

## 1 انرژی و مسائل یک-بُعدی

در یک بُعد، نیرو اگر تابع فقط مکان باشد پایستار است. در این حالت معادله ی پایستگی ی انرژی با معادله ی نیوٹن هم‌مرز است. ممکن است بخش ی از نیرو پایستار باشد و کار حاصل از باقیمانده ی نیرو صفر باشد. در این صورت هم همچنان میشود پایستگی ی انرژی را به کار برد، و انرژی-ی-پتانسیل با آن بخش از نیرو تعریف میشود که پایستار است.

در یک-بُعد، معادله ی پایستگی ی انرژی-ی-مکانیکی چنین است.

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

$v$  مشتق  $x$  است. پس (1) یک معادله-ی-دیفرانسیل مرتبه-ی-یک برای  $x$  است. معادله ی نیوٹن یک معادله-ی-دیفرانسیل مرتبه-ی-دو برای  $x$  است. میگویند معادله ی پایستگی ی انرژی-ی-مکانیکی یک انتگرال معادله ی نیوٹن است. جواب معادله ی نیوٹن با د ثابت به دست می‌آید، چون معادله ی نیوٹن مرتبه-ی-دو است. معادله ی (1) مرتبه-ی-یک است. پس جواب آن با یک ثابت به دست می‌آید. اما معادله ی (1) خُده شامل یک ثابت  $(E)$  است. پس جواب آن هم کلن د ثابت دارد.

انرژی ی جنبشی، جمله ی اول طرف چپ معادله ی (1)، نامنفی است. پس  $(E - U)$  هم باید نامنفی باشد. یعنی جسم در  $x$  ها بی که  $[E - U(x)]$  منفی باشد پیدا نخواهد شد. به هم ین خاطر ناحیه ای که در آن  $(E - U)$  منفی است را ناحیه ی ممنوع مینامند. برای حل معادله ی (1)، متغیرها ی  $t$  و  $x$  را از هم جدا میکنند:

$$\left(\frac{dx}{dt}\right)^2 = \frac{2[E - U(x)]}{m}. \quad (2)$$

پس،

$$\frac{dx}{dt} = \pm \sqrt{\frac{2[E - U(x)]}{m}}. \quad (3)$$

$$dt = \pm \sqrt{\frac{m}{2[E - U(x)]}} dx. \quad (4)$$

از این رابطه انتگرال میگیریم:

$$\int_{t_0}^t dt' = \int_{x_0}^x dx' \left\{ \pm \sqrt{\frac{m}{2[E - U(x')]}}, \right\}, \quad (5)$$

یا

$$t - t_0 = \int_{x_0}^x dx' \left\{ \pm \sqrt{\frac{m}{2[E - U(x')]}}, \right\}. \quad (6)$$

البته این را میشود به شکل انتگرال نامعین هم نوشت:

$$t - t_0 = \int dx \left\{ \pm \sqrt{\frac{m}{2[E - U(x)]}} \right\}. \quad (7)$$

به این ترتیب، علی‌الاصول  $t$  بر حسب  $x$  (و البته  $t$  ثابت) به دست می‌آید. برای محاسبه  $x$  بر حسب  $t$ ، باید (6) یا (7) را وارون کرد. این که در این عبارات علامت  $+$  یا  $-$  انتخاب شود، به این مربوط است که سرعت مثبت است (جسم به راست میرود) یا منفی است (جسم به چپ میرود).

بدون محاسبه  $x$  انتگرالها هم میشود اطلاعاتی کیفی در باره  $x$  حرکت به دست آورد. گیرم در زمان اولیه جسم در  $x_0$  است و سرعت آن  $v_0$  است. در این صورت

$$E = \frac{m v_0^2}{2} + U(x_0), \quad (8)$$

و البته معلوم است که  $E$  بزرگتر از  $U(x_0)$  است، مگر  $v_0$  صفر باشد، که این صورت  $E$  با  $U(x_0)$  برابر است. اگر  $v_0$  منفی باشد، جسم به چپ میرود، تا جایی که  $U$  برابر با  $E$  شود. اگر چنین‌جا بی‌نبرد  $U$  در همه‌ی جاها بی‌طرف چپ  $x_0$  اند کوچکتر از  $E$  بود، سرعت جسم هیچ وقت صفر نمیشود و جسم برنمیگردد. اما اگر یک  $x_1$  در طرف چپ  $x_0$  بود که

