

53
12.61

А.ҚОСИМОВ
Х.ЖҰРАҚУЛОВ
А.САФАРОВ

ФИЗИКА

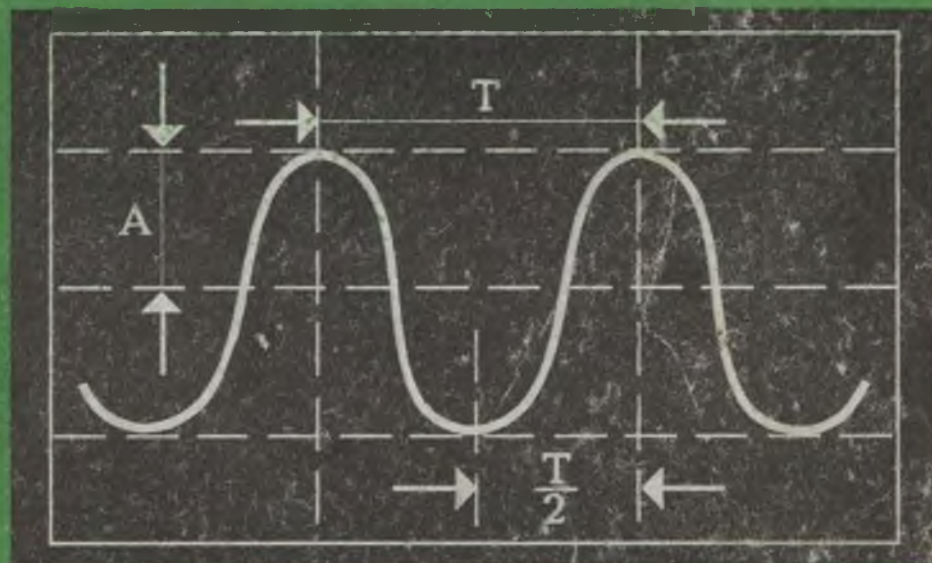
КУРСИ

I

МЕХАНИКА



ОЛИЙ ЎҚУВ ЙОРТАЛARI УЧУН



А.ҚОСИМОВ, Х.ЖҰРАҚУЛОВ, А.САФАРОВ

ФИЗИКА КУРСИ I МЕХАНИКА

*Ўзбекистон Республикаси Олий ва ўрта махсус
таълим вазирлиги олий техника
ўқув юртлари талабалари учун ўқув
қўлланмаси сифатида тавсия этган*

Тошкент
«Ўзбекистон»
1994

Бух. ТИП ы ЛП
БИБЛИОТЕКА

№

у/ 2020

22.3
К 61

Таъризчилар:
Физика-математика фанлари докторлари,
профессорлар **И. А. МАҒРУПОВ,**
М. Г. ХАЛИУЛИН

Мухаррир: Ю. Музаффархўжаев

ISBN 5-640-01323-0

К 1604000000—009 11—94
М 351(04) 94

© «ЎЗБЕКИСТОН» нашриёти, 1994 й.

МУҚАДДИМА

Жумҳуриятимизнинг ҳозирги тараққиёт босқичи ва унинг ташқи мамлакатлар билан кенг қамровли алоқаларининг кундан-кунга кенгайиб бориши — бугунги куннинг талаблари даражасида билимли, техника ускуналарини ва технологияни узлуксиз такомиллаштира оладиган, ижодий тафаккур кўникмаларига эга бўлган, фан ютуқларини ишлаб чиқаришнинг турли соҳаларига қўллай оладиган муҳандислар тайёрлашни тақозо қилади. Бу вазифани амалга ошириш учун техниканинг тараққий этишида хал қилувчи фанлардан бири ҳисобланмиш физика фанидан унинг энг сўнгги ютуқларини ўзида акс эттирувчи янги дастурлар асосида замонавий ўқув қўлланмаларини яратиш зарурияти пайдо бўлди. Зеро ҳозирги вақтда мавжуд қўлланмаларнинг аксарияти рус тилида чоп этилган, ўзбек тилидаги мавжуд қўлланмалар эса кенг қўлланилаётган бўлса-да, улар эски дастурлар асосида ёзилган.

Юқорида зикр этилган мулоҳазаларга кўра муаллифлар физикадан техника олий илмгоҳлари учун мўлжалланган янги ўқув қўлланмасини яратишга жазм қилдилар.

