Date: Subject:

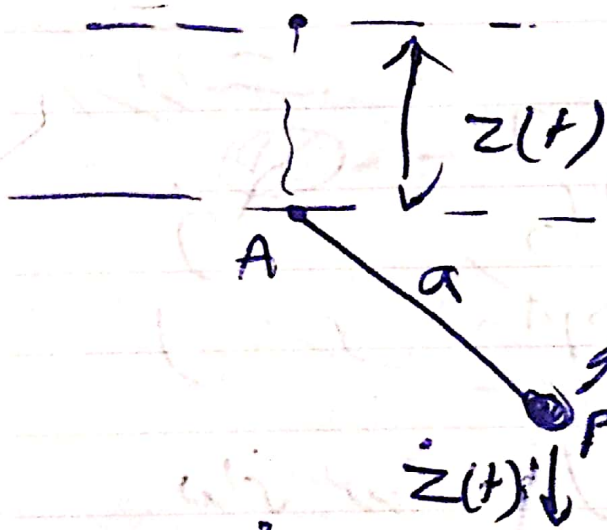
(۱) سیستم با قید تحرک: سیستم که طراحی قیدی باشد که قید آن علاوه بر اینکه به q وابسته است به t نیز به عنوان یک متغیر مستقل نیز وابسته باشد

به عبارت دیگر

$$r_i = r_i(q, t)$$

زمان به عنوان یک متغیر مستقل در نظر گرفته شده است

مثال:



با توجه به شکل داریم برای یک نقطه

اتصال تحرک دارد

برای این که ذره P با رابطه زیر داده می شود

$$r = (a\sin\theta)\hat{i} + (z(t) + a\cos\theta)\hat{k}$$

به طور کلی سیستم قیدی با شرط است که $r(q, t)$ نسبت به q و t صریح باشد

(۹)

برای چنین سیستمی تابعی که نیروی تعمیم یافته‌ی وابسته

انجام نداده‌اند را تعریف کرده‌ایم

$$\sum_{i=1}^{N} F_i^c \cdot \left(\frac{\partial r_i}{\partial q_j}\right) = 0$$

همچنین به گونه‌ای که T و V به طور مستقل

+ بستگی داشته باشند، t به عنوان متغیر مستقل

در نظر گرفته شده باشد آنگاه معادلات لاگرانژ

برحسب q_j عبارت است از:

$$\frac{d}{dt}\left(\frac{\partial T}{\partial \dot{q}_j}\right) - \frac{\partial}{\partial q_j} T = Q_j$$

مثال: با فرض اینکه $z(t) = z_0 \cos pt$ باشد

در این صورت در مثال پاندولم انرژی جنبشی

$$T = \frac{1}{2}(a^2\dot{\theta}^2 + \dot{z}^2 - 2a\dot{\theta}\dot{z}\sin\theta)$$

و انرژی پتانسیل $V = -mg(z + a\cos\theta)$

تمرین: معادله لاگرانژ را برای سیستم با دو درجه

آزادی بدست آورید.

Date: Subject:

(۳۵) لاگرانژ

همانطور که می‌دانیم انرژی جنبشی ممکن است تابعی از تعدادی از تعمیم یافته‌ها و سرعت‌های تعمیم یافته باشد یعنی

$$T(q,\dot{q})$$

و برای سیستم‌های مشروحی نیز انرژی پتانسیل تنها تابعی از q است یعنی $V=V(q)$

در این صورت معادلات لاگرانژ به صورت زیر بازنویسی می‌شود

$$\frac{d}{dt}\left(\frac{\partial T}{\partial \dot{q}_j}\right)-\frac{\partial T}{\partial q_j}=\frac{d}{dt}\left(\frac{\partial V}{\partial \dot{q}_j}\right)-\frac{\partial V}{\partial q_j}$$

$$\Rightarrow$$

با فرض $L=T-V$ داریم

$$\frac{d}{dt}\left(\frac{\partial L}{\partial \dot{q}_j}\right)-\frac{\partial L}{\partial q_j}=0$$

که $L=L(q,\dot{q})$ است. برای سیستم‌های پایستار

تر $L=L(q,\dot{q},t)$ است که همین رابطه بالا برقرار است.

