

Megmaradó fizikai mennyiségek

Szabó Gábor

Hogyan találhatunk megmaradó mennyiségeket?

Ha egy mennyiség időderiváltja 0, akkor a mennyiség állandó.

$$\frac{dx}{dt} = 0$$

$$\Delta t \frac{dx}{dt} = 0 \Rightarrow \Delta x = 0 \Rightarrow x = \text{áll}$$

Hogyan találhatunk megmaradó mennyiségeket?

Tekintsük a mozgásegyenletet

$$\vec{F} = m\vec{a} = m \frac{d\vec{v}}{dt}$$

Tegyük fel, hogy m állandó, akkor átemelhetjük a deriváláson:

$$\vec{F} = \frac{d(m\vec{v})}{dt}$$

Az $\vec{I} = m\vec{v}$ szorzatot impulzusnak, vagy lendületnek nevezzük.

Ezzel:

$$\vec{F} = \frac{d\vec{I}}{dt} \quad \text{Ha } \mathbf{F=0} \text{ akkor az impulzus állandó}$$

Hogyan találhatunk megmaradó mennyiségeket?

Tekintsük a mozgásegyenletet az előbbi formában, és szorozzuk meg mindkét oldalát vektoriálisan \vec{r} -el

$$\vec{r} \times \vec{F} = \vec{r} \times \frac{d\vec{I}}{dt}$$

Vizsgáljuk meg közelebbről az $\vec{r} \times \vec{I}$ deriváltját!

$$\frac{d}{dt}(\vec{r} \times \vec{I}) = \frac{d\vec{r}}{dt} \times \vec{I} + \vec{r} \times \frac{d\vec{I}}{dt}$$

Nézzük meg külön a $\frac{d\vec{r}}{dt} \times \vec{I}$ tagot!

$$\frac{d\vec{r}}{dt} \times \vec{I} = \frac{d\vec{r}}{dt} \times m\vec{v} = m(\vec{v} \times \vec{v}) = 0 \quad (\text{mert } \mathbf{v} \parallel \mathbf{v})$$

Hogyan találhatunk megmaradó mennyiségeket?

Tehát:

$$\vec{r} \times \vec{F} = \frac{d}{dt} (\vec{r} \times \vec{I})$$

Vezessük be az $\vec{M} = \vec{r} \times \vec{F}$ és $\vec{N} = \vec{r} \times \vec{I}$ jelöléseket, ahol **M** a forgatónyomaték, **N** az impulzusmomentum, vagy perdület.

Ezzel:

$$\vec{M} = \frac{d\vec{N}}{dt}$$

Azaz ha $\mathbf{M}=0$, akkor az impulzusmomentum állandó/megmarad.

Hogyan találhatunk megmaradó mennyiségeket?

Tekintsük ismét a mozgásegyenletet. Tegyük fel, hogy a mozgás az x tengely mentén történik, és szorozzuk meg az egyenlet mindkét oldalát dx -el.

$$dx F = m \frac{dv}{dt} dx = m dv \frac{dx}{dt} = m v dv$$

Mi lehet az $mvdv$ jelentése? Tekintsük az $(1/2)mv^2$ szorzat megváltozását!

$$\Delta\left(\frac{1}{2}mv^2\right) = \frac{1}{2}m(v + \Delta v)^2 - \frac{1}{2}mv^2 = \frac{1}{2}m(v^2 + 2v\Delta v + (\Delta v)^2 - v^2)$$

Mivel Δv nagyon kicsiny, ezért a $(\Delta v)^2$ tag elhanyagolható, azaz

$$\Delta\left(\frac{1}{2}mv^2\right) = \frac{1}{2}m2v\Delta v = mv\Delta v$$

Hogyan találhatunk megmaradó mennyiségeket?

Az $\frac{1}{2}mv^2$ szorzatot nevezzük kinetikai energiának, az Fdx -t munkának, akkor a tétel úgy szól, hogy ha a munka zérus, akkor a kinetikai energia állandó.

$$W = 0 \Rightarrow E_{kin} = \text{áll}$$

Általánosítás pontrendszerre

Pontrendszer teljes impulzusa a pontok impulzusainak összege

$$\vec{I} = \sum \vec{I}_i$$

A belső erők a hatás-ellenhatás törvénye miatt a teljes impulzust nem képesek megváltoztatni, ezért a teljes impulzus idő szerinti deriváltja egyenlő a külső erők összegével.

$$\sum \vec{F}_i^{\text{kül}} = \frac{d}{dt} \sum \vec{I}_i$$

Azaz, ha a külső erők összege 0, a pontrendszer (teljes) impulzusa állandó.

$$\sum \vec{F}_i^{\text{kül}} = 0 \Rightarrow \sum \vec{I}_i = \text{áll}$$

Tömegközéppont tétele

Tömegközéppont definíciója

$$\vec{r}_{tk} = \frac{\sum m_i \vec{r}_i}{\sum m_i}$$

Ezzel:

$$\sum \vec{F}_i^{\text{kül}} = \sum m_i \frac{d^2 \vec{r}_{tk}}{dt^2}$$

Azaz, a pontrendszer úgy mozog, mintha a teljes tömeg a tömegközéppontban lenne egyesítve, és itt hatnának a külső erők. Ebből következik, hogy amennyiben a külső erők összege 0, a tömegközéppont nyugalomban marad, vagy egyenesvonalú, egyenletes mozgást végez.

Pontrendszer impulzusmomentuma

A belső erők mindig a pontokat összekötő vektorral párhuzamosan hatnak, ezért forgatónyomatékuk 0. Ebből következően a pontrendszer teljes impulzusmomentumának időszerinti deriváltja egyenlő a külső erők forgatónyomatékával.

$$\sum \vec{r}_i \times \vec{F}_i^{k\ddot{u}l} = \sum \vec{M}_i^{k\ddot{u}l} = \frac{d}{dt} \sum \vec{N}_i$$

Azaz ha a külső erők forgatónyomatéka 0, akkor a pontrendszer impulzusmomentuma megmarad. Tehát:

$$\sum \vec{M}_i^{k\ddot{u}l} = 0 \Rightarrow \frac{d \sum \vec{N}_i}{dt} = 0 \Rightarrow \sum \vec{N}_i = \text{áll}$$