

Bevegelse i én dimensjon (2)

26.01.2015

Gruppeundervisning begynner denne uken.

Oppgaver finner du på semestersiden:

<http://www.uio.no/studier/emner/matnat/fys/FYS-MEK1110/v15/materiale/materiale15.html>

Bevegelsesligninger

Vi starter fra definisjonen av akselerasjonen: $a(t) = \frac{dv}{dt}$

$$\int_0^t a(t) dt = \int_0^t \frac{dv}{dt} dt = v(t) - v(0) \quad \Rightarrow \quad v(t) = v_0 + \int_0^t a(t) dt$$

Vi integrerer hastigheten for å finne posisjonen: $v(t) = \frac{dx}{dt}$

$$\int_0^t v(t) dt = \int_0^t \frac{dx}{dt} dt = x(t) - x(0)$$

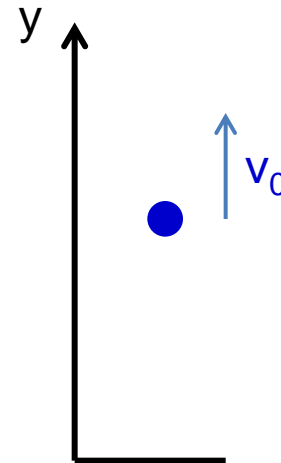
$$x(t) = x_0 + \int_0^t v(t) dt = x_0 + \int_0^t \left(v_0 + \int_0^t a(t) dt \right) dt$$

$$x(t) = x_0 + v_0 t + \int_0^t \int_0^t a(t) dt dt$$

Vi kan finne hastigheten og posisjonen som funksjon av tiden dersom vi kjenner akselerasjonen $a(t)$ og initialbetingelsene v_0 og x_0 . Integrasjon utføres analytisk eller numerisk.

Du kaster en ball oppover med initial hastighet v_0 . Etter å ha nådd sitt høyeste punkt faller ballen ned igjen. I det høyeste punktet er akselerasjonen

- positiv
- null
- negativ



Du kaster en ball oppover med initial hastighet v_0 . Ballen bruker en tid t for å nå sitt høyeste punkt. Hvis du buker en dobbelt so stor hastighet $2v_0$, hvor mye tid tar det?

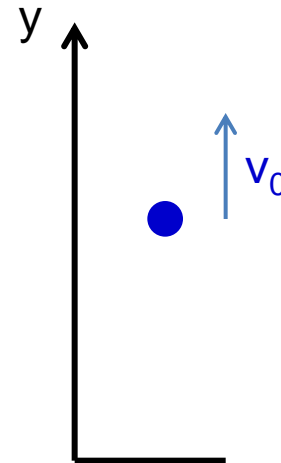
➤ $\frac{1}{2}t$

➤ $\frac{t}{\sqrt{2}}$

➤ t

➤ $t\sqrt{2}$

➤ $2t$



Generell løsningsmetode

Identifiser:

Hvilket objekt beveger seg?

Hvordan måler vi?
Definer et koordinatsystem.

Finn initialbetingelsene.



Modeller:

Finn kreftene som påvirker objektet.

Beskriv kreftene med en modell.

Bruk Newtons andre lov for å finne akselerasjonen.



Løs:

Løs bevegelsesligningen

$$\frac{d^2x}{dt^2} = a\left(x, \frac{dx}{dt}, t\right)$$

med initialbetingelser (analytisk eller numerisk).

Finn hastighet og posisjon.



Analyser:

Er resultatene for $x(t)$ og $v(t)$ fornuftig?

.

Bruk resultatene for å svare på spørsmålet.

Interpreter resultatene.

Eksempel: bevegelse med konstant akselerasjon

Du står på en klippe og kaster en ball oppover fra en punkt 4 m over bakken med en hastighet på 10 m/s. Tyngdeakselerasjon er $g = 9.8 \text{ m/s}^2$.

- Hva er maksimale høyden til ballen?
- Hvor lang tar det for å treffe bakken?

Identifiser:

Hvilket objekt beveger seg?

Hvordan måler vi?
Definer et koordinatsystem.