Қўлланма амалдаги (собик СССР Олий таълим вазирлигининг физика бўйича илмий-услубий кенгаши томонидан 1988 йилда тасдиқланган) ўқув дастури асосида, А. Беруний номидаги Тошкент Давлат техника дорилфунунининг Амалий ва назарий физика кафедраси муаллимларининг кўп йиллар давомидаги тўплаган тажрибаларига суянган ҳолда ёзилган. У уч қисмдан иборат бўлиб, I қисми физика курсининг «механика», II қисми «электр ва магнит ҳодисалари ҳамда тўлқин оптикаси», III қисми эса «квант ва статистик физика ҳамда термодинамика» бўлимларини ўз ичига олади.

Қўлланманинг қўлингиздаги мазкур биринчи қисмида физика курсининг «механика» бўлимига оид мавзулар табиат ҳодисаларининг моделлари воситасида баён этилган бўлиб, асосий эътибор механикавий ҳодисаларни тавсифловчи қонун ва тушунчаларнинг моҳиятини ҳамда мазмунини имкон қадар соддароқ баён этишга қаратилган. Физика фанининг кун сайин янги билимлар билан бойиб бораётганлиги ва бинобарин дастурда кўзда тутилган мавзуларнинг ҳаммасини дарс (лекция) мобайнида баён этишнинг имкони бўлмаганлиги туфайли баъзи мавзуларнинг талабалар томонидан мустақил ўзлаштиришлари кўзда тутилган. Шу сабабли ва мазкур

Ўқланма физика курсининг нойдевори бўлиш «Механика» бўлими-
и бағишланганлигини назарда тутиб, барча муҳим формулалар
эчиллик билан келтириб чиқарилди. Ходисаларни тавсифловчи
онушиятларнинг ўзаро боғлиқ эканлигини эътиборга олган ҳолда
авзуларнинг жойлашишида дастурда кўзда тутилганига нисбатан
аъзи ўзгартиришлар киритилди. Айрим дастурдан четланишлар эса
арсени муаммоли баён этиш усули асосида ташкил этиш билан ҳам
звий боғлиқдир.

Табриқма ҳаракат механикавий ҳаракатларнинг турларидан бири
ўқланлигидан ва шу билан бирга мазкур ҳодисага онд мавзуларнинг
аёнида механикавий энергиянинг сақланиши ва бир турдан иккинчи
урга айланиши яққол намоён бўлишини назарда тутиб, бу бўлимга
нд мавзулар мазкур қисмга киритилди.

Мавзулар ҳалқаро бирликлар тизими — СИ да баён этилган; СГС
изими ҳақида ҳам қисқача тўшунча берилган. Ўзбек тили
тамашунослигининг ҳозирги босқичида физика бўйича муқаммал
тамалар лугати яратилмаган бўлса-да, муаллифлар мумкин қадар
збек тилидаги атамаларни қўллашга интилдилар. Шу бонс баъзи
ир атамалар баҳсли бўлиши ҳам мумкин.

Қўлланманинг кириш қисми ва VIII — X бобларини А. Қосимов, I,
II, IV, VI, VII, XI бобларини Х. Жўрақулов, II, V бобларини
са А. Сафаров ёзган.

Қўлланма техника олий ўқув юртларининг талабалари учун
қўлжалланган бўлиб, ундан педагогика олий илмгоҳи талабалари
амда шу соҳа билан шуғулланаётган мутахассислар ҳам фойдала-
нишлари мумкин.

Қўлланмани тайёрлаш жараёнида унинг сифатини яхшилашга
қаратилган фикр ва мулоҳазалари учун кафедрамиз доценти Ж. Му-
итдиновга ҳамда қўлёзмани нашрга тайёрлашдаги ёрдами
чун Н. Саидовага ўз миннатдорчилигимизни билдирамыз.

Қўлланманинг сифатини янада яхшилаш борасида унда қўза-
тилган қамчиликларга тааллуқли фикр ва мулоҳазаларни мамнуният
билан қабул қиламыз.

Муаллифлар

КИРИШ

Бизни ўраб турган ва онгимизга бевосита ҳамда билвосита таъсир этиши мумкин бўлган объектив борлик *материя* деб аталади. Хусусан, юлдузлар, сайёралар, молекула ва атомлар, электр, магнит ҳамда гравитация майдонлари ва бошқалар материянинг турли кўринишларидир. Материянинг мавжудлик шартларидан бири унинг доимий ҳаракатда, аниқроғи, ўзгаришда бўлишидир. Материянинг ҳаракат (ўзгариш) жараёнини ташкил қилувчи алоҳида босқичларни *ҳодисалар* деб аталади.

