

Gymnázium Evolution Jižní Město



Jáchym Löwenhöff

Rozbor odrazu míčku od roviny

Ročníková práce

Školitel práce:

Bc. Daniel Chmúrny

Školní rok: 2023/2024

Poděkování

poděkování

Prohlášení

prohlášení in english

V Praze dne 27. března 2024

Jáchym Löwenhoffer

Abstrakt

český abstrakt **Klíčová slova:** random, random2, random3

Abstract

abstract in english **Keywords:** random, random2, random3

Obsah

Úvod	9
I Teoretická část	11
1 Popis problému	13
1.1 Let Míčku	13
1.1.1 Rychlost	13
1.1.2 Gravitační síla	14
1.1.3 Odpor vzduchu	14
1.1.4 Magnusova síla	14
1.2 Odraz míčku	15
1.2.1 Koeficienty restituce	15
1.2.2 Moment hybnosti	16
1.2.3 Tření po dobu odrazu	17
1.2.4 Triviální případy	18
2 Simulace problému	19
2.1 Odvození rovnic	19
2.2 Výsledky simulace	19
II Praktická část	21
3 Výzkumná metoda	23
3.1 Technika experimentu	23
4 Výsledky Experimentu	25
Závěr	27

Úvod

Míček odrážející se od roviny je v běžném životě velmi častý jev. Ať už jde o míčové sporty, kde bývá odraz daného míče často nejdůležitější částí celého sportu. Pro tuto práci bude důležitější první z navržených využití.

Motivace tématu této práce pochází ze stolního tenisu. Stolní tenis patří ke sportům, kde je odraz míčků nejdůležitější část celé hry a schopnost ho odhadnout dává hráči nemalou výhodu. Zajímavým a pro tuto práci hlavním případem, je odraz míčku, při kterém se míček začne vracet (otočí se rychlost ve vodorovném směru). Tento typ odrazu můžeme vidět napříč míčovými sporty, můžeme v nich tedy najít důvod pro studování právě zpětného odrazu.

Důvodem, již méně *ušlechtilým* za to více upřímným, je pozoruhodnost zmíněného problému. Možnost kvantifikovat problém nad kterým z čisté zvědavosti přemýšlím již několik let je velmi přitažlivá. Proto popsání podmínek za kterých dojde ke zpětnému odrazu je hlavním cílem této práce.

Část I

Teoretická část

Kapitola 1

Popis problému

Míčkem je myšlena pevná jednolitá dutá nebo plná koule o poloměru (značeném R), kterou bychom našli v běžném životě (nejedná se o subatomické částice ani o planety) pro přesnost uvedeme rozmezí poloměru: 2 až 50 cm. Rychlosti uvažujeme relevantní pro svět sportů tedy: 1 až 10 m/s.

Systém s letícím míčkem a rovným, hladkým povrchem se může na první pohled zdát triviální, tato kapitola předchozí označení vyvrátí. Zároveň uvede čtenáře do velmi specifické části problému, kterou se bude zabývat, aniž by opoměla ostatní části. Tedy bude ve zkratce probrán let a poté velmi podrobně dopad. Nakonec budou rozebrány některé intuitivní případy jako například míček dopadající pod úhlem 90 stupňů atd.

1.1 Let Míčku

Let míčku se často zjednodušuje a zanedbávají se některé síly, které na letící míček působí. Když uvážíme jen gravitaci zjistíme, že by míček za letu měl dráhou opsat parabolu. Pro kratší dobu letu a velkou rychlost tento předpoklad není nikterak škodlivý¹. Tyto síly můžeme vidět na rovnici [rovnici 1.1](#) a na [obrázku 1.1](#).

[Rovnice 1.1](#) získáme, když si rozepíšeme 2. Newtonův kinematický zákon.

$$\vec{v} + \vec{F}_g + \vec{F}_d + \vec{F}_m = m\vec{a} \quad (1.1)$$

Kde:

\vec{v} Rychlost

\vec{F}_g Gravitace

\vec{F}_d Odpor vzduchu (anglicky „drag“)

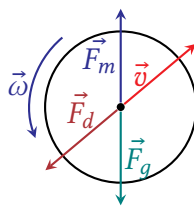
\vec{F}_m Magnusova síla

Síly působící na letící míček v průběhu budou podrobněji popsány dále v této sekci.

