

Athenen

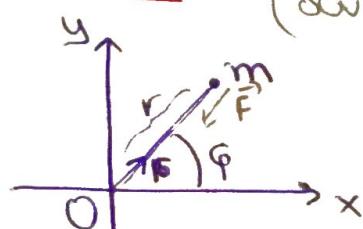
aptiakalos@hotmail.com

TIRPOODOS 25/5/2017 (15:00)

18/5/2017

Ένα αυτοκίνητο με υψηλής επιτάχθη Oxy, όπου την επίσημη κεντρικής, επιταχνής δύναμης, από το αρχικό O, αντικαθίσταται από ένα άλλη γραμμή προς το τετράγωνο της απόστασης από το O. Η Την μέθοδο Lagrange να βρεθούν οι διαφορικές εξισώσεις για την κίνηση.

Άριθμος



(Σύντομη: $\frac{F}{r^2}$, Καταδέρι, - γιατί είναι αντίστριψη φοράς).

Η δύναμη που αντικαθίσταται στο αυτοκίνητο είναι

$$\vec{F} = -\frac{k}{r^2} \vec{r}_0.$$

Επιφέρει το σύστημα με γενικευμένες κυρτογραφίες. Διαλέγω πόλινες

Αν ενδιαφέρει πόλινες κυρτογραφίες τ.φ ως γενικευμένες συντεταγμένες

q_1, q_2 , δια έχουμε $x = r \cos \phi$, $y = r \sin \phi$.

Στην κανονική δύναμη το δυναμικό είναι:

$$V(r) = \int F(r) dr = -\int \frac{k}{r^2} dr = \frac{k}{r} \quad (\text{αριστερο σημείο πίστα}).$$

$$T = : \text{ δένω να δρώ } \tau \propto \begin{cases} \dot{x} = \dot{r} \cos \phi - r \dot{\phi} \sin \phi \\ \dot{y} = \dot{r} \sin \phi + r \dot{\phi} \cos \phi. \end{cases} \rightarrow x^2 + y^2 =$$

$$\begin{aligned} \text{Άρα } T = \frac{1}{2} m(\dot{x}^2 + \dot{y}^2) &= \frac{1}{2} m \left(\dot{r}^2 \cos^2 \phi - 2r \cos \phi \dot{r} \dot{\phi} \sin \phi + r^2 \dot{\phi}^2 \sin^2 \phi \right. \\ &\quad \left. + \dot{r}^2 \sin^2 \phi + 2r \sin \phi \dot{r} \dot{\phi} \cos \phi + r^2 \dot{\phi}^2 \cos^2 \phi \right) \\ &= \frac{1}{2} m \left(\dot{r}^2 \dot{\phi}^2 (\sin^2 \phi + \cos^2 \phi) + \dot{r}^2 (\cos^2 \phi + \sin^2 \phi) + 2 \dot{r} \dot{\phi} (\cos \phi \sin \phi - \sin \phi \cos \phi) \right) \\ &= \frac{1}{2} m (\dot{r}^2 + r^2 \dot{\phi}^2) \end{aligned}$$

$$\text{Οπότε: } L = T - V = \frac{1}{2} m (\dot{r}^2 + r^2 \dot{\phi}^2) + \frac{k}{r}$$

Βρίσκουμε τις εξισώσεις Lagrange

a) Για την r :

$$\frac{\partial}{\partial t} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{r}} \right) - \frac{\partial L}{\partial r} = 0, \quad \frac{\partial L}{\partial \dot{r}} = m \ddot{r}, \quad \frac{\partial L}{\partial r} = m r \dot{\phi}^2 - \frac{k}{r^2}$$

$$\text{Άρα: } m \ddot{r} - m r \dot{\phi}^2 + \frac{k}{r^2} = 0 \Leftrightarrow m (\ddot{r} - r \dot{\phi}^2) = -\frac{k}{r^2}. \quad (m \cdot a_r = f_r)$$

Για την $\dot{\phi}$:

$$\frac{\partial L}{\partial \dot{q}} = mr^2 \dot{\phi},$$

$$\frac{\partial L}{\partial q} = 0$$

$$\text{Άρα } \frac{\partial}{\partial t} (mr^2 \dot{\phi}) = 0 \Rightarrow mr^2 \ddot{\phi} = \text{σταθερή} = h$$

Άσκηση 2

Ένα βαρύ ανιώτιο με βάρος να κινείται χωρίς πρίνη σταθμό σε έναν κύλινδρο (0, a) που περιβρέφεται πάνω την μακριά σταθερή, με σταθερή γωνιακή ταχύτητα (ω). Τοπ θέλεται να βρεθεί η έξιση για την μήκον τανεύοντα στάθμου στον κύλινδρο και η θέση σπάσης αυτού του σημερινού, αν αφεγγίζεται την πλευρά.

