



ფიზიკის შესავალი (1)

ლექცია 4

მოდრაობა 2 განზომილებაში

ჰორიზონტისადმი კუთხით გასროლილი სხეულის
მოდრაობა

თანაბარი წრიული მოძრაობა

„ფიზიკის შესავალი (1)“ / ალ. თევზაძე / 2017

ლექცია: 4 გვერდი: 3

მოდრაობა ორ განზომილებაში

მრუდწირული
მოდრაობა

იცვლება როგორც
მოდრაობის
სიჩქარე
ისე
მიმართულება



Formula-1 Belgium (SPA)

„ფიზიკის შესავალი (1)“ / ალ. თევზაძე / 2017

ლექცია: 4 გვერდი: 2

წინა ლექციაში

ვექტორები

ვექტორების ჯამი და სხვაობა

ვექტორების სკალარული ნამრავლი

ვექტორების ვექტორული ნამრავლი

მოდრაობის ფარდობითობა

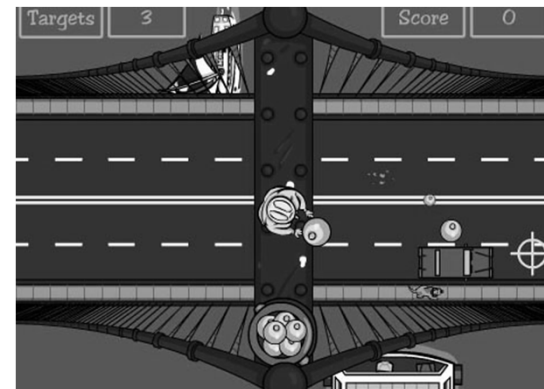
ათვლის სისტემები

გალილეის გარდაქმნები

„ფიზიკის შესავალი (1)“ / ალ. თევზაძე / 2017

ლექცია: 4 გვერდი: 4

მოდრაობა ორ ან მეტ განზომილებაში



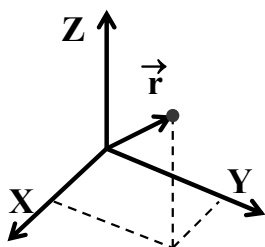
რომელი ბუშტი დაეცემა უფრო სწრაფად,
შორს თუ ახლოს გადაგდებული?

რადიუს ვექტორი

სხეულის მდგომარეობა სივრცეში

$$\vec{r} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$$

ვექტორი, რომელიც აერთებს
კოორდინატთა სისტემის
სათავესა და მოძრავ სხეულს



რადიუს ვექტორი იცვლის სიგრძეს და
მიმართულებას, მაგრამ არ იცვლის საწყის წერტილს
(კოორდინატთა სისტემის სათავე)

გადაადგილება სივრცეში

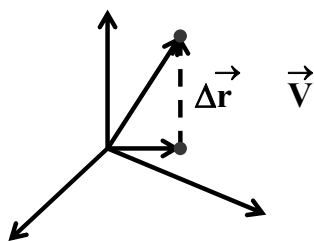
გადაადგილების საშუალო
სიჩქარე

$$\vec{V} = (\vec{r}_2 - \vec{r}_1) / (t_2 - t_1)$$

$$\vec{V} = \Delta\vec{r} / \Delta t$$

გადაადგილების ვექტორი გაყოფილი დროზე,
რომელშიც ეს გადაადგილება მოხდა

$$V_{\text{მე}} = \Delta\vec{r} / \Delta t \quad (\Delta t \rightarrow 0) \quad \vec{V}_{\text{მე}} = d\vec{r} / dt$$



გადაადგილება სივრცეში

საწყისი წერტილის რადიუს ვექტორი:

$$\vec{r}_1 = (x_1, y_1, z_1)$$

საბოლოო წერტილის რადიუს ვექტორი:

$$\vec{r}_2 = (x_2, y_2, z_2)$$

გადაადგილების ვექტორი:

$$\Delta\vec{r} = \vec{r}_2 - \vec{r}_1 = (x_2 - x_1)\vec{i} + (y_2 - y_1)\vec{j} + (z_2 - z_1)\vec{k}$$

