

АЙЛАНМА ҲАРАКАТ ДИНАМИКАСИ

Режа:

1. Куч моменти. Инерция моменти.
2. Айланма ҳаракат динамикасининг асосий тенгламаси.
3. Импульс моменти ва унинг сақланиш қонуни.
4. Айланма ҳаракат қилаётган жисм энергияси.

Куч моменти. Айланиш ўқига нисбатан куч моменти (ёки айлантирувчи момент):

$$\vec{M} = [\vec{r}, \vec{F}] \quad (1)$$

бунда \vec{F} моддий нуқтага таъсир этувчи барча кучларнинг тенг таъсир этувчисидир. Куч моменти \vec{M} псевдовектор бўлиб, у \vec{r} ва \vec{F} векторлар ётган текисликка тик йўналган, йўналиши эса ўнг винт қоидаси билан аниқланади, яъни ўнг винтни \vec{r} дан \vec{F} га қараб бураганда винтнинг илгарилама ҳаракати \vec{M} нинг йўналиши билан мос тушади. Куч моментининг сон қиймати, равшанки:

$$M = Fr \sin \alpha = Fl \quad (2)$$

$\alpha - \vec{r}$ ва \vec{F} векторлар орасидаги бурчак $l = r \sin \alpha$ эса берилган О нуқтадан \vec{F} кучнинг таъсир чизигига туширилган тик чизиқнинг узунлиги (О нуқтадан \vec{F} кучнинг таъсир чизигигача бўлган энг яқин масофа) бўлиб, у куч елкаси дейилади.

п та моддий нуқтадан иборат тизимни қарайлик. Тизимдаги i -моддий нуқтанинг О нуқтага нисбатан вазиятини \vec{r}_i радиус-вектор билан ва унга таъсир қилувчи \vec{F}_i орқали белгиласак, берилган О нуқтага нисбатан мазкур кучнинг моменти:

$$\vec{M}_i = [\vec{r}_i, \vec{F}_i] \quad (3)$$

тарзда ифодаланади. Берилган О нуқтага нисбатан моддий нуқталар тизимида таъсир этувчи куч моменти деб ҳар бир моддий нуқтага қўйилган куч моментларининг вектор йиғиндисига айтилади:

$$\vec{M} = \sum_i \vec{M}_i = \sum_i [\vec{r}_i, \vec{F}_i] \quad (4)$$

бунда $\vec{F}_i - i$ моддий нуқтага таъсир этувчи ташқи кучни ифодалайди. Тизимида ги ҳар бир моддий нуқтага таъсир этувчи ташқи кучдан ташқари, моддий нуқталарнинг ўзаро таъсири туфайли вужудга келувчи кучлар ҳам мавжуд. Маълумки, бу кучлар ички кучлар дейилади ва уларнинг вектор йиғиндиси нолга тенг бўлганлиги туфайли (4) ифодада факат ташқи кучларгина акс эттирилади.

Инерция моменти. Моддий нуқтанинг инерция моменти деб, шу нуқта массасининг айланиш ўқигача бўлган масофанинг квадратига кўпайтмасига айтилади:

$$J = mr^2 \quad (5)$$

Системанинг инерция моменти (қаттиқ жисмнинг) деб, система моддий нуқталарининг массалари йиғиндисини айланиш ўқигача бўлган масофаларнинг кўпайтмасига тенг бўлган катталикка айтилади: $J = \sum m_i r_i^2$ (6)

Айланиш ўки қаердан ўтишига қараб инерция моменти ҳар хил бўлиши мумкин.

Айланма ҳаракат динамикасининг асосий тенгламаси. Жисмни Δm_i элементар қисмларга бўлиб чиқамиз. Шунда ҳар бир Δm_i га элементар айлантирувчи куч ΔF_i таъсир қилади. Ньютоннинг 2-қонунига биноан $\Delta F_i = \Delta m_i a_i$ (7), $a_i - \Delta m_i$ нинг чизиқли тезланиши. Бу тенгламанинг икки тарафини r_i га кўпайтирамиз $\Delta F_i \cdot r_i = \Delta m_i a_i \cdot r_i$ (8), Δm_i элементар массасининг чизиқли тезлиги $\omega_i = \omega r_i$ бўлгани учун бу тезлик ўзгармас

радиусда факат ω ўзгарганда ўзгариши мумкин: $\Delta v_i = \Delta \omega r_i \rightarrow \Delta \omega = \frac{\Delta v_i}{r_i}$ эканлигини аниқлаймиз.