$$U(x_1) = E, \quad (9)$$

در  $x_1$  سرعت ذره صفر میشود. اینجا نیرو میشود

$$F(x_1) = -(DU)(x_1), \quad (10)$$

که  $(DU)$  مشتق  $U$  است.  $U$  در  $x_1$  برابر با  $E$  است و در  $x$  ها بی که در  $(x_1, x_0)$  اند از  $E$  کوچکتر است. پس برای این  $x$  ها،

$$U(x) - U(x_1) < 0. \quad (11)$$

این نشان میدهد مشتق  $U$  در  $x_1$  نامنفی است. پس جر در حالت خاص  $[(DU)(x_1)]$  صفر است،

$$F(x_1) > 0. \quad (12)$$

این یعنی در  $x_1$  شتاب جسم مثبت است. سرعت جسم هم صفر بود. پس جسم در  $x_1$  نیمبند و به راست حرکت میکند. به این خاطر به  $x_1$  یک نقطه ی بازگشت میگویند.

حالا جسم دارد به راست میرود. بین  $x_1$  و  $x_0$ ، انرژی ی پتانسیل کمتر از  $E$  است، پس سرعت صفر نمیشود. طرف راست  $x_0$  ممکن است همه جا انرژی ی پتانسیل کمتر از  $E$  باشد. در این صورت سرعت جسم هیچ وقت صفر نمیشود و جسم به راست میرود و برنمیگردد. اما اگر یک نقطه ی  $x_2$  بود که در آن انرژی ی پتانسیل با  $E$  برابر شد، در آن نقطه سرعت جسم صفر میشود و پس از آن جسم باز به چپ میرود.  $x_2$  هم یک نقطه ی بازگشت میشود. از جمله دیده میشود اگر دُ نقطه ی بازگشت وجود داشته باشد، یعنی یک  $x_1$  و یک  $x_2$  وجود داشته باشد که انرژی ی پتانسیل بین آنها کمتر از  $E$  و به ازا ی آنها برابر با  $E$  باشد، حرکت جسم دُرئی است. دُرّه ی حرکت را با  $T$  نشان میدهم. مدت ی که طول میکشد تا جسم از  $x_1$  به  $x_2$  برود نصف دُرّه است:

$$\frac{T}{2} = \int_{x_1}^{x_2} dx \sqrt{\frac{m}{2[E - U(x)]}}. \quad (13)$$

اگر مشتق انرژی-ی-پتانسیل در نقطه ی  $b$  صفر شود،  $F(b)$  صفر است. پس شتاب جسم در  $b$  صفر است. این یعنی جسم اگر در یک زمان در  $b$  باشد و در آن زمان سرعت اش صفر باشد، هم ان جا میماند. به این خاطر به نقطه ی  $b$  یک نقطه ی تعادل میگویند. اگر جسم کم ی طرف راست  $b$  باشد، نیرو ی وارد بر آن (و در نتیجه شتاب آن) مثبت است اگر نیرو در یک همسایگی طرف راست  $b$  مثبت باشد، و منفی است اگر نیرو در یک همسایگی طرف راست  $b$  منفی باشد. در حالت اول، نیرو جسم را از  $b$  دور میکند و در حالت دوم نیرو جسم را به  $b$  بر میگردداند. مشابه هم یین برای جاها بی که طرف چپ  $b$  اند رخ میدهد. فقط در یک حالت است که نیرو جسم در نزدیکی ی  $b$  را، چه طرف

راست باشد و چه طرف چپ، به  $b$  بر میگردداند: حالتی که در یک همسایگی از  $b$ ، نیرو در طرف راست  $b$  منفی و در طرف چپ  $b$  مثبت است. اگر چنین باشد، میگویند نقطه-ی تعادل  $b$  پایدار است. در غیر این صورت میگویند نقطه-ی تعادل  $b$  ناپایدار است. بر حسب انرژی-ی پتانسیل، نقطه-ی تعادل  $b$  پایدار است اگر و تنها اگر در یک همسایگی از  $b$ ، انرژی-ی پتانسیل در طرف راست  $b$  صعودی و در طرف چپ  $b$  نزولی باشد. این یعنی انرژی-ی پتانسیل در  $b$  مضعن کمینه شود.

