OPPGAVESETT 6

Oppgave 1

Finn likningen til bevegelsen av en rakett, det vil si et fartøy som produserer puff ved å kaste ut masse. Raketten er et variabel-masse system og vi antar at det ikke utøves noen ytre krefter på systemet.

Løsning: Raketten har masse m(t) og beveger seg med hastighet v(t) i et tidspunkt t.

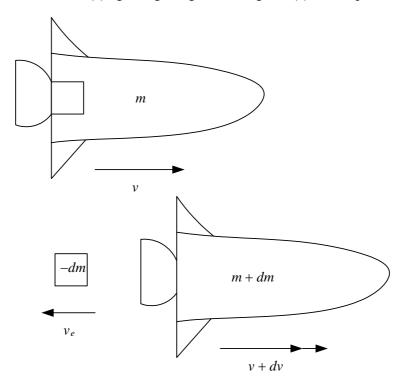


Figure 6:

Bevegelsen av en rakett (ingen ytre krefter):

I følge Newtons andre lov

$$\overrightarrow{F} = \frac{d}{dt}(m\overrightarrow{v}) \neq m\overrightarrow{a} + \frac{dm}{dt}\overrightarrow{v}$$
 (214)

Denne likningen er ikke riktig

Anta dynamisk system med partikler:

- a) rakett
- b) brennstoff

Massefarten i tidspunkt t er:

$$P(t) = m(t)\vec{v}(t) \tag{215}$$

masse m(t) og hastighet v(t).

Etter et tidsintervall dt, beveger ikke partiklene i systemet seg med samme hastighet. I løpet av tiden dt ble brennstoffet dm kastet ut fra resten av systemet. Massefarten i tidspunkt t + dt er:

$$P(t+dt) = \underbrace{m(t+dt)\vec{v}(t+dt)}_{\text{massefarten av raketten}} + \underbrace{(m(t)-m(t+dt))}_{\text{massefarten av kastet brennstoff } |dm|} (\vec{v}(t) + \vec{v}_k(t+dt))$$
(216)

m(t+dt) = m(t) + dm; hvor dm er negativ

v(t+dt) = v(t) + dv; hastighet av raketten i t+dt sett fra treghetssystemet

$$m(t) - m(t + dt) = -dm$$

 $\vec{v}_k(t)$; hastighet av brennstoff sett fra raketten

 $ec{v}(t) + ec{v}_k(t)$; hastighet av brennstoff sett fra treghetssystemet

$$\overrightarrow{P}(t+dt) = (m+dm)(\overrightarrow{v}+d\overrightarrow{v}) - dm(\overrightarrow{v}+\overrightarrow{v}_k)$$
(217)

Ingen ytre krefter $\Longrightarrow \overrightarrow{F} = \overset{\cdot}{\overrightarrow{P}} = 0$

$$\overrightarrow{P}(t+dt) = \overrightarrow{P}(t) \Longrightarrow (m+dm)(\overrightarrow{v}+d\overrightarrow{v}) - dm(\overrightarrow{v}+\overrightarrow{v}_k) = m\overrightarrow{v}$$
 (218)

$$\implies m\vec{v} + dm\vec{v} + md\vec{v} + dmd\vec{v} - dm\vec{v} - dm\vec{v}_k = m\vec{v}$$
 (219)

$$\implies md\vec{v} - dm\vec{v}_k = 0 \tag{220}$$

$$\implies m\frac{dv}{dt} = \frac{dm}{dt}\vec{v} \Longrightarrow m\vec{a} = \frac{dm}{dt}\vec{v}_k \tag{221}$$

 $\frac{dm}{dt}$; puff (negativ)

 \vec{v}_k ; uttømmerhastighet, motsatt retning med \vec{a}

Varierer fra (214) for at $\vec{v} \neq \vec{v}_k$. For at raketten akselererer med en akselerasjon \vec{a} , må den kaste ut "puffen" $\frac{dm}{dt}$ i motsatt retning, med uttømmerhastighet \vec{v}_k .