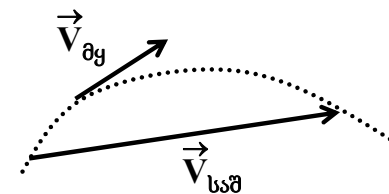
გადაადგილება სივრცეში

გადაადგილების სიჩქარის კომპონენტები

$$V_x = \Delta x / \Delta t$$

$$V_y = \Delta y / \Delta t$$

$$V_z = \Delta z / \Delta t$$



მრუდწირული მოძრაობისას მყისი სიჩქარე
მიმართულია მოძრაობის ტრაექტორიის მხევი
მიმართულებით

$$V_x = dx/dt, \quad V_y = dy/dt, \quad V_z = dz/dt$$

აჩქარება მრუდწირული მოძრაობისას

აჩქარება აღწერს სხეულის მოძრაობის სიჩქარის ცვლილებას (მოძრაობა X ღერძის გასწვრივ):

$$a_x = \Delta V_x / \Delta t$$

ორ ან მეტ განზომილებაში შეიძლება იცვლებოდეს როგორც სიჩქარის მოდული, ისე მიმართულება.

აჩქარების ვექტორი აღწერს ორივე ცვლილებას

$$\vec{a} = d\vec{V} / dt$$

აჩქარება მრუდწირული მოძრაობისას

საშუალო აჩქარება:

$$\vec{a} = (\vec{V}_2 - \vec{V}_1) / (t_2 - t_1)$$

მყისი აჩქარება:

$$\vec{a}_{\text{მყ}} = \Delta \vec{V} / \Delta t \quad (\Delta t \rightarrow 0)$$

$$\vec{a}_{\text{მყ}} = d\vec{V} / dt$$

თანაბრადაჩქარებული მოძრაობა:

$$\vec{a}_{\text{მყ}} = \vec{a} = \text{const.}$$

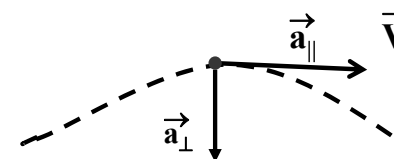
აჩქარება მრუდწირული მოძრაობისას

აჩქარების მყისი სიჩქარის (მოძრაობის)

პარალელური კომპონენტი აღწერს სიჩქარის მოდულის ცვლილებას

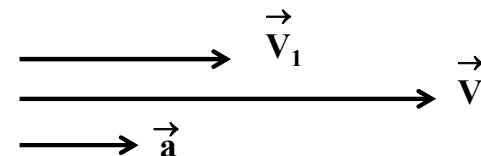
აჩქარების მყისი სიჩქარის (მოძრაობის)

პერპენდიკულარული კომპონენტი აღწერს სიჩქარის მიმართულების ცვლილებას



პარალელური აჩქარება

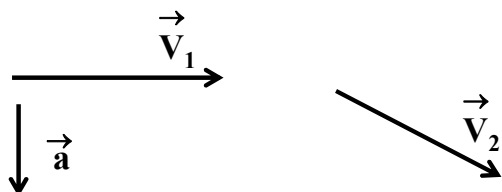
აჩქარების ვექტორი სიჩქარის და მოძრაობის მიმართულების პარალელურია:



წრფივი მოძრაობა ზრდადი (თუ $a > 0$) ან კლებადი (თუ $a < 0$) სიჩქარით. იცვლება სიჩქარის მოდული და არა მიმართულება.

პერპენდიკულარული აჩქარება

აჩქარების ვექტორი სიჩქარისა და მოძრაობის პერპენდიკულარულია:



ნებისმიერი მრუდწირული მოძრაობა აჩქარებული მოძრაობაა: იცვლება სიჩქარის მიმართულება, მოძრაობის ტრაექტორია უხვევს (მრუდდება).