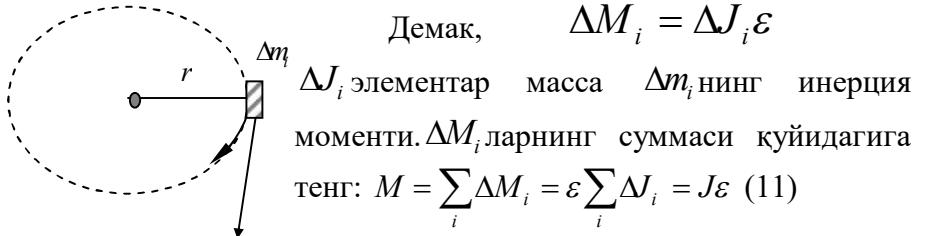
Δm_i нинг бурчак тезланишини топамиз: $\varepsilon = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \omega}{\Delta t} = \frac{1}{r_i} \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta v_i}{\Delta t} = \frac{1}{r_i} a_i$

$a_i = \varepsilon r_i$ (9) эканлигини аниқлаймиз. (9) ни (8) га кўйсак қуидаги муносабат ҳосил бўлади:

$$\Delta F_i \cdot r_i = \Delta m_i \cdot r_i^2 \varepsilon \quad (10)$$

$\Delta F_i r_i = \Delta M_i$ - айлантирувчи куч моменти. $\Delta m_i r_i^2 = \Delta J_i$ (1-расм) инерция моменти.

1-расм



$M = \sum_i \Delta M_i$ -жисмга қўйилган айлантирувчи момент, $J = \sum_i \Delta J_i$ -жисмнинг тўла инерция моменти. (11) –айланма ҳаракат динамикасининг асосий тенгламаси.

Импульс моменти ва унинг сақланиш қонуни. Моддий нуқтанинг берилган О нуқтага нисбатан импульс моменти деб қуидагича ифодаланган векторга айтилади:

$\vec{L} = [\vec{r}, \vec{p}] = [\vec{r}, m\vec{v}]$ (12) бунда \vec{r} саноқ боши хисобланган О нуқтадан моддий нуқтага ўтказилган радиус-вектор. (12) дан кўриниб турибдики, \vec{L} нинг йўналиши \vec{r} ва \vec{p} векторларнинг вектор қўпайтмаси тарзда аниқланади, яъни парма қоидаси билан аниқланади. Импульс моментининг сон қиймати: $L = rp \sin \alpha$ (13)

Моддий нуқталар тизимининг бирор О нуқтага нисбатан импульс моменти деб мазкур тизимдаги моддий нуқталарнинг ўша О нуқтага нисбатан импульс моментларининг вектор йиғиндисига айтилади:

$$\vec{L} = \sum_i \vec{L}_i = \sum_i [\vec{r}_i, \vec{p}_i] = \sum_i [\vec{r}_i, m\vec{v}_i] \quad (14)$$

бунда \vec{r}_i - О нуқтадан i -моддий нуқтага ўтказилган радиус-вектор, \vec{v}_i - i -моддий нуқтанинг тезлиги.

Фараз қилайлик, массаси m ва тезлиги \vec{v} бўлган моддий нуқтага қандайдир \vec{F} куч таъсир қилаётган бўлсин. Натижада моддий нуқтанинг импульси ва ихтиёрий О нуқтага нисбатан унинг импульс моменти ўзгариб боради, яъни $\vec{L} = [\vec{r}, \vec{p}]$ вақтнинг функцияси:

$$\frac{d\vec{L}}{dt} = \frac{d}{dt} [\vec{r}, \vec{p}] = \left[\frac{d\vec{r}}{dt}, \vec{p} \right] + \left[\vec{r}, \frac{d\vec{p}}{dt} \right] \rightarrow \frac{d\vec{L}}{dt} = [\vec{v}, m\vec{v}] + [\vec{r}, \vec{F}].$$