Date: Subject:

(۴)

لاگرانژین سیستم

$$L(\theta,\dot\theta,t)=\frac{1}{2}m\left(a^2\dot\theta^2+\dot z^2-2a\dot\theta\dot z\sin\theta\right)+mg(z+a\cos\theta)$$

حال فرض کنید سیستم مذکور تحت اثر نیروهای مقاوم نیروی تعمیم یافته را برای آن به صورت زیر باز نویسی کرد

$$Q_j=\frac{d}{dt}\left(\frac{\partial W}{\partial \dot q_j}\right)-\frac{\partial U}{\partial q_j}$$

که $U=U(q,\dot q,t)$ است. در این صورت

$$L(q,\dot q,t)=T(q,\dot q,t)-U(q,\dot q,t)$$

~~حل~~ به تابع U تابع اتلاف رایلی گفته می‌شود.

مثال: ذره باردار در میدان‌های الکتریکی و مغناطیسی $E(r)$ و $B(r)$

در حضور میدان های نیروی لورنس

$$\vec{F} = e\vec{E} + e\vec{v} \times \vec{B}$$

به دلیل وابستگی با زمان معادلات ماکسول

$\nabla \times D = \rho$ ، $\nabla \cdot B = 0$ ، $\nabla \times E = 0$ که

$\nabla \times H = j$ ،

برای حالتی که $\nabla \times E = 0$ می توان نوشت $E = -\nabla \varphi$ که φ تابع پتانسیل الکتریکی

در نظر گرفتن همین شرط $\nabla \cdot B = 0$ را به ما این اجازه را خواهد داد

$$B = \nabla \times A$$

که A تابع پتانسیل برداری

بدین شکل نیروی لورنس $\vec{F}$ بر حسب φ و A بیان می شود

به این ترتیب $e\vec{E}$ است که نیروی لورنس جهت الکتریکی

متناظر با پتانسیل $V = e\varphi$ را تولید می کند که جهت

$-e\dot{\vec{r}} \cdot \vec{A}$ مغناطیسی با پتانسیل

خواهد شد.

Date: (4) Subject:

$$\frac{U}{m} = \vec{r}\cdot\vec{A} = \dot{x}A_x(r) + \dot{y}A_y + \dot{z}A_z$$

یعنی

و تابع پتانسیل

$$U = e\varphi(r) - e\dot{\vec{r}}\cdot\vec{A}(r)$$

است بنابراین لاگرانژ

$$L = \frac{1}{2}m\dot{\vec{r}}\cdot\dot{\vec{r}} - e\varphi(r) + e\dot{\vec{r}}\cdot\vec{A}$$

تابع انرژی h

اگر فرض کنیم $L = L(q, \dot{q}, t)$ باشد بنابر

$\dot{q}_j$ در معادلات لاگرانژ داریم:

$$0 = \sum_{j=1}^{n}\left[\frac{d}{dt}\left(\frac{\partial L}{\partial \dot{q}_j}\right) - \frac{\partial L}{\partial q_j}\right]\dot{q}_j$$

$$= \sum_{j=1}^{n}\left[\frac{d}{dt}\left(\frac{\partial L}{\partial \dot{q}_j}\dot{q}_j\right) - \frac{\partial L}{\partial q_j}\dot{q}_j - \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_j}\ddot{q}_j\right]$$

$$= \frac{d}{dt}\left[\sum_{j=1}^{n}\left(\frac{\partial L}{\partial \dot{q}_j}\dot{q}_j\right) - L\right] + \frac{\partial L}{\partial t}$$

Date: Subject:

(۲)

با توجه انرژی برای یک سیستم داخلی برابر است

با تعریف

$$h = \sum_{i=1}^{n} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} \dot{q}_i \right) - L$$

در این صورت

$$\frac{dh}{dt} + \frac{\partial L}{\partial t} = 0$$

است

اگر $dh/dt = 0$ باشد در این صورت پس انرژی خواهد بود برای سیستم انرژی

$$h = E = T + V$$

است.

