

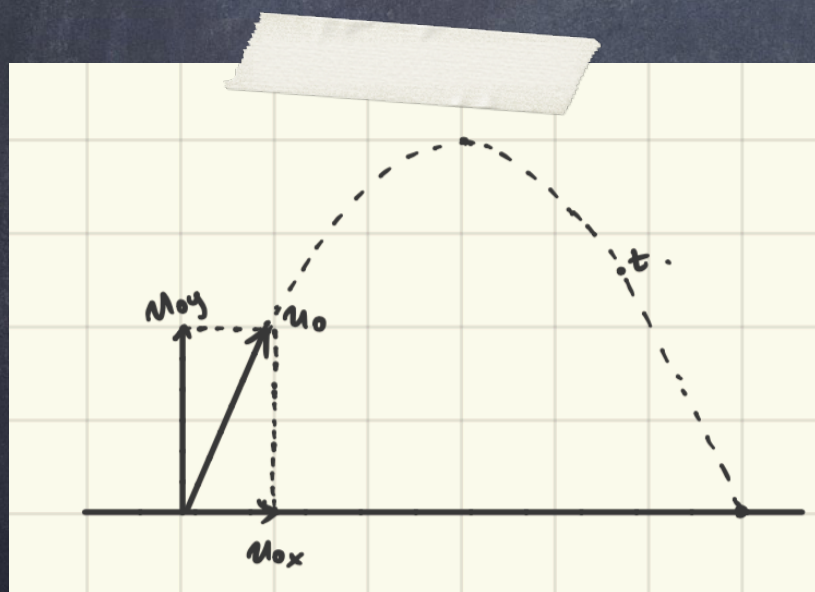
Αριθμητική Επίλυση

Πλάχιας Βολής

Σύντομη Επανάληψη Πλάγιας Βολής

Ο τύπος για το βεληνεκές σώματος σε πλάγια βολή προκύπτει:

1. Από την Αρχή Ανεξαρτησίας των Κινήσεων
2. Από τις εξισώσεις κίνησης



Στην οριζόντια διεύθυνση ισχύει:

$$x = u_{0x}t$$

Στην κατακόρυφη διεύθυνση ισχύει:

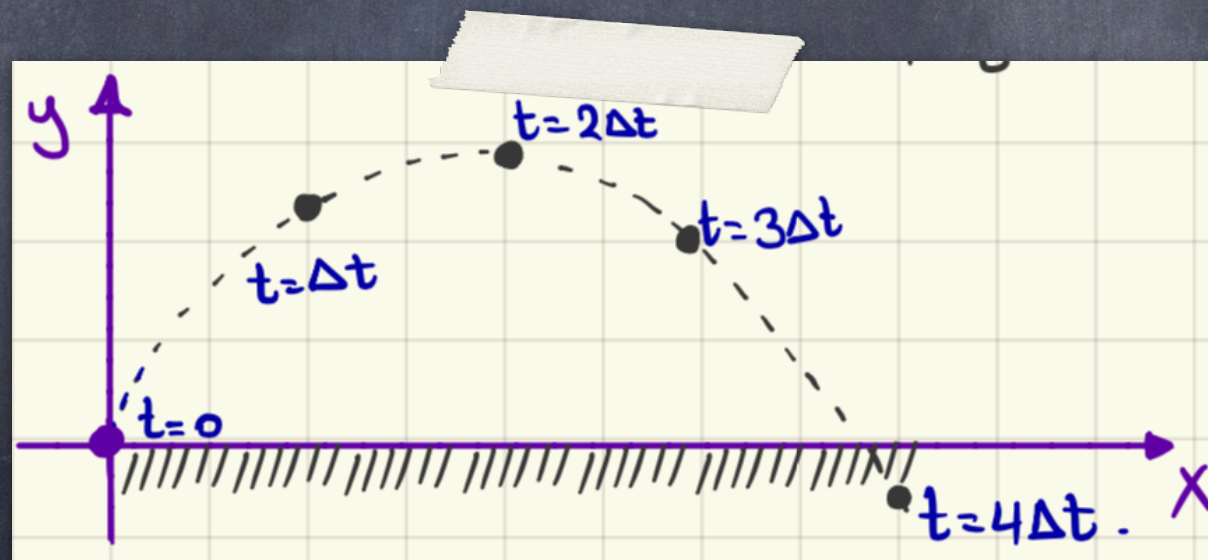
$$y = u_{0y}t - \frac{1}{2}gt^2$$

Απαλείφοντας τον χρόνο t : $y = \frac{u_{0y}}{u_{0x}}x - \frac{g}{2} \frac{x^2}{u_{0x}^2}$

