

۵ برخورد کشسان دوزره!

تالون به بررسی سیستم‌ها خد دزه ا و قوانین حالم بر پایه سیستمی این سیستم‌ها یک برده لغ
بی از بهترین کاربردهای سیستم‌ها خد دزه اکی حالت ساده برخورد ۲ دزه و استفاده از قوانین پاسلیا

برخورد های دوزره اکی می تواند ۲ کاربرد مهم داشته باشند

الف) مطالعه نیرو که اندر نشی بین دوزره

ب) بررسی ذراتی های ذرات هدف *

* درین مسائل دزه اکی را کنگ (هدف) دزه اکی نه به سمت هدف پرتاب می شود (کاشک) probe particle

- ۱- برخورد مستقیم: مانند برخورد دو توپ بیلیارد
- ۲- برخورد غیر مستقیم برابر ک "مدال نرو"

معمود بر ستاره زبانه دار از تقوید شیمی ذره دیک شدن به خود میدو دور شدن که آن نمونه ا کی
از برخورد دو جسم است.

واژه کشسان elastic collision به این معناست که در اثر برخورد انرژی دوزره ذرات
برخورد کننده تغییر نمند و پاسلیا انرژی مکانیکی دارم

یکی از بزرگترین چهره‌ها قرن ۱۷ که بر روی مسئله برخورد دو جسم به صورت گسالتان بررسی می‌کردند است

ریاضی‌دان انگلیسی John Wallis (1616-1703) بوده است، یکی که در استنفورد

استاد دانشگاه بوده است نقش مهمی در ریاضیات داشته است محاسبات ∞ برای وی به سادگی

از پیش در حای ادوات .

□ برای بررسی مسئله برخورد دو جسم می‌توانیم از دو دستگاه استفاده کنیم. *Laboratory coordinate system*

که به اختصار "LAB" و دستگاه مرکز جرم *Center of Mass* به اختصار CM استفاده کنیم

مجاورت دو دستگاه CM راحت‌تر است و می‌توانیم داده‌گیری در دستگاه LAB صورت می‌گیرد

در نتیجه یکی از کارهای مهم در این بحث، پیدا کردن تبدیلات بین دو دستگاه است

در ادامه می‌توانیم از روش نگارش NOTATION قلاب‌دار بکار بگیریم استفاده کنیم

ذره کاوشگر - جرم ذره ۱ - در حال حرکت m_1

ذره هدف - جرم ذره ۲ - ساکن m_2

برای " " را برای دستگاه مرکز جرم CM استفاده می‌کنیم

نمار ۱ را برای حالت اولیه initial state ، v را برای حالت نهایی final state استفاده کنیم

سرعت ذره ۱ در دستگاه LAB در حالت اولیه u_1

سرعت ذره ۲ در دستگاه CM در حالت نهایی v_1

در نتیجه بطور مثال :

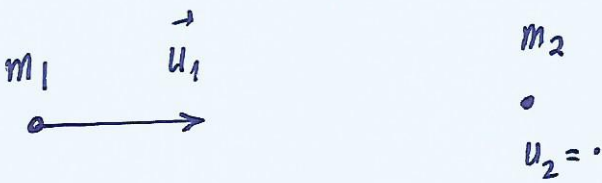
در ادامه Notation قولف می کنیم

T_0 : انرژی جنبشی کل اولیه در دستگاه LAB
 T_0' : انرژی جنبشی کل اولیه در دستگاه CM

T_1, T_1' / T_2, T_2' : انرژی جنبشی نهایی ذره ۱ در دستگاه CM, LAB / انرژی جنبشی نهایی ذره ۲ در دستگاه CM, LAB