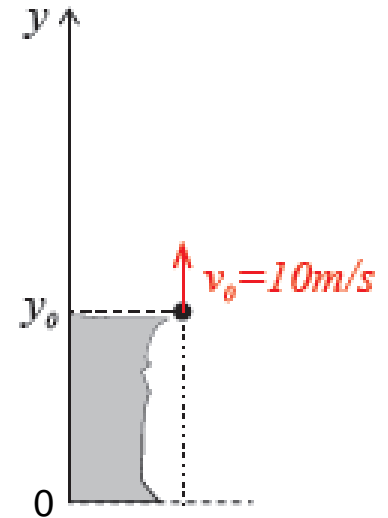
Finn initialbetingelsene.

Først lage vi en tegning og definere koordinatsystemet.

Initialbetingelser:

$$y(t_0) = 4 \text{ m}$$

$$v(t_0) = 10 \text{ m/s}$$



Vi kaster ballen ved tiden $t_0 = 0 \text{ s}$.

Modeller:

Finn kreftene som påvirker objektet.

Beskriv kreftene med en modell.

Bruk Newtons andre lov for å finne akselerasjonen.

Ballen er påvirket av tyngdeakselerasjon, som virker nedover mot bakken og er konstant med $g = 9.8 \text{ m/s}^2$.

Vi ser bort fra andre krefter som påvirker ballen, f. eks. luftmotstand.

Vi velger et forenkelt modell; resultatene er tilnærminger.

$$a(t) = a_0 = -g = -9.8 \text{ m/s}^2$$

Løs:

Løs bevegelsesligningen

$$\frac{d^2x}{dt^2} = a\left(x, \frac{dx}{dt}, t\right)$$

med initialbetingelser
(analytisk eller numerisk).

Finn hastighet og
posisjon.

Vi må løse differensialligningen: $\frac{d^2y}{dt^2} = a_0 = -g$

Vi kan bruke resultatene for bevegelser
med konstant akselerasjon:

$$v(t) = v_0 + a_0t = v_0 - gt$$

$$y(t) = y_0 + v_0t + \frac{1}{2}a_0t^2 = y_0 + v_0t - \frac{1}{2}gt^2$$

Du trenger ikke å huske det,
du kan lett finne resultatet ved integrasjon.

Analysér:

Er resultatene for $x(t)$ og $v(t)$ fornuftig?

.

Bruk resultatene for a svare på spørsmålet.

Interpreter resultatene.

$$v(t) = v_0 - gt \qquad y(t) = y_0 + v_0 t - \frac{1}{2} g t^2$$

$$t = 0 \Rightarrow v(0) = v_0 \qquad y(0) = y_0$$

Hva er maksimale høyden til ballen?

I det høyeste punktet må hastigheten være null.

Matematisk: Funksjonen $y(t)$ har et ekstremverdi for $\frac{dy}{dt} = v(t) = 0$

Ballen kommer til den høyeste punkt ved tid t_1

$$v(t_1) = v_0 - g t_1 = 0 \text{ m/s} \Rightarrow t_1 = \frac{v_0}{g}$$

Ved tid t_1 er høyden:

$$y(t_1) = y_0 + v_0 t_1 - \frac{1}{2} g t_1^2 = y_0 + v_0 \frac{v_0}{g} - \frac{1}{2} g \frac{v_0^2}{g^2} = y_0 + \frac{1}{2} \frac{v_0^2}{g}$$

$$y(t_1) = 4 \text{ m} + \frac{1}{2} \frac{(10 \text{ m/s})^2}{9.8 \text{ m/s}^2} \approx 9.1 \text{ m}$$

Den maksimale høyden til ballen er 9.1 m.

Hvor lang tar det for å treffe bakken?

Ballen treffer på bakken ($y=0$) ved tid t_2 : $y(t_2) = y_0 + v_0 t_2 - \frac{1}{2} g t_2^2 = 0 \text{ m}$

Vi må løse en andregradsligning: $t_2^2 - \frac{2v_0}{g} t_2 - \frac{2y_0}{g} = 0$

$$t_2 = \frac{v_0}{g} \pm \sqrt{\frac{v_0^2}{g^2} + \frac{2y_0}{g}}$$

$$t_2 = \frac{10 \text{ m/s}}{9.8 \text{ m/s}^2} \pm \sqrt{\left(\frac{10 \text{ m/s}}{9.8 \text{ m/s}^2}\right)^2 + 2 \frac{4 \text{ m}}{9.8 \text{ m/s}^2}}$$

Vi får to løsninger: $t_2 = 2.38 \text{ s}$ eller $t_2 = -0.34 \text{ s}$.

