

06.04.2021 | Механика 2021 = 8 =
Семинар N12

① Напоминание о вариации.

Пусть $S[y] = \int_a^b L(x, y, y', y'', \dots) dx$

Тогда вариация этого функционала:

$$\delta S[y] = \int_a^b \left(\frac{\partial L}{\partial y} \delta y + \frac{\partial L}{\partial y'} \delta y' + \frac{\partial L}{\partial y''} \delta y'' + \dots \right) dx$$

Далее нужно интегрированием по частям перебросить производные с вариацией δy на коэффициенты.

В ходе этой процедуры появятся граничные слагаемые. Они дают необходимые граничные условия, если вариация δy не до конца фиксирована в точках a и b .

Например:

$$\int_a^b \frac{\partial L}{\partial y'} \delta y' dx = \left. \frac{\partial L}{\partial y'} \delta y \right|_a^b - \int_a^b \left(\frac{d}{dx} \frac{\partial L}{\partial y'} \right) \delta y dx$$

~~или~~

$$\int_a^b \frac{\partial L}{\partial y''} \delta y'' dx = \frac{\partial L}{\partial y''} \delta y' \Big|_a^b - \int_a^b \left(\frac{d}{dx} \left(\frac{\partial L}{\partial y''} \right) \right) \delta y' dx =$$

$$= \frac{\partial L}{\partial y''} \delta y' \Big|_a^b - \frac{d}{dx} \left(\frac{\partial L}{\partial y''} \right) \delta y \Big|_a^b + \int_a^b \frac{d^2}{dx^2} \left(\frac{\partial L}{\partial y''} \right) \delta y dx$$

и так далее.

И если, например, $y'(a)$ — не фиксировано, то $\delta y'(a)$ может принимать любое значение. Внешнее

интегральное

$$\frac{\partial L}{\partial y''} \delta y' \Big|_a^b = \frac{\partial L}{\partial y''} \Big|_{x=b} \delta y(b) - \frac{\partial L}{\partial y''} \Big|_{x=a} \delta y(a)$$

тоже будет принимать любое значение, если только $\frac{\partial L}{\partial y''} \Big|_{x=a} \neq 0$.

Поскольку мы требуем $\delta S = 0$ для \forall вариации $\delta y(x)$, то если $y'(a)$ не фиксировано, мы обязаны

требовать $\frac{\partial L}{\partial y''} \Big|_{x=a} = 0$ — это граничное условие для

уравнение Эйлера - Лагранжа. $= 3 =$

Пример 1. *

$$S[y] = 2y^2(*) + \int_0^* ((y')^2 - y^2 + 3y \cos 2x) dx$$

$$\delta S = 4y(*) \delta y(*) + \int_0^* (2y' \delta y' - 2y \delta y + 3 \delta y \cos 2x) dx$$

переходим к произв.

$$= 4y(*) \delta y(*) + 2y' \delta y \Big|_0^* + \int_0^* (3 \cos 2x - 2y - 2y'') \cdot \delta y dx$$

Пропускаем функции с фиксированным значением в 0: $y(0) = 0 \Rightarrow$

$\Rightarrow \delta y(0) = 0$. Для точек $x = *$:

$$(4y(*) + 2y'(*)) \delta y(*) = 0$$

$$\forall \delta y(*) \Rightarrow$$

$$2y(*) + y'(*) = 0 \quad - \text{Второе}$$

граничное условие.

Задача для экстремалей:

$$\boxed{\begin{array}{l} y'' + y = \frac{3}{2} \cos 2x \\ y(0) = 0 \quad 2y(*) + y'(*) = 0 \end{array}}$$

ФСР однородного уравнения: $= 4 =$

$\cos x$ и $\sin x$.

