

13. ročník, úloha II. 2 ... kyvadélko na vozičku (5 bodů; průměr ?; řešilo 53 studentů)

Mějme matematické kyvadlo o hmotnosti m a délce l umístěné na vozičku. Voziček má hmotnost M a je volně (bez odporových sil) pohyblivý po rovině. Určete periodu malých kmitů kyvadla.

Voziček i kyvadlo se budou pohybovat v rovině. V této rovině tedy zvolme kartézské souřadnice: osu x vodorovně orientovanou směrem doprava a osu y svisle orientovanou proti směru tíhového zrychlení. Polohu kyvadla vůči vozičku popíšeme úhlem φ , což je orientovaný úhel od záporného směru osy y ke kyvadlu. Úhlovou rychlost kyvadla označme $\omega = d\varphi/dt$ a úhlové zrychlení $\varepsilon = d^2\varphi/dt^2$. Pohyb kyvadla bude výhodně řešit v soustavě spojené s vozičkem. To je však neinerciální soustava, a proto musíme nejdříve určit její zrychlení a vůči inerciálním systémům.

Výslednice vnějších sil působících na voziček s kyvadlem bude ve směru osy x nulová. Z první impulzové věty tedy plyne, že zrychlení hmotného středu soustavy kyvadlo-voziček ve směru osy x bude nulové

$$Ma + m(a + l\varepsilon \cos \varphi - \omega^2 l \sin \varphi) = 0,$$

kde a je složka zrychlení vozičku ve směru osy x . Výraz $l\varepsilon \cos \varphi - \omega^2 l \sin \varphi$ udává složku ve směru osy x zrychlení hmotného bodu kyvadla v soustavě spojené s vozičkem. Člen s ε popisuje tečné zrychlení a člen s ω zrychlení dostředivé. Zrychlení vozičku ve směru osy y je nulové.

Pohybová rovnice kyvadla v soustavě spojené s vozičkem má tedy následující tvar (druhá impulzová věta)

$$ml^2\varepsilon = -mgl \sin \varphi - mal \cos \varphi.$$

Po dosažení za a dostaneme

$$\varepsilon = -\frac{g}{l} \sin \varphi + \frac{m(\varepsilon \cos \varphi - \omega^2 \sin \varphi) \cos \varphi}{M + m}.$$

Pro malé výchylky platí: $\cos \varphi \approx 1$ a $\sin \varphi \approx \varphi$. Pohybová rovnice kyvadla se nám potom zjednoduší

$$\varepsilon = -\left(1 + \frac{m}{M}\right) \frac{g}{l} \varphi - \frac{m}{M} \omega^2 \varphi.$$

Bude-li ω pro malé kmity malé, potom lze člen obsahující úhlovou rychlost zanedbat. Výsledná rovnice je pak formálně shodná s pohybovou rovnicí harmonického oscilátoru. Řešení této rovnice splňují podmínku, že pro malé amplitudy kmitů jsou i malé amplitudy úhlové rychlosti a zanedbání členu s ω v pohybové rovnici tak bylo oprávněné. Doba kmitu T malých kmitů kyvadla je tedy dána vztahem

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g(1 + m/M)}}.$$

Doba kmitu tohoto kyvadla je tedy vždy menší než doba kmitu matematického kyvadla zavěšeného na pevném závěsu v inerciální soustavě. Je to způsobeno tím, že se kyvadlo a voziček (tedy i závěs) vždy pohybují proti sobě. Upevníme-li voziček k zemi, potom $M \rightarrow \infty$, neboť nyní je volně pohyblivým vozičkem celá země, a dostáváme známý vzorec pro matematické kyvadlo. Je-li $m \gg M$, potom je doba kmitu kyvadla podstatně menší než doba kmitu kyvadla pro případ nepohyblivého vozičku. To je celkem pochopitelné, neboť v tomto případě kyvadlo v inerciálním systému téměř stojí (neuvažujeme-li rovnoměrný přímočarý pohyb hmotného

středu soustavy kyvadlo–voziček) a kolem něho kmitá voziček. Protože je hmotnost vozičku M podstatně menší než hmotnost kyvadla m , stačí velmi malá změna potenciální energie kyvadla k velmi rychlému pohybu vozičku.

Tento problém lze řešit dvěma postupy. Jedním postupem jsou pohybové rovnice a druhým zákony zachování (hybnosti ve vodorovném směru a energie). V obou případech se využije, že pro malé kmity se matematické kyvadlo na vozičku chová jako harmonický oscilátor. V případě, že pohyb kyvadla neřešíme v soustavě spojené s vozičkem ale ve vnější inerciální soustavě, pak je nutné započítat vliv pohybu vozičku (závěsu kyvadla) na dobu kmitu kyvadla, na což mnozí řešitelé zapoměli.

Karel Kolář