Vi har startet klokken ved ballkast;
bare den positive løsningen er meningsfylt.

Ballen treffer på bakken 2.38 s etter kastingen.

Du kaster en ball oppover med initial hastighet v_0 . Ballen bruker en tid t for å nå sitt høyeste punkt. Hvis du buker en dobbelt so stor hastighet $2v_0$, hvor mye tid tar det?

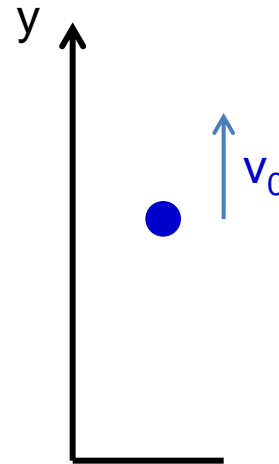
➤ $\frac{1}{2} t$

➤ $\frac{t}{\sqrt{2}}$

➤ t

➤ $t\sqrt{2}$

➤ $2t$



I det høyeste punktet er hastigheten null:

$$v(t) = v_0 + \int_0^t a dt = v_0 - gt = 0$$

Numerisk integrasjon:

Akselerasjon er definert som:

$$a(t_i) = \lim_{\Delta t} \frac{v(t_i + \Delta t) - v(t_i)}{\Delta t} \simeq \frac{v(t_i + \Delta t) - v(t_i)}{\Delta t} = \bar{a}(t_i) \quad \text{hvis } \Delta t \text{ er små}$$

$$v(t_i + \Delta t) - v(t_i) = \Delta t \cdot \bar{a}(t_i) \simeq \Delta t \cdot a(t_i)$$

$$v(t_i + \Delta t) \simeq v(t_i) + a(t_i) \cdot \Delta t$$

Gitt at vi kjenner $a(t)$ og hastighet $v(t_0)$, så kan vi gå framover i tiden og finner hastighet ved alle tider:

$$v(t_1) = v(t_0 + \Delta t) = v(t_0) + a(t_0) \Delta t$$

$$v(t_2) = v(t_1 + \Delta t) = v(t_1) + a(t_1) \Delta t$$

...

Tilsvarende finner vi posisjonen fra hastigheten:

$$v(t_i) = \lim_{\Delta t} \frac{x(t_i + \Delta t) - x(t_i)}{\Delta t} \simeq \frac{x(t_i + \Delta t) - x(t_i)}{\Delta t} = \bar{v}(t_i)$$

$$x(t_i + \Delta t) - x(t_i) = \Delta t \cdot \bar{v}(t_i) \simeq \Delta t \cdot v(t_i)$$

$$x(t_i + \Delta t) \simeq x(t_i) + v(t_i) \cdot \Delta t$$

Vi har funnet en metode for å finne $x(t)$ og $v(t)$ hvis vi kjenner:

- akselerasjonen: $a(t)$
- initialbetingelser: $x(t_0)$, $v(t_0)$

Euler metode:

$$v(t_{i+1}) = v(t_i + \Delta t) \approx v(t_i) + a(t_i, x(t_i), v(t_i)) \Delta t$$

$$x(t_{i+1}) = x(t_i + \Delta t) \approx x(t_i) + v(t_i) \Delta t$$

Vi må bruke små Δt og mange skritt for å nå en god presisjon.

Vi kan redusere feilen med en liten forbedring:
Istedenfor hastigheten i begynnelsen av tidsintervallet bruke vi hastigheten på slutten for å finne posisjonen.

Euler-Cromer metode:

$$v(t_{i+1}) = v(t_i + \Delta t) \approx v(t_i) + a(t_i, x(t_i), v(t_i)) \Delta t$$

$$x(t_{i+1}) = x(t_i + \Delta t) \approx x(t_i) + v(t_i + \Delta t) \Delta t = x(t_i) + v(t_{i+1}) \Delta t$$

Leonhard Euler
(1707–1783)