گیریم  $b$  یک نقطه ی تعادل پایدار است، و انرژی-ی پتانسیل در این نقطه دُ بار مشتق-پذیر است. این که انرژی-ی پتانسیل در  $b$  کمینه میشود، نتیجه میدهد در  $b$  مشتق اول آن صفر است و مشتق دوم آن نامنفی است. گیریم مشتق دوم انرژی-ی پتانسیل در  $b$  نامنفی است. این مقدار نامنفی را با  $k$  نشان میدهیم. بسط تیلر انرژی-ی پتانسیل اطراف  $b$  چنین میشود

$$U(x) = U(b) + \frac{k(x-b)^2}{2} + \dots \quad (14)$$

اگر جا-به-جایی از  $b$  کوچک باشد، میشود از باقیمانده ی بسط چشم پوشید. چنین میکنم. نیرو میشود

$$F(x) = -k(x-b). \quad (15)$$

این هم ان قانون هوک برای نیروی بازدارنده است. دیده میشود این شکل نیرو به طر کلی اطراف نقاط تعادل پایدار ظاهر میشود، به شرطی که جا-به-جایی نسبت به نقطه ی تعادل کم باشد (دامنه ی حرکت کوچک باشد).

قبلن معلوم شد یک ثابت جمعی در انرژی-ی پتانسیل، بر حرکت جسم اثری ندارد. پس در رابطه ی (14) میشود  $U(b)$  را حذف کرد. اگر جا-به-جایی هم کوچک باشد، چنان که بشود از باقیمانده ی بسط - تیلر انرژی-ی پتانسیل چشم پوشید، (14) میشود

$$U(x) = \frac{k(x-b)^2}{2}. \quad (16)$$

به این (با ثابت جمعی با بدون آن)، انرژی-ی پتانسیل نوسانگر-هماهنگ میگویند. معادله ی (7) میشود

$$t - t_0 = \int dx \left\{ \pm \sqrt{\frac{m}{2E - k(x-b)^2}} \right\}. \quad (17)$$

$A$  را چنین تعریف میکنم.

$$A = \sqrt{\frac{2E}{k}}. \quad (18)$$

به این ترتیب،

$$t - t_0 = \mp \sqrt{\frac{m}{k}} \cos^{-1} \frac{x - b}{A}, \quad (19)$$

یا،

$$x = b + A \cos[\omega(t - t_0)], \quad (20)$$

که

$$\omega = \sqrt{\frac{k}{m}}. \quad (21)$$

به این حرکت، حرکت هماهنگ ساده میگویند.  $b$  نقطه ی تعادل پایدار است و میشود مبدئ را بر آن گذاشت، که یعنی  $b$  را صفر کرد.  $A$  دامنه ی حرکت است. دُره ی حرکت هم میشود

$$T = \frac{2\pi}{\omega}. \quad (22)$$

این را میشود از (13) هم حساب کرد. لطفن این کار را بکنید. مشخصه ی حرکت هماهنگ - ساده این است که دُره ی حرکت مستقل از دامنه است.

معلوم شد حرکت هماهنگ ساده بسیار عام است. معادله-ی-دیفرانسیل ی به شکل

$$\alpha \ddot{\xi} + \beta \xi = 0, \quad (23)$$

که  $\alpha$  و  $\beta$  ثابت و مثبت باشند، به این معادله مینجامد.

$$\frac{\alpha \xi^2}{2} + \frac{\beta \xi^2}{2} = \gamma, \quad (24)$$

که  $\gamma$  ثابت ی مثبت است. جواب این معادله هم میشود

$$\xi = \sqrt{\frac{2\gamma}{\beta}} \cos[\omega(t - t_0)], \quad (25)$$

که

$$\omega = \sqrt{\frac{\beta}{\alpha}}. \quad (26)$$

به عنوان یک مثال، یک آونگ ساده را بررسی میکنم که یک نخ سبک به طول  $l$  است که یک سرش از یک نقطه ی ثابت آویزان است و سر دیگرش به یک جسم به جرم  $m$  وصل است. حرکتی را در نظر میگیریم که در یک صفحه ی قائم انجام میشود. در این حرکت، جای جسم با یک زاویه ی  $\theta$  مشخص میشود: زاویه ای که نخ با راستای قائم رو-به-پایین میسازد. محور  $y$  را قائم و رو-به-بالا، و مبدی را نقطه ی آویز میگیریم. پس برای جسم،

