

הרצאה XII - מכניקה



השאלה מהרצאה קודמת : $\dot{x}_1(0) = V_0 \hat{x}, x_1(0) = 0, x_2(0) = l$
 מרכז המסה של המערכת נתון ע"י $x_{CM}(t) = \frac{m_2}{m_T} l + \frac{m_1 v_0}{m_T} t$ כמו

כן אמרנו $y_1 = x_1 - x_{CM} = \frac{(x_1 - x_2)m_2}{m_T}$ קיבלנו כי מתקיים $y_2 = -\frac{m_1}{m_2} y_1$ וגם $\dot{y}_1(0) = V_0 \frac{m_2}{m_T}$ ו $y_1(0) = -\frac{lm_2}{m_t}$

הצבנו גם בחוק הוק : נפתח כדי לקבל $m_1 \ddot{y}_1 = k(x_2 - x_1 - l) = k(-y_1 \frac{m_1+m_2}{m_2} - l)$

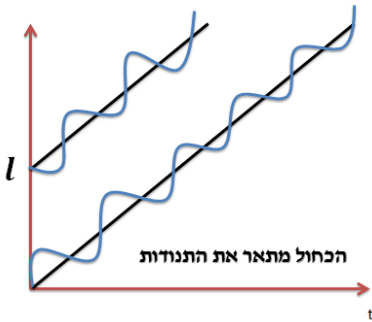
וקיבלנו : $m_1 \ddot{y}_1 = -k \frac{m_T}{m_2 m_1} \underbrace{\left[y_1 + \frac{lm_2}{m_T} \right]}_{\equiv Z}$, ויש לנו משוואה דיפרנציאלית מסוג : $\ddot{Z} = -k \frac{m_T}{m_2 m_1} Z$. נגדיר את Z בדרך

הבאה $Z = A \cos(\omega t) + B \sin(\omega t)$. נגזור פעמיים ונקבל $\ddot{Z} = -\omega^2 Z$. אפשר מיידית למצוא ש $\omega = \sqrt{k \frac{m_T}{m_2 m_1}}$ פרמטר

זה מסמל את התנודות של המערכת. נסמן את $\mu = \frac{m_2 m_1}{m_2 + m_1}$ ונקרא לו מסה אפקטיבית.

נניח כי $m_1 \gg m_2 : \mu = \frac{m_2 m_1}{m_2 + m_1} \approx m_2$ או במקרה $m_1 = m_2 : \mu = \frac{m_2 m_1}{m_2 + m_1} = \frac{m_2}{2}$

נוסחא שמוכרת לנו מהתיכון, תנועה הרמונית. כעת נותר לנו למצוא את שתי הקבועים האחרים, איך נמצא אותם? ע"י הצבה של תנאי ההתחלה של הבעיה. $Z(0) = 0, \dot{Z}(0) = V_0 \frac{m_2}{m_T}$ וגם $B = V_0 \frac{m_2}{m_T \omega}$. נציב הכל בפתרון



הכללי ונקבל $y_1(t) = V_0 \frac{m_2}{m_T \omega} \sin(\omega t) - \frac{lm_2}{m_T}$ פונקציה המתארת את המיקום ביחס למרכז המסה של הגוף הראשון.

וגם נקבל $x_1(t) = V_0 \frac{m_2}{m_T \omega} \sin(\omega t) + \frac{m_1 v_0}{m_t} t$ פונקציה המתארת את מיקום הגוף הראשון.

עבור המסה השנייה : $y_2(t) = -V_0 \frac{m_1}{m_T \omega} \sin(\omega t) + \frac{lm_1}{m_T}$

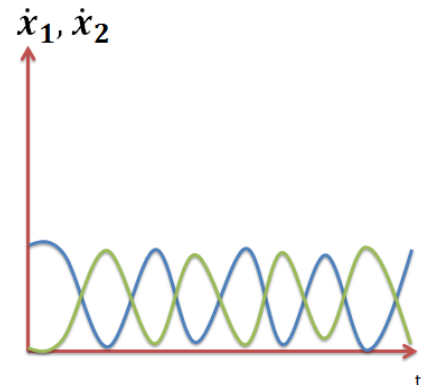
וגם $x_2(t) = \frac{lm_2 + lm_1}{m_t} - V_0 \frac{m_1}{m_T \omega} \sin(\omega t) + \frac{m_1 v_0}{m_t} t = l - V_0 \frac{m_1}{m_T \omega} \sin(\omega t) + \frac{m_1 v_0}{m_t} t$ הגרף שמתאר את שני התנועות