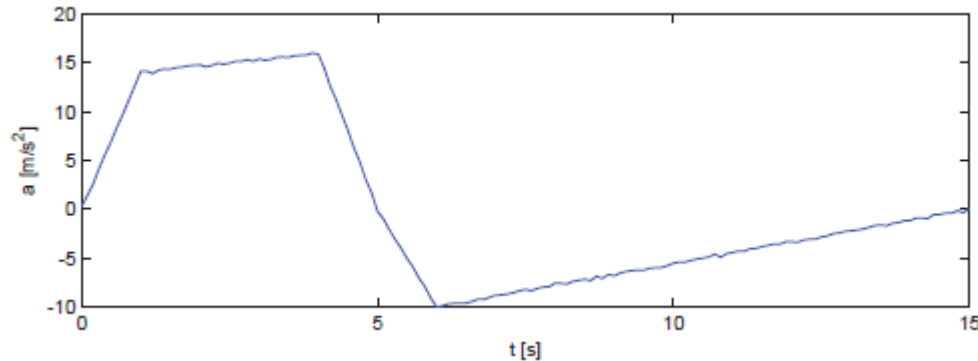


Eksempel for numerisk integrasjon:

Du utvikler "The Rocket", en ny attraksjon ved en fornøylespark.

Du har festet et akselerometer til en test-vogn for å finne hastigheten og posisjonen.

Dette er målingen din:



t [s]	a [m/s ²]
0.0	0.27
0.1	1.44
0.2	2.67
0.3	4.24
0.4	5.65
0.5	6.95
0.6	8.42
0.7	9.74
0.8	11.20
0.9	12.64
1.0	14.11

Vi kjenner akselerasjonen $a(t_i)$ for $t_i = 0.0\text{s}, 0.1\text{s}, 0.2\text{s}, \dots$

Du kjenner initialbetingelser: "The Rocket" starter i ro:

$$x(t_0) = x_0 = 0\text{m}, v(t_0) = v_0 = 0\text{m/s}$$

Vi bruker Euler metoden
med tidsskritt $\Delta t = 0.1\text{s}$:

$$v(t_i + \Delta t) = v(t_{i+1}) \approx v(t_i) + a(t_i) \Delta t$$

$$x(t_i + \Delta t) = x(t_{i+1}) \approx x(t_i) + v(t_i) \Delta t$$

```

load -ascii therocket.dat
t = therocket(:,1);
a = therocket(:,2);
dt = t(2) - t(1);
n = length(t);
v = zeros(n,1);
x = zeros(n,1);
for i = 1:n-1
    v(i+1) = v(i) + a(i)*dt;
    x(i+1) = x(i) + v(i)*dt;
end
subplot(3,1,1)
plot(t,x)
xlabel('t [s]');
ylabel('x [m]');
subplot(3,1,2)
plot(t,v)
xlabel('t [s]');
ylabel('v [m/s]');
subplot(3,1,3)
plot(t,a)
xlabel('t [s]');
ylabel('a [m/s^2]');

```

ascii fil "therocket.dat"