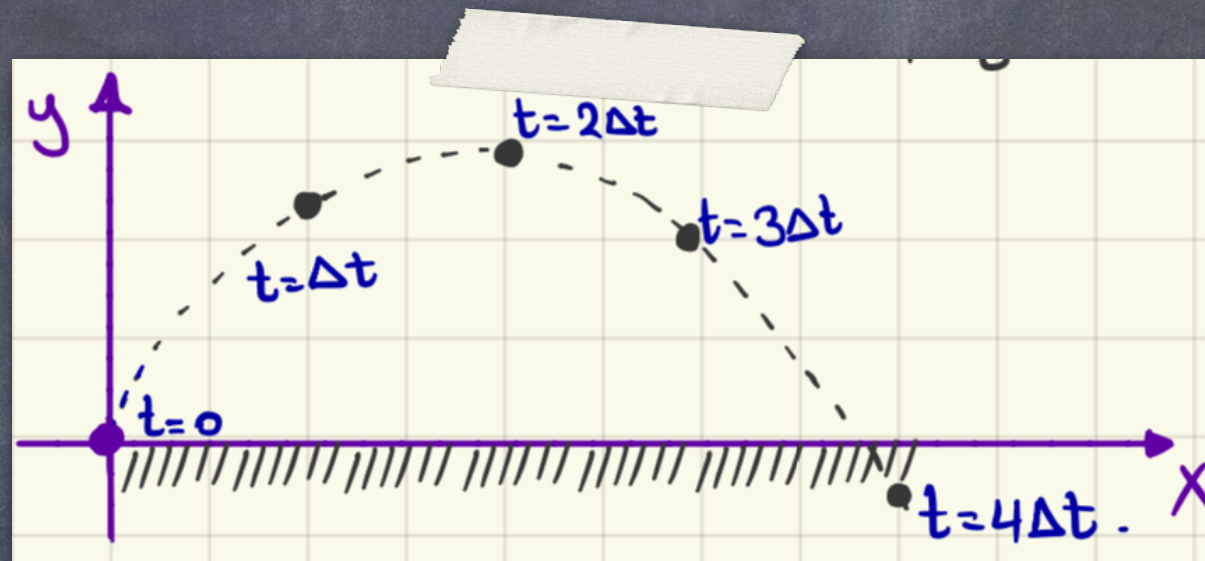
Για το βεληνεκές ισχύει: $y = 0 \Rightarrow \frac{u_{0y}}{u_{0x}}r - \frac{g}{2} \frac{r^2}{u_{0x}^2} \Rightarrow r = 0$
 $r = \frac{g}{2} \frac{u_{0y}}{u_{0x}^2} u_{0x}$

Αριθμητική επίλυση

- Προβλήματα κινηματικής, όπως η πλάγια βολή, επιδέχονται **αριθμητικής επίλυσης**
 - Χωρίζουμε την κίνηση του σώματος σε χρονικά διαστήματα διάρκειας Δt
 - Επιλέγουμε το Δt να είναι μικρό, π.χ. $\Delta t = 0.1s$
 - Το ζέλος κάθε διαστήματος Δt ονομάζεται “χρονική σιχμή”



Αριθμητική επίλυση



- Σε κάθε χρονική στιγμή υπολογίζουμε ξεχωριστά τις συνιστώσες της θέσης και της ταχύτητας στις διευθύνσεις O_x και O_y
 - Για τον υπολογισμό της θέσης την επόμενη χρονική στιγμή, υποθέτουμε ότι το σώμα εκτελεί ομαλή ευθύγραμμη κίνηση κατά το διάστημα Δt , με την ταχύτητα που είχε την προηγούμενη χρονική στιγμή (στην αρχή του χρονικού διαστήματος).
 - Για τον υπολογισμό της ταχύτητας την επόμενη χρονική στιγμή, υποθέτουμε ότι το σώμα εκτελεί ομαλή ευθύγραμμη κίνηση (διεύθυνση x) ή ομαλά επιταχυνόμενη κίνηση (διεύθυνση y) κατά το διάστημα Δt .