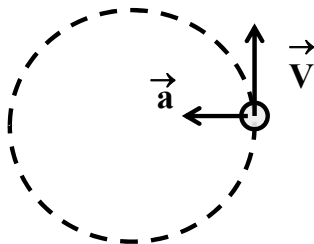
თანაბარ-წრიული მოძრაობა

წრიულ ტრაექტორიაზე მოძრაობა მუდმივი სიჩქარით: ბრუნვა

ბრუნვის პერიოდი:
 T (წამი)

ბრუნვის სიხშირე:
 ν (ჰერცი)

$$\nu = T^{-1}$$



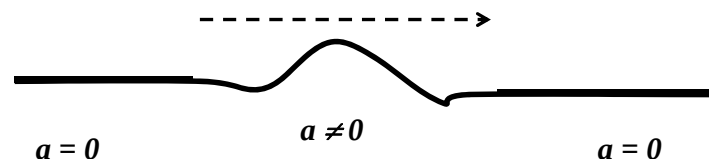
მოძრაობა მუდმივი სიჩქარით

სხეული მოძრაობს მუდმივი სიჩქარით: $|V| = \text{constant}$

სხეული მოძრაობს წრფივ და მრუდ ტრაექტორიაზე;

- იცვლება მყისი სიჩქარის მიმართულება;

- სხეული მოძრაობს აჩქარებით;



თანაბარ-წრიული მოძრაობა

იცვლება მხოლოდ სიჩქარის მიმართულება:

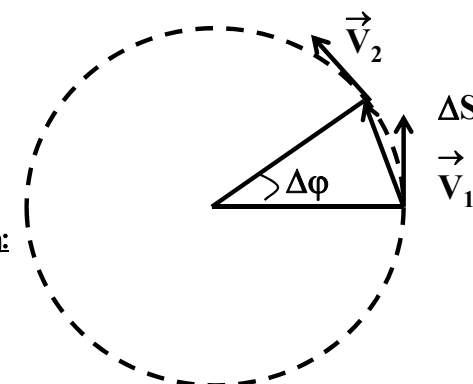
$$|V_1| = |V_2|$$

წირითი სიჩქარე:

$$V = \Delta S / \Delta t$$

კუთხური სიჩქარე:

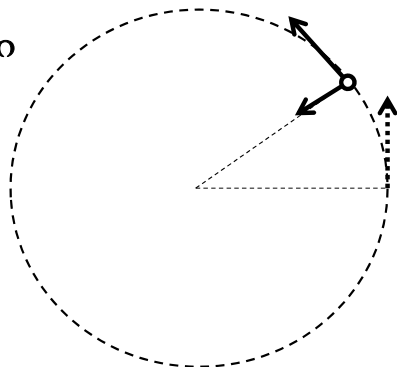
$$\omega = \Delta \phi / \Delta t$$



ცენტრისკენული აჩქარება

$$\vec{a} = \Delta \vec{V} / \Delta t = (\vec{V}_2 - \vec{V}_1) / \Delta t = (\vec{V}_2 + (-\vec{V}_1)) / \Delta t$$

თანაბარ-წრიული
მოძრაობისას
აჩქარება
მიმართულია
ცენტრისაკენ



თანაბარ-წრიული მოძრაობა

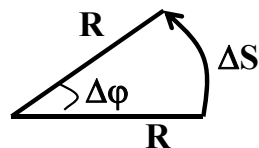
წირით და კუთხურ სიჩქარეებს შორის კავშირი