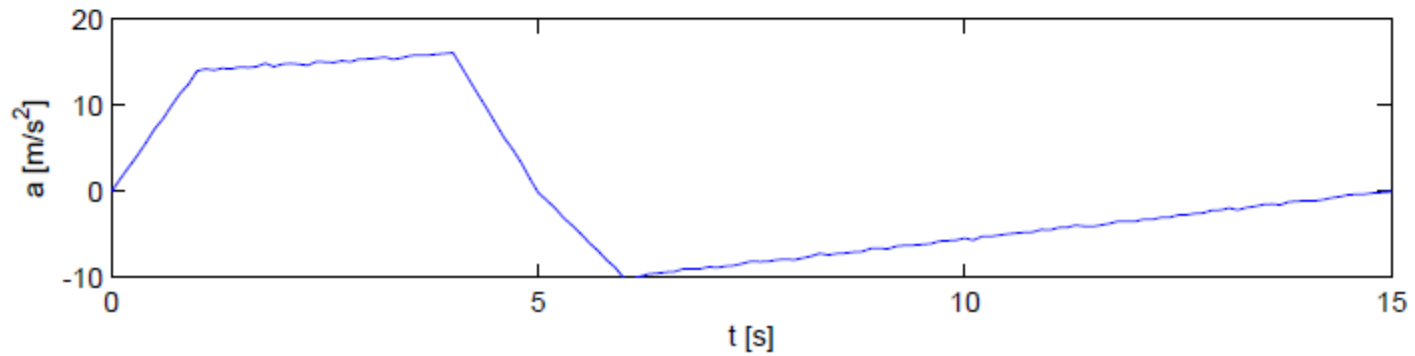
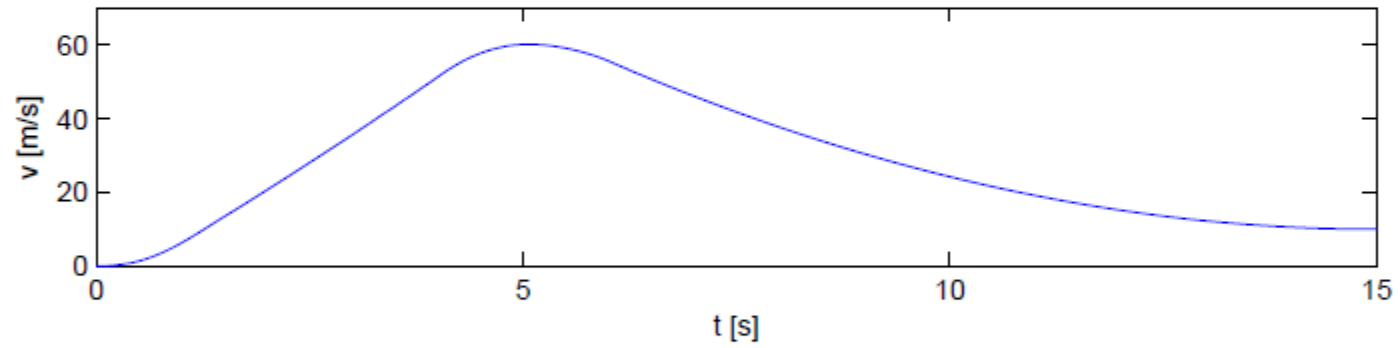
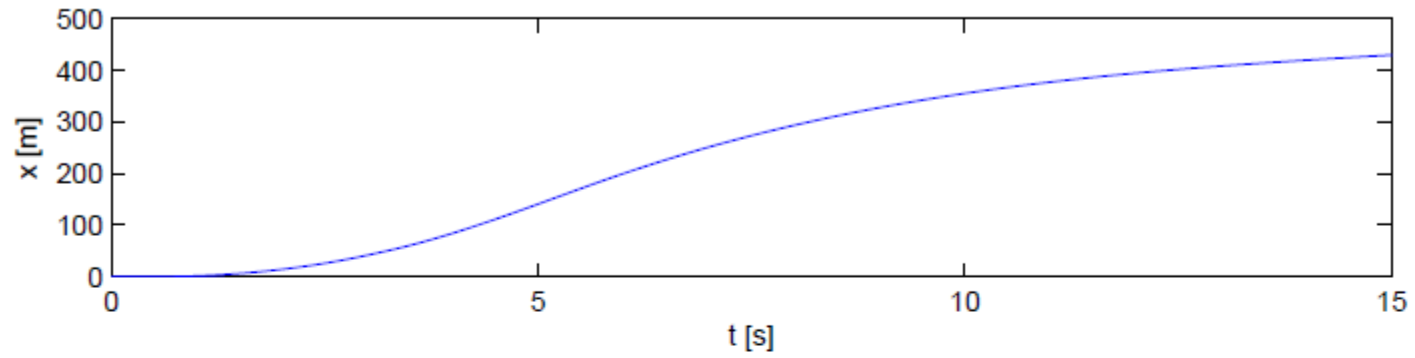
0.0	0.27
0.1	1.44
0.2	2.67
0.3	4.24
0.4	5.65
0.5	6.95
...	...

"arrays":

therocket: ($n \times 2$) matrise
 t , a , v , x : ($n \times 1$) matriser

alltid husk label og enhet

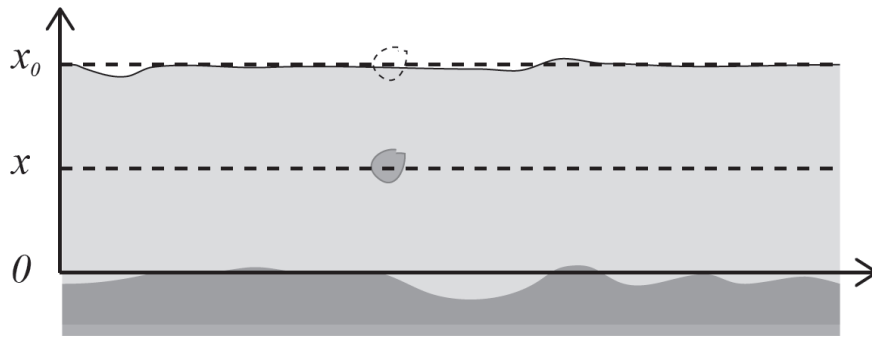
Eksempel: "The Rocket"



