

1 برخورد دُ جسم در بیش از یک بُعد

در حالت کلی، حتی اگر دُ جسم پیش از برخورد در یک راستا حرکت کنند، حرکتشان پس از برخورد لزوماً در هم ان راستای اولیه نیست. پایستگی ی تکانه میشود

$$m_1 \mathbf{v}_{1f} + m_1 \mathbf{v}_{2f} = m_1 \mathbf{v}_{1i} + m_1 \mathbf{v}_{2i}. \quad (1)$$

این یک معادله ی برداری برای دُ متغیر (سرعتها ی پس-از-برخورد) است. یک معادله ی اسکالر هم از رابطه ی انرژی-ی-جنبشی ی پس-از-برخورد با انرژی-ی-جنبشی ی پیش-از-برخورد میثاید:

$$Q = \left(\frac{m_1 v_{1f}^2}{2} + \frac{m_2 v_{2f}^2}{2} \right) - \left(\frac{m_1 v_{1i}^2}{2} + \frac{m_2 v_{2i}^2}{2} \right). \quad (2)$$

اندازه ی بردار u را با u نشان داده ام. توجه کنید که در مسئله ی یک-بُعدی تصویر بردار u را با u نشان میدادم، و u ممکن بود منفی شود. اینجا u اندازه ی u است و منفی نمیشود.

این معادلات، به-تنهایی برای به-دست-آوردن مجهولها کافی نیستند. در فضا ی n بُعدی، اینها $(n+1)$ معادله ی اسکالر ند. اما تعداد مجهولها ی اسکالر $(2n)$ است. $(n-1)$ معادله کم داریم. اگر جهت یک ی از سرعتها پس از برخورد معلوم باشد، تعداد مجهولها ی باقیمانده $(n+1)$ میشود، یک مجهول برای اندازه ی آن سرعت، و n مجهول برای مثلثها ی سرعت دیگر. در این حالت تعداد معادلات برای به-دست-آوردن سرعتها ی پس-از-برخورد کافی ست.

اینجا هم حل معادلات در چارچوب مرکز-جرم سادتر است. کمیتها ی متناظر با چارچوب مرکز-جرم را با پریم نشان میدهم. از جمله برای هر سرعت v ,

$$\mathbf{v} = \mathbf{v}' + \mathbf{v}_{cm}, \quad (3)$$

که

$$\mathbf{v}_{cm} = \frac{m_1 \mathbf{v}_{1i} + m_2 \mathbf{v}_{2i}}{m_1 + m_2}. \quad (4)$$

البته برخورد سرعت مرکز-جرم را عوض نمیکند. پس ضمناً،

$$\mathbf{v}_{cm} = \frac{m_1 \mathbf{v}_{1f} + m_1 \mathbf{v}_{2f}}{m_1 + m_2}. \quad (5)$$

معادلات در چارچوب مرکز-جرم میشوند

$$0 = m_1 v'_{1f} + m_2 v'_{2f}. \quad (6)$$

$$Q = \left(\frac{m_1 v'_{1f}{}^2}{2} + \frac{m_2 v'_{2f}{}^2}{2} \right) - \left(\frac{m_1 v'_{1i}{}^2}{2} + \frac{m_2 v'_{2i}{}^2}{2} \right). \quad (7)$$

البته رُشن است که ضمیمَن

$$0 = m_1 v'_{1i} + m_2 v'_{2i}. \quad (8)$$

v'_{2f} را از معادله ی (6) به دست میآورم و در معادله ی (7) میگذارم:

$$Q = \left(\frac{m_1 v'_{1f}{}^2}{2} + \frac{m_2^2 v'_{1f}{}^2}{2m_2} \right) - \left(\frac{m_1 v'_{1i}{}^2}{2} + \frac{m_2 v'_{2i}{}^2}{2} \right). \quad (9)$$

به این ترتیب،

$$v'_{1f} = \frac{1}{m_1} \sqrt{m_1^2 v'_{1i}{}^2 + 2 \frac{m_1 m_2 Q}{m_1 + m_2}}, \quad (10)$$

و البته

$$v'_{2f} = \frac{m_1}{m_2} v'_{1f}. \quad (11)$$

شرط وجود جواب این است که زیر رادیکال منفی نشود:

$$0 \leq \frac{m_1 (m_1 + m_2) v'_{1i}{}^2}{2m_2} + Q, \quad (12)$$

که با استفاده از (8) میشود

$$0 \leq \left(\frac{m_1 v'_{1i}{}^2}{2} + \frac{m_2 v'_{2i}{}^2}{2} \right) + Q, \quad (13)$$

یا

$$0 \leq K'_i + Q, \quad (14)$$

که یعنی

$$0 \leq K_f'. \quad (15)$$

تساوی در (15) متناظر با برخوردِ کاملن-ناکشسان است. در این حالت دُ-جسم طیِ برخوردِ به هم میچسبند، که یعنی سرعتِ هر جسم در چارچوبِ مرکز-جرم صفر میشود. اینها خیلِ شبیهِ برخوردِ در یک-بُعدِند. در چارچوبِ مرکز-جرم، راستایِ حرکتِ ذرات به اندازه‌ی یک زاویه (θ') میچرخد. اما نسبتِ سرعتها تغییر نمیکند. اندازه‌ی هر سرعت پس از برخورد هم، چنان که (10) دیده میشود، به θ' بستگی ندارد و با فقط انرژی-ی-جنبشی‌یِ پیش-از-برخورد، و Q به دست میآید.

