

בעיות חס-מחסי

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

פוטנציאל

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



קטור
 תנועת
 חלקיק
 במרחב
 תלת-ממדי

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

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

התנע/כוח/מאסה/מרחב ←

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

מאסה קבועה/מרחב/מאסה

$$\frac{1}{2} m \dot{x}^2 = E - U(x)$$

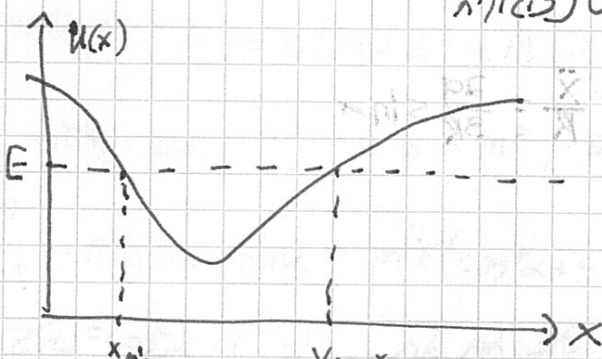
$$\dot{x}^2 = \frac{2}{m} (E - U(x))$$

$$\frac{dx}{dt} = \sqrt{\frac{2}{m} (E - U(x))}$$

$$\text{const} + \int \frac{dx}{\sqrt{\frac{2}{m} (E - U(x))}} = \int dt$$

$$t = \int \frac{dx}{\sqrt{\frac{2}{m} (E - U(x))}} + \text{const}$$

כמה תהיה - m קבועה קבועה האנרגיה של החלקיק U(x) תלויה



$$x_{\min} \leq x \leq x_{\max}$$

$x \in \{x_{min}, x_{max}\}$ סדר

$E = u(x) \Rightarrow \dot{x} = 0$



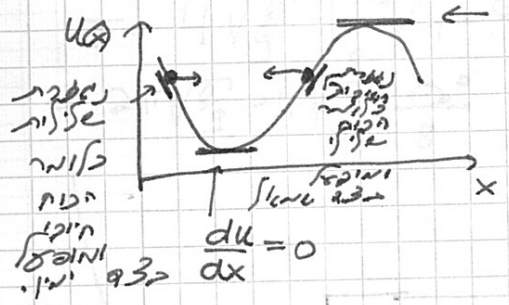
$-\infty < x_{min} < x_{max} < \infty$ סדר

נתראת תנועה מואכלת

$x_{min} \rightarrow -\infty$ סדר
 $x_{max} \rightarrow \infty$ אלו

נתראת תנועה על מואכלת

$F(x) = -\frac{du}{dx}$



נקודת שבתן הכתה שורה 0 $\frac{du}{dx} = 0$
 מואכלת כנקודות שיווי משקל

[הם על יזול]



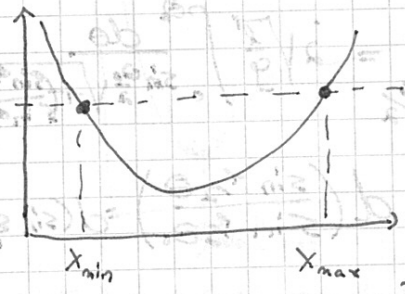
שיווי משקל יציב
 שאני אתה קצת מיותר
 הכתה יחזיר אליו לנקודת שיווי המשקל.



שיווי משקל על וציב - הכתה על יחזיר אותה לנקודת שיווי המשקל בתנועה שנתה קצת מהירות.

צורה נוספת - של שיווי משקל על וציב

במקום שבו תנועה מואכלת -



המקום בין x_{min} ו x_{max} : האינטגרל

$\int_{x_{min}}^{x_{max}} \frac{dx}{\sqrt{E - u(x)}}$

שהוא שווה ל

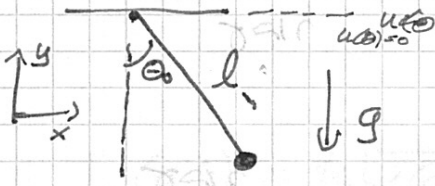
במקום שבו מואכלת כיתה במהירות שנתה לך

השטח שבו על שנתה תחת המהמה \pm ה $-t$!