מופיע שתי שורות למעלה. $m_1 \gg m_2 : x_1(t) = V_0 \frac{m_2}{m_T \omega} \sin(\omega t) + \frac{m_1 v_0}{m_t} t \approx \frac{V_0}{\omega} \sin(\omega t)$

כעת נביט במקרה שבו שתי המסות זהות (שוות). $\dot{x}_1 = \frac{1}{2} V_0 \cos(\omega t) + \frac{1}{2} V_0 = \frac{V_0}{2} [\cos(\omega t) + 1]$

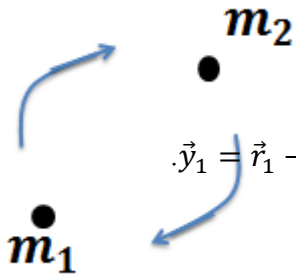
כמו כן : $\dot{x}_2 = -\frac{1}{2} V_0 \cos(\omega t) + \frac{1}{2} V_0 = \frac{V_0}{2} [-\cos(\omega t) + 1]$

נשים לב שבכל רגע שאחד מהם נח השני במקסימום תנועה.



נביט כעת בבעיה עם שתי כוכבים: (תנועה מעגלית)

שני כוכבים נעים אחד סביב השני בתנועה מעגלית.



כמו בבעייה הקודמת, נשתמש במרכז המסה לפתרון. נרשום: $\vec{y}_1 = \vec{r}_1 - \vec{r}_2 = \vec{r}_1 - \frac{m_1\vec{r}_1 - m_2\vec{r}_2}{m_t} = \frac{(\vec{r}_1 - \vec{r}_2)m_2}{m_t}$

ובאופן דומה מתקיים: $\vec{y}_2 = -\frac{m_1}{m_2}\vec{y}_1$. הכח שפועל ביניהם הוא: $\vec{F}_G = -\frac{GMm}{(\vec{r}_1 - \vec{r}_2)^2}\hat{r}$

הע"פ החוק השני של ניוטון מתקיים: $m\ddot{y}_1 = -\frac{GMm}{m_t^2 y_1^2}\hat{r}$ וקיבלנו משוואה דיפרנציאלית: $\ddot{y}_1 = -\frac{Gm_2^3}{m_t^2 y_1^3}\hat{r}$. ע"י הנוסחה

$$\omega = \sqrt{\frac{Gm_2^3}{m_t^2 y_1^3}} = \sqrt{\frac{Gm_2^3}{m_t^2 \frac{m_2^3}{m_t^3} r_{1,2}^3}} = \sqrt{\frac{Gm_t}{r_{1,2}^3}} = \sqrt{\frac{Gm_1 m_2}{\mu \cdot r_{1,2}^3}}$$

$$\frac{T_1^2}{T_2^2} = \frac{R_1^3}{R_2^3}$$

מכאן ניתן לחשב את החוק השלישי של קפלר, שהוא:

נעבור כעת לטילים, פיצוצים, וזריקות למינהן (שימוש בתנע)

התרגיל הראשון יעסוק בעגלה שאדם שיושב בתוכה זורק אבן החוצה. נסמן $M_{עגלה} = M$, $M_{אבן} = \Delta m$. את התנע שאחרי

$$P_{אחרי} = \left(\frac{M - \Delta m}{עגלה אחרי} \right) V - U\Delta m = 0$$

נביע $V = \frac{U\Delta m}{M - \Delta m}$ ונקבל

מתוך העגלה ונקבל $\Delta V = \frac{U\Delta m}{(M - \Delta m) - \Delta m}$. כעת נחשב את המהירות של העגלה אחרי הזריקה השניה ביחס לצופה ניח, זה

$$V_2 = \frac{U\Delta m}{M - \Delta m} + \frac{U\Delta m}{M - 2\Delta m} = U\Delta m \left[\frac{1}{M - \Delta m} + \frac{1}{M - 2\Delta m} \right]$$

מבחינתנו, אחרי הזריקה המהירות נשארת קבועה עבור האבן.