

משפט הציורים המקבילים

⊙ משפט שטיינר E טרנזי מומנט התייחס עגור את ציורים

שהוא של המרכז מסה נקודה רגלית חסרה

המסה (M, Z) במקום X, Y, Z אלו הטרנזיור הולא:

$$\hat{I} = \begin{pmatrix} I_{xx}^{c.m.} + M(Y^2 + Z^2) & I_{xy}^{c.m.} - Mxy & I_{xz}^{c.m.} - Mxz \\ I_{yx}^{c.m.} - Mxy & I_{yy}^{c.m.} + M(X^2 + Z^2) & I_{yz}^{c.m.} - Myz \\ I_{zx}^{c.m.} - Mxz & I_{zy}^{c.m.} - Myz & I_{zz}^{c.m.} + M(X^2 + Y^2) \end{pmatrix}$$

הרצאה 9: מכניקה הסימולטאנית:

$$\bar{L}(q_1, q_2, \dots, q_n, \dot{q}_1, \dot{q}_2, \dots, \dot{q}_n, t)$$

$$V_i = \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} = \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i}$$

$$p_i = \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i}$$

עבור q_i ציורית $p_i = \text{const}$

$$\frac{d}{dt} (p\dot{q} - L) = 0$$

אנרגיה כללית של המערכת

$L \rightarrow$ פונקציה קאנוני

שניה פונקציה מקאנאניקלית ותרמים מוכפלים

טרנספורם Legendre: $f(x, y) \rightarrow (u, y)$

$$f(x, y) \text{ של } \dot{x} \rightarrow df(x, y) = \frac{\partial f}{\partial x} dx + \frac{\partial f}{\partial y} dy$$

$$df(x, y) = u dx + v dy$$

$$g := f - ux$$

$$dg = d(f - ux) = df - d(ux) = u dx + v dy - u dx - x du + \frac{\partial f}{\partial y} dy$$

$$-x du - u dx = -x du + \frac{\partial f}{\partial y} dy$$

$$\frac{\partial f}{\partial x} \rightarrow x(u, y)$$

$$L(q, \dot{q}, t) \quad \text{Lagrangian}$$

$$\hookrightarrow H(q, p, t) \leftarrow \text{Hamiltonian.}$$

$$H(q, p, t) = \dot{q}p - L(q, \dot{q}, t)$$

$$p = \frac{\partial L}{\partial \dot{q}} \rightarrow \dot{q}(p, q, t)$$

$$dH = d(\dot{q}p - L) = p d\dot{q} + \dot{q} dp - \frac{\partial L}{\partial q} dq - \frac{\partial L}{\partial \dot{q}} d\dot{q} - \frac{\partial L}{\partial t} dt$$

$$= p d\dot{q} + \dot{q} dp - \frac{\partial L}{\partial q} dq - p d\dot{q} - \frac{\partial L}{\partial t} dt$$

$$= \dot{q} dp - \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{q}} \right) dq - \frac{\partial L}{\partial t} dt$$

$$dH = \dot{q} dp - \dot{p} dq - \frac{\partial L}{\partial t} dt$$

$$dH(q, p, t) = \frac{\partial H}{\partial q} dq + \frac{\partial H}{\partial p} dp + \frac{\partial H}{\partial t} dt$$

$$\boxed{\dot{q} = \frac{\partial H}{\partial p}, \quad -\dot{p} = \frac{\partial H}{\partial q}, \quad \frac{\partial H}{\partial t} = -\frac{\partial L}{\partial t}}$$

POSSON MECHANICS

$$L(q_1, \dots, q_n, \dot{q}_1, \dots, \dot{q}_n, t)$$

$$\forall i: p_i = \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i}$$

$$H = \sum_i \dot{q}_i p_i - L$$

$$\forall i: \dot{q}_i = \frac{\partial H}{\partial p_i}; \quad -\dot{p}_i = \frac{\partial H}{\partial q_i}; \quad \frac{\partial H}{\partial t} = -\frac{\partial L}{\partial t}$$

$$L(q_1, \dots, q_{n-1}, \dot{q}_1, \dots, \dot{q}_n, t)$$

קיימים n קואורדינטות קונגוגטיות q_n

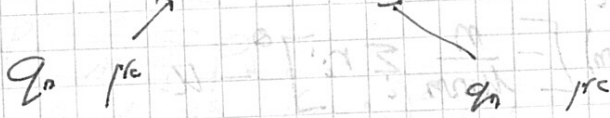
$$\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_n} = \frac{\partial L}{\partial q_n} = 0$$

$$p_n = \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_n} = \text{const}$$

$$H = (q_1, \dots, q_{n-1}, p_1, \dots, p_{n-1}, p_n, t)$$

כיצד להשתמש?