V: جهت مرکز جرم

در ادامه تصویر برخورد را در دو دستگاه نگاه داریم می کنیم

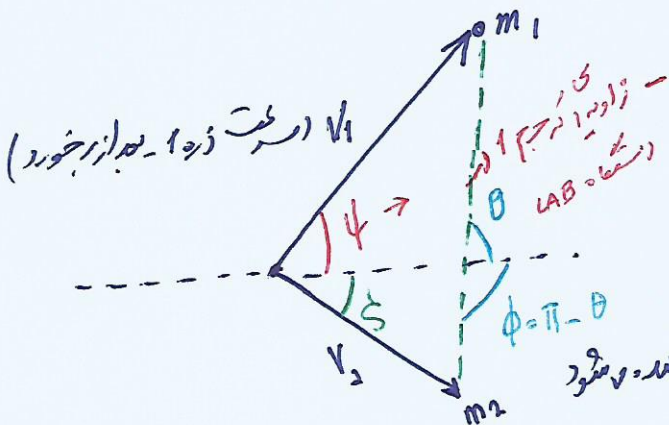


شکل ۱) برخورد - حالت اولیه در دستگاه LAB



شکل ۲) برخورد - حالت اولیه در دستگاه CM

توجه داشته باشید که دانسته باشیم شرایط اولیه در دستگاه LAB و CM و هدف این است که با استفاده از قوانین پایستگی و ترکیب آنها زاویه انحراف را در دستگاه LAB بدست آوریم.



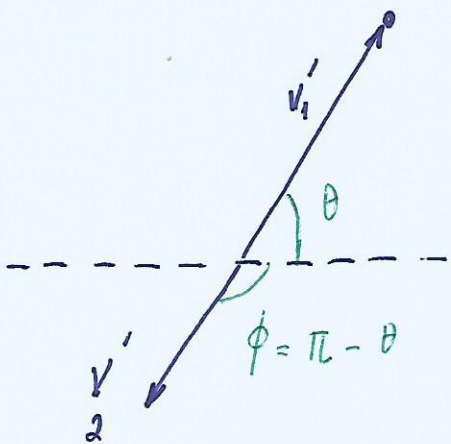
شکل ۳) برخورد - حالت نهایی در دستگاه LAB

ψ : زاویه ای که ذرات آن جسم ψ در دستگاه LAB برانند و میخورد

θ : زاویه ای که m_2, m_1 در دستگاه CM بکوف میخورند

ϕ : زاویه ای که ذرات آن جسم ϕ در دستگاه LAB برانند و میخورد

LAB Coordinate



شکل ۴) حالت برخورد در دستگاه CM

رای بر روی برخورد از توقف مرکز جرم شروع می‌کنیم.

$$m_1 \vec{r}_1 + m_2 \vec{r}_2 = M \vec{R} \quad (1)$$

\vec{r}_1, \vec{r}_2 نقطه زره 1, 2 در دستگاه LAB

\vec{R} نقطه مرکز جرم و جرم کل

$$M = m_1 + m_2 \quad (2)$$

$$(3) \quad m_1 \vec{r}_1 + m_2 \vec{r}_2 = m_1 \vec{u}_1 + m_2 \vec{u}_2 = M \vec{V}$$

که \vec{V} سرعت مرکز جرم است که می‌توان آن را در دستگاه LAB به صورت زیر نوشت

$$(4) \quad \vec{V} = \frac{m_1 \vec{u}_1}{m_1 + m_2}$$

توجه داشته باشید که برای زره 2 در دستگاه LAB $\vec{u}_2 = 0$ (پیش از برخورد)

نقطه جالب: چون زره m_2 در دستگاه آزمایش در حالت اولیه ساکن است و مرکز جرم با سرعت \vec{V} حرکت می‌کند پس می‌توان گفت که در دستگاه LAB مرکز جرم m_2 با سرعت \vec{V} حرکت می‌کند!

$$(5) \quad \vec{u}_2 = -\vec{V} = -\frac{m_1 \vec{u}_1}{m_1 + m_2}$$

* حال اگر در دستگاه مرکز جرم بودیم چون $F_{ext} = 0$ است اندازه حرکت خاص ثابت است از آنجایی که پیش از برخورد دو زره در مقدار یکدیگر حرکت می‌کنند پس پس از برخورد نیز در جهت مخالف هم حرکت خواهند کرد. (شکل ۴ را در نظر بگیرید)

الغرض با استفاده از رابطه پاستور-بلر، انرژی در دستگاه مرکز جرم به صورت زیر خواهیم داشت

$$m_1 u_1' + m_2 u_2' = m_1 v_1' + m_2 v_2' = 0 \quad (6)$$

لذا هم جابجایی توابع این دو تابع خطی در دستگاه مرکز جرم ضوابط (رابطه دستگاه مرکز جرم در دستگاه مرجع)

نقشه در باره Notation: در بسیاری از کتاب ها در این نامده ها از این اندیس "i", "j" به عنوان شرایط