$L(x) = \frac{1}{2} m \dot{x}^2 - u(x)$

$\dot{x} = \frac{dx}{dt} \rightarrow \frac{dx}{dt}$
 $(\frac{dx}{dt})^2 = (\frac{dx}{dt})^2$

$T = 2 \int_{x_{min}}^{x_{max}} \frac{dx}{\sqrt{E - u(x)}}$



קואורדינטות מסוג קרטזי - מישור
 למצב לא תהיה קוטר סדר האופן עבור כגון
 מישור ה- xy מסוג קרטזי

כל הסיבה היא שמינימום כי אנחנו מנסים רק θ

$$V \in U(\theta) = -mgl \cos \theta$$

$$\frac{1}{2} m \dot{x}^2 + \frac{1}{2} m \dot{y}^2 \rightarrow \frac{1}{2} m (l \dot{\theta})^2$$

$$x = r \cos \theta \quad y = r \sin \theta \quad r = l$$

$$L(\theta, \dot{\theta}) = \frac{1}{2} (ml^2) \dot{\theta}^2 + mgl \cos \theta$$

$$T = 2\sqrt{\frac{m}{2}} \int_{\theta_{\min}}^{\theta_{\max}} \frac{d\theta}{\sqrt{E - U(\theta)}}$$



$$\frac{T}{4} = \sqrt{\frac{m}{2}} \int_0^{\theta_0} \frac{d\theta}{\sqrt{E - U(\theta)}}$$

$$T = 4\sqrt{\frac{m}{2}} \int_0^{\theta_0} \frac{d\theta}{\sqrt{-mgl \cos \theta_0 - (-mgl \cos \theta)}}$$

$$T = 4\sqrt{\frac{l}{2g}} \int_0^{\theta_0} \frac{d\theta}{\sqrt{\cos \theta - \cos \theta_0}} = 4\sqrt{\frac{l}{2g}} \int_0^{\theta_0} \frac{d\theta}{\sqrt{\cos \frac{\theta}{2} - \sin^2 \frac{\theta}{2} - \cos \frac{\theta_0}{2} + \sin^2 \frac{\theta_0}{2}}}$$

היחס
 בין
 הזוויות
 הוא
 קבוע
 כי
 הסינוס
 של
 זווית
 קטנה
 שווה
 לזווית
 עצמה
 (באמצעות
 טריגונומטריה
 או
 טוריות)

$$2\sqrt{\frac{l}{g}} \int_0^{\theta_0} \frac{d\theta}{\sqrt{\sin^2 \frac{\theta}{2} - \sin^2 \frac{\theta_0}{2}}} = 2\sqrt{\frac{l}{g}} \int_0^{\theta_0} \frac{d\theta}{\sqrt{\sin^2 \frac{\theta}{2} - \sin^2 \frac{\theta_0}{2}}} = 2\sqrt{\frac{l}{g}} \int_0^{\theta_0} \frac{d\theta}{\sin \frac{\theta_0}{2} \sqrt{1 - \frac{\sin^2 \frac{\theta}{2}}{\sin^2 \frac{\theta_0}{2}}}}$$

$$\frac{\sin \frac{1}{2} \theta}{\sin \frac{1}{2} \theta_0} = \sin \xi$$

$$\frac{1}{\sin \frac{1}{2} \theta_0} \frac{1}{2} \cos \frac{1}{2} \theta d\theta = \cos \xi d\xi \quad \leftarrow d\left(\frac{\sin \frac{1}{2} \theta}{\sin \frac{1}{2} \theta_0}\right) = d(\sin \xi)$$

$$\left. \begin{array}{l} \theta = 0 \quad \sin \xi = 0 \rightarrow \xi = 0 \\ \theta = \theta_0 \quad \sin \xi = 1 \rightarrow \xi = \pi/2 \end{array} \right\}$$

$$\frac{d\theta}{\sin \frac{1}{2} \theta_0} = \frac{2 \cos \xi d\xi}{\cos \frac{1}{2} \theta} = \frac{2 \cos \xi d\xi}{\sqrt{1 - \sin^2 \frac{1}{2} \theta}}$$