1.1.1 Rychlost

Rychlost (\vec{v}), jako derivace polohy je jádrem samotného pohybu (bez změny polohy není pohyb). Ze začátku dáme míčku nějakou energii a tím ho uvedeme v pohyb.

¹Jako tomu bývá často právě ve stolním tenisu



Obrázek 1.1: Síly působící na míček v letu

Jakmile je ve vzduchu, působí na něj ostatní síly a ovlivňují jeho energii. V případě, kterým se budeme zabývat, většina sil disipuje energii míčku. Jediný jev, který by mohla prodlužovat dobu letu (tedy přidávat míčku energii) je jev Magnusův. Tomu je věnována [podsekcce 1.1.4](#).

1.1.2 Gravitační síla

Gravitační a v tomto případě můžeme říci i tíhová síla² (F_g) je hned po rychlosti nejdůležitější silou v průběhu pohybu míčku. A spolu s rychlostí nejviditelněji tvoří trajektorii míčku.

Gravitace je také nejednodušší na modelování. Dokud můžeme pro celou trajektorii považovat Zemi za lokálně plochou, gravitační síla míří vždy směrem kolmo dolů. Také její amplituda bývá většinou konstantní, protože není časté, že by míček během letu měnil svojí hmotnost a gravitační zrychlení se také nemění.

Matematicky můžeme z 2. Newtonova zákona velikost gravitační síly vyjádřit jako:

$$F_g = mg$$

Kde g je gravitační zrychlení (často zaokrouhlováno na 10 m/s^2) a m je hmotnost míčku.

Z této rovnice je ještě jednodušší nahlédnout na fakt, že gravitační síla je pro náš případ konstantní.

1.1.3 Odpor vzduchu

Odpor vzduchu (F_d) si můžeme dovolit zanedbat, protože zkoumáme jen velmi krátký let. Kdyby se jednalo například o dlouhé odpaly v baseballu, tehdy již odpor vzduchu zanedbatelný není.

Na rozdíl od gravitační síly, odpor vzduchu není konstantní v průběhu letu. Odpor vzduchu je totiž obecně závislý na rychlosti a ploše, která aktivně do vzduchu naráží. V případě koule se mění jen rychlost. Což o hodně zjednodušuje výsledný výpočet.

Směr odporu vzduchu je vždy opačný ke směru pohybu jak můžeme vidět na [obrázku 1.1](#). Velikost odporu závisí kromě dalších koeficientů hlavně na kvadrátu rychlosti.

1.1.4 Magnusova síla

Magnusova síla (F_m) vzniká díky rotaci a vzájemnému tření mezi míčkem a vzduchem (předpokládáme vzduch bez vlastní rychlosti). Intuitivním vysvětlením tohoto fenoménu je, že rotací a třením se vzduch posouvá po směru rotace, a z 3. Newtonova

²Gravitační a tíhová jsou obecně odlišné síly a v některých případech je nutné je tak vnímat. Toto ovšem není jeden z nich proto je můžeme zaměnit.[4] Dále bude používán jen termín gravitační síla.

zákona plyne, že vzduch by měl opačnou silou působit zpět. Magnusův efekt je znát pouze je-li hmotnost míčku dostatečně malá nebo úhlová rychlost dostatečně velká.[12]

Směr \vec{F}_m na obrázku 1.1 je specifický pro aktuální případ.³ Směr Magnusovi síly závisí na úhlové rychlosti ($\vec{\omega}_1$). Nejen svojí velikostí, ale i směrem. Jestliže $\vec{\omega}_1 < 0$ tak Magnusova síla míří směrem nahoru a v opačném případě dolů.[8]

1.2 Odraz míčku

Samotný odraz je pro tuto práci nejdůležitější. Tedy bude probrán velmi podrobně. Důležitým předpokladem je, že \vec{v}_1 a $\vec{\omega}_1$ jsou hodnoty přímo před odrazem. Díky tomuto předpokladu nemusíme uvažovat let míčku popsany v sekci 1.1 ani jeho letové vlastnosti.

Problém je i tak stále velmi komplexní, protože na odraz má vliv hned několik proměnných. Ty společně s charakteristikou celé odrazové periody budou popsány v této sekci.

