

Problemsett 3

I

FYS3120

Klassisk Mekanikk og Elektrodynamikk

Av Furkan Kaya

Problem 1:

a)

Her skal vi først uttrykke de kartesiske koordinater x og y som en funksjon av s . La oss da først referere til figur 1. Og samtidig har vi (1.17) i pensumheftet til Leinaas å forholde oss til. Da får vi følgende:

$$x = s \cos(30^\circ) = \frac{\sqrt{3}}{2} s$$

$$y = -s \sin(30^\circ) + h = -\frac{1}{2} s + h$$

(her legger vi til h fordi objektet står på en flate med denne dimensjonen allerede gitt)

Så skal vi finne Lagrange uttrykt ut ifra s og s' . Da finner vi først s' , noe som er gjort nedenfor:

$$x' = \frac{\sqrt{3}}{2} s'$$

$$y' = -\frac{1}{2} s'$$

Det gir oss da med den etter hvert velkjente Lagrange $L = T - U$ (kinetisk energi – potensiell energi). Først finner vi T (som da er kinetisk) og så U (som er potensiell).

$$T = \frac{1}{2} m v^2 \text{ og } U = mgy$$

Her er v gitt av et plan som består av x og y . Så vi bruker da den deriverte til x og y for å finne svaret. Og det er en rettvinklet-plan slik at vi kan bruke Pytagoras på den v -delen. Dette gir oss da $v = \sqrt{x'^2 + y'^2}$ som da gir oss:

$$T = \frac{1}{2} m (x'^2 + y'^2) = \frac{1}{2} m \left(\frac{3}{4} s'^2 + \frac{1}{4} s'^2 \right) = \frac{1}{2} m s'^2$$

Så finner vi U ved å gjøre følgende:

$$U = mg\left(-\frac{1}{2} s + h\right)$$

Som da gir oss til slutt innsatt i Lagrange:

$$L = \frac{1}{2}ms'^2 + \frac{1}{2}mgs - mgh$$

b)

Så antar vi at akselerasjonen a er konstant og ikke-forsvinnende. Igjen skal vi finne de kartesiske koordinater og deres tidsderivater + Lagrange til systemet. Vi har da at a går mot x og ikke i y -retningen. Dette gir oss da at y forblir det samme i oppgaven ovenfor, mens da i x -retningen så må a integreres. Som blir gjort på følgende måte:

$$x = \int at + \left(\frac{\sqrt{3}}{2} s\right)$$

Delen i parentes skal ikke integreres. Vi får da til slutt følgende ligning:

$$x(t) = \frac{1}{2}at^2 + \frac{\sqrt{3}}{2}s$$

Og den deriverte av dette blir da igjen:

$$x' = at + \frac{\sqrt{3}}{2}s'$$

Så finner vi $L = T - U$ som i forrige oppgave og tenker oss at U forblir uforandret. Det gir da kun T som i oppgaven nedenfor:

$$L = \frac{1}{2}m \left(\sqrt{\left(at + \frac{\sqrt{3}}{2}s'\right)^2 + \left(-\frac{1}{2}s'\right)^2} \right)^2 + \frac{mgs}{2} - mgh$$

$$L = \frac{1}{2}m \left(a^2t^2 + \frac{3}{4}s'^2 + 2at\frac{\sqrt{3}}{2}s' + \frac{1}{4}s'^2 \right) + \frac{mgs}{2} - mgh$$

c)

Vi finner så Lagranges likning for systemet og løser likningen under antagelsen at body begynner ved tid $t = 0$ fra toppen av det inklinerte plan ($s = 0$) med null velositet relativt til planet. Som gjort flere ganger tidligere, så finner vi:

$$\frac{\partial L}{\partial s}, \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial s'} \text{ og } \frac{\partial L}{\partial s'}.$$

Dette gir da for verdiene vi fant i b).

$$\frac{\partial L}{\partial s} = \frac{1}{2} mg$$

$$\frac{\partial L}{\partial s'} = ms' + \frac{\sqrt{3}}{2} mat$$

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial s'} = \frac{\sqrt{3}}{2} ma + ms''$$

Dette skal vi da bruke til å finne Lagrange's likning. Som finnes gjennom:

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial s'} - \frac{\partial L}{\partial s} = 0$$

Og da får vi gjennom innsetting:

$$ms'' + \frac{\sqrt{3}}{2} ma - \frac{1}{2} mg = 0$$

Problem 2:

a)

I oppgave a skal vi finne Lagrange uttrykt ut i fra θ og θ' og derivere Lagranges ligning for dette. Vi har da følgende forhold mellom kartesiske og sfæriske koordinater.

$$x = r \sin \theta \cos wt, y = r \sin \theta \sin wt, z = r \cos \theta$$

Da får vi:

$$x' = \theta' r \cos \theta \cos wt - wr \sin \theta \sin wt, y' = \theta' r \cos \theta \sin wt + wr \sin \theta \cos wt, z' = \theta' r \sin \theta$$

$$\text{Med } T = \frac{1}{2} m (x'^2 + y'^2 + z'^2).$$

Opphøyningen blir da noe tilsvarende:

$$(\theta' r \cos \theta \cos wt - wr \sin \theta \sin wt)^2 + (\theta' r \cos \theta \sin wt + wr \sin \theta \cos wt)^2 + (\theta' r \sin \theta)^2$$

Som da etter en del omregning blir til:

$$= \frac{1}{2} m r^2 (\theta'^2 + w^2 \sin^2 \theta)$$

Da blir da i Lagrange det slik at $U = 0$. Noe som ble gjennomgått i lignende sfæriske eksempler på nettet og bekreftet. Da får vi altså en Lagrange gitt av:

$$L = \frac{1}{2} m r^2 (\theta'^2 + w^2 \sin^2 \theta)$$

b)

Vi må da her vise at Lagrange er den samme som den til en partikkel som beveger seg i en tids-uavhengig, periodisk potensiale $V(\theta)$ med to stabile og to ustabile likevekts-punkter. Her må det også påpekes at mitt opprinnelige svar ikke godkjent, så jeg forsøker derfor på nytt i denne reviderte utgaven.