Αριθμητική επίλυση

• Ας δούμε ένα-ένα τις χρονικές στιγμές:

□ Την χρονική στιγμή μηδέν (ΣΟ), έχουμε:

$$\begin{aligned} x_0 &= 0 & u_{0x} &= u_0 \cos(\theta) \\ y_0 &= 0 & u_{0y} &= u_0 \sin(\theta) \end{aligned}$$

□ Για την δεύτερη στιγμή (ΣΙ):

$$\begin{aligned} x_1 &= x_0 + u_{0x} \Delta t \\ y_1 &= y_0 + u_{0y} \Delta t \end{aligned}$$

Υπολογίζουμε τη νέα θέση υποθέτοντας ομαλή ευθύγραμμη κίνηση με αρχική ταχύτητα u_{0x} , u_{0y}

$$\begin{aligned} u_{1x} &= u_{0x} \\ u_{1y} &= u_{0y} + a_y \Delta t \end{aligned}$$

Υπολογίζουμε τη νέα ταχύτητα υποθέτοντας ομαλά επιταχυνόμενη κίνηση με αρχική ταχύτητα u_{0x} , u_{0y} , και επιτάχυνση $a_x=0$, $a_y=-g$

□ Για την πρώτη χρονική στιγμή ($\Sigma 1$):

$$x_1 = x_0 + u_{0x} \Delta t$$

$$y_1 = y_0 + u_{0y} \Delta t$$

Υπολογίζουμε τη νέα θέση υποθέτοντας ομαλή ευθύγραμμη κίνηση με αρχική ταχύτητα u_{0x} , u_{0y}

$$u_{1x} = u_{0x}$$

$$u_{1y} = u_{0y} + a_y \Delta t$$

Υπολογίζουμε τη νέα ταχύτητα υποθέτοντας ομαλά επιταχυνόμενη κίνηση με αρχική ταχύτητα u_{0x} , u_{0y} , και επιτάχυνση $a_x=0$, $a_y=-g$

□ Για την δεύτερη στιγμή ($\Sigma 2$):

$$x_2 = x_1 + u_{1x} \Delta t$$

$$y_2 = y_1 + u_{1y} \Delta t$$

Όπου x_1 , y_1 και u_{0x} , u_{0y} , έχουν υπολογιστεί στο προηγούμενο βήμα

$$u_{2x} = u_{1x}$$

$$u_{2y} = u_{1y} - g \Delta t$$

[Ο πίνακας συμπληρώνεται από τους μαθητές στην τάξη]