$$\Delta S = R \Delta \varphi$$

$$V = \Delta S / \Delta t = R \Delta \varphi / \Delta t$$

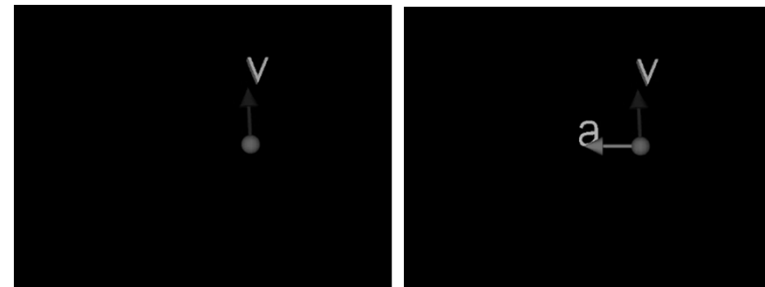
$$\omega = d\varphi/dt$$

$$V = \omega R$$



თანაბარ-წრიული მოძრაობა

სიჩქარე და აჩქარება მრუდწირული მოძრაობისას



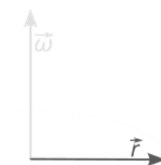
თანაბარ-წრიული მოძრაობა

წირით და კუთხურ სიჩქარეებს შორის კავშირი

$$\vec{V} = [\vec{\omega} \times \vec{r}]$$

ბრუნვის კუთხური სიჩქარის
ვექტორი მიმართულია ბრუნვის
სიბტყის პერპენდიკულარულად

$$\vec{\omega} = [\vec{r} \times \vec{V}] / r^2$$



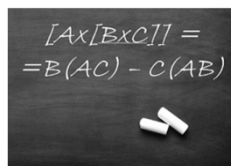
შეჯამოწმობა

$$\vec{V} = [\vec{\omega} \times \vec{r}]$$

$$\vec{\omega} = [\vec{r} \times \vec{V}] / r^2$$

$$\omega = |[\vec{r} \times [\vec{\omega} \times \vec{r}]]| / r^2 = \omega r^2 / r^2 = \omega$$

რადგან: $\vec{\omega} \perp \vec{r}$



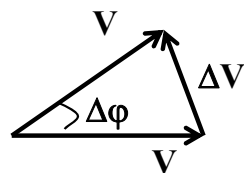
$$[A \times [B \times C]] = B(AC) - C(AB)$$

თანაბარ-წრიული მოძრაობა

აჩქარება:

$$a = \Delta V / \Delta t$$

$$\Delta V = V \sin(\Delta\phi) \approx V \Delta\phi$$



$$a = V \Delta\phi / \Delta t = V \omega \quad (V = \omega R)$$

$$a = V^2 / R$$

$$a = \omega^2 R$$

თანაბარ-წრიული მოძრაობა

კუთხური სიჩქარე და ბრუნვის პერიოდი:

$$\omega = \Delta\phi / \Delta t \quad \vec{\omega} = d\phi / dt \vec{k}$$

$\Delta t = T$ - ბრუნვის პერიოდი

$\Delta\phi = 2\pi$ - მობრუნების კუთხე ერთი პერიოდის განმავლობაში (360 გრადუსი)

$$\omega = 2\pi / T = 2\pi \nu$$

თანაბარ-წრიული მოძრაობა

სკალარულ სიდიდეებში

წირითი სიჩქარე: $V = \Delta r / \Delta t$ (მ/წმ)

კუთხური სიჩქარე: $\omega = \Delta\phi / \Delta t$ (1/წმ=360)

$$V = \omega R$$

სიხშირე და პერიოდი: $\omega = 2\pi / T = 2\pi \nu$

აჩქარება:

$$a = \omega^2 R$$

$$a = V^2 / R$$



თანაბარი ბრუნვა ვექტორულ სიდიდეებში

წირითი და კუთხური სიჩქარები:

$$\vec{V} = d\vec{r} / dt \quad \omega = d\phi / dt = \text{const.}$$

$$\vec{V} = [\vec{\omega} \times \vec{r}] \quad \vec{\omega} = [\vec{r} \times \vec{V}] / r^2$$

$$\vec{a} = d^2 \vec{r} / dt^2 = d\vec{V} / dt$$

$$\vec{a} = d/dt [\vec{\omega} \times \vec{r}] = [\vec{\omega} \times d\vec{r}/dt] = [\vec{\omega} \times \vec{V}]$$