томонидаги биринчи қўшилувчи ҳад иккита коллинеар векторларнинг вектор қўпайтмаси бўлганилиги сабабли нолга тенг, иккинчи қўшилувчи ҳад эса моддий нуқтага таъсир этувчи ташқи кучларнинг О нуқтага нисбатан моменти (\vec{M}) ни ифодалайди. Шунинг учун юкоридаги тенглик қуидагича кўринишга келади: $\frac{d\vec{L}}{dt} = \vec{M}$ (15) - импульс моментининг вақт бўйича ўзгариши моддий нуқтага таъсир этувчи ташқи кучларнинг моменти билан аниқланади (моментлар тенгламасининг Ньютоннинг иккинчи қонунига ўхшашлиги кўзга ташланади, моддий нуқта импульсининг вақт бўйича ўзгариши унга таъсир этаётган барча ташқи кучларнинг тенг таъсир этувчисига тенг). Моддий нуқтага

таъсир этувчи барча ташқи кучлар тенг таъсир этувчисининг О нуқтага нисбатан моменти

$$\text{нолга тенг } (\vec{M} = 0) \text{ бўлса (15) тенглик қўйидагича ёзилади: } \frac{d\vec{L}}{dt} = 0 \quad (16) \rightarrow$$

$\vec{L} = \text{const}$ (17) эканлиги келиб чиқади. Бу натижа моддий нуқта импульс моментининг сақланиш қонунини ифодалайди, моддий нуқтага таъсир этаётган кучларнинг тенг таъсир этувчисининг ихтиёрий О нуқтага нисбатан моменти нолга тенг бўлса моддий нуқта импульсининг шу нуқтага нисбатан моменти вақт ўтиши билан ўзгармайди.

Моддий нуқтанинг импульс моменти ихтиёрий О нуқтадан ўтувчи бирор ўққа нисбатан аниқланадиган бўлса (15) тенгликни қўйидаги кўринишда ёзиш мумкин:

$$\frac{dL_z}{dt} = M_z \quad (18) \text{ бунда } L_z \text{ ва } M_z - \vec{L} \text{ ва } \vec{M} \text{ векторларнинг мос равишида } Z \text{ ўққа}$$

туширилган проекциялари. Бирор ўққа нисбатан импульс моментининг вақт бўйича ўзгариши моддий нуқтага таъсир этувчи ташқи кучлар моментининг мазкур ўққа туширилган проекциясига тенг.

Айланма ҳаракат қилаётган жисмнинг энергияси. Берк системада жисмларнинг ҳаракат микдорлари (импульслари) моментларининг йигиндиси (суммаси) ўзгармас микдор (илгариланма ҳаракат учун $m_1v_1 + m_2v_2 + \dots + m_nv_n = \text{const}$ бўлгани каби):

$$J_1\omega_1 + J_2\omega_2 + \dots + J_n\omega_n = \text{const} \quad (19)$$

Айланадиган жисмнинг кинетик энергияси:

$$W_k = \frac{J\omega^2}{2} \quad (20)$$

Илгариланма ва айланма ҳаракат қилаётган жисмнинг тўлиқ энергиясини қўйидагича ифодалаш мумкин:

$$W_k = \frac{mv^2}{2} + \frac{J\omega^2}{2} \quad (21)$$

НАЗОРАТ САВОЛЛАРИ

1. Абсолют қаттиқ жисм деб нимага айтилади?
2. Куч моменти ва инерция моменти қандай бирликларда ўлчанади?
3. Инерция моменти қандай катталик?
4. Куч моментининг физик мазмунини тушунтиринг?
5. Импульс моментининг йўналиши қандай аниқланади?
6. Соатнинг секунд стрелкасига қаранг. Секунд стрелкасинг импульс моменти қандай йўналган?

АДАБИЁТЛАР

1. Douglas C. Giancoli, Physics: Principles with Applications, Prentice Hall; 6 th edition January 17, 2014, USA
2. Султанов Н.А. “Физика курси” Т. “Фан ва технология” 2007 йил
3. Детлаф А.А., Яворский Б.М., Курс физики. Учебник -М.: “Академия”, 2007
4. Трофимова Т.И. Курс физики. Учебник. -М.: «Академия», 2007
5. google.com