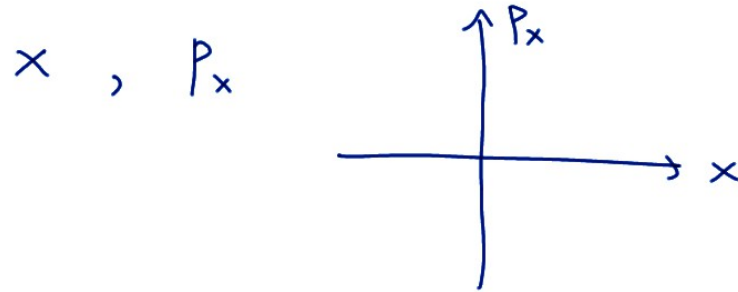


Διαγράμματα φάσης:

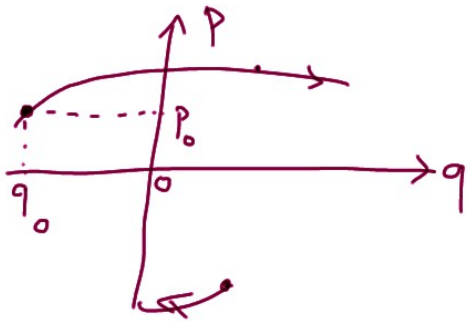


$$x, y, z > p_x, p_y, p_z$$

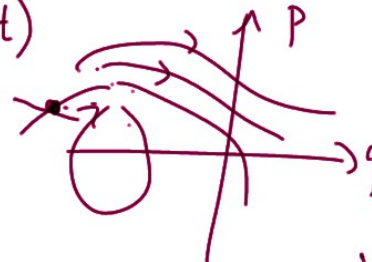


Συνεχιστικές q, p (για καρτεσιανή $p = m\dot{q}$)

Αν ξέρουμε αρχικές τιμές q_0, p_0 τότε $q(t), p(t)$



$$\dot{p} = F(q, p, t)$$



Αν $F(q, p)$

$$\frac{dp}{dq} = \frac{\dot{p}}{\dot{q}} = \frac{F}{p/m}$$

και οι καμπύλες δεν τέμνονται.

Σε ένα μονοδιάστατο πρίβλημα

καθιέρω φάσης είναι $\left. \begin{aligned} q &= q(t; p_0, q_0) \\ p &= p(t; p_0, q_0) \end{aligned} \right\}$

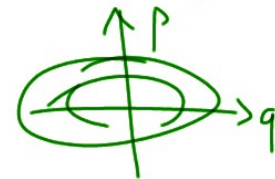
Διάφορα φάσεις: σύνολο καθιέρω φάσης για διάφορα (q_0, p_0) .

Για να βρούμε τις καθιέρω φάσης συντάτουμε τα ακόλουθα

$$\left. \begin{aligned} \dot{q} &= P/m \\ \dot{p} &= F(q, p, t) \end{aligned} \right\} \text{ Αν } \frac{\partial F}{\partial t} = 0, \quad \frac{\dot{q}}{\dot{p}} = \frac{P/m}{F(q, p)} \Rightarrow \boxed{\frac{dP}{dq} = \frac{mF(q, p)}{P}}$$

Αν έχουμε ομοκυβερω ενέργειας αυτό είναι η εξίσωση για
των καθιέρω φάσης

$$\frac{P^2}{2m} + \underline{\underline{V(q)}} = E$$



Διάγραμμα φάσης κλασικοί ταλαντώσει

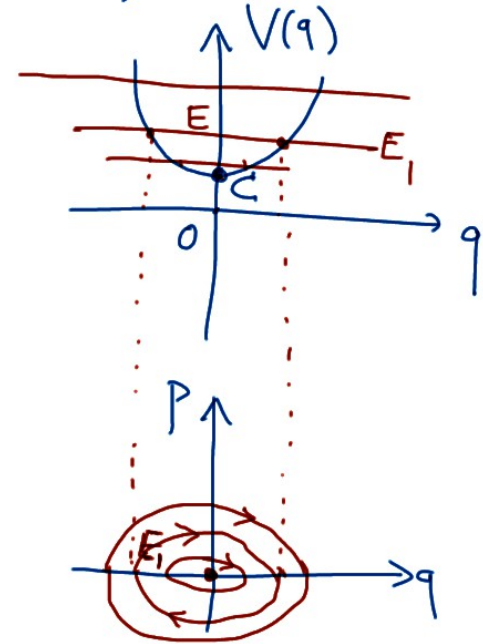
$$\frac{p^2}{2m} + \frac{m\omega^2 q^2}{2} = E \Leftrightarrow$$

$$\Leftrightarrow \left(\frac{p}{\sqrt{2mE}} \right)^2 + \left(\frac{q}{\sqrt{\frac{2E}{m\omega^2}}} \right)^2 = 1$$

Σύμφω από ελλείψεις.

