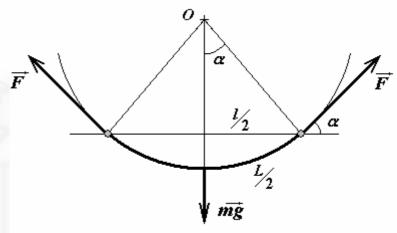
10 класс.

Задача 10.1.1

Условие равновесия цепи в проекции на вертикальное направление имеет вид $2F \sin \alpha = mg$, (1)

где F - сила натяжения цепи в крайних точках и равная ей сила, с которой надо удерживать веревку. Для определения угла α между касательной к цепи и горизонтом необходимо знать форму, которую принимает цепь под действием силы тяжести. Решение этой проблемы известно, но достаточно сложно. В данном случае расстояние между концами цепи немного меньше ее длины. Поэтому цепь изогнута слабо, ее профиль можно

аппроксимировать кривой второго порядка - проще всего окружности. В дугой ЭТОМ приближении найти угол α не составляет труда. Проведя перпендикуляры к касательным в крайних точках, определим центр окружности O как точку их пересечения. Теперь длина участка цепи между нижней и крайней точками (она равна половине длины всей цепи $\frac{L}{2}$)



выражается формулой

$$\frac{L}{2} = R\alpha \,, \tag{2}$$

а длина половины хорды

$$\frac{l}{2} = R \sin \alpha \approx R \left(\alpha - \frac{\alpha^3}{6} \right) \tag{3}$$

где использована приближенная формула для синуса малого угла.

Отметим, что в линейном приближении различие между длиной дуги и стягивающей ее хорды отсутствует, поэтому необходимо использовать приближение следующего порядка.

Из формул (3) –(2) получаем соотношение

$$\frac{l}{L} = 1 - \frac{\alpha^2}{6} \,. \tag{4}$$

Обозначим $l=(1-\eta)L$, где η - малый безразмерный параметр, согласно условию задачи $\eta=0,10$. С использованием этого удобного обозначения значения искомого угла определяется формулой

$$\alpha \approx \sqrt{6\eta}$$
 (5)

Теперь из формулы (1) определяем значение силы

$$F = \frac{mg}{2\sin\alpha} \approx \frac{mg}{2\sqrt{6\eta}} \approx 32H \,, \tag{6}$$

что больше половины веса веревки.

Для того чтобы оценить работу по выпрямлению веревки можно проинтегрировать силы В зависимости OT параметра (учитывая, $x = (1 - \eta)L$ $dx = -Ld\eta$)

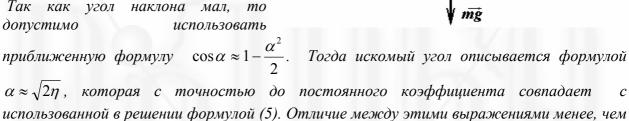
$$A = \int_{1}^{L} F dx = L \int_{0}^{\eta_{0}} F d\eta = \frac{mgL}{2\sqrt{6}} \int_{0}^{\eta_{0}} \frac{d\eta}{\sqrt{\eta}} = \frac{mgL\sqrt{\eta_{0}}}{\sqrt{6}} \approx 30$$
Дж .

Дополнения.

- 1. Отметим, что для полного выпрямления веревки необходимо приложить бесконечно большую силу: из формулы (6) следует, что при $\eta \to 0$ $F \to \infty$. Тем не менее, работа, совершенная при выпрямлении веревки, конечна.
- 2. Задача может быть решена и в более грубом приближении: если форму веревки считать в виде двух отрезков прямой линии.

В этом приближении зависимость угла наклона приложенной к веревке силы определяется из очевидного выражения $\cos \alpha = \frac{l}{L} = 1 - \eta$.

Так как угол наклона мал, то допустимо использовать



в два раза, поэтому обе полученные оценки можно считать вполне приемлемыми.

Задача 10.1.2

Если мысленно заменить верхнюю пружину нерастяжимой веревкой, то под действием силы \vec{F} , направленной вниз, нить через гладкий блок растянет нижнюю пружину вверх на величину

$$\Delta x_1 = \frac{F}{k} \, .$$

Поскольку нить нерастяжима, то на такую же величину Δx_1 опустится конец A веревки.

Из условия равновесия конца A веревки следует, что сила натяжения нити при этом T=F .

Теперь «вернем» верхнюю пружину на место, ведь по условию задачи блок «подвижный». На блок вниз действуют две силы натяжения нити T (Рис. 2), а вверх — сила упругости \vec{F}_{y} верхней пружины. Из условия равновесия блока получим

$$F_{V} = k\Delta x_{2} = 2T = 2F \implies \Delta x_{2} = \frac{2F}{k}$$

где Δx_2 — абсолютная деформация верхней пружины. Следовательно, в положении равновесия нижний конец верхней пружины (центр блока) опустится на Δx_2 .

Поскольку при опускании центра блока на Δx_2 «освободится» участок нити длиной $2\Delta x_2$, то результирующее смещение Δx вниз конца нити A с учетом деформаций обеих пружин составит

$$\Delta x = \Delta x_1 + 2\Delta x_2 = \frac{F}{k} + 2\frac{2F}{k} = 5\frac{F}{k}$$
.

Для касания веревкой земли должно быть выполнено условие

$$\Delta x = h \implies \frac{5F}{k} = h \implies F = \frac{kh}{5}$$
.

Расчет дает

$$F = \frac{kh}{5} = 10 \,\mathrm{H} \,. \tag{1}$$

Поскольку при меньшем значении силы F конец A веревки не дотянет до земли (колебания в системе отсутствуют), то (1) дает искомое значение \vec{F}_{\min}

$$F_{\min} = \frac{kh}{5} = 10 \,\mathrm{H}$$
.