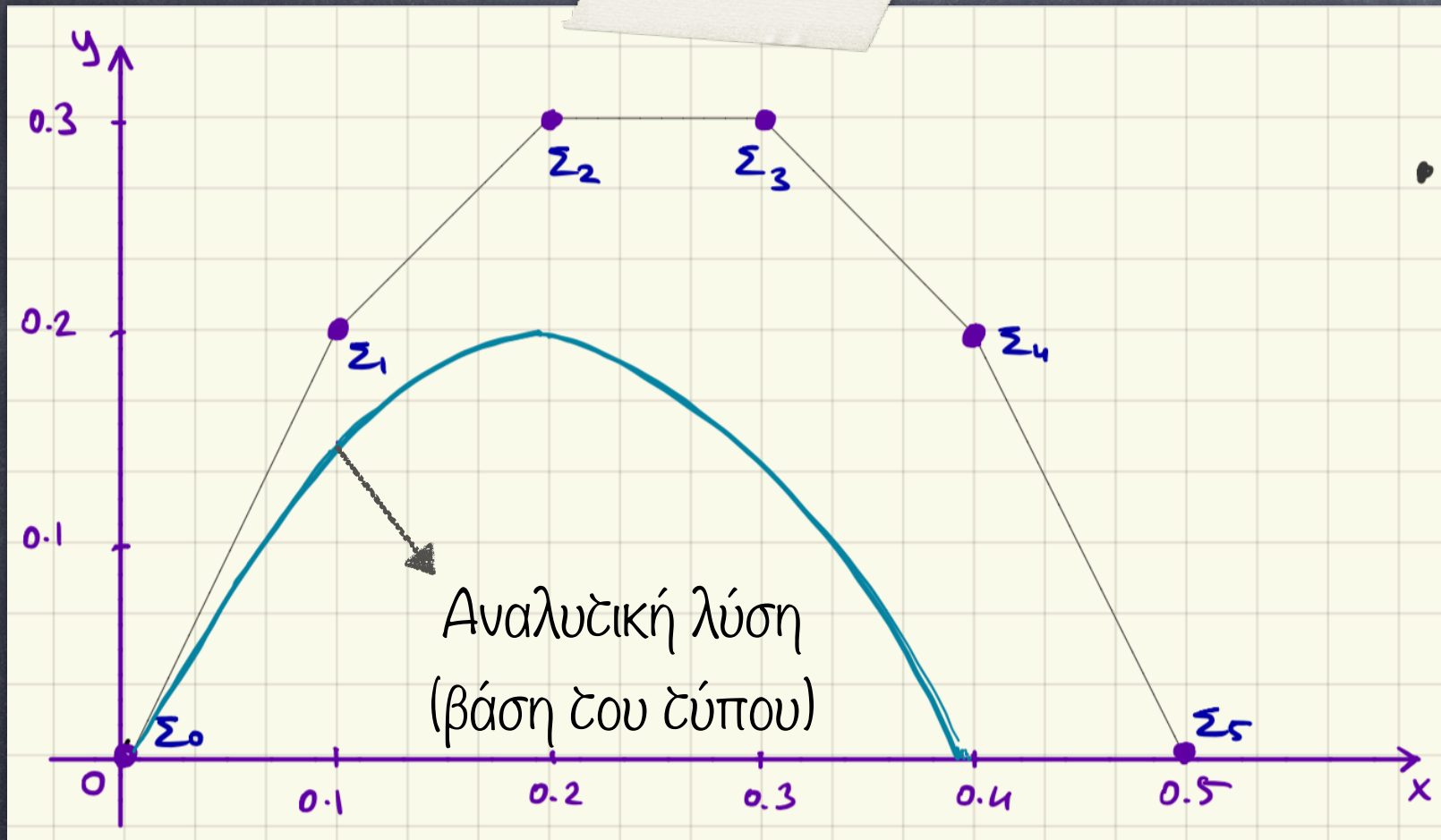
Αριθμητικό παράδειγμα

$$x_0 = 0, y_0 = 0, \quad u_{0x} = 1 \frac{\text{m}}{\text{s}}, u_{0y} = 2 \frac{\text{m}}{\text{s}}, \quad \Delta t = 0.1 \text{s}$$