Για $E=0$ συνεπεί $q=p=0$.

$$V = \frac{m\omega^2}{2} q^2 + C$$



Διάφορα φάση αντιστοιχεί συνάρτηση

$$V = -\frac{m\omega^2}{2}q^2 + C$$

$$F = -\frac{dV}{dq} = m\omega^2 q$$

$$m\ddot{q} = m\omega^2 q \Leftrightarrow \ddot{q} - \omega^2 q = 0$$

$$q = e^{\lambda t}, \quad \lambda^2 - \omega^2 = 0 \Leftrightarrow \lambda = \pm \omega$$

$$q = D_1 e^{\omega t} + D_2 e^{-\omega t}$$

$$v = \dot{q} = \omega D_1 e^{\omega t} - \omega D_2 e^{-\omega t}$$

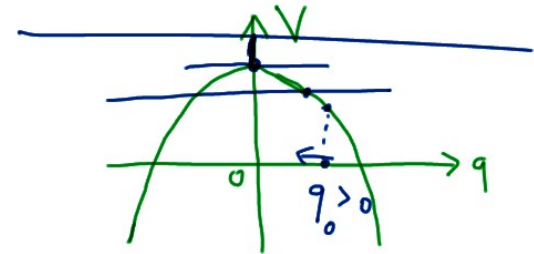
$$\left. \begin{aligned} q_0 &= D_1 + D_2 \\ v_0 &= \omega(D_1 - D_2) \end{aligned} \right\} \Leftrightarrow$$

$$D_1 = \frac{q_0 + v_0/\omega}{2}$$

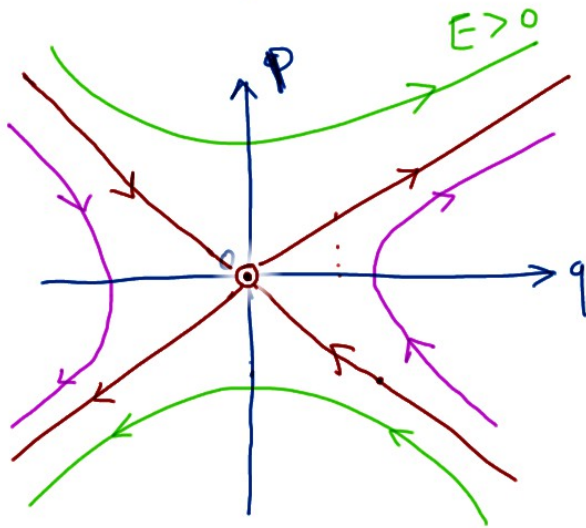
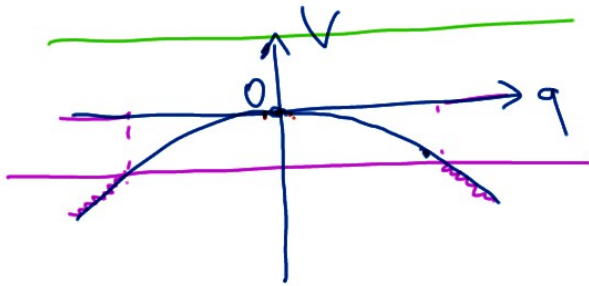
$$D_2 = \frac{q_0 - v_0/\omega}{2}$$

$$E = \frac{mv_0^2}{2} - \frac{m\omega^2}{2}q_0^2$$

- $E < 0 \Leftrightarrow |v_0| < \omega|q_0|$ κινείται και μετά κινείται προς το ∞ .
- $E > 0 \Leftrightarrow |v_0| > \omega|q_0|$ κινείται προς το $-\infty$.
- $E = 0 \Leftrightarrow |v_0| = \omega|q_0|$ και αφού $q_0 > 0, v_0 < 0$ είναι $v_0 = -\omega q_0$ δηλ. $D_1 = 0$
και $q = q_0 e^{-\omega t}$