ამოცანა #1

მოხვევის რადიუსი: R

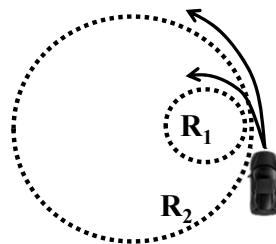
$$a = V^2 / R$$

$$9.4 \text{ მ/წმ}^2 = (40 \text{ მ/წმ})^2 / R$$

$$R = (40^2 / 9.4) \text{ მ} = \underline{170 \text{ მ}}$$

$a \sim 1/R$:

თუ $R < 170 \text{ მ}$, $a > 9.4 \text{ მ/წმ}^2$: მანქანა მოცურდება



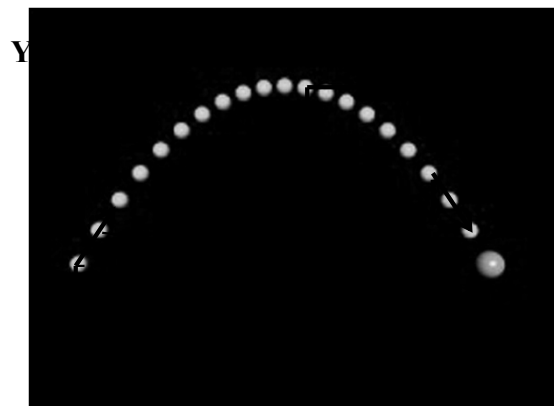
ამოცანა #1

სპორტულ მანქანას შეუძლია მოსახვევში იმოდროს მაქსიმუმ 0.96 g აჩქარებით ისე რომ არ მოცურდეს ტრასის ზედაპირიდან. მანქანა მოძრაობს 40 მ/წმ სიჩქარით. მინიმუმ რა რადიუსის მოსახვევში შეძლებს სპორტული მანქანა მოხვევას მოცურების გარეშე?

აჩქარება: $a = 0.96 g = 0.96 \cdot 9.8 \text{ მ/წმ}^2 = 9.4 \text{ მ/წმ}^2$

წირითი სიჩქარე: $V = 40 \text{ მ/წმ}$

ჰორიზონტისადმი კუთხით გასროლილი
სხეულის მოძრაობა
მოძრაობა მუდმივი აჩქარებით: g



2-განზომილებიანი მოძრაობის ანალიზი

მოძრაობის კინემატიკის გათვლა გვემილების მიხედვით: X, Y

X გვემილი:

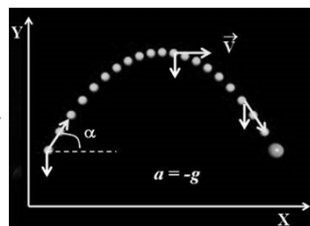
საწყისი სიჩქარე: $V_x = V \cos \alpha$

აჩქარება: $a_x = 0$

Y გვემილი:

საწყისი სიჩქარე: $V_y = V \sin \alpha$

აჩქარება: $a_y = -g$



2-განზომილებიანი მოძრაობის ანალიზი

X ღერძი:

ფრენის მანძილი: $L = V_x T$

$$L = (V \cos \alpha) (2 V \sin \alpha / g)$$

$$L = 2 V^2 \sin \alpha \cos \alpha / g$$

$$L = V^2 (\sin 2\alpha) / g$$

ფრენის მანძილი დამოკიდებულია საწყის სიჩქარეზე, გასროლის კუთხესა და თავისუფალი ვარდნის აჩქარებაზე