اولی در انتها - استفاده می کنند

از رابطه (6) خواهیم داشت

$$u_1' = -\frac{m_2}{m_1} u_2' \quad (7)$$

$$v_1' = -\frac{m_2}{m_1} v_2'$$

رابطه پاستور-بلر - برای انرژی جنبشی است

$$\frac{1}{2} m_1 u_1'^2 + \frac{1}{2} m_2 u_2'^2 = \frac{1}{2} m_1 v_1'^2 + \frac{1}{2} m_2 v_2'^2 \quad (8)$$

در رابطه (8)، u_1' را از رابطه (7) جایگزینی می کنیم

$$\frac{1}{2} m_1 \frac{m_2^2}{m_1^2} u_2'^2 + \frac{1}{2} m_2 u_2'^2 = \frac{1}{2} m_1 \frac{m_2^2}{m_1^2} v_2'^2 + \frac{1}{2} m_2 v_2'^2$$

$$\frac{m_2^2 + m_1 m_2}{m_1} u_2'^2 = \frac{m_2^2 + m_1 m_2}{m_1} v_2'^2 \rightarrow \boxed{u_2' = v_2'} \quad (9)$$

به طور مشابه می توان نشان داد

$$\boxed{u_1' = v_1'} \quad (10)$$

u_1 حرکت ذره اولیه در دستگاه LAB، سرعت نلی دوزره در دستگاه LAB، CM در دستگاه

$$u_1 = u'_1 + u_2 \quad (11)$$

در تقسیم سرعت نهایی ذرات در دستگاه LAB به دو قسمت از خواهد بود.

$$\left\{ \begin{aligned} v'_2 = u'_2 = V = \frac{m_1 u_1}{m_1 + m_2} \end{aligned} \right. \quad (12)$$

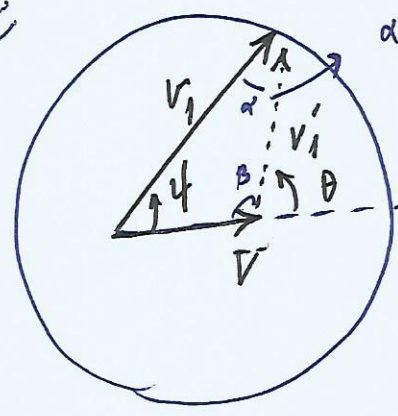
$$v'_1 = u'_1 = u_1 - u'_2 = \frac{m_2 u_1}{m_1 + m_2} \quad (13)$$

حال فرض کنید که v'_1 باشد V باشد این بدین خواست که

$$\left(V = \frac{m_1 u_1}{m_1 + m_2} \right) < \left(v'_1 = \frac{m_2 u_1}{m_1 + m_2} \right) \iff \frac{m_2}{m_1} > 1 \quad (14)$$

به صورت شیب (محل داده) خواهیم داشت
حالت نهایی: با توجه به شکل خواهیم داشت

شکل ۵



$$\alpha = \theta - \phi$$

$$v'_1 \sin \theta = v_1 \sin \phi \quad (15)$$

$$v'_1 \cos \theta + V = v_1 \cos \phi \quad (16)$$

$V < v'_1$ ($m_1 < m_2$)

با تقسیم دو رابطه (15)، (16) خواهیم داشت

$$\alpha = \pi - \phi - \beta$$

$$\beta = \pi - \theta$$

$$\tan \phi = \frac{v'_1 \sin \theta}{v'_1 \cos \theta + V} = \frac{\sin \theta}{\cos \theta + \frac{V}{v'_1}} \quad (17)$$