$$\frac{p^2}{2m} - \frac{m\omega^2 q^2}{2} = E - \phi$$



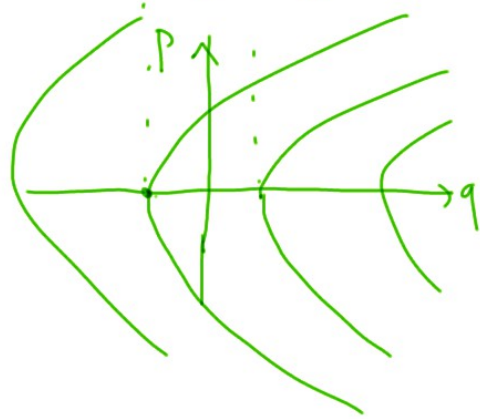
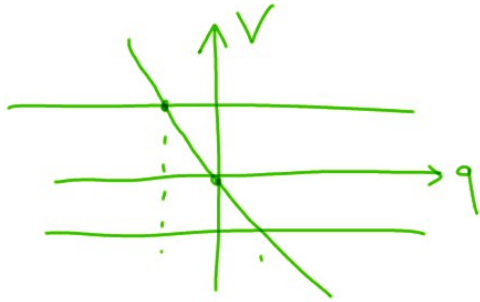
$$\Leftrightarrow \begin{cases} \text{2v } E > 0 : \left(\frac{p}{\sqrt{2mE}} \right)^2 - \left(\frac{q}{\sqrt{2E/m\omega^2}} \right)^2 = 1 \\ \text{2v } E < 0 : - \left(\frac{p}{\sqrt{-2mE}} \right)^2 + \left(\frac{q}{\sqrt{-2E/m\omega^2}} \right)^2 = 1 \\ \text{2v } E = 0 : p = \pm m\omega q \end{cases}$$

→ 5 καμπύλες γύρω

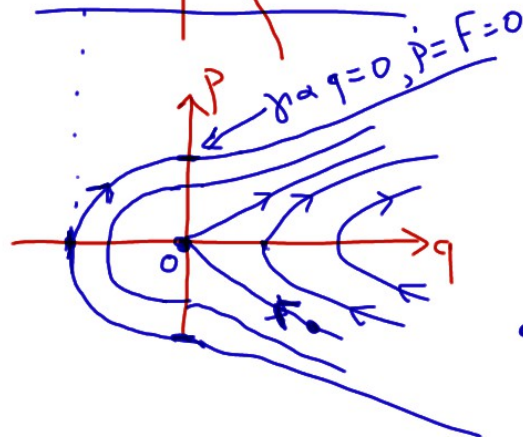
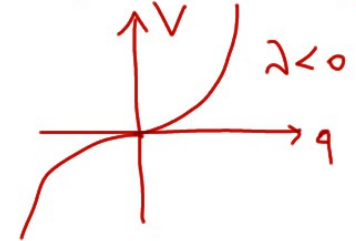
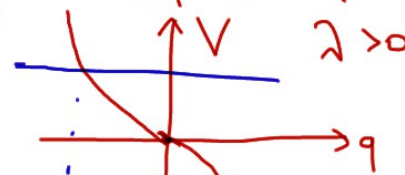
Διάγραμμα φάσης σταθερή δύναμη $F > 0$:

$$V = -Fq + \phi$$

$$\frac{m\dot{q}^2}{2} - Fq = E \Leftrightarrow \frac{p^2}{2m} - Fq = E$$



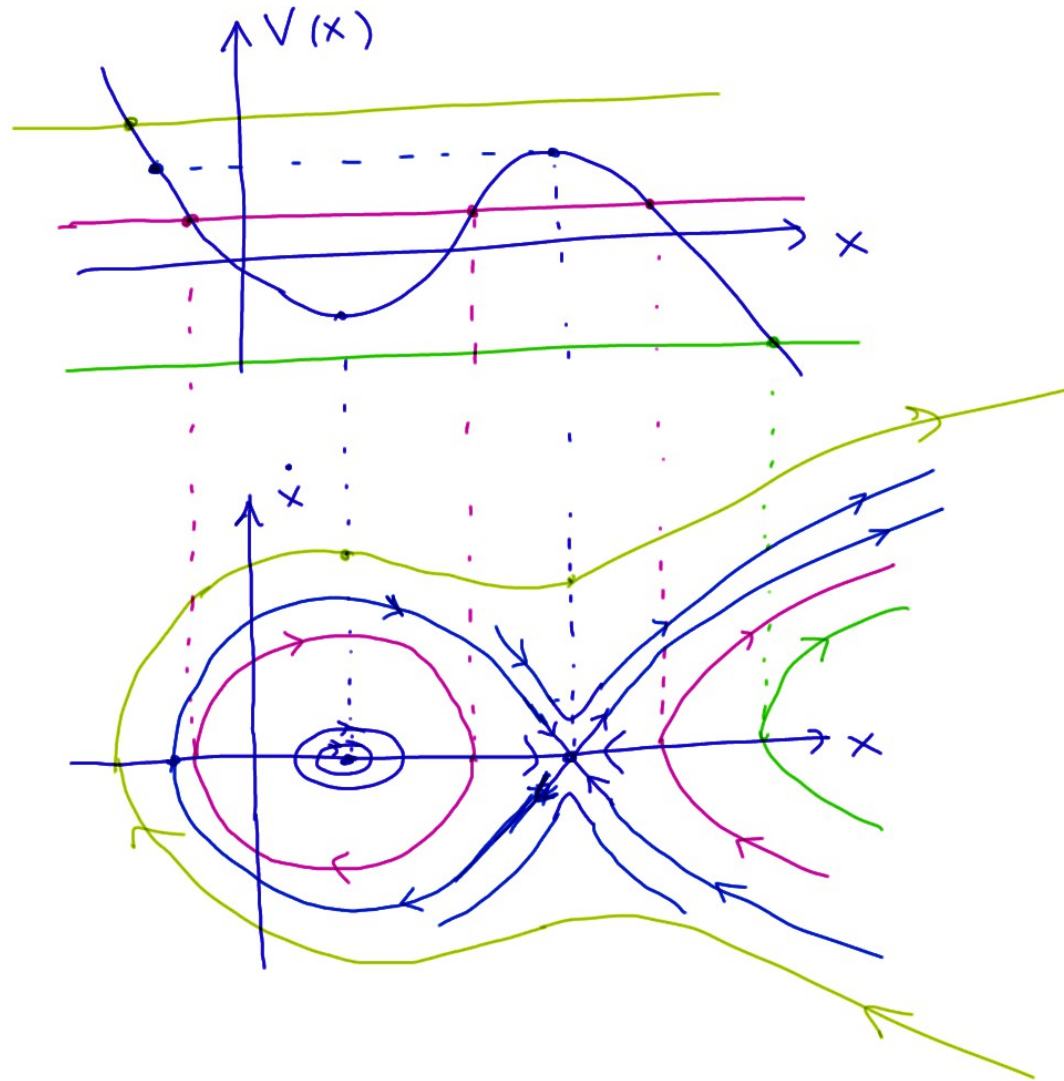
Διάγραμμα φάσης $F = \lambda q^2 \Leftrightarrow V = -\frac{\lambda q^3}{3} + \phi$



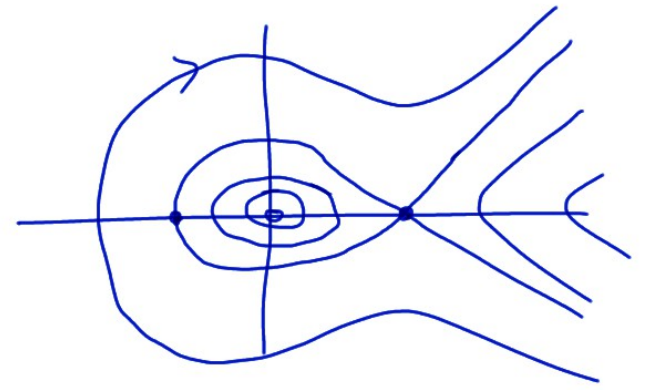
Αν $E=0$ και
 αρχικά $q_0 > 0, v_0 < 0$
 τότε