| Σ_0 | $x_0 = 0$ | $y_0 = 0$ | $u_{0x} = 1 \text{ m/s}$ | $u_{0y} = 2 \text{ m/s}$ |
|------------|---|---|-----------------------------------|---|
| Σ_1 | $x_1 = x_0 + u_{0x} \cdot \Delta t = 0.1 \text{ m}$ | $y_1 = y_0 + u_{0y} \cdot \Delta t = 0.2 \text{ m}$ | $u_{1x} = u_{0x} = 1 \text{ m/s}$ | $u_{1y} = u_{0y} - g \cdot \Delta t = 1 \text{ m/s}$ |
| Σ_2 | $x_2 = x_1 + u_{1x} \cdot \Delta t = 0.2 \text{ m}$ | $y_2 = y_1 + u_{1y} \cdot \Delta t = 0.3 \text{ m}$ | $u_{2x} = u_{1x} = 1 \text{ m/s}$ | $u_{2y} = u_{1y} - g \cdot \Delta t = 0 \text{ m/s}$ |
| Σ_3 | $x_3 = x_2 + u_{2x} \cdot \Delta t = 0.3 \text{ m}$ | $y_3 = y_2 + u_{2y} \cdot \Delta t = 0.3 \text{ m}$ | $u_{3x} = u_{2x} = 1 \text{ m/s}$ | $u_{3y} = u_{2y} - g \cdot \Delta t = -1 \text{ m/s}$ |
| Σ_4 | $x_4 = x_3 + u_{3x} \cdot \Delta t = 0.4 \text{ m}$ | $y_4 = y_3 + u_{3y} \cdot \Delta t = 0.2 \text{ m}$ | $u_{4x} = u_{3x} = 1 \text{ m/s}$ | $u_{4y} = u_{3y} - g \cdot \Delta t = -2 \text{ m/s}$ |
| Σ_5 | $x_5 = x_4 + u_{4x} \cdot \Delta t = 0.5 \text{ m}$ | $y_5 = y_4 + u_{4y} \cdot \Delta t = 0 \text{ m}$ | $u_{5x} = u_{4x} = 1 \text{ m/s}$ | $u_{5y} = u_{4y} - g \cdot \Delta t = -3 \text{ m/s}$ |

[Δίδεται η γραφική παράσταση με την καμπύλη (αναλυτική λύση) και οι μαθητές τοποθετούν τα σημεία Σ0 - Σ5]

Αριθμητικό παράδειγμα



- Το αποτέλεσμα της αριθμητικής λύσης εμπεριέχει σφάλμα, το λεγόμενο **σφάλμα διακριτοποίησης**. Το σφάλμα αυτό, μικραίνει όσο μικραίνει το Δt

- Εάν επαναλάβουμε την άσκηση με $\Delta t = 0.05s$, θα χρειαστούμε διπλάσια βήματα, και εάν την επαναλάβουμε με $\Delta t = 0.01s$ θα χρειαστούμε **δεκαπλάσια** βήματα
- Είναι προφανές πως για όλο και πιο μικρές τιμές του Δt η αριθμητική επίλυση γίνεται όλο και πιο χρονοβόρα

Υπολογιστική Λύση

- Κατά την **υπολογιστική επίλυση** του προβλήματος, χρησιμοποιούμε έναν υπολογιστή για να αυτοματοποιήσουμε τον υπολογισμό των σιγμοτύπων
- Θα πρέπει να δώσουμε:
 - Την αρχική θέση και ταχύτητα (αρχικές συνθήκες)
 - Τον χρόνο Δt
 - Τις **εξισώσεις κίνησης**, με τις οποίες θα υπολογίζουμε την θέση και ταχύτητα της νέας σιγμής βάσει του προηγούμενου

Υπολογιστική Λύση

- Σημειώστε πως, με τον υπολογιστή, δεν χρειάζεται να γνωρίζουμε την **εξίσωση** της τροχιάς. Η τροχιά προκύπτει αφού ο υπολογιστής βρεί μία μία την θέση του σώματος σε κάθε χρονική στιγμή
- Στο παράδειγμα που θα δούμε, στη διεύθυνση O_y ο υπολογιστής προσδιορίζει ποια χρονική στιγμή και σε ποια θέση μηδενίζεται η ταχύτητα του βλήματος χωρίς να χρησιμοποιεί κάποιον τύπο για τον χρόνο πτήσης ή το μέγιστο ύψος.
- Η υπολογιστική μέθοδος είναι λοιπόν γενική, και μπορεί να χρησιμοποιηθεί και όταν **δεν γνωρίζουμε** την εξίσωση της τροχιάς
- Συνεχίστε αυτό το πρόβλημα ακολουθώντας τον πιο κάτω σύνδεσμο και τις οδηγίες που υπάρχουν εκεί:

<http://172.104.245.249:8000>