$$y = -l \cos \theta. \quad (27)$$

به جسم دُنیرو وارد میشود: وزن جسم و کشش نخ. کار دومی صفر است، چون جسم بر یک دایره به شعاع  $l$  حرکت میکند و در هر نقطه سرعت جسم مماس بر دایره در آن نقطه است و نیروی کشش در راستای شعاعی است که از آن نقطه میگذرد. نیروی وزن را هم میشود از انرژی-ی-پتانسیل

$$U = mgy \quad (28)$$

به دست آورد. با استفاده از رابطه ی  $y$  با  $\theta$ ،

$$U = -mgl \cos \theta. \quad (29)$$

اندازه ی سرعت جسم هم  $(l\dot{\theta})$  است. معادله ی پایستگی ی انرژی میشود

$$\frac{m\ell^2\dot{\theta}^2}{2} - mgl \cos \theta = E. \quad (30)$$

انرژی ی پتانسیل در  $(\theta = 0)$ ، پایینترین نقطه ی ممکن برای جسم، کمینه است. اطراف این نقطه،

$$U = -mgl + \frac{mgl\theta^2}{2} + \dots \quad (31)$$

با مقایسه با مسئله ی نوسانگر-هماهنگ (لطفن پارامترها ی متناظر را مشخص کنید) دیده میشود برای حرکات کم-دامنه

$$\omega = \sqrt{\frac{g}{\ell}}, \quad (32)$$

یا

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{\ell}{g}}. \quad (33)$$

به عنوان یک مثال دیگر، حرکت یک جسم در میدان گرانشی زمین را در نظر بگیرید، وقت ی جسم لزومَن نزدیک سطح زمین نیست. این حرکت یک-بُعدی نیست، اما همچنان با استفاده از پایستگی انرژی میشود چیزها بی در باره ی آن به دست آورد. نیروی که زمین به یک جسم به جرم  $m$  وارد میکند

$$\mathbf{F} = -\frac{GMm\mathbf{r}}{r^3} \quad (34)$$

است، که  $r$  مکان نسبت به مرکز زمین،  $M$  جرم زمین، و  $G$  ثابت جهانی گرانش است. مثلثها ی این نیرو میشوند

$$F_x = -\frac{GMmx}{r^3}. \quad (35)$$

$$F_y = -\frac{GMmy}{r^3}. \quad (36)$$

$$F_z = -\frac{GMmz}{r^3}. \quad (37)$$

همچنین،

$$r = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}. \quad (38)$$

این نیرو پایستار است. (لطفَن مشتق مثلثها ی این نیرو نسبت به مختصات را به دست آورید و این را نشان دهید.) پس این نیرو را میشود از یک انرژی-ی-پتانسیل به دست آورد. لطفَن این انرژی-ی-پتانسیل را حساب کنید و نشان دهید

$$U = -\frac{GMm}{r}. \quad (39)$$

پایستگی ی انرژی میشود

$$\frac{m\mathbf{v} \cdot \mathbf{v}}{2} - \frac{GMm}{r} = E. \quad (40)$$

یک جسم در نقطه ی  $r_0$  سرعت  $v_0$  ش است. پس

$$\frac{m v_0 \cdot v_0}{2} - \frac{G M m}{r_0} = E. \quad (41)$$

آیا این جسم میتواند از گرانش زمین بگریزد (به بینهایت برود)؟ برای این که چنین شود، انرژی-ی-پتانسیل در بینهایت نباید بیش از انرژی باشد. پس شرط لازم برای گریز میشود

$$E \geq 0, \quad (42)$$

که یعنی

$$v_0 \geq v_e, \quad (43)$$

که

$$v_e = \sqrt{\frac{2 G M}{r_0}}. \quad (44)$$

به  $v_e$  سرعت فرار میگویند.

یک سؤال دیگر. سرعت  $v_o$ ، که جسم با آن در مدار ی دایرئی به مرکز زمین و شعاع  $r_0$  میماند چه قدر است؟ برای این که جسم در مدار دایرئی بماند، نیروی گرانش باید برابر با جرم جسم ضرب در شتاب مرکزگرا باشد:

$$\frac{G M m}{r_0^2} = \frac{m v_o^2}{r_0}. \quad (45)$$

پس،

$$v_o = \sqrt{\frac{G M}{r_0}}. \quad (46)$$

یعنی سرعت فرار  $\sqrt{2}$  برابر سرعت در مدار دایرئی است.