

Εξισώσεις Lagrange - με περιορισμούς

Παραδείγματα - Πολλαπλασιαστών Lagrange

Μέχρι τώρα χρησιμοποιήσαμε τους περιορισμούς-δεσμούς για να βγάδουμε ανεξάρτητους βαθμούς ελευθερίας και να γράψουμε τις εξισώσεις E-L συναρτήσει των ανεξάρτητων αυτών βαθμών.

Τώρα θα δείξουμε ότι όλοι οι βαθμοί ελευθερίας είναι ανεξάρτητοι και θα εισάγουμε τους δεσμούς μέσω των πολλαπλασιαστών Lagrange. Όπως είπαμε οι πολ/τές Lagrange σχετίζονται με τις δυνάμεις που αναπτύσσονται λόγω των δεσμών.

Χρησιμοποιούμε για το σκοπό αυτό τις τροποποιημένες εξισώσεις Lagrange:

$$\frac{\partial \mathcal{H}}{\partial q_i} - \frac{d}{dt} \frac{\partial \mathcal{H}}{\partial \dot{q}_i} + \sum_{k=1}^m \lambda_k(t) \frac{\partial f_k}{\partial q_i} = 0 \Rightarrow f_k: \text{εξισώσεις δεσμών}$$

$$\Rightarrow \frac{d}{dt} \frac{\partial \mathcal{H}}{\partial \dot{q}_i} - \frac{\partial \mathcal{H}}{\partial q_i} = \sum_{k=1}^m \lambda_k(t) \frac{\partial f_k}{\partial q_i} \quad \text{όπου } q_i \text{ είναι οι γενικευμένες συντεταγμένες}$$

Όταν q_i είναι μια κανονική συντεταγμένη χώρου (εκφρασμένη σε μονάδες μήκους) τότε $\sum_{k=1}^m \lambda_k(t) \frac{\partial f_k}{\partial q_i}$ είναι μια δύναμη

Αυτό φαίνεται και διαστασιακά αφού η Lagrangian \mathcal{H} έχει μονάδες ενέργειας και αν το q_i έχει μονάδες μήκους τότε: $\frac{d}{dt} \frac{\partial \mathcal{H}}{\partial \dot{q}_i} - \frac{\partial \mathcal{H}}{\partial q_i}$ είναι σε μονάδες ενέργεια/μήκος = μονάδες δύναμης

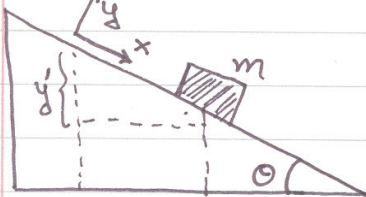
Αν q_i είναι οποιαδήποτε άλλη συντεταγμένη όχι με μονάδες μήκους τότε $\sum_{k=1}^m \lambda_k(t) \frac{\partial f_k}{\partial q_i}$ ονομάζονται "γενικευμένη δύναμη"

Αν q_i είναι γωνία, τότε $\sum_{k=1}^m \lambda_k(t) \frac{\partial}{\partial q_i}$ έχει μονάδες ροπής

Θυμηθείτε επίσης ότι για μια δυναμική μετατόπιση δq_i , $Q_i \delta q_i = \text{έργο γενικευμένης δύναμης}$

Παραδείγματα.

Τοίβλο μάζας m γλιστρά σε κεκλιμένο επίπεδο κλίσης θ ξεκινώντας από το υψηλότερο σημείο του επιπέδου. Να βρεθούν οι εξισώσεις κίνησης και οι δυνάμεις των δεσμών.



Το γεγονός ότι το τοίβλο παραμένει πάνω στο κεκλιμένο επίπεδο αποτελεί δεσμό της κίνησης.