Først har vi at funksjonen $-\sin^2 \theta$ har fire likevektspunkter. $\theta = 0$ og $\theta = \pi$ gir maks., mens $\theta = \frac{\pi}{2}$ og $\theta = \frac{3\pi}{2}$ gir minimum. Fra dette kan vi tolke det som at disse fire punktene utgjør de stabile og ustabile likevektspunkter.

Opprinnelig kom begge ledd i Lagrange fra den kinetiske energien ettersom $U = 0$ ble antatt. Men vi kan se på det på en annen måte. Vi ser på θ' som kinetisk og θ som potensiell energi. Dette gjør at vi kan skrive det leddet som $V(\theta) = \text{potensial}$. Da får vi det vi ønsket i oppgaveteksten.

c)

Her får vi da oppgitt at $\Phi = \theta - \theta_0$ skal introduseres og bestem liten-vinkel form til ligningen. Dette betegnes da som et lite avvik. Her har vi da allerede fra a)

$$L = \frac{1}{2} m r^2 (\theta'^2 + w^2 \sin^2 \theta)$$

Da ser vi $\theta = \Phi + \theta_0$ og setter dette inn i Lagrange ovenfor. Her antydes det i oppgaveteksten at vi også må finne Lagranges ligning også for systemet. Det gjøres da gjennom de sedvanlige ligninger nedenfor:

$$\frac{\partial L}{\partial \theta} = mr^2 w^2 \sin \theta \cos \theta$$

$$\frac{\partial L}{\partial \theta'} = mr^2 \theta'$$

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \theta'} = mr^2 \theta''$$

Her har jeg også introdusert θ' som en følge av at jeg omtalte den deriverte som i oppgave a). Det gir da at jeg ikke kan finne Lagrange system med det. Vi får da ligningen:

$$\theta'' mr^2 - mr^2 w^2 \sin \theta \cos \theta = 0$$

Som da gir med innsatt for θ .

$$(\Phi + \theta_0)'' mr^2 - mr^2 \sin(\Phi + \theta_0) \cos(\Phi + \theta_0) = 0$$

Her skal vi da bruke et stabilt likevektspunkt. Da bruker vi $\theta_0 = \frac{\pi}{2} = \frac{3\pi}{2}$. Det gir oss etter litt mellomregning og bruk av Rottman at vi får:

$$\theta'' + w^2 \cos(\theta) \sin(\theta) = 0$$

Som da blir til for små θ er den harmoniske oscillator:

$$\theta'' + w^2 \theta = 0$$

Derfor har vi at små oscillasjoner rundt likevektspunktene $\pi/2$ og $3\pi/2$ skjer med frekvens w .

Problem 3:

a)

Først finner vi da Lagrange til systemet, før vi finner Lagranges ligning til systemet. Her har vi da et to-body system og et to-koordinat system omtalt som polar koordinater (r, θ) . Da har vi da:

$$x = r \cos \theta, y = r \sin \theta, z = 0$$

Z for kroppen som ligger nederst er gitt av $z = r - l$ fordi vi tar hensyn til lengden l på den.
Med bevegelsen gitt som:

$$T = \frac{1}{2}m (\dot{x}^2 + \dot{y}^2 + \dot{z}^2)$$

Får vi fra ligningene på forrige side og innsatt i T følgende:

$$\dot{x} = \dot{r} \cos \theta - \dot{\theta} r \sin \theta$$

$$\dot{y} = \dot{\theta} r \cos \theta + \dot{r} \sin \theta$$

$$\dot{z} = \dot{r}$$

Som da innsatt i T og med litt omregning blir:

$$T = \frac{1}{2}m (2\dot{r}^2 + r^2\dot{\theta}^2)$$

Her har vi da allerede sett at $U = mgz = mg(r-l)$, noe som fører til $L = T - U$.

$$L = \frac{1}{2}m (2\dot{r}^2 + r^2\dot{\theta}^2) - mg(r-l)$$

Så ønsker man at man skal finne Lagranges ligning. Dette blir da gjort som tidligere i teksten og gir oss:

$$\frac{\partial L}{\partial r} = m\dot{\theta}^2 - mg$$

$$\frac{\partial L}{\partial \dot{r}} = m\dot{r}$$

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{r}} = m\ddot{r}$$

Som da til slutt gir:

$$m\ddot{r} - m\dot{\theta}^2 + mg = 0$$

b)

Vi skal her redusere bevegelseslikningene til et 1-dimensjonalt problem basert på variabelen r .
Da har vi at bevegelsen er slik at etter hvert som bodien som går i sirkel går med eller mot klokken, så trekkes body 2 (vertikal-bevegelse) opp eller ned. Dette såfremt at vi har rotasjon.

Hvis vi ikke har rotasjon, så trekkes tauet opp og ned. Det siste punktet er lagt til å for å besvare ditt spørsmål.