Дополнение.

Решение данной задачи можно сделать и покороче. Обозначим Δx_1 - деформацию нижней пружины. Тогда из условия равновесия блока и закона Гука следует, что деформация верхней пружины должна быть в два раза больше $\Delta x_2 = 2\Delta x_1$. Далее из условия не растяжимости веревки, переброшенный через блок, следует, что ее конец опустится на расстояние $h = 2\Delta x_2 + \Delta x_1 = 5\Delta x_1$. Наконец, искомая сила натяжения веревки равна силе упругости нижней пружины, то есть

$$F = k\Delta x_1 = \frac{kh}{5}.$$

Впрочем, эти элементарные выкладки нуждаются в физических обоснованиях, приведенных в основном решении.

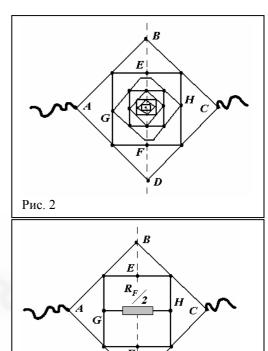
Задача 10.1.3

Поскольку электрическое сопротивление $R = \rho \frac{l}{S}$ пропорционально длине l проводника, то можем заметить, что сопротивление R_{i+1} каждого следующего вложенного квадрата меньше сопротивления R_i предыдущего в $\sqrt{2}$ раз

$$R_{i+1} = \frac{R_i}{\sqrt{2}} \,. \tag{1}$$

Преобразуем цепь, разорвав ее в эквипотенциальных точках E и F (Рис.2), лежащих на оси симметрии BD фрактала. Это не изменит искомого сопротивления R_F фрактала, поскольку по «разорванным» малым перемычкам ток все равно не идет из-за отсутствия напряжения на них.

Однако теперь можем заметить, что цепь между точками G и H (см. рис. 2) также представляет собой бесконечный фрактал, начальный размер которого ровно в два раза меньше размера исходного фрактала.



Следовательно, в силу (1) (примененного дважды!), сопротивление $R_{\it GH}$ цепи между указанными точками также в два раза меньше искомого сопротивления «большого» фрактала

$$R_{GH} = \frac{R_F}{2} \,. \tag{2}$$

Рис. 3

С учетом (2) электрическую схему можно перечертить в виде, представленном на рис. 3.

Для дальнейшего преобразования схемы представим сопротивление $\binom{R_F}{2}$ как два параллельно соединенные сопротивления R_F , и вновь, в силу симметрии цепи, разорвем полученную схему в эквипотенциальных точках G и H. В результате получим еще более упрощенный вариант цепи фрактала, представленный на рис. 4.

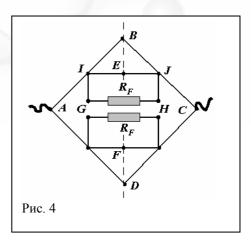
Дальнейший расчет сопротивления цепи достаточно стандартен: нужно только помнить, что соединительные «проволочки» на данной схеме имеют разные сопротивления, каждое из которых пропорционально соответствующей длине.

Так для расчета сопротивления $R_{I\!J}$ цепи между точками I и J используем правила расчета для параллельного сопротивления

$$\frac{1}{R_{IJ}} = \frac{1}{R} + \frac{\sqrt{2}}{R} + \frac{1}{R_{F}} + \frac{R}{\sqrt{2}},$$
 (3)

где R_{AB} (сопротивление большой стороны фрактала) для удобства обозначено через R .

Из (3) находим



$$R_{IJ} = \frac{R\left(\sqrt{2}R_F + R\right)}{\left(1 + \sqrt{2}\right)\left(\sqrt{2}R_F + R\right) + \sqrt{2}R}.$$
(4)

Соответственно, сопротивление R_{ABC} участка цепи найдем по правилам последовательного соединения

$$R_{ABC} = \frac{R\left(\sqrt{2}R_F + R\right)}{\left(1 + \sqrt{2}\right)\left(\sqrt{2}R_F + R\right) + \sqrt{2}R} + R. \tag{5}$$

Поскольку верхняя и нижняя части полученной цепи симметричны, то окончательное выражение для нахождения сопротивления фрактала принимает вид

$$R_{F} = \frac{R_{ABC}}{2} = \frac{\frac{R(\sqrt{2}R_{F} + R)}{(1+\sqrt{2})(\sqrt{2}R_{F} + R) + \sqrt{2}R} + R}{2}.$$
 (6)

Относительно R_{F} (6) представляет собой квадратное уравнение

$$2\sqrt{2}\left(1+\sqrt{2}\right)R_{F}^{2}+2\sqrt{2}RR_{F}-\left(1+2\sqrt{2}\right)R^{2}=0\;,$$

решения которого находим сравнительно легко (у нас получилось всего лишь с третьей попытки!).

Отрицательный корень ($R_F = -0.984\,R$) отбрасываем сразу, как не имеющий физического смысла. Окончательно

$$R_F = \frac{\sqrt{2 + 2\sqrt{2}\left(1 + \sqrt{2}\right)\left(1 + 2\sqrt{2}\right)} - \sqrt{2}}{2\sqrt{2}\left(1 + \sqrt{2}\right)} R = 0,569 R.$$
 (7)

Расчет по (7) дает численное значение сопротивления цепи бесконечного квадратного фрактала

$$R_{AC} = R_E = 0.85 \,\mathrm{OM}$$
.