Bevegelseslikningen er (uten vektornotasjon)

$$m\frac{dv}{dt} = -v_k \frac{dm}{dt} \tag{222}$$

Setter -dm for dm positiv. Jeg antar at v_k kan bestemmes (propulation technology - fremdrift teknologi). Variablene er v og m ((222) mulitplisert med dt):

$$m \cdot dv = -v_k \cdot dm \tag{223}$$

$$dv = -v_k \cdot \frac{dm}{m} \tag{224}$$

$$\int_{0}^{v} dv = -v_k \int_{m_0}^{m} \frac{dm}{m}$$
(225)

hvor man antar at man begynner med 0 hastighet og initial masse m_0 .

$$v = -v_k(\ln m - \ln m_0) (226)$$

$$v = -v_k \ln \frac{m}{m_0} \tag{227}$$

$$v = v_k \ln \frac{m_0}{m} \tag{228}$$

som gir rakettlikningen.

Utkjørt hastigheten er avhengig av uttømt hastighet og hvor mye av fartøyets vekt som er drivstoff.

Forskjell mellom fly og rakett:

- * Fly har tomrom, mens rakett er full av brennstoff.
- * Rakett skal ha utkjørt hastighet lik uttømt hastighet hvis masseraten er $\frac{m_0}{m}=e$ og utkjørt hastighet er større enn uttømt hastighet når $\frac{m_0}{m}>e$.

Oppgave 2

a) Finn defferensialliknigen for pendelens bevegelse ved hjelp av Newtons andre lov.

Løsning:

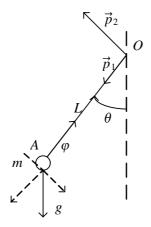


Figure 7:

Bevegelse av en pendel i vertikalplanet:

Differensiallikningen for bevegelsen ved hjelp av Newton's 2. lov. Vi kan igjen definere to system:

q-treghetssystemet

* O origo

* \vec{q}_3 : ortogonal på vektorplanet, peker inn i arket

* \vec{q}_1, \vec{q}_2 : vilkårlig

p-systemet

* Samme origo og $\vec{p}_3 \equiv \vec{q}_3$

* $\vec{p_1}$: langs OA, peker mot A

* \vec{p}_2 : følger høyre-hånds regelen

Vi uttrykker alle vektorene ved hjelp av p-systemet. Vi får et problem med spennkraft T. Vi isolerer derfor T på $\vec{p_1}$ -aksen og istedet for å bruke x og y koordinater, bruker vi bare θ som variabel.

A. Bevegelse sett fra *p*-systemet

* posisjon

$$\varphi = L\vec{p}_1 \tag{229}$$

* hastighet

$${}^{p}\vec{v} = {}^{p}\left(\frac{d\varphi}{dt}\right) = 0 \tag{230}$$

* akselerasjon

$$p\vec{a} = 0 \tag{231}$$

Vinkelhastigheten av p- relativ q-systemet er:

$${}^{q}\vec{\omega}_{p} = \vec{\omega} = \dot{\theta}\vec{p}_{3} \quad (=\dot{\theta}\vec{q}_{3}) \tag{232}$$

Og siden den er tidsavhengig, får vi følgende vinkelakselerasjon:

$${}^{q}\left(\frac{d\vec{\omega}}{dt}\right) = \overset{\cdot}{\vec{\omega}} = \overset{\cdot}{\theta}\vec{p}_{3} \quad (=\overset{\cdot}{\theta}\vec{q}_{3}) \tag{233}$$

B. Bevegelse av pendelet sett fra q-systemet:

$${}^{q}\vec{a} = \overrightarrow{R} + {}^{p}\vec{a} + \overrightarrow{\omega} \times \varphi + \overrightarrow{\omega} \times (\overrightarrow{\omega} \times \varphi) + 2\overrightarrow{\omega} \times {}^{p}\vec{v}$$
 (234)

$$= \stackrel{\cdot}{\vec{\omega}} \times \varphi + \vec{\omega} \times (\vec{\omega} \times \varphi) \tag{235}$$

$$= \overset{\cdots}{\theta}\vec{p}_3 \times L\vec{p}_1 + \dot{\theta}\vec{p}_3 \times \left(\dot{\theta}\vec{p}_3 \times L\vec{p}_1\right) \tag{236}$$

$$= \ddot{\theta}L\vec{p}_2 + \dot{\theta}\vec{p}_3 \times \left(\dot{\theta}L\vec{p}_2\right) \tag{237}$$