2-განზომილებიანი მოძრაობის ანალიზი

Y ღერძი:

$$(0 - V_y) = -g T_1$$

ბურთის მოძრაობა ზევით: $T_1 = V_y / g$

ბურთის მოძრაობა ქვევით: $T_2 = T_1$

ბურთის ფრენის დრო: $T = 2T_1$

$$T = 2 V \sin \alpha / g$$

სხვადასხვა კუთხით გასროლილი ბურთულა



სხვადასხვა კუთხით გასროლილი ბურთულა

რა კუთხით უნდა გავისროლოთ ბურთულა რომ მან იფრინოს მაქსიმალური მანძილი?

$$L = V^2 (\sin 2\alpha) / g$$

$\sin 2\alpha$ - მაქსიმუმალური მნიშვნელობაა 1,
როდესაც $2\alpha = \pi/2$ (90°)

$$\alpha_{\max} = \pi/4 \quad (45^\circ)$$

$$L_{\max} = V^2 / g$$

მოძრაობის ტრაექტორია

ჩავსვათ Y გვერდიში:

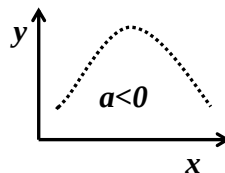
$$y = V \sin(\alpha) (x / (V \cos \alpha)) - g (x / (V \cos \alpha))^2 / 2$$

მოძრაობის ტრაექტორია - პარაბოლა

$$y = a x^2 + b x$$

$$a = -g / (2 V^2 (\cos \alpha)^2)$$

$$b = tg(\alpha)$$



მოძრაობის ტრაექტორია

X ღერძი:

$$x = x_0 + V_x t = x_0 + V \cos(\alpha) t$$

Y ღერძი:

$$y = x_0 + V_y t - g t^2 / 2 = y_0 + V \sin(\alpha) t - g t^2 / 2$$

სიმარტივისთვის გასროლის წერტილი ავირჩიოთ
კოორდინატა სათავეთ:

$$x_0 = 0, y_0 = 0,$$

გამოვსახოთ X გვერდიდან: $t = x / (V \cos \alpha)$

მოძრაობის ტრაექტორია

$$\vec{a} = d/dt (d\vec{r}/dt) = d^2\vec{r} / dt^2$$

გვერდილებში:

$$a_x = 0$$

$$a_y = -g$$

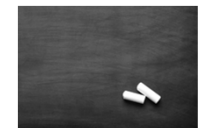
$$V_x = c_1$$

$$V_y = -g t + c_2$$

$$x(t) = c_1 t + c_3$$

$$y(t) = -g t^2 + c_2 t + c_4$$

$$c_1, c_2, c_3, c_4 = \text{constant}$$



საწყისი პირობების ამოცანა

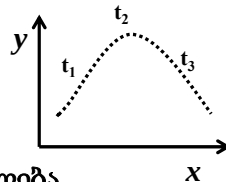
საწყისი კოორდინატი: $x(0), y(0)$

საწყისი სიჩქარე: $Vx(0), Vy(0)$

ოთხი უცნობი: c_1, c_2, c_3, c_4

$$c_3 = x(0), \quad c_4 = y(0)$$

$$c_1 = Vx(0), \quad c_2 = Vy(0)$$



ტრაექტორიის პარამეტრული განტოლება

$$x = x(t), \quad y = y(t)$$

ტრაექტორიის წირითი განტოლება: $y = y(x)$

სასაზღვრო პირობების ამოცანა

მარცხენა საზღვარი: x_1, y_1

მარჯვენა საზღვარი: x_2, y_2

ოთხი უცნობი: c_1, c_2, c_3, c_4

ამოცანა: გამოსახეთ მუდმივები
სასაზღვრო პირობებით

c_1, c_2, c_3, c_4

x_1, y_1, x_2, y_2



პარაბოლური ტრაექტორიები



გამდნარი მეტალის წვეთები:

სხვადასხვა საწყისი სიჩქარე და დახრის კუთხე

სხვადასხვა კონფიგურაციის პარაბოლები

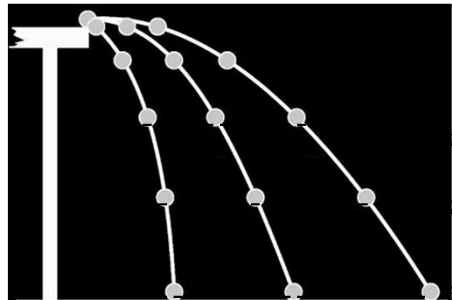
ფეხბურთის ბურთის ტრაექტორია



ვარდნა სხვადასხვა ჰორიზონტული სიჩქარით

Y-გეგმილი აჩქარება: $-g$
 საწყისი სიჩქარე: $V_y = V \sin(0) = 0$

ვარდნის დრო
 არ არის
 დამოკიდებული
 საწყის
 ჰორიზონტალურ
 სიჩქარეზე



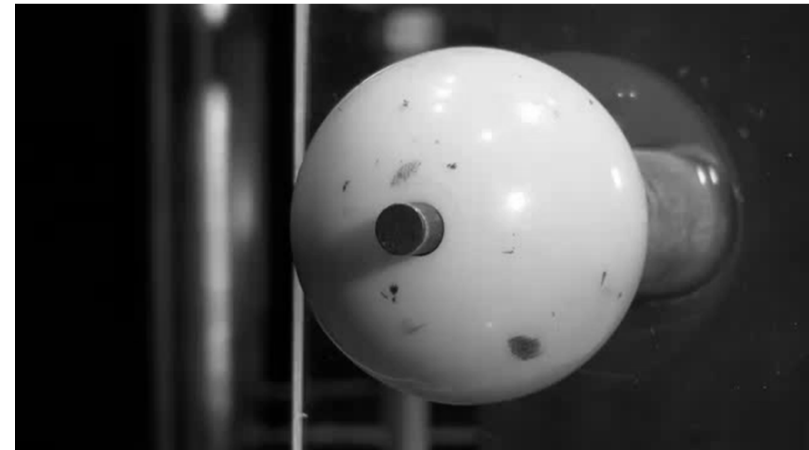
ამოცანა # 2

ზოოპარკიდან გამოპარული მაიმუნი ჩამოკიდებულია ხის ტოტზე. მის დასაჭერად ზოოპარკის ზედამხედველი მაიმუნს ხეზე ესვრის ტრანკვილიზატორს.

გასროლისთანავე მაიმუნი წყდება ხეს და ცდილობს მიწაზე ჩამოხტომას.

როგორ უნდა დაუმიზნოს ზედამხედველმა მაიმუნს რომ მოარტყას ისარი?

ბურთულების ვარდნა



ამოცანა # 2

გასროლა და მაიმუნის ვარდნის დაწყება ერთდროულია: $t_0 = 0$

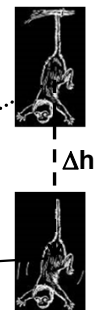
$$\Delta h_1 = -g \Delta t^2 / 2$$

$$\Delta h_2 = -g \Delta t^2 / 2$$

$$\Delta h_1 = \Delta h_2$$



მაიმუნს ისარი მოხვდება ყოველთვის, თუკი დამიზნება მოხდება პირდაპირი ხედვის ხაზზე



მრუდწირული მოძრაობა

მოძრაობა ორ ან მეტ განზომილებაში
რადიუს ვექტორი
აჩქარების პარალელური და
პერპენდიკულარული კომპონენტები

თანაბარი წრიული მოძრაობა
ბრუნვის სკალარული და ვექტორული აღწერა

ჰორიზონტისადმი კუთხით გასროლილი
სხეულის მოძრაობა

www.tevza.org/home/course/phys2017