$$q = \frac{q_0}{\left(1 + \sqrt{\frac{\lambda q_0}{6m}} t\right)^2}$$

Γενικά διαγράμματα φάσης

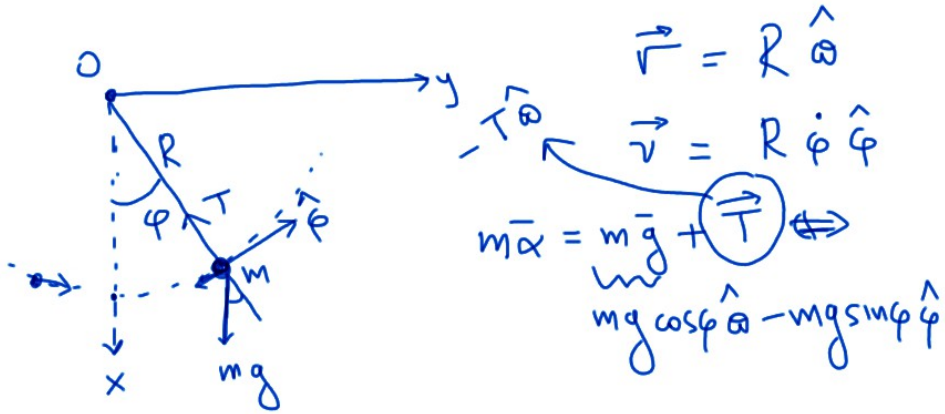


Στην περίπτωση αυτή
κίτρινος προς τα πάνω



Επίπεδο, ιδανικό εκκρεμές

"Μονοδιάστατο" προβλήματα

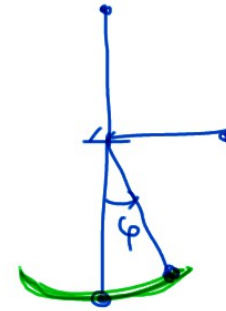
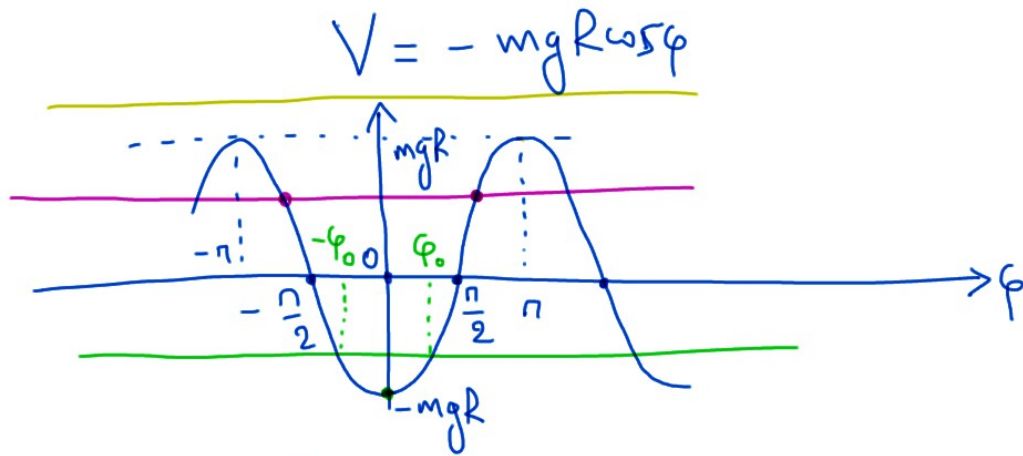


$$\vec{a} = R \ddot{\phi} \hat{\phi} - R \dot{\phi}^2 \hat{\theta}$$

$$\begin{cases} -R \dot{\phi}^2 = g \cos \phi - T/m & \text{δίνει την } T \\ R \ddot{\phi} = -g \sin \phi & \text{δίνει την } \phi(t). \end{cases}$$

Αλλάζει από σφαιρικό σε επίπεδο $\frac{mv^2}{2} + V = E$, $V = -mgx = -mgR \cos \phi$

$$\frac{m R^2 \dot{\phi}^2}{2} - mgR \cos \phi = E = \text{const}$$

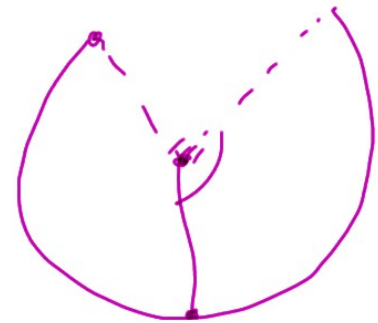


$$V(\varphi) \leq E$$

$$E = -mgR : \varphi(t) = 0$$

$$-mgR < E < mgR : -\varphi_0 \leq \varphi \leq \varphi_0 \text{ όπου } V(\varphi_0) = E$$

Για $0 < E < mgR$ αντί φ_0 αβλεια.