Σύμφωνα με το σύστημα συντεταγμένων μας ο δεσμός αυτό γράφεται:

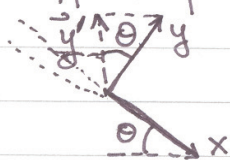
$$f(x, y) = y = 0$$

Αντί να χρησιμοποιήσουμε τον περιορισμό αυτό για να απαλείψουμε το y από τη λαγκρανζιαν, το κρατάμε οπότε θα έχουμε τώρα εξάρτηση της λαγκρανζιαν από το x και y και θα χρησιμοποιήσουμε τους πολλαπλασιαστές λαγκρανζ. για το δεσμό

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

$U = mgh$ όπου h είναι η κατακόρυφη μετατόμιση του τοίβλου.

Θα πρέπει να εκφράσουμε το h συνάρτηση των x & y του συστήματός μας.



Όπως βλέπουμε από το διπλανό σχήμα, μπορούμε να γράψουμε: (\hat{y}' το μοναδιαίο διάνυσμα συν h -δείκτη)

$$\hat{y}' = \hat{y} \cos \theta - \hat{x} \sin \theta \Rightarrow h = \vec{r} \cdot \hat{y}' \Rightarrow$$

όπου $\vec{r} = x\hat{x} + y\hat{y}$

$$h = -x \sin \theta + y \cos \theta$$

Επομένως $U = mg(-x \sin \theta + y \cos \theta) \Rightarrow U = -mg(x \sin \theta - y \cos \theta)$

Η λαγκρανζιαν θα είναι $L = T - U = \frac{1}{2} m (\dot{x}^2 + \dot{y}^2) + mg(x \sin \theta - y \cos \theta)$

Η τροποποιημένη εξίσωση Lagrange με τους πολ/ετες θα είναι:

$$\boxed{x:} \quad \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{x}} \right) - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial x} = \lambda \frac{\partial f}{\partial x} \quad \text{όπου } \boxed{f = f(x, y) = y = 0} \text{ εξίσωση του δεξιού}$$

$$\text{Αλλά } \frac{\partial f}{\partial x} = 0 \text{ οπότε έχουμε: } \frac{d}{dt} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{x}} - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial x} = 0 \Rightarrow \boxed{m\ddot{x} - mg \sin \theta = 0}$$

Η εξίσωση Lagrange για y θα είναι:

$$\boxed{y:} \quad \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{y}} \right) - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial y} = \lambda \frac{\partial f}{\partial y} \Rightarrow \boxed{m\ddot{y} + mg \cos \theta = \lambda} \text{ αφού } \frac{\partial f}{\partial y} = 1$$

Επομένως έχουμε: $m\ddot{x} = mg \sin \theta \Rightarrow \ddot{x} = g \sin \theta$ επιτάχυνση πάνω στο κεκλιμένο

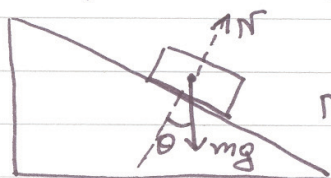
$$m\ddot{y} + mg \cos \theta = \lambda \quad \left. \begin{array}{l} \Rightarrow \lambda = mg \cos \theta \end{array} \right\} \text{ επιπέδο}$$

Από το δεξίό έχουμε $y = 0 \Rightarrow \ddot{y} = 0$

Επομένως οι δυνάμεις των δεξιών (αυτές δηλαδή που δεν επιπεριλαμβάνονται στη δυναμική ενέργεια) είναι:

$$\text{κατά μήκος του } x: \quad F_x = \lambda \frac{\partial f}{\partial x} = 0$$

$$\text{κατά μήκος του } y: \quad F_y = \lambda \frac{\partial f}{\partial y} = \lambda = mg \cos \theta$$