Две поправки частичного решения
Заметим, что $\cos 2x = \frac{1}{2}(e^{2ix} + e^{-2ix})$
и $\pm 2i$ — не корни характеристического
полинома. Поэтому частичное
решение можно искать в виде:

$$y_c(x) = A \cos 2x + B \sin 2x$$

$$y_c'' + y_c = -3A \cos 2x - 3B \sin 2x = \frac{3}{2} \cos 2x$$

$$\Rightarrow A = -\frac{1}{2}, B = 0.$$

Общее решение:

$$y(x) = C_1 \cos x + C_2 \sin x - \frac{1}{2} \cos 2x$$

Граничные условия дают систему:

$$y(0) = 0 \Rightarrow C_1 - \frac{1}{2} = 0$$

$$2y(\pi) + y'(\pi) = 0 \Rightarrow -2C_1 - C_2 - 1 = 0$$

$$\Rightarrow C_1 = \frac{1}{2} \quad C_2 = -2 \Rightarrow \text{Ответ:}$$

$$y(x) = \frac{1}{2} \cos x - 2 \sin x - \frac{1}{2} \cos 2x$$

Пример 2. Точечная частица массы m скользит по поверхности, заданной соотношением:

$$z = \frac{1}{2(x^2 + y^2)},$$

где x , y и z — декартовы прямоугольные координаты в евклидовом пространстве \mathbb{R}^3 . Частица соединена с началом координат невесомой пружиной, потенциальная энергия деформации которой задается формулой:

$$U(l) = \frac{kl^2}{2},$$

где l — длина пружины, k — коэффициент ее упругости.

- Составьте лагранжиан этой механической системы и выпишите уравнения Эйлера-Лагранжа.
- Приведите формулы для всех интегралов движения (законов сохранения).
- Убедитесь, что уравнения движения допускают стационарные решения, отвечающие постоянному значению z , и найдите, при каких условиях на начальные данные задачи такие решения существуют.

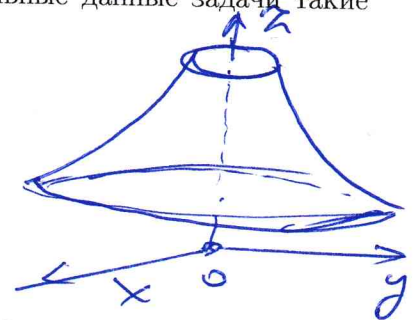
Решение.

а) В цилиндрических координатах:

$$z = \frac{1}{2\rho^2} \Rightarrow z' = -\frac{\rho'}{\rho^3},$$

где штрих обозначает производную по времени. Лагранжиан:

$$L = \frac{m}{2} \left(\rho'^2 (1 + \rho^{-6}) + \rho^2 \phi'^2 \right) - \frac{k}{2} \left(\rho^2 + \frac{1}{4\rho^4} \right)$$



б) Законов сохранения два: компонента момента вдоль оси Oz и полная энергия системы:

$$J = m\rho^2\phi', \quad E = \frac{m}{2} \left(\rho'^2 (1 + \rho^{-6}) + \rho^2 \phi'^2 \right) + \frac{k}{2} \left(\rho^2 + \frac{1}{4\rho^4} \right).$$

в) Постоянное $z = z_0$ отвечает постоянному $\rho = \rho_0$. Уравнение движения по ρ :

$$\frac{d}{dt} \left(m\rho' (1 + \rho^{-6}) \right) + m \left(3\rho'^2 \rho^{-7} - \rho \phi'^2 \right) + k\rho \left(1 - \frac{1}{2\rho^6} \right) = 0$$

при постоянном $\rho = \rho_0$ (с учетом того, что $\rho > 0$ всегда) сводится к равенству:

$$\phi_0'^2 = \frac{k}{m} \left(1 - \frac{1}{2\rho_0^6} \right).$$

Из этого уравнения видно, что стационарные движения возможны при $\rho_0 \geq 1/\sqrt[6]{2}$, что соответствует высотам по z в интервале $0 < z_0 \leq 1/\sqrt[3]{4}$. Точка $\rho_0 = 1/\sqrt[6]{2}$ отвечает минимуму эффективной энергии и соответствует состоянию покоя, когда $\phi' = 0$. При этом пружина ортогональна касательной плоскости к поверхности движения на соответствующей высоте $z_0 = 1/\sqrt[3]{4}$ и натяжение пружины в точности компенсируется силой реакции поверхности.

В другую сторону: стационарные решения вообще возможны при квадрате угловой скорости вращения не выше отношения k/m :

$$\phi'^2 < \frac{k}{m}.$$