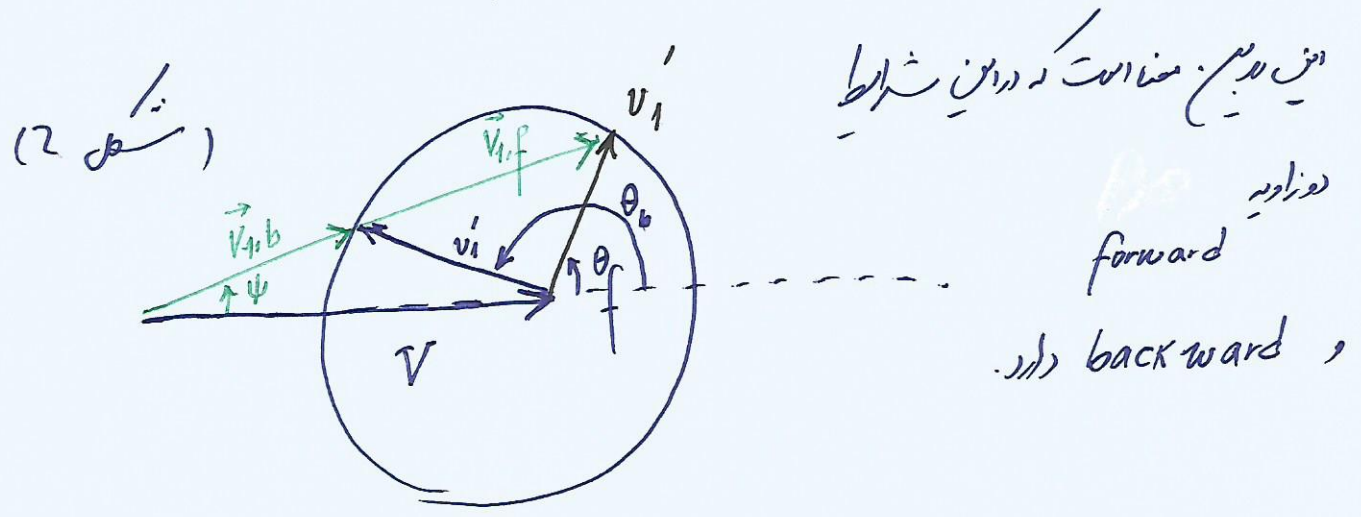
$$\alpha = \pi - \phi - \pi + \theta$$

$$= \theta - \phi$$

در رابطہ فوق (۱۶) نسبت V/v_1' کے مجموعہ ذرہ کا را دارد

$$\frac{V}{v_1'} = \frac{\frac{m_1 u_1}{m_1 + m_2}}{\frac{m_2 u_1}{m_1 + m_2}} = \frac{m_1}{m_2} \quad (18)$$

این درین مختصات در نسبت $\frac{m_1}{m_2}$ نوع برخوردی، انحراف می کند: شکل (۱۵) با شرط $m_1 < m_2$ به سمت آگهی است. در صورتی که $m_2 < m_1$ باشد شکل زیر به سمت خواهد آمد.



این در مجموع مختصات که در این شرایط

فرزاد forward

و backward دارد.

($m_1 > m_2$) مثل ($V > v_1'$)

در نتیجه رابطہ (۱۶) به سمت زیر به نسبت خواهد

$$\tan \psi = \frac{\sin \theta}{\cos \theta + m_1/m_2}$$

۱۹

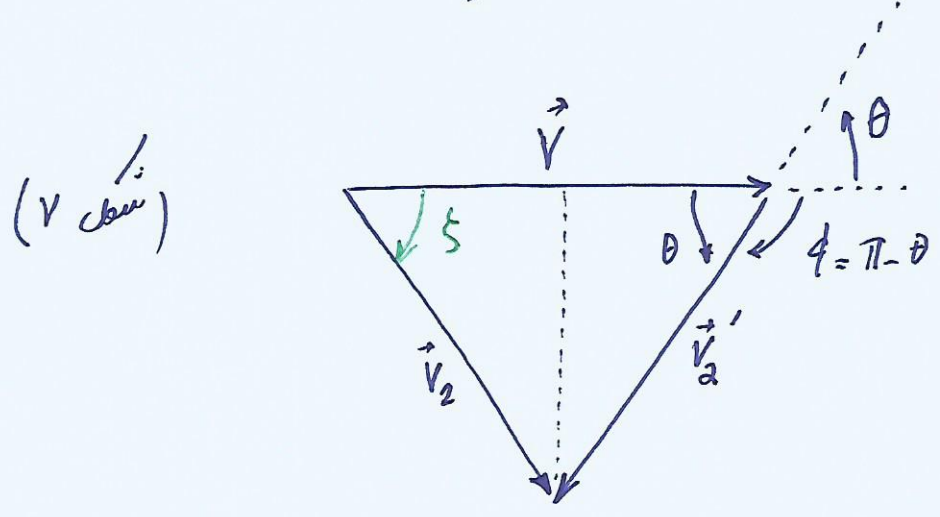
($\psi \approx \theta$) در صورتی که $m_1 \ll m_2$ باشد زاویه برخورد در LAB، CM یک است.