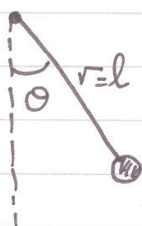


$$N = mg \cos \theta$$

Επομένως F_y είναι η κάθετη δύναμη που είναι στη y διεύθυνση

Παράδειγμα

Θεωρήστε το απλό εκκρεμές μήκους l και μάζας m . Να βρεθεί η δύναμη του δεσμού



Ο δεσμός του σταθερού μήκους γράφεται:

$$\boxed{f(r, \phi) = r - l = 0} \quad (1)$$

Ξέρουμε ότι $T = \frac{1}{2} m (\dot{r}^2 + (r\dot{\phi})^2)$ (δεν χρησιμοποιούμε ότι $r = \text{σταθ.}$)

$$U = -mgl \cos \phi$$

Επομένως $\mathcal{L} = T - U = \frac{1}{2} m (\dot{r}^2 + r^2 \dot{\phi}^2) + mgl \cos \phi$

Οι τροποποιημένες εξισώσεις $E-\mathcal{L}$ ως προς r και ϕ με πολ/τές:

$$\boxed{r:} \quad \frac{d}{dt} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{r}} - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial r} = \lambda \frac{\partial f}{\partial r} \Rightarrow \boxed{m\ddot{r} - mr\dot{\phi}^2 - mg \cos \phi = \lambda} \quad \text{αφού } \frac{\partial f}{\partial r} = 1$$

$$\boxed{\phi:} \quad \frac{d}{dt} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{\phi}} - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \phi} = \lambda \frac{\partial f}{\partial \phi} \Rightarrow \boxed{mr^2\ddot{\phi} + 2m\dot{r}\dot{\phi} + mgl \sin \phi = 0} \quad \frac{\partial f}{\partial \phi} = 0$$

Ο δεσμός: $r = l \Rightarrow \dot{r} = 0, \ddot{r} = 0$ οπότε ανακαθιστώντας:

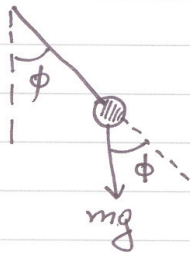
$$-ml\dot{\phi}^2 - mg \cos \phi = \lambda$$

$$mgl\ddot{\phi} + mgl \sin \phi = 0 \Rightarrow \ddot{\phi} + \frac{g}{l} \sin \phi = 0 \quad \text{όπως ξέρουμε}$$

Η γενικευμένη δύναμη του δεσμού κατά μήκος της ϕ : $Q_\phi = \lambda \frac{\partial f}{\partial \phi} = 0$ ραβί

κατά μήκος της r : $Q_r = \lambda \frac{\partial f}{\partial r} = \lambda = -mg \cos \phi - ml\dot{\phi}^2$ ακενική δύναμη

Η ακενική δύναμη είναι αυτό που περιμέναμε.



Η ακτινική συνιστώσα της επιτάχυνσης είναι η κεντρομόλος επιτάχυνση: $a_r = -l\dot{\phi}^2$

Επομένως $-m l \dot{\phi}^2$ είναι η συνισταμένη δύναμη στην ακτινική διεύθυνση: F_r

Επομένως: $F_r = mg \cos \theta - T$ όπου T η τάση του νήματος μήκους l

$$\Rightarrow F_r = mg \cos \theta - T = -m l \dot{\phi}^2 \Rightarrow \text{Δύναμη δεσμού: } T = -m l \dot{\phi}^2 - mg \cos \theta = \Delta$$

Από τη σχέση που η δύναμη του δεσμού είναι πάντοτε στη διεύθυνση των αυξανόμενων τιμών της συντεταγμένης, έχουμε ότι η δύναμη του δεσμού $\frac{\partial L}{\partial r}$ είναι $-T$ αντί για T .

Η δύναμη του δεσμού είναι πάντοτε το τμήμα της συνολικής δύναμης που δεν έχει συμπεριληφθεί στη δυναμική ενέργεια U που βάσαμε στη Lagrangian.

Στη περίπτωση αυτή του εκκενρούς, αυτή είναι η τάση T .