$$= -\dot{\theta}^2 L \vec{p}_1 + \ddot{\theta} L \vec{p}_2 \tag{238}$$

Newtons andre lov:

$$\overrightarrow{F}_q = m^q \vec{a} = -m\dot{\theta}^2 L \vec{p}_1 + m\theta L \vec{p}_2 \tag{239}$$

hvor m er massen til pendelen. På pendelen er det utøvet to krefter, spennkraft $\overrightarrow{T} = -T \vec{p_1}$ og vekt $\vec{B} = m$ $\vec{g} = mg\cos\theta \cdot \vec{p}_1 - mg\sin\theta\vec{p}_2$. Så:

$$\vec{F}_a = \vec{T} + \vec{B} \tag{240}$$

$$\vec{F}_{q} = \vec{T} + \vec{B}$$

$$-m\dot{\theta}^{2}L\vec{p}_{1} + m\ddot{\theta}L\vec{p}_{2} = -T\vec{p}_{1} + mg\cos\theta \cdot \vec{p}_{1} - mg\sin\theta\vec{p}_{2}$$
(240)

På komponent form:

$$\vec{p}_1 : -m\dot{\theta}^2 L = -T + mg\cos\theta \tag{242}$$

$$\vec{p}_2 : m\theta L = -mg\sin\theta \tag{243}$$

Første likning kalles equation of constrain. Den gir informasjon om mengden spennkraften T når θ er kjent. Andre likningen er bevegelses-differensiallikning (equation of motion) for pendelet (T er ikke med). I stedet for rektangulær koordinater.....

b) Finn differensiallikningen til pendelens bevegelse ved hjelp av spinnsatsen. Pendelen har masse m og gravitasjonen er $g = 9.8m/s^2$.

Vi skal gjennom denne utledningen vise at vi kommer frem til den samme differensiallikningen av bevegelse av pendelen ved å bruke spinnsatsen. Vi begynner å se på spinn og momentum av pendelen. Begge er ulik null fordi vi har en rund bevegelse med varierende hastighet sett fra treghetssystemet.

Spinn av A rundt O:

$$\overrightarrow{H} = \varphi \times (m^q \overrightarrow{v}) = \varphi \times (m^q \dot{\varphi}) \tag{244}$$

hvor

$${}^{q}\dot{\varphi} = {}^{p}\dot{\varphi} + \vec{\omega} \times \varphi = 0 + \dot{\theta}L\vec{p}_{2} \tag{245}$$

som gir:

$$\overrightarrow{H} = L\overrightarrow{p}_1 \times \left(m\dot{\theta}L\overrightarrow{p}_2\right) = mL^2\dot{\theta}\overrightarrow{p}_3 \tag{246}$$

Momentum av A rundt O:

Vi har pr. definisjon:

$$\overrightarrow{M} = \varphi \times \overrightarrow{F} \tag{247}$$

hvor $\overrightarrow{F} = \overrightarrow{T} + \overrightarrow{B} = -T\overrightarrow{p_1} + mg\cos\theta \cdot \overrightarrow{p_1} - mg\sin\theta\overrightarrow{p_2}$. Siden φ også er på $\overrightarrow{p_1}$, skal spennkraften og den komponenten av vekten som er på \vec{p}_1 falle bort.

$$\overrightarrow{M} = -mgL\sin\theta \vec{p}_3 \tag{248}$$

Siden O er origo i treghetssystemet, vil $\overrightarrow{M} = \overset{\cdot}{\overrightarrow{H}}$.

$$\overrightarrow{H} = {}^{q} \left(\frac{d}{dt} m L^{2} \dot{\theta} \vec{p}_{3} \right) = m L^{2} \ddot{\theta} \vec{p}_{3}$$
(249)

Vi får $\overrightarrow{M} = \overset{\cdot}{\overrightarrow{H}}$:

$$-mgL\sin\theta\vec{p}_3 = mL^2\theta\vec{p}_3 \tag{250}$$

som på komponentform gir:

$$\vec{p_3} : -mgL\sin\theta = mL^2\ddot{\theta} \tag{251}$$

Siden bevegelsen er en ren rotasjon i dette tilfellet, definerer momentum-differensiallikningen av bevegelsen.