Eksempel: sandkorn i vannet

Et sandkorn synker i vann med akselerasjon $a(t) = -a_0 - cv(t)$,
hvor $a_0 = 6.2 \text{ m/s}^2$ og $c = 1.8 \text{ s}^{-1}$.

Hvor lang tid tar det for å synke fra overflaten til bunnen på 2 m dybde?



initialbetingelser:

$$x(t_0) = x_0 = 2 \text{ m}$$

$$v(t_0) = v_0 = 0 \text{ m/s}$$

$$t_0 = 0 \text{ s}$$

Vi kjenner akselerasjonen: $a(t) = -a_0 - cv(t)$

Vi må løse differensialligningen: $\frac{d^2x}{dt^2} = -a_0 - c \frac{dx}{dt}$

$$\frac{dv}{dt} = -a_0 - cv$$

Numerisk løsning med Euler metode:

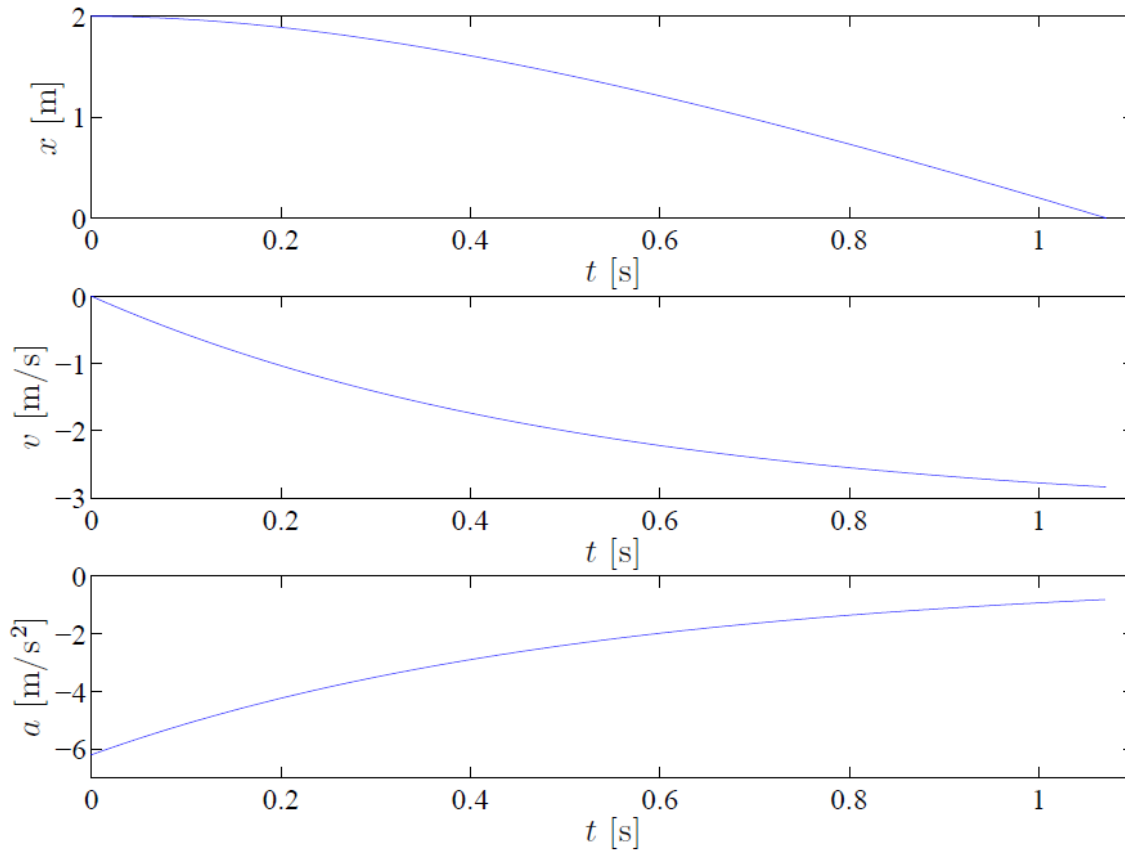
```
a0 = 6.2; % m/s^2
c = 1.8; % s^-1
time = 2.0; % s
dt = 0.001; % s
n = ceil(time/dt);
t = zeros(n,1);
x = zeros(n,1);
v = zeros(n,1);
a = zeros(n,1);
x(1) = 2.0; % m
t(1) = 0.0; % s
v(1) = 0.0; % m/s
i = 1;
while (i<n-1)&&(x(i)>0.0)
    a(i) = -a0 -c*v(i);
    v(i+1) = v(i) + dt*a(i);
    x(i+1) = x(i) + dt*v(i);
    t(i+1) = t(i) + dt;
    i = i + 1;
end
```