برخوردِ کشسان متناظر با ($Q = 0$) است. در این حالت،

$$v'_{1f} = v'_{1i}. \quad (16)$$

این یعنی در برخوردِ کشسان، در چارچوبِ مرکز-جرم اندازه‌ی هر سرعت ثابت میماند. فقط راستایِ مشترکِ حرکتِ ذرات میچرخد.

برایِ برخوردِ کاملن-ناکشسان هم که در چارچوبِ مرکز-جرم، سرعتِ هر یک از دُ-جسم پس از برخورد صفر است.

یک چارچوبِ خاصِ دیگر چارچوبِ ی ست که در آن سرعتِ یک جسم (مثلن جسم 2) پیش از برخورد صفر است. کمیتها‌یِ متناظر با این چارچوب را بدونِ پریم نشان میدهم. دیده میشود

$$\mathbf{v}_{cm} = \frac{m_1 \mathbf{v}_{1i}}{m_1 + m_2}. \quad (17)$$

محور x را بر جهت حرکت جسم 1 پیش از برخورد میگذاریم. صفحه y را هم صفحه y شامل سرعتها v_{1f} جسم 1 پیش از برخورد و پس از برخورد میگیریم، چنان که متلفه v_{1f} در جهت y نامنفی باشد. اینها از کلیت مسئله نمیکاهد، فقط قرارداد انتخاب محورهاست. به این ترتیب،

$$v'_{1fx} = v'_{1f} \cos \theta'. \quad (18)$$

$$v'_{1fy} = v'_{1f} \sin \theta'. \quad (19)$$

$$v_{cmx} = \frac{m_1 v_{1i}}{m_1 + m_2}. \quad (20)$$

$$v_{cmy} = 0. \quad (21)$$

$$\begin{aligned} v'_{1ix} &= v_{1ix} - v_{cmx}, \\ &= \frac{m_2 v_{1i}}{m_1 + m_2}. \end{aligned} \quad (22)$$

$$v'_{1iy} = 0. \quad (23)$$

$$v'_{1i} = \frac{m_2 v_{1i}}{m_1 + m_2}. \quad (24)$$

پس،

$$v_{1fx} = v'_{1f} \cos \theta' + \frac{m_1 v_{1i}}{m_1 + m_2}. \quad (25)$$

$$v_{1fy} = v'_{1f} \sin \theta'. \quad (26)$$

$$\begin{aligned} \tan \theta &= \frac{v_{1fy}}{v_{1fx}}, \\ &= \frac{v'_{1f} \sin \theta'}{v'_{1f} \cos \theta' + \frac{m_1 v_{1i}}{m_1 + m_2}}. \end{aligned} \quad (27)$$

برای برخورد کشسان Q صفر است:

$$v'_{1f} = \frac{m_2 v_{1i}}{m_1 + m_2}. \quad (28)$$

$$\tan \theta = \frac{\sin \theta'}{\cos \theta' + \frac{m_1}{m_2}}. \quad (29)$$

اگر m_1 کوچکتر از m_2 باشد، یک θ' هست که در آن مخرج (29) میشود. به ازای این θ' ، مقدار θ برابر با $(\pi/2)$ میشود. θ نسبت به θ' صعودی است و وقت θ' از 0 تا π تغییر کند، θ هم از 0 تا

π تغییر میکند. البته θ همیشه از θ' کوچکتر است، مگر θ' برابر با 0 یا π باشد. از جمله معلوم میشود ممکن است جسم 1 پس از برخورد با جسم 2 برگردد (θ برابر با π شود). اما اگر m_1 بزرگتر از m_2 باشد مخرج (29) همیشه مثبت است. در این حالت θ کوچکتر از $(\pi/2)$ میماند. بیشینه θ متناظر است با این که مشتق θ نسبت به θ' صفر شود:

$$(1 + \tan^2 \theta) \frac{d\theta}{d\theta'} = \frac{1 + \frac{m_1}{m_2} \cos \theta'}{\left(\cos \theta' + \frac{m_1}{m_2}\right)^2}. \quad (30)$$

طرف راست در $(\theta' = \theta'_0)$ صفر میشود، که

$$\theta'_0 = \cos^{-1} \left(-\frac{m_2}{m_1} \right). \quad (31)$$

این θ'_0 متناظر با θ_0 است، که بیشینه θ است:

$$\begin{aligned} \tan \theta_0 &= \frac{\sin \theta'_0}{\cos \theta'_0 + \frac{m_1}{m_2}}, \\ &= \frac{\frac{m_1}{m_2}}{\sqrt{1 - \frac{m_2^2}{m_1^2}}}. \end{aligned} \quad (32)$$

پس،

$$\theta_0 = \sin^{-1} \frac{m_2}{m_1}. \quad (33)$$

در این حالت جسم اول پس از برخورد برنمیگردد، دست - بالا به اندازه θ_0 از جهت اولیه θ حرکتش منحرف میشود.