$$T = 2\sqrt{\frac{l}{g}} \int_0^{\pi/2} \frac{2 \cos \xi d\xi}{\sqrt{1 - \sin^2 \frac{1}{2} \theta_0} \sqrt{1 - \sin^2 \xi}}$$

$$T = 4\sqrt{\frac{l}{g}} K(\sin \frac{1}{2} \theta_0)$$

הפונקציה $K(z) = \int_0^{\pi/2} \frac{ds}{\sqrt{1 - z^2 \sin^2 s}}$

$\Theta_0 \ll 1$ אז $K(\sin^2 \frac{\Theta_0}{2})$ רק מדד פשוט ונק

$$K(z) \underset{z \rightarrow 0}{\sim}$$

$$K(z) = \int_0^{\pi/2} \frac{ds}{\sqrt{1-z^2 \sin^2 s}} \underset{z \rightarrow 0}{\sim} \int_0^{\pi/2} \left(1 + \frac{1}{2} z^2 \sin^2 s\right) ds$$

$$\frac{1}{\sqrt{1-y}} \underset{y \rightarrow 0}{\sim} 1 + \frac{1}{2} y$$

$$K(\sin^2 \frac{\Theta_0}{2}) \sim \int_0^{\pi/2} \left(1 + \frac{1}{2} \left(\frac{\Theta_0}{2}\right)^2 \sin^2 s\right) ds$$

$$T = 4 \sqrt{\frac{l}{g}} \int_0^{\pi/2} \left(1 + \frac{\Theta_0^2}{8} \sin^2 s\right) ds$$

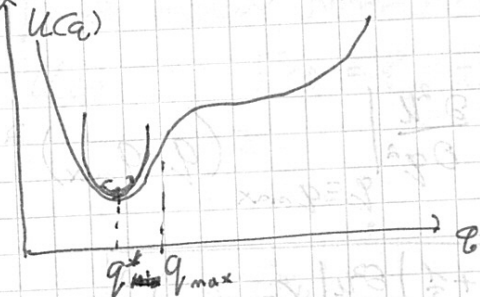
$$= 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}} + 4 \sqrt{\frac{l}{g}} \cdot \frac{\Theta_0^2}{8} \int_0^{\pi/2} \sin^2 s ds$$

$$\int_0^{\pi/2} \frac{1 - \cos 2s}{2} ds$$

$$\frac{\pi}{4} - \frac{1}{2} \int_0^{\pi/2} \cos 2s ds$$

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}} + \sqrt{\frac{l}{g}} \frac{\Theta_0^2}{8} \pi$$

יהי פוטנציאל $U(q)$ של סולמות סוקרטס קירוב



התנאי

אלמנטרית + קינטיקה

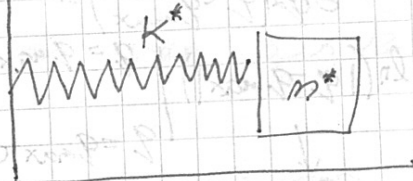
$$E = \frac{1}{2} m^* \dot{q}^2 + \frac{1}{2} k^* q^2 + U(q^*)$$

$$k^* = \left. \frac{d^2 U}{dq^2} \right|_{q=q^*} = 0$$

$$E = \frac{1}{2} m^* \dot{q}^2 + \frac{1}{2} k^* q^2$$

$$U(q) \approx U(q^*) + 0 + \frac{1}{2} \left. \frac{\partial^2 U}{\partial q^2} \right|_{q=q^*} (q - q^*)^2$$

$$\left. \frac{\partial U}{\partial q} \right|_{q=q^*}$$



$$\frac{T}{4} = \sqrt{\frac{m^*}{2}} \int_0^{q_{max}} \frac{dq}{\sqrt{E - \frac{1}{2} k^* q^2}}$$

$$T = 4 \sqrt{\frac{m^*}{2}} \int_0^{q_{max}} \frac{dq}{\sqrt{\frac{1}{2} k^* q_{max}^2 - \frac{1}{2} k^* q^2}}$$

$$T = 4 \sqrt{\frac{m^*}{2}} \int_0^{q_{max}} \frac{1}{\sqrt{\frac{1}{2} k^* q_{max}^2}} \frac{dq}{\sqrt{1 - \left(\frac{q}{q_{max}}\right)^2}}$$