$$v(t_{i+1}) = v(t_i) + a(t_i) \Delta t$$

$$x(t_{i+1}) = x(t_i) + v(t_i) \Delta t$$

```
    sprintf('t=%f x=%f\n', t(i), x(i))
    subplot(3,1,1)
    plot(t(1:i),x(1:i))
    xlabel('t [s]')
    ylabel('x [m]')
    subplot(3,1,2)
    plot(t(1:i),v(1:i))
    xlabel('t [s]')
    ylabel('v [m/s]')
    subplot(3,1,3)
    plot(t(1:i-1),a(1:i-1))
    xlabel('t [s]')
    ylabel('a [m/s^2]')
```

Resultater og interpretasjon:



Sandkornet treffer bunnen etter 1.053 s.

Hastigheten nedover øker rask og går mot en konstant verdi etterpå.

$$a(t) = -a_0 - cv(t)$$

Akselerasjon nedover blir mindre fordi friksjonen øker med hastighet. Akselerasjonen går mot null.

"The Rocket":

Vi kjenner $a(t)$ for diskrete tidspunkter fra malinger som vi leser fra en datafil. Tidsskritt er bestemt fra målingen.

```
load -ascii therocket.dat
t = therocket(:,1);
a = therocket(:,2);
dt = t(2) - t(1);
n = length(t);
v = zeros(n,1);
x = zeros(n,1);
for i = 1:n-1
    v(i+1) = v(i) + a(i)*dt;
    x(i+1) = x(i) + v(i)*dt;
end
```

Sandkorn i vannet:

Vi kjenner funksjonen $a(t)$ fra et modell. Vi må beregne $a(t_i)$ for hver tidsskritt. Vi kan velge tidsskritt Δt .

```
dt = 0.001; % s
n = ceil(time/dt);
t = zeros(n,1);
x = zeros(n,1);
v = zeros(n,1);
a = zeros(n,1);
x(1) = 2.0; % m
t(1) = 0.0; % s
v(1) = 0.0; % m/s
i = 1;
while (i<n-1) && (x(i)>0.0)
    a(i) = -a0 -c*v(i);
    v(i+1) = v(i) + dt*a(i);
    x(i+1) = x(i) + dt*v(i);
    t(i+1) = t(i) + dt;
    i = i + 1;
end
```

Siden vi kjenner funksjonen $a(t)$, kan vi løse problemet analytisk?

analytisk: $a(t) = \frac{dv}{dt} = -a_0 - cv(t)$

$$\frac{dv}{a_0 + cv} = -dt \quad \left| \quad \begin{array}{l} u = a_0 + cv \\ du = c dv \end{array} \right.$$

$$\frac{du}{u} = -cdt$$

$$\int_{u(0)}^{u(t)} \frac{du}{u} = - \int_0^t c dt$$

$$\ln u(t) - \ln u(0) = \ln \frac{u(t)}{u(0)} = -ct$$

$$u(t) = u(0)e^{-ct}$$

$$u(t) = a_0 + cv(t) = (a_0 + cv_0)e^{-ct}$$

$$v(t) = -\frac{a_0}{c} + \left(\frac{a_0}{c} + v_0\right)e^{-ct} \quad t = 0 \Rightarrow v(t) = v_0$$

