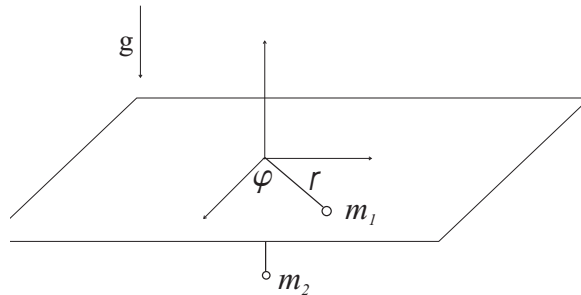


PRVI KOLOKVIJUM IZ TEORIJSKE MEHANIKE - 2. APRIL 2007.

Dve čestice, masa m_1 i m_2 , povezane laganim neistegljivim koncem, kreću se u homogenom gravitacionom polju, pri čemu se tačka mase m_1 stalno nalazi na glatkom horizontalnom stolu, a tačka mase m_2 visi na drugom kraju konca, koji je provučen kroz mali otvor na stolu (vidi sliku). Smatrajući da se tačka m_2 kreće samo po vertikali, ovaj sistem može da se razmatra kao sistem sa dva stepena slobode.



- (25 poena) Uzimajući za generalisane koordinate polarne koordinate r i φ u ravni stola (koordinatni početak se poklapa sa otvorom na stolu), formirati lagranžijan i Lagranževe jednačine.
- (12 poena) Polazeći od Lagranževih jednačina, pokazati da $r(t)$ zadovoljava diferencijalnu jednačinu oblika $\ddot{r} = f(r)$. Kakav oblik ima funkcija $f(r)$?
- (25 poena) Pokazati da se iz jednačine dobijene u prethodnom delu zadatka može dobiti integral kretanja koji je ekvivalentan zakonu održanja ukupne mehaničke energije sistema.
- (13 poena) Pokazati da je moguće takvo kretanje sistema pri kome je $r = r_0 = \text{const}$. Čemu je jednaka ukupna energija sistema u tom slučaju? Uzeti da je ukupna dužina konca l .
- (25 poena) Uvođenjem nove koordinate $\eta = r - r_0$, $|\eta| \ll r_0$, linearizovati jednačinu $\ddot{r} = f(r)$ i pokazati da je kružna trajektorija $r = r_0$ stabilna. Kolika je frekvencija odgovarajućih malih oscilacija?

REŠENJE

1. Kinetička energije čestice koja se kreće u ravni je $T_1 = \frac{m_1}{2}(\dot{r}^2 + r^2\dot{\varphi}^2)$, a potencijalna jednaka nuli, dok je za česticu koja se kreće po vertikali kinetička energija jednaka $T_2 = \frac{m_2}{2}\dot{r}^2$, a potencijalna: $U_2 = -m_2g(l - r)$. Onda je lagranžijan $L = T_1 + T_2 - U_2$ jednak

$$L = \frac{1}{2}(m_1 + m_2)\dot{r}^2 + \frac{1}{2}m_1r^2\dot{\varphi}^2 - m_2gr + m_2gl. \quad (1)$$

Vidi se da je φ ciklična koordinata, tako da se odgovarajuća Lagranževa jednačina svodi na integral kretanja

$$m_1r^2\dot{\varphi} = M = \text{const}, \quad (2)$$

koji je ekvivalentan zakonu održanja momenta impulsa sistema. Koordinati r odgovara jednačina:

$$(m_1 + m_2)\ddot{r} - m_1r\dot{\varphi}^2 + m_2g = 0. \quad (3)$$

2. Zamenom $\dot{\varphi} = M/(m_1 r^2)$ iz jednačine (1) u jednačinu (3) direktno se dobija jednačina oblika $\ddot{r} = f(r)$, gde je

$$f(r) = \frac{M^2}{m_1(m_1 + m_2)} \frac{1}{r^3} - \frac{m_2 g}{m_1 + m_2}. \quad (4)$$

3. Pošto je $\ddot{r} = \frac{d}{dr} \left(\frac{1}{2} \dot{r}^2 \right)$ iz jednačine dobijene u prethodnom delu zadatka sledi

$$\frac{d}{dr} \left(\frac{1}{2} \dot{r}^2 \right) = f(r) \Rightarrow \frac{1}{2} \dot{r}^2 = \int f(r) dr = -\frac{1}{2} \frac{M^2}{m_1(m_1 + m_2)} \frac{1}{r^2} - \frac{m_2 g r}{m_1 + m_2} + C, \quad (5)$$

odakle je integraciona konstanta C jednaka

$$C = \frac{1}{2} \dot{r}^2 + \frac{1}{2} \frac{M^2}{m_1(m_1 + m_2)} \frac{1}{r^2} + \frac{m_2 g r}{m_1 + m_2}. \quad (6)$$

S druge strane, ukupna mehanička energija jednaka je

$$E = \frac{1}{2} (m_1 + m_2) \dot{r}^2 + \frac{1}{2} m_1 r^2 \dot{\varphi}^2 + m_2 g r - m_2 g l = \frac{1}{2} (m_1 + m_2) \dot{r}^2 + \frac{M^2}{2 m_1 r^2} + m_2 g r - m_2 g l, \quad (7)$$

pa je $E = C(m_1 + m_2) - m_2 g l$, tj. dobijeni integral kretanja zaista je ekvivalentan zakonu održanja ukupne energije.

4. Stavljajući $r = r_0$ u jednačinu $\ddot{r} = f(r)$ dobijamo algebarsku jednačinu

$$\frac{M^2}{m_1(m_1 + m_2)} \frac{1}{r^3} = \frac{m_2}{m_1 + m_2} g, \quad (8)$$

koja ima pozitivno rešenje

$$r_0 = \left(\frac{M^2}{m_1 m_2 g} \right)^{1/3},$$

što znači da je ovakvo kretanje moguće.

5. Zamenom $r^{-3} \approx r_0^{-3} (1 - 3\eta/r_0)$ i vrednosti r_0 , dobijene u prethodnom delu zadatka, u jednačinu $\ddot{r} = f(r)$ dobija se jednačina

$$\ddot{\eta} + \frac{3}{r_0} \frac{m_2}{m_1 + m_2} g \eta = 0,$$

čije opšte rešenje ima oblik $\eta(t) = A \cos(\omega t + \alpha)$, gde je

$$\omega = \sqrt{\frac{3 m_2 g}{(m_1 + m_2) r_0}},$$

što znači da kružna putanja jeste stabilna, tj. ako dođe do male perturbacije nova trajektorija će oscilovati oko nje sa frekvencom ω .