Νίκη

Η θέση των ανιώτων πάνω στον κύλινδρο, καθορίζεται από τη γωνία q :

Σταθερίσεις: $x = a \cos \omega t \cos q$
 $y = a \sin \omega t \cos q$,
 $z = a \sin q$

$$\begin{cases} \dot{x} = -\sin \omega t (a \cos q) + a \cos \omega t \sin q \cdot \dot{q}, \\ \dot{y} = a \cos \omega t \cos q \cdot \omega - a \dot{q} \sin \omega t \sin q, \\ \dot{z} = \dot{q} a \cos q, \end{cases}$$

$$T = \frac{1}{2} m(\dot{x}^2 + \dot{y}^2 + \dot{z}^2) = \dots = \frac{ma^2}{2} (\dot{q}^2 + \omega^2 \cos^2 q)$$

$$V = m \cdot g \cdot z = mg a \sin q$$

$$L = T - V = \frac{ma^2}{2} (\dot{q}^2 + \omega^2 \cos^2 q) - mg a \sin q$$

$$\frac{\partial L}{\partial \dot{q}} = \cancel{ma^2} \dot{q}$$

$$\frac{\partial L}{\partial q} = -ma^2 \omega^2 \cos q \sin q - mg a \cos q$$

Επίπεδη άσκηση ελεύθερων

πλάνων αναπτύξουν την

(Επιπλέον ανταγωνισμός)

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial t} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{q}} \right) - \frac{\partial L}{\partial q} &= 0 \\ &= ma^2 \ddot{q} + ma^2 \omega^2 \cos q \sin q \end{aligned}$$

$$+ mg a \cos q = 0$$

$$\Rightarrow \ddot{q} + \omega^2 \cos q \sin q + \frac{g}{a} \cos q = 0$$

Πολυτελες Μεταβολη

(Σταθερός $\dot{\varphi}$. άρα $\ddot{\varphi} = 0$)

Άρα για να εποπτεύω το αντίστοιχο σε μια δέση, πρέπει ότι αυτή τη δέση να είναι το φ σταθερό $\Rightarrow \ddot{\varphi} = 0$.

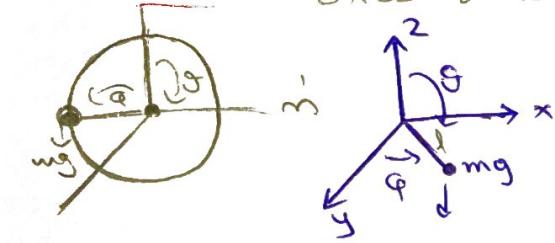
$$\text{Άρα } (\omega^2 \sin \varphi + \frac{\alpha}{l}) \cos \theta = 0 \Rightarrow \cos \varphi = 0 \Rightarrow \varphi = \pm \frac{\pi}{2}$$

$$\text{ή } \sin \varphi = -\frac{\alpha}{\omega^2}.$$

Η δέση ουτι, είναι ευεινη του τη ανασταθμένη των δύορους και της φυγόνενερης δύναμης: είναι μηδέν.

Άσκηση Εξιώσεις των εκπεριφειών
Να βρεθούν οι εξιώσεις για την μίνην αφαιρίσιας εκπεριφειών.

Λύση Έχω τη B.E. (άρα & Lagrange)



Η δέση των εκπεριφειών προσδιορίζεται από τις γωνίες φ και θ

$$\begin{aligned} x &= l \cos \varphi \sin \theta & \dot{x} &= -l \dot{\varphi} \sin \varphi \sin \theta + l \dot{\theta} \cos \varphi \cos \theta \\ y &= l \sin \varphi \sin \theta & \dot{y} &= l \dot{\varphi} \cos \varphi \sin \theta + l \dot{\theta} \sin \varphi \cos \theta \\ z &= l \cos \theta & \dot{z} &= -l \dot{\theta} \sin \theta \end{aligned}$$

$$T = \frac{1}{2} m (\dot{x}^2 + \dot{y}^2 + \dot{z}^2) = \frac{m}{2} l^2 [\dot{\varphi}^2 \sin^2 \theta + \dot{\theta}^2]$$

$$V = m g z = m g l \cos \theta$$

$$\text{Άρα } L = \frac{m l^2}{2} (\dot{\varphi}^2 \sin^2 \theta + \dot{\theta}^2) - m g l \cos \theta$$

a) Εξιώσεις για $\omega \theta$

$$\frac{\partial L}{\partial \dot{\theta}} = m l^2 \dot{\theta}, \quad \frac{\partial L}{\partial \theta} = m l^2 \dot{\varphi}^2 \sin \theta \cos \theta + m g l \sin \theta$$

$$\text{Άρα } m l^2 \ddot{\theta} - m l^2 \dot{\varphi}^2 \sin \theta \cos \theta - m g l \sin \theta = 0$$

Είναι: $\frac{\partial}{\partial t} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{\theta}} \right) - \frac{\partial L}{\partial \theta} = 0$

b) Εξιώσεις για $\omega \varphi$:

$$\frac{\partial L}{\partial \dot{\varphi}} = m l^2 \dot{\varphi} \sin \theta, \quad \frac{\partial L}{\partial \theta} = 0. \quad \text{Άρα } \frac{\partial}{\partial t} (m l^2 \dot{\varphi} \sin \theta) = 0 = m l^2 \dot{\varphi} \sin \theta = c$$

είπεται να παραγγ.
την τοφεκι τωλ