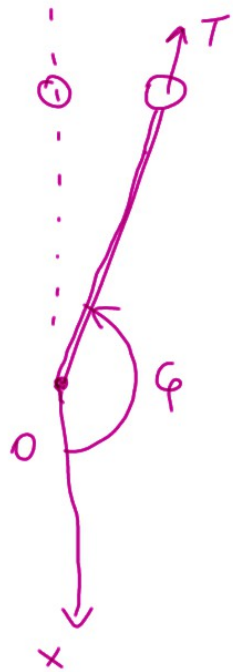
($E > mgR$ συνεχής κίνηση)

$$T = \int_{-\varphi_0}^{\varphi_0} \frac{d\varphi}{\dot{\varphi}} \quad \text{με } \dot{\varphi} = \sqrt{\frac{2}{mR^2} (E + mgR \cos \varphi)}$$

Για μικρές μετακινήσεις γύρω από το σημείο ευσταθούς ισορροπίας $\varphi = 0$

$$V \approx -mgR \left(1 - \frac{\varphi^2}{2}\right) = -mgR + \frac{mgR}{2} \varphi^2, \quad \frac{mR^2 \dot{\varphi}^2}{2} + \frac{mgR}{2} \varphi^2 = \text{const}$$

Παραγυγίω $\rightarrow \ddot{\varphi} + \left(\frac{g}{R}\right) \varphi = 0$ (Το ίδιο από $R\ddot{\varphi} = -g \sin \varphi$ με $\sin \varphi \approx \varphi$)



Μελέτη κίνησης γύρω από
 τον αντίθετο πόλο $\varphi = \pi$.

Ορίσω $q = \varphi - \pi$

$$V = -mgR \cos(\pi + q) = mgR \cos q = mgR - mgR \frac{q^2}{2}$$

$$mR^2 \frac{\dot{q}^2}{2} - mgR \frac{q^2}{2} = \text{σταθ}$$

$$mR^2 \ddot{q} - mgR q = 0 \Leftrightarrow \ddot{q} - \frac{g}{R} q = 0$$

Λύσεις $q = e^{\lambda t}$, $\lambda = \pm \sqrt{g/R}$

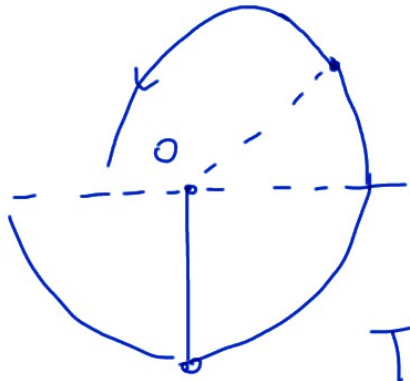
$$q = D_1 e^{\lambda t} + D_2 e^{-\lambda t} \quad \text{αστάθικη}$$

(το ίδιο από $\ddot{\varphi} = -\frac{g}{R} \sin \varphi$ με $\sin \varphi = \sin(\pi + q) = -\sin q \approx -q$)

$$\ddot{q} = \oplus \frac{g}{R} q$$

Έλεγχος για $T \geq 0$:

$$T = mg \cos \varphi + \frac{mv^2}{R}. \quad \text{Όσο } \cos \varphi \geq 0 \Leftrightarrow -\frac{\pi}{2} \leq \varphi \leq \frac{\pi}{2} \quad \text{είναι } T \geq 0.$$



$$\text{Από } E = \frac{mv^2}{2} - mgr \cos \varphi \Leftrightarrow \frac{mv^2}{R} = \frac{2}{R} (E + mgr \cos \varphi)$$

$$\text{προκύπτει } T = 3 mg \cos \varphi + \frac{2E}{R}$$

$$T = 0 \Leftrightarrow \cos \varphi_1 = -\frac{2E}{3mgr} \Leftrightarrow \sin\left(\varphi_1 - \frac{\pi}{2}\right) = \frac{2E}{3mgr}$$

Μόνο για $\frac{2E}{3mgr} \leq 1 \Leftrightarrow E \leq \frac{3}{2} mgr$ υπάρχει λύση.

Επομένως αν $E \leq 0$ ή $E \geq \frac{3}{2} mgr$ δεν υπάρχουν λύσεις.

Αν $0 < E < \frac{3}{2} mgr$ υπάρχουν 6ε για $\varphi_1 \in \left(\frac{\pi}{2}, \pi\right) : \sin\left(\varphi_1 - \frac{\pi}{2}\right) = \frac{2E}{3mgr}$