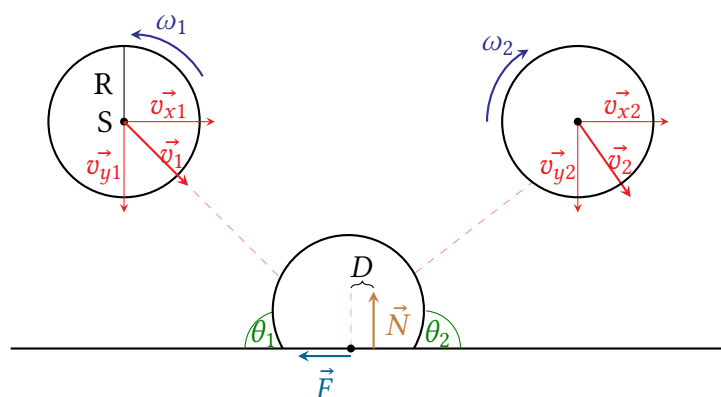
Obecně se všechny proměnné v tomto problému dají rozřadit do tří kategorií:

Nezávislé Pro tuto práci to jsou: \vec{v}_1 , $\vec{\omega}_1$ a θ_1 .

Závislé Analogicky se jedná o: \vec{v}_2 , $\vec{\omega}_2$ a θ_2 .

Kontrolované Jde především o materiálové konstanty: vertikální/horizontální koeficient restituice ($e_{x/y}$), koeficient smýkavého tření (μ), poloměr (R), koeficient momentu hybnosti (α), vzdálenost geometrického středu od působení normálové síly (D).

Závislé a nezávislé proměnné jsou znázorněny na obrázku 1.2. Nezávislé jsou proměnné před odrazem a na nich závisí proměnné po odraze. Kontrolované proměnné na obrázku 1.2 nejsou, ale stále je důležité je uvést pro replikovatelnost výsledků. Také budou z pravidla přebírány z odborné literatury, a tedy nebudou v této práci měřené.



Obrázek 1.2: Síly a veličiny působící na míček při odrazu

1.2.1 Koeficienty restituice

Koeficient restituice (e) vyjadřuje jak moc je odraz elastický, tedy kolik energie se při odrazu disipuje do okolí. Perfektně elastický odraz s $e = 1$, znamená, že při odrazu

³Předpokládáme pouze backspin, jak bude zmíněno v podsekci 1.2.4, je to jedna z podmínek zpětného odrazu.

nedojde k disipaci žádné energie. Takový odraz je ovšem v praktických podmínkách nereálný. Hodnoty e jsou v rozmezí $0 \leq e \leq 1$ kde $e = 0$ znamená ztrátu veškeré energie a už nedochází k žádnému odrazu. ($v_2 = 0$) [5, 9]

Pro náš případ bude důležité rozdělit koeficient restituce na tečný a vertikální ($e_{x/y}$). Tečnou komponentu budeme uvažovat v bodě, nebo ploše, kde míček přichází do kontaktu s odrazovou plochou.

Jak bude popsáno v podsekcí 1.2.3, na míček v průběhu kontaktu působí tření, které není po celou dobu ve stejném směru. Pro tento případ by byl nejpřesnější koeficient restituce odvozený z práce, kterou míček a odrazová plocha vykonají za dobu odrazu. Pro jednoduchost bude e zaveden podle Newtona následovně[5]: $e = v_1/v_2$.

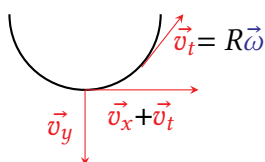
Rozdělení e na jeho vertikální a tečnou komponentu můžeme vidět na rovnicích 1.2 a 1.3. Na rozdíl od e_y není definice e_x intuitivní. Aby byla tato definice logicky motivovaná je třeba vrátit se k obecné definici z předchozího odstavce.

$$e_y = \frac{v_{y2}}{v_{y1}} \quad (1.2)$$

$$e_x = -\frac{(v_{x2} - R\omega_2)}{(v_{x1} - R\omega_1)} \quad (1.3)$$

Tečný koeficient restituce

Chceme-li definovat tečný koeficient restituce měl by následovat obecný koeficient restituce. Definice z rovnice 1.3 není dostatečná protože v našem případě má míček úhlovou rychlost, která se s tou lineární sčítá. [6, 11] Proto ji musíme odečíst abychom získali jen lineární složku rychlosti.



