම්භයක් සඳහා පහත සමීකරණය ලබාගන්න.

$$\ddot{\theta} + \frac{mgh}{I} \sin \theta = 0$$

8. O ලක්ෂ්‍යයක් වටා අංශු පද්ධතියක $\underline{H}_0$ කෝණික ගම්‍යතාව අර්ථ දැක්වන්න..

සුපුරුදු අංකනයෙන්, O ඔස්සේ යන අක්ෂයක 'වටා' $\underline{\omega}$ කෝණික ප්‍රවේගයෙන් භ්‍රමණය වන දෘඩ වස්තුවක් සඳහා

$\underline{H}_0 = \sum m_i [r_i^2 \underline{\omega} - (\underline{r}_i \cdot \underline{\omega}) \underline{r}_i]$ ලෙස ලිවිය හැකි බව පෙන්වන්න. සුපුරුදු අංකනයෙන්, O හි දී සාප්කෝණාස්‍ර

කාටිසීය අක්ෂ තුනක් දිගේ $\underline{H}_0$ හි H_x, H_y, H_z සංරචක
$$\begin{pmatrix} H_x \\ H_y \\ H_z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} A & -F & -E \\ -F & B & -D \\ -E & -D & C \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \omega_x \\ \omega_y \\ \omega_z \end{pmatrix}$$
 ආකාරයෙන් ප්‍රකාශ

කළ හැකි බව පෙන්වන්න.

එනම්, සාධාරණ වශයෙන්, $\underline{H}_0 = n \underline{\omega}$ වන පරිදි O හි අන්‍යෝන්‍ය වශයෙන් ලම්බ වූ අක්ෂ තුනක් ඇති බව පෙන්වන්න;

මෙහි n යනු අදිශයකි . තවද $\underline{H}_0 = n \underline{\omega}$ සමීකරණය සපුරාලන n_1, n_2, n_3 අගය තුන ඉහත සඳහන් අක්ෂ තුන වටා

වස්තුවේ අවස්ථිති ඝූර්ණ බව ද , ඉහත සඳහන් අක්ෂ දෙක බැගින් ගත් කල ඒ අනුබද්ධයෙන් වස්තුවේ අවස්ථිති ගුණිතය ශුන්‍ය බව ද පෙන්වන්න.

///