اگر $m_1 = m_2$ خواهد داشت

$$\tan \psi = \frac{\sin \theta}{\cos \theta + 1} = \frac{2 \sin \theta/2 \cos \theta/2}{2 \cos^2 \theta/2 - 1 + 1} = \tan \theta/2 \quad (20)$$

$$\psi = \frac{\theta}{2}, \quad m_1 = m_2 \quad (21)$$

از آن جا که θ در حالت بیشینه 180° می باشد در شرایط $m_1 = m_2$ ψ بیشینه 90° است.
 در نتیجه در ادامه گفت نمودار به اندکی زود دم را رسم کرد و خواهم داشت.



$$\begin{cases} v_2 \sin \zeta = v_2' \sin \theta \\ v_2 \cos \zeta = V - v_2' \cos \theta \end{cases} \quad (22)$$

مجدد با تقسیم دو رابطه (22) خواهم داشت.

$$\tan \zeta = \frac{v_2' \sin \theta}{V - v_2' \cos \theta} = \frac{\sin \theta}{\frac{V}{v_2'} - \cos \theta} \quad (23)$$

نقد طالب این که در رابطه (12) خواهم داشت.

$$\tan \zeta = \frac{\sin \theta}{1 - \cos \theta} = \frac{2 \sin \frac{\theta}{2} \cos \frac{\theta}{2}}{1 - 1 + 2 \sin^2 \frac{\theta}{2}} = \cotg \frac{\theta}{2} \quad (24)$$

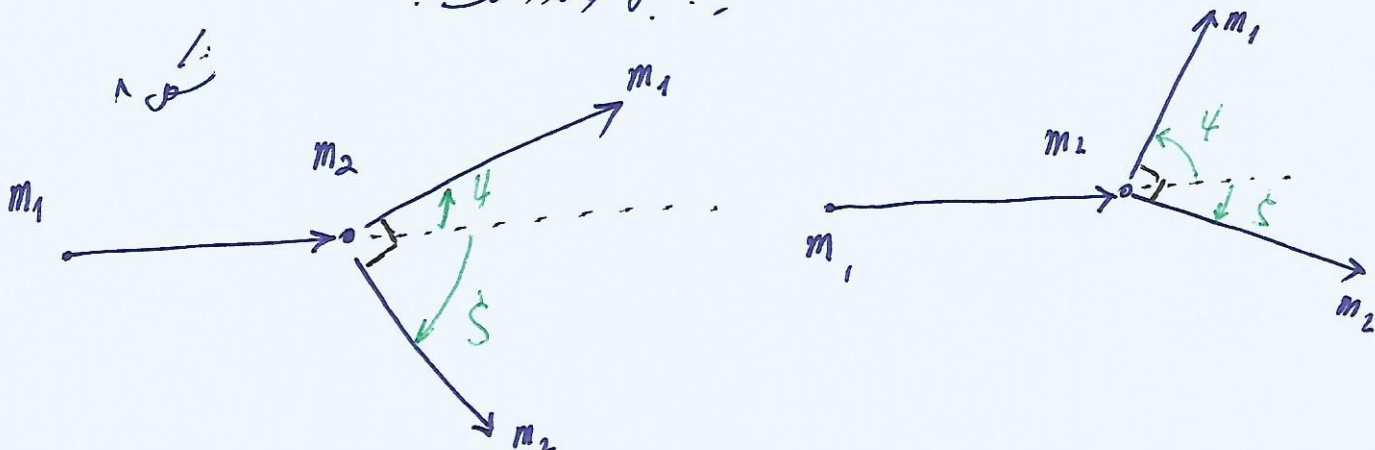
$$= \tan \left(\frac{\pi}{2} - \frac{\theta}{2} \right) \Rightarrow 2\zeta = \pi - \theta = \phi \quad (25)$$

در حالت برابری دو جسم $m_1 = m_2$ خواهیم داشت $\theta = 24$ و با جایگزینی در رابطه

(25) خواهیم داشت $m_1 = m_2$

$$(26) \quad \psi + \phi = \frac{\pi}{2}$$

این نتیجه دو حالت را برای برخورد به هم می دهد زیرا به دنبال خواهد داشت



به دو وجه است، که این نتایج در حله غیر منطقی می باشد در درس نسبت خاص با وقت و جزئیات