Obrázek 1.3: Tečná, horizontální a vertikální komponenta rychlosti

Jak můžeme vidět na obrázku 1.3, tečná a horizontální složka míří stejným směrem,⁴ tedy horizontální získáme jako $v_x - R\omega$. Tento výraz můžeme vidět v rovnici 1.3.

1.2.2 Moment hybnosti

Moment hybnosti je rotační ekvivalent lineární hybnosti a udává se k nějaké ose. V našem případě tato osa prochází středem míčku a v obrázku 1.2 si ji můžeme představit jako kolmou na celý obrázek. Úhlová rychlost je také udávána k této ose.

Moment hybnosti definujeme podle[10] jako:

$$\vec{L} = I\vec{\omega}$$

Kde pro náš případ se moment setrvačnosti (I) rovná $\alpha m R^2$. Koeficient momentu hybnosti (α) závisí na tom jaký míček si vybereme. Pro pevný plný míček $\alpha = 2/5$, pro dutou

⁴Rovnoběžné jsou tyto složky jen pro póly míčku, ale stejné znaménko mají, pro všechny body na obvodu (pro $v_x > 0$ a $\omega < 0$). My koeficient restituce počítáme pro bod v kontaktu s odrazovou plochou tedy zmíněné výpočty platí.[1, 3] Jinak by bylo zapotřebí započítat odchylku \vec{v}_x a \vec{v}_t .

kouli $\alpha = 2/3$ [2, 10]. Míček na stolní tenis je natolik tenký, že jeho koeficient momentu hybnosti aproximujeme na $2/3$.

Moment hybnosti během odrazu

V průběhu odrazu se mění úhlová rychlost a s ní i moment hybnosti. Kromě α může mít na změnu L vliv \vec{F} , a \vec{N} .

U normálové síly (\vec{N}) je uvědomění, v jakém případě ovlivňuje moment hybnosti, přímočaré. Z obrázku 1.2 je zřejmé, že když normálová síla působí přímo pod geometrickým středem míčku ($D = 0$) tak nikterak nepřispívá k úhlového momentu. Naopak jestliže $D > 0$ tak normálová síla k L přispívá a to úměrně k D .

U síly třecí je to poněkud složitější. Ta když směřuje proti směru rotace tak zmenšuje úhlovou rychlost a s ní i moment hybnosti. Jak bude popsáno v podsekcí 1.2.3 tření může směřovat i ve směru úhlové rychlosti. Proto záleží na orientaci \vec{F} .

Z prvního odstavce můžeme říct, že DN je moment hybnosti během odrazu s nulovým třením.[1] Když doplníme vliv tření získáme: $DN \pm RF = I\omega$. Kde samozřejmě znaménko záleží na směru tření.[2, 7]

1.2.3 Tření po dobu odrazu

Abychom mohli opodstatnit myšlenky v této podsekcí musíme si zavést dynamické tření obecně. Poté bude jednoduché nahlédnout do tření po dobu odrazu.

Dynamické tření

Směr dynamického tření je vždy opačný k relativní rychlosti dvou těles, které mezi sebou tření tvoří. Matematicky velikost dynamické tření vyjádříme jako [1, 13]:

$$F = \mu N$$

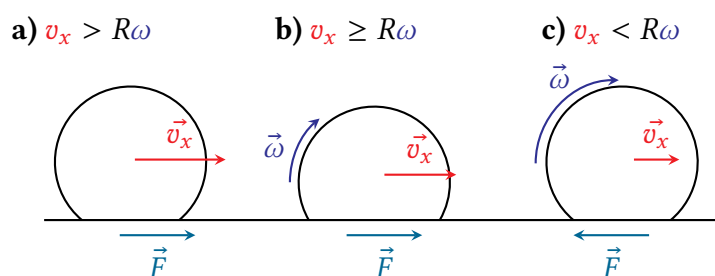
Kde důležitou konstantou je koeficient dynamického tření (μ), který je empiricky měřen. μ je materiálová konstanta pro oba z povrchů přítomných při tření. Dále budou materiály vybírány tak aby jejich μ bylo již naměřeno.