$$H = \sum_i p_i \dot{q}_i - L$$



q_n הוא q_n ו- p_n הוא p_n

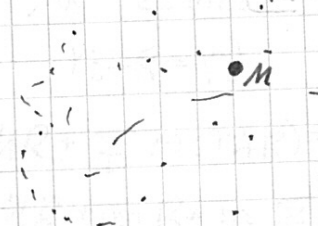
$$H \rightarrow H(q_1, \dots, q_{n-1}, p_1, \dots, p_{n-1}, \text{const}, t)$$

$$H'(q_1, \dots, q_{n-1}, p_1, \dots, p_{n-1}, t)$$

$p_i = \text{const}$ ו- q_i הם q_i ו- p_i הם p_i

$$G = \sum_i p_i \dot{q}_i - L \leftarrow \text{Routh}$$

התוצאה היא G ו- L הם L ו- G הם G .
 המערכת היא מערכת n -ממדית ו- M היא M ו- n הוא n .
 המערכת היא מערכת n -ממדית ו- M היא M ו- n הוא n .



$$MR + \sum_i m_i r_i = [] R_{cm} = 0$$

$$R_{cm} = \frac{MR + \sum_i m_i r_i}{M + \sum_i m_i} = 0$$

$$0 = MR + m \sum_i (r_i + R) = MR + m \cdot n R + m \sum_i r_i$$

$$(M + nm) R = -m \sum_i r_i$$

$$R = -\frac{m}{M + nm} \sum_i r_i$$

$$L = \left(\frac{1}{2} M \dot{R}^2 \right) - \left(\frac{1}{2} m \sum_i \dot{r}_i^2 \right)$$

$$L = \frac{1}{2} M \dot{R}^2 + \frac{m}{2} \sum_i \dot{r}_i^2 - U$$

$$L = \frac{1}{2} M \dot{R}^2 + \frac{1}{2} m \sum_i (\dot{r}_i + \dot{R})^2 - U = \frac{1}{2} M \dot{R}^2 + \frac{1}{2} m \sum_i (\dot{r}_i^2 + 2\dot{r}_i \dot{R} + \dot{R}^2) - U$$

$$= \frac{1}{2} M \dot{R}^2 + \frac{1}{2} m \dot{R}^2 n + m \dot{R} \sum_i \dot{r}_i + \frac{1}{2} m \sum_i \dot{r}_i^2 - U$$

$$= \frac{1}{2} (M + nm) \dot{R}^2 - \dot{R}^2 (M + nm) + \frac{1}{2} m \sum_i \dot{r}_i^2 - U$$

$$(M+nm)\dot{R} = -m \sum_i \dot{r}_i$$

$$= -\frac{1}{2}(M+nm)\dot{R}^2 + \frac{1}{2}m \sum_i \dot{r}_i^2 - U$$

$$L = \frac{1}{2}m \sum_i \dot{r}_i^2 - \frac{1}{2}(M+nm) \left[-\frac{m}{M+nm} \sum_i \dot{r}_i \right]^2 - U$$

$$L = \frac{1}{2}m \sum_i \dot{r}_i^2 - \frac{1}{2} \frac{m^2}{M+nm} \left(\sum_i \dot{r}_i \right)^2 - U$$

$$H = \sum_j p_j \dot{q}_j - L$$

$$L = \frac{1}{2}m\dot{q}^2 - U(q)$$

$$p = \frac{\partial L}{\partial \dot{q}} = m\dot{q} \Rightarrow \dot{q} = \frac{p}{m}$$

$$H = p\dot{q} - L = \frac{p}{m} \cdot p - \frac{1}{2}m \left(\frac{p}{m} \right)^2 + U(q)$$

$$H = 2 \left(\frac{p^2}{2m} \right) - \left[\left(\frac{p^2}{2m} \right) - \left(\frac{p^2}{2m} \right) \right]$$

$$H = \frac{1}{2} \frac{p^2}{m} + U(q)$$

$$E = \frac{1}{2}m\dot{q}^2 + U(q)$$

$$H = \frac{1}{2}m \sum_i \dot{r}_i^2 - \frac{1}{2} \frac{m^2}{M+nm} \left(\sum_i \dot{r}_i \right)^2 + U$$

$$\dot{r}_i \rightarrow p_i \quad \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} = p_i \quad \frac{\partial L}{\partial \dot{r}_i} = p_i'$$

$$p_i' = \frac{\partial L}{\partial \dot{r}_i} = \frac{1}{2}m \cdot 2\dot{r}_i - \frac{1}{2} \frac{m^2}{M+nm} \cdot 2 \sum_j \dot{r}_j$$

$$p_i' = m\dot{r}_i - \frac{m^2}{M+nm} \sum_j \dot{r}_j$$

$$\sum_i p_i' = m \sum_i \dot{r}_i - \frac{m^2}{M+nm} \sum_i \sum_j \dot{r}_j$$

$$= m \sum_i \dot{r}_i - \frac{m^2}{M+nm} n \sum_i \dot{r}_i = \frac{m(M+nm) - m^2 n}{M+nm} \sum_i \dot{r}_i$$

$$\sum_i p_i' = \frac{mM}{M+nm} \sum_i \dot{r}_i$$

$$p_i' = m\dot{r}_i - \frac{m^2}{M+nm} \left(\sum_i \dot{r}_i \right)$$