حد برتری این برخورد ها برابری می شوند

مثال: فرض کنید ذره 1 با جرم m_1 ابتدا در جهت x مثبت با سرعت $v_{1,i}$ حرکت می کند

و ذره 2 با جرم $m_2 = m_1/3$ که در ابتدا با سرعت $v_{2,i}$ (که دانسته شد نسبت)

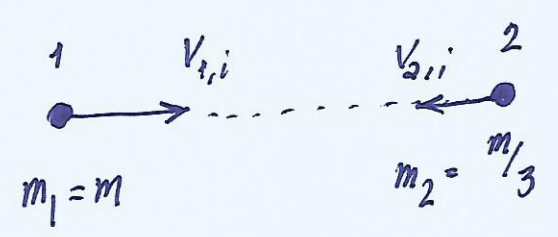
در جهت x منفی حرکت می کند برخورد می کنند. فرض کنید که هیچ نیروی خارجی به سیستم وارد نمی شود. همچنین فرض کنید که برخورد غیر کششمال باشد.

بعد از برخورد ذره 1 با سرعت $v_{1,f} = \frac{v_{1,i}}{2}$ در جهت y منفی حرکت می کند.

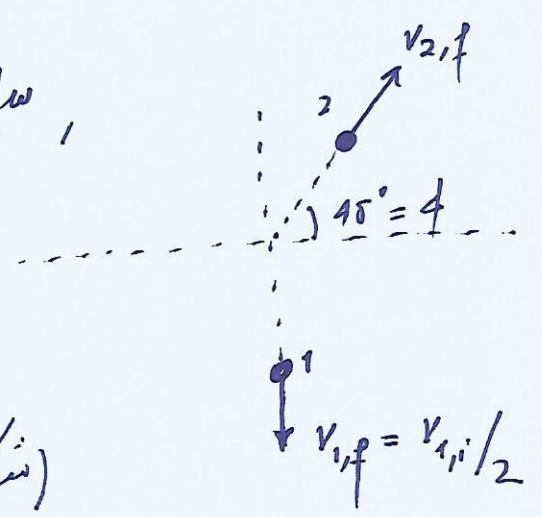
بعد از برخورد ذره 2 با سرعت ناشناخته $v_{2,f}$ با زاویه $\theta_{2,f} = 45^\circ$ نسبت x مثبت برآید.

شکل ۵: برخورد را مشاهده فرمایید

پیش از برخورد



بعد از برخورد



(شکل ۹)

(۱) سرعت اولیه $v_{2,i}$ زرد دوم، سرعت نهایی $v_{2,f}$ زرد دوم را بر حسب $v_{1,i}$ می‌توانید محاسبه کنید.
 (۲) آیا برخورد کشسان است یا خیر؟

جواب: با استفاده از اینکسپلکانزها در جهت x, y خواهیم داشت

$$x: m_1 v_{1,i} - \frac{m_1}{3} v_{2,i} = \left(\frac{m_1}{3}\right) v_{2,f} \cdot \frac{\sqrt{2}}{2} \quad (27)$$

$$y: 0 = m_1 v_{1,f} - \left(\frac{m_1}{3}\right) v_{2,f} \left(\frac{\sqrt{2}}{2}\right) \quad (28)$$

از رابطه (28) خواهیم داشت $v_{2,f} \frac{\sqrt{2}}{6} = v_{1,f}$ ^{مشتق}
 در صورت توان فرض کردیم $v_{1,i}/2 = v_{1,f}$ ^{در صورت توان فرض کردیم}

$$v_{2,f} = \frac{3\sqrt{2}}{2} v_{1,i} \quad (29)$$

حالا جایگزین رابطه (29) در (28) خواهیم داشت

$$v_{2,i} = \frac{3}{2} v_{1,i}$$

حالا مقابله انرژی جنبشی اولیه و نهایی می‌توانیم در

$$K_i = \frac{1}{2} m_1 v_{1,i}^2 + \frac{1}{2} \left(\frac{m_1}{3}\right) (v_{2,i})^2 = \frac{7}{8} m_1 v_{1,i}^2$$

$$K_f = \frac{1}{2} m_1 v_{1,f}^2 + \frac{1}{2} m_2 v_{2,f}^2 = \frac{7}{8} m_1 v_{1,i}^2$$

پایان درس