Směr tření při odrazu

Pro popsání tření při odrazu předpokládejme, že $\omega_1 = 0$. Tento předpoklad platí také pro obrázek 1.4. Jakmile míček přichází do kontaktu s odrazovou plochou začíná na něj působit tření. To směřuje proti směru v_x a tedy se v_x zmenšuje. Druhý méně jasný efekt je změna momentu hybnosti. Tření zpomaluje jen tu část míčku v kontaktu s druhým povrchem, horní polovina se ovšem pohybuje stále stejně rychle tedy dochází k přeměně lineární rychlosti na tu úhlovou.[1, 3] Tento efekt je znázorněn v části a) obrázku 1.4.

Zmenšování v_x a zvětšování ω probíhá jen do chvíle kdy $v_x = R\omega$. Poté ještě chvíli pokračuje v takzvaném „gripu“ (ten můžeme vidět v části b). V „gripu“ je míček pouze díky statickému tření. Jakmile moment hybnosti přeroste statické tření míček přechází do „rolování“.[1, 2]

Rolování, které můžeme vidět v části c), je nejméně intuitivní ze všech částí odrazu. Směr tření se v něm totiž otočí a působí po směru v_x . A to proto, že když $v_x < R\omega$,



Obrázek 1.4: Směr tření po dobu odrazu

tak spodek míčku po povrchu podkluzuje. Tedy relativní pohyb dvou povrchů je ve směru rotace. Tření v tomto případě působí proti směru ω a po směru v_x . [2]

Když se míček při rolování neodrazí od podložky může se stát, že díky tření se přes „grip“ zase míček dostane do „slidování“, které již bylo popsáno a je znázorněno v sekci a) obrázku 1.4, a tedy že $v_x > R\omega$. Jestliže odraz trvá dostatečně dlouho, cyklů 1. sliding 2. grip 3. roling 4. grip se stihne vystřídat hned několik. [2]

1.2.4 Triviální případy

I když vyhodnocení zpětného odrazu na základě v_1 , ω_1 a θ_1 , je obecně složité, pro některé vstupní parametry je jednoduché rozhodnout, jestli ke zpětnému odrazu dojde, nebo ne. Jedná se jen o matematicky perfektní případy, tedy nejsou v realitě možné.

Vodorovný let

Jestliže se míček neblíží k odrazové ploše nikdy nemůže dojít k odrazu. Tuto podmínku můžeme ekvivalentně charakterizovat $v_x = 0$ nebo $\theta_1 = 0$. Pro tento případ nemůže dojít ke zpětnému odrazu.

Kolmý let

Když míček letí kolmo na odrazovou plochu ($v_y = 0$ nebo $\theta_1 = 90$) stačí $\omega_1 < 0$ aby došlo ke zpětnému odrazu. Dále můžeme říci, že větší absolutní hodnota úhlové rychlosti (s konstantní v_y) vede k větší horizontální rychlosti po odrazu. Ke stejnému výsledku vede i menší vertikální rychlost (tentokrát s konstantní ω_1).

Žádný spin

Jak už je možná čtenáři jasné z kapitoly 1.2.3, pro $\omega_1 = 0$ nemůže dojít ke zpětnému odrazu. Předpokládáme-li nedeforovatelnost jak míčku tak povrchu, tento případ může být vysvětlen jen pomocí Newtonova 3. zákona. Uvažováním o akci a reakci dojdeme k triviálnímu vysvětlení, že $\theta_1 = \theta_2$. Proto nemůže dojít ke zpětnému odrazu ani v tomto případě.

Kapitola 2

Simulace problému

2.1 Odvození rovnic

2.2 Výsledky simulace

Část II

Praktická část

Kapitola 3

Výzkumná metoda

Aby mohli být hodnoty z kapitoly 2 ověřeny, byla sestavena výzkumná metoda. Cílem této metody je změřit hodnoty v_1 , ω_1 a θ_1 a polaritu v_2 (tedy jestli se jedná o odraz "zpětný", nebo ne).