$$t \rightarrow \infty \Rightarrow v(t) = -\frac{a_0}{c} = v_T \quad \text{terminalhastighet}$$

$$v(t) = -\frac{a_0}{c} + \left(\frac{a_0}{c} + v_0\right)e^{-ct} = v_T + (v_0 - v_T)e^{-ct}$$

$$x(t) - x(0) = \int_0^t v(t) dt = \int_0^t (v_T + (v_0 - v_T)e^{-ct}) dt$$

$$= v_T t + (v_0 - v_T) \int_0^t (e^{-ct}) dt$$

$$= v_T t + \frac{(v_0 - v_T)}{c} (e^{-ct} - 1)$$

$$x(t) = x_0 + v_T t + \frac{(v_0 - v_T)}{c} (e^{-ct} - 1) \quad t = 0 \Rightarrow x(t) = x_0 + 0 + \frac{(v_0 - v_T)}{c} (1 - 1) = x_0$$

Vi har funnet en funksjon som beskriver posisjon, men vi kan ikke løse ligningen $x(t) = 0$ analytisk. (Vi kunne gjøre det numerisk.)

Generell løsningsmetode

Identifiser:

Hvilket objekt beveger seg?

Hvordan måler vi?
Definer et koordinatsystem.

Finn initialbetingelsene.



Modeller:

Finn kreftene som påvirker objektet.

Beskriv kreftene med en modell.

Bruk Newtons andre lov for å finne akselerasjonen.



Løs:

Løs bevegelsesligningen

$$\cdot \frac{d^2x}{dt^2} = a\left(x, \frac{dx}{dt}, t\right)$$

med initialbetingelser (analytisk eller numerisk).

Finn hastighet og posisjon.



Analyser:

Er resultatene for $x(t)$ og $v(t)$ fornuftig?

Bruk resultatene for å svare på spørsmålet.

Interpreter resultatene.



neste skritt:
identifiser kreftene
kraftmodeller



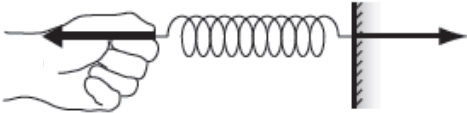
Sandkorn i vannet:

Numerisk løsning er rett frem og ikke mer vanskelig enn for en bevegelse med konstant akselerasjon. Analytisk løsning krever litt matematikk.

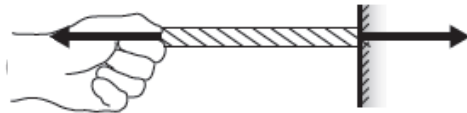
Hva er kraft ?



Vi har en intuitiv idé om hva kraft er.



Vi kan kvantifisere en kraft med elongasjon av en fjær.



Hva hvis vi bruker et tau i stedet ?

Bok på bordet

ingen bevegelse – ingen kraft ?

uten bord vil boken falle ned \Rightarrow kraft virke på boken \Rightarrow gravitasjon

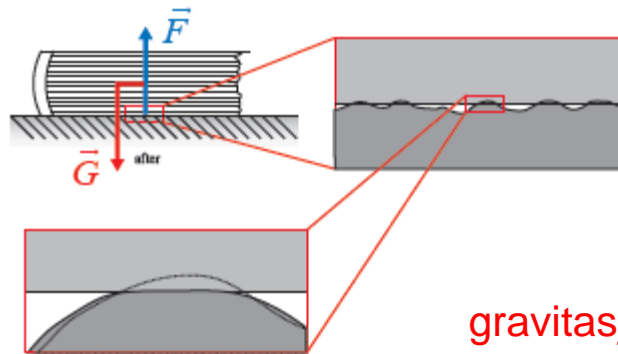
på bordet: hvorfor faller boken ikke ?
er gravitasjon borte ?

gravitasjonen virker fortsatt på boken,
men bordet hindrer boken å falle ned.

\Rightarrow det må være en kraft fra bordet på boken som kompenserer gravitasjonskraften

fjær mellom boken og bordet:

- boken dytter på fjæren som dytter på bordet
- fjæren blir komprimert og dytter tilbake på boken



mikroskopisk deformasjon i overflaten

normalkraft

kraft er normal (vinkelrett) til overflaten

gravitasjon: langtrekkende eller fjernkraft

normalkraft: kontaktkraft