اما زمانی که $L = L(q, \dot{q}, t)$ و $\frac{\partial L}{\partial t} \neq 0$ باشد

در این صورت انرژی h بقا ندارد.

تمرین

۱. دوبعدی با نیروی

$$L = \frac{1}{2} m (a^2 \dot{\theta}^2 + \dot{z}^2 - 2a\dot{\theta}\dot{z}\sin\theta) + mg(z + a\cos\theta)$$

پس انرژی دارد انرژی بقا ندارد.

در این مثال اگر بقا داشته باشد $h = T + V$ برابر است.

Date: Subject:

(۱۱)

هیچ برای سیستمی که $L=L(q,\dot{q})$ باشد

h هم تابع است و بقا دارد.

مثال: قبل ذره ~~[illegible]~~ با پتانسیل مرکزی

تقارنی

$$L=\frac{1}{2}m\dot{r}\cdot\dot{r}+e\dot{r}\cdot A(r)$$

چون A تابعی از r است تکانه

$$\frac{\partial L}{\partial t}=0$$

است در نتیجه انرژی سیستم بقا دارد

تمرین: انرژی سیستم را بدست آورید؟

تکانه تعمیم یافته

برای ~~[illegible]~~ لاگرانژی $L=L(q,\dot{q},t)$

تکانه با رابطه زیر داده می‌شود

$$p_j=\frac{\partial L}{\partial \dot{q}_j}$$

Date: Subject:

(4)

تمرین ۱: برای لاگرانژی زیر تکانه تعمیم یافته

را بدست آورید

$$L = \frac{1}{2}M\dot{x}^2 + \frac{1}{2}m(\dot{x}^2 + \dot{y}^2 + 2\dot{x}\dot{y}\cos\alpha) + mgy\sin\alpha$$

تعاری تکانه تعمیم یافته:

$$p_j = \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_j} \Rightarrow \dot{p}_j = \frac{\partial L}{\partial q_j}$$

اگر $\frac{\partial L}{\partial q_j} = 0$ شد در این صورت $\dot{p}_j = 0$ است

یعنی p_j ثابت شد.

تمرین: نشان دهید برای لاگرانژی زیر کدام تکانه ثابت شده؟

$$L = \frac{1}{2}ma^2\left[\dot{\theta}^2 + (\sin\theta\dot{\varphi})^2\right] + mga\cos\theta$$

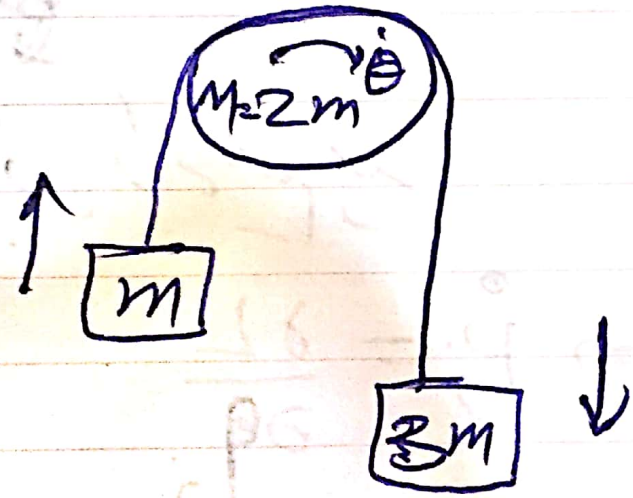
Date: . Subject:

تمرین اساسی آتود ❶ مطابق شکل

ماشین آتودی که فقط دیسک قرقره جلب ما محل

لختی $I=\frac{1}{2}MR^2$ است را در نظر بگیرید برای

این سیستم شتاب حرکت را پیدا کنید



تمرین: با توجه به شکل اگر فرض کنیم جسم $4m$ ابتدا

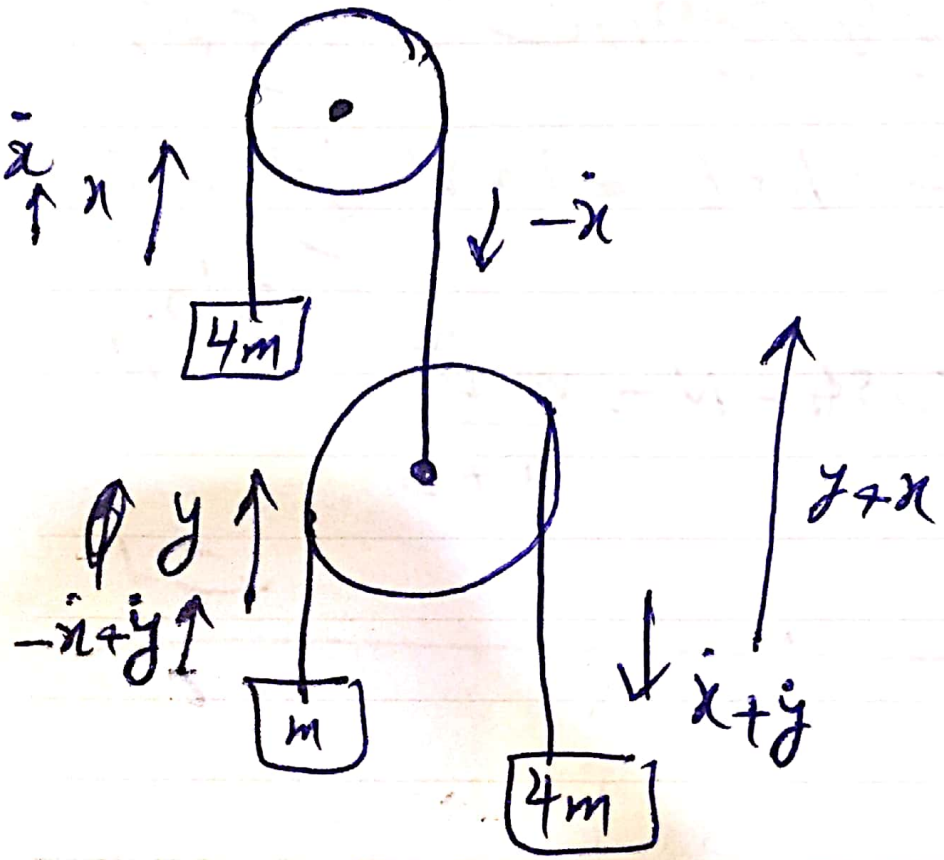
با اندازه H نسبت بالای رودستی و جسم m

نیز نسبت به مرکز قرقره ها بین به اندازه H بالا

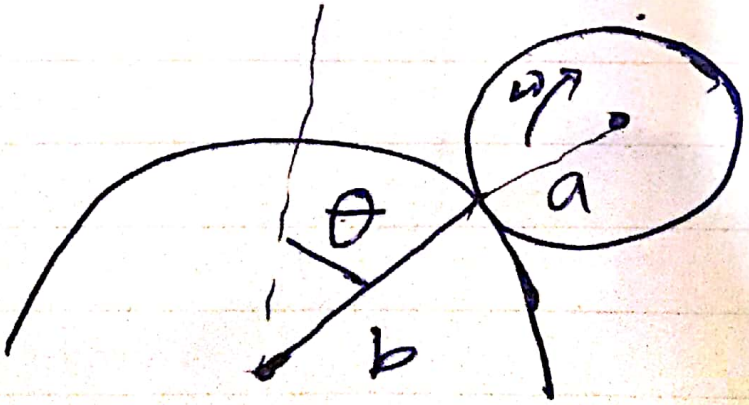
رود در این صورت سیستم مربوط به

هریک از اجسام را پیدا کنید.

Date: 11 Subject:



مثال: طناب نشان داده شده در شکل زیر را در نظر بگیرید. اگر زاویه $\theta = \cos^{-1}(2/7)$ باشد، سرعت زاویه‌ای چرخ چقدر است؟



با فرض عدم لغزش

$$a\omega = (a+b)\dot{\theta}$$

Date: (۱۹) Subject:

راه‌های ۱ ابتدا انرژی در هر یک از حالت‌های زیر

ثابت داریم $h = E = T + V$ است

از طرفی $mg\cos\phi - N = \frac{mv^2}{a+b}$

است.