3.1 Technika experimentu

Všechny experimenty byly nahrávány v režimu „zpomalení“ na osobní telefon, aby bylo možné zpětně získat všechny nezávislé proměnné. Úplná kontrola nad těmito proměnnými by vyžadovala velmi přesný stroj na vystřelování míčků. K žádnému takovému nebylo možné se dostat a tak byli všechny hodnoty měřené až zpětně ze záznamů.

Kapitola 4

Výsledky Experimentu

vychází to hodně

Závěr

závěr

Literatura

- [1] J Hierrezuelo a C Carnero. „Sliding and Rolling: The Physics of a Rolling Ball“. In: *Phys. Educ.* 30.3 (květ. 1995), s. 177–182. ISSN: 0031-9120, 1361-6552. DOI: [10.1088/0031-9120/30/3/009](https://doi.org/10.1088/0031-9120/30/3/009). URL: <https://iopscience.iop.org/article/10.1088/0031-9120/30/3/009> (cit. 07. 07. 2023).
- [2] Rod Cross. „Grip-Slip Behavior of a Bouncing Ball“. In: *American Journal of Physics* 70.11 (lis. 2002), s. 1093–1102. ISSN: 0002-9505, 1943-2909. DOI: [10.1119/1.1507792](https://doi.org/10.1119/1.1507792). URL: <https://pubs.aip.org/aapt/ajp/article/70/11/1093-1102/1045550> (cit. 14. 07. 2023).
- [3] Rod Cross. „Bounce of a Spinning Ball near Normal Incidence“. In: *American Journal of Physics* 73.10 (říj. 2005), s. 914–920. ISSN: 0002-9505, 1943-2909. DOI: [10.1119/1.2008299](https://doi.org/10.1119/1.2008299). URL: <https://pubs.aip.org/aapt/ajp/article/73/10/914-920/1042412> (cit. 08. 07. 2023).
- [4] Jaroslav Reichl a Martin Všeticka. *Encyklopedie fyziky*. 2006. URL: <http://fyzika.jreichl.com/main/article/view/60-gravitacni-a-tihova-sila-resp-zrychleni> (cit. 13. 03. 2024).
- [5] Masniezam Ahmad, Khairul Ismail a Fauziah Mat. „Impact Models and Coefficient of Restitution: A Review“. In: 11 (20. květ. 2016), s. 6549–6555.
- [6] *Why People At The Edge Of A Merry Go Round Fly Off At Greater Speeds Than The Ones Inside?* Science ABC. 6. zář. 2017. URL: <https://www.scienceabc.com/nature/universe/what-is-tangential-velocity.html> (cit. 07. 07. 2023).
- [7] Cross Rod. „Backward Bounce of a Spinning Ball“. In: *IOP Publishing* 39 (2018), s. 045007. DOI: [10.1088/1361-6404/aabece](https://doi.org/10.1088/1361-6404/aabece). URL: <https://dx.doi.org/10.1088/1361-6404/aabece>.
- [8] *Aerospace Micro-Lesson #22*. www. URL: <https://www.aiaa.org/detail/lesson/Aerospace-Micro-Lesson-22> (cit. 13. 03. 2024).
- [9] *Coefficient of Restitution | Formula & Equation - Video & Lesson Transcript*. study.com. URL: <https://study.com/learn/lesson/coefficient-restitution-overview-equation.html> (cit. 11. 07. 2023).
- [10] *Moment of Inertia*. URL: <http://hyperphysics.phy-astr.gsu.edu/hbase/mi.html> (cit. 18. 03. 2024).
- [11] *Tangential Velocity Formula & Units | How to Find Tangential Velocity - Video & Lesson Transcript*. study.com. URL: <https://study.com/learn/lesson/tangential-velocity-formula-units.html> (cit. 07. 07. 2023).

- [12] Seattle University. *Magnus Effect | Thermodynamics | Physics Demos | Physics | College of Science and Engineering*. Seattle University. URL: <https://www.seattleu.edu/scieng/physics/physics-demos/thermodynamics/magnus-effect/> (cit. 13.03.2024).
- [13] *What Is Dynamic Friction in Physics - Friction, Class 11 - eSaraI*. URL: <https://www.esaral.com/what-is-dynamic-friction-in-physics/> (cit. 19.03.2024).