

## פיסיקה למתמטיקאים

### דינמיקה במרחב הפאזה

1. נתחו את התנועה במרחב הפאזה עבור ההמילטוניאן

$$(1) \quad \mathcal{H} = \frac{p^2}{2mR^2} - \frac{1}{2}mR^2\omega^2 \sin^2 \theta + mgR \cos \theta.$$

ציירו את הזרימה במרחב הפאזה כאשר  $\Omega \equiv \sqrt{g/R} < \omega$  נרשום תחילה את משוואות המילטון

$$\dot{\theta} = \frac{\partial \mathcal{H}}{\partial p} = \frac{p}{mR^2}, \quad (2)$$

$$\dot{p} = -\frac{\partial \mathcal{H}}{\partial \theta} = mR^2\omega^2 \sin \theta \cos \theta + mgR \sin \theta. \quad (3)$$

נחשב את מטריצת היעקביאן ב 3 נקודות שווי המשקל  $(0, 0)$ ,  $(\pi, 0)$ ,  $(\theta, 0)$  בהתאמה, כאשר  $\theta$  מקיימת  $\cos \theta = -\Omega^2/\omega^2$  ואת הע"ע בכל מקרה. נקבל

$$(4) \quad A(0, 0) = \begin{pmatrix} 0 & \frac{1}{mR^2} \\ mR^2\omega^2 + mR^2\Omega^2 & 0 \end{pmatrix} \quad (\text{א})$$

עם ע"ע

$$(5) \quad \lambda_{\pm} = \pm \sqrt{\omega^2 + \Omega^2}$$

ולכן  $(0, 0)$  נקודת אוכף.

$$(6) \quad A(\pi, 0) = \begin{pmatrix} 0 & \frac{1}{mR^2} \\ mR^2\omega^2 - mR^2\Omega^2 & 0 \end{pmatrix} \quad (\text{ב})$$

עם ע"ע

$$(7) \quad \lambda_{\pm} = \pm \sqrt{\omega^2 - \Omega^2}$$

ולכן עבור  $\Omega < \omega$  נקודת אוכף. אחרת, עבור  $\Omega > \omega$  (7) מדומים טהורים ולכן  $(\pi, 0)$  נקודה מרכזית.<sup>1</sup>

<sup>1</sup>בסביבת נקודה מרכזית התנועה היא על מסלולים סגורים.

עבור  $\Omega = \omega$  נקבל ע"ע מנוון  $\lambda = 0$  עם ו"ע  $\vec{v}_0 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$  ולכן הפתרון נתון ע"י

$$(8) \quad \begin{pmatrix} \delta\theta \\ \delta p \end{pmatrix} = \omega_0 t \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ m\omega_0 R^2 \end{pmatrix},$$

כאשר  $\omega_0$  המהירות הזוויתית הקבועה המתאימה.

$$(9) \quad A(\theta, 0) = \begin{pmatrix} 0 & \frac{1}{mR^2} \\ mR^2\omega^2 \cos 2\theta + mR^2\Omega^2 \cos \theta & 0 \end{pmatrix}, \quad (ג)$$

ובהצבת  $\cos \theta = -\Omega^2/\omega^2$  נקבל את ה ע"ע

$$(10) \quad \lambda_{\pm} = \pm i\omega \sqrt{1 - (\Omega/\omega)^4},$$

כאשר התנאי  $\Omega < \omega$  מבטיח כי (10) מדומים טהורים ולכן  $(\theta, 0)$  מרכז-זית.

בשרטוט מתוארת הזרימה במרחב הפאזה עבור  $\Omega < \omega$  כאשר בנוסף לנקודות האוכף  $(0, 0)$ ,  $(\pi, 0)$  קיימת גם נקודה מרכזית יציבה  $(\theta, 0)$ .