Физика — табиат ҳодисаларининг кечиш қонуниятлари ва турли ҳодисалар орасидаги боғланишларни ўрганувчи фандир. Шу ўринда жонсиз табиат ҳодисалари билан жонли табиат ҳодисаларини шартли равишда фарқлаш лозимлигини таъкидлаймиз. Ўсимлик ва жонзотларнинг таналарида содир бўлувчи ҳодисаларни биологик ҳодисалар деб аташ қабул қилинган. Гарчи бу мавжудотлар ҳам атом ва молекулаларнинг муайян тарздаги бирикмаларидан ташкил топган бўлсада, биологик ҳаракат физик ҳаракатдан кескин фарқ қилади. Албатта бу ҳаракатларнинг туб моҳияти бир асосга — атом ва молекулаларнинг ўзаро таъсирлашувига асосланган. Шу сабабли ҳозирги замонда биофизика, физикавий химия каби фанлар кўпгина амалий масалаларни ечишда ҳал қилувчи аҳамият касб қилмоқда. Юқорида айтилганлардан физика «жонсиз» табиат ҳодисалари қонуниятларини ўрганувчи фандир, дейиш мумкинлиги келиб чиқади. Демак, физика фанининг ўрганиш соҳаси жонсиз табиат ҳодисаларидир.

Физика табиий фанлар орасида алоҳида фан сифатида шаклланиб, ҳозирги замон физикаси даражасига келгунча бир қанча тараққиёт босқичларини босиб ўтган. Бу босқичларни шартли равишда қуйидаги асосий тўрт даврга бўлиш мумкин: қадимги антик даврдан XVI аср охиригача бўлган давр, физиканинг фан сифатида шаклланиш даври (1600—1700 йиллар), мутақаббил (классик) физиканинг яхлит назария сифатида шаклланиш даври (XVII асрнинг охири — XX асрнинг боши) ва нихоят, ҳозирги замон физикаси даври.

Антик даврда табиат ҳодисаларини илмий равишда кузатиш ва текширишлар асосан юнон олимлари томонидан олиб борилган. Улар илк физикавий қонуनларни яратдилар.

Демокрит томонидан материянинг майда бўлаклари бошқа кичик бўлакларга бўлинмаслиги тўғрисидаги фикрларнинг олға сурилиши, **Арасту (Аристотель)** томонидан механикавий ҳаракат элементлари (унсурлари), тўғри ва эгри чизикли механикавий ҳаракатлар, ричаг ва унинг мувозанати қоидаларининг аниқланиши эрамиздан олдинги V — IV асрларга хосдир. Эрамиздан олдинги III асрда оламнинг гелиоцентрик тизими (системаси) тўғрисида фикрлар, Ер билан Куёш ва Ой орасида ёруғликнинг тўғри чизикли тарқалиши ҳақидаги қонуниятларнинг аниқланиши (**Евклид**), айниқса, **Архимед** томонидан статика асосларининг — параллел кучларни қўшиш ва ричаглар назариясининг — яратилиши ҳамда унинг номи билан боғлиқ бўлган, жисмларнинг сузиш шартлари асосида гидростатиканинг асосий қонунларининг очилиши физиканинг тараққиётига муҳим ҳисса қўшди. **Батлимус (Птоломей, I — II асрлар)** ёруғликнинг синиш хоссасини тажриба асосида текшириб, атмосферада юз берадиган рефракция жараёнини тушунтирди.

Ўрта асрларга келиб илм-фаннинг ривожланиши Шарқий Араб ва Ўрта Осиё мамлакатларига кўчди. Айниқса, IX — XII асрлардан бошлаб физиканинг геометрик оптика, статика, гидравлика, механика ва бошқа соҳалари бўйича кўплаб илмий кузатишлар ва текширишлар олиб борилди.

Ал Форобий (980—1051 йиллар) Арастунинг табиий фанларга оид «Физика», «Осмон тўғрисида», «Метрология» каби илмий ишларига, Батлимуснинг астрономия соҳасидаги ишларига ва Евклиднинг математика соҳасидаги ишларига шарҳлар ёзди ҳамда кенгайтди. Шарқнинг буюк алломаси **Ибн Сино** (980—1037) тиббиёт, алхимия, математика ва бошқа соҳалардан ташқари физиканинг ҳаракат, куч, бўшлик каби фалсафий масалалари билан шуғулланиб, ўзидан кейинги даврларда яшаб ўтган кўплаб олимларни ҳайратда қолдирди. У геометрик оптика ҳамда инсон кўзининг кўриш сабаблари ҳақида атрофлича маълумотлар берди. Физика фани муаммолари юзасидан **Ибн Сино** ва **Беруний**нинг ўзаро савол-жавоблари диққатга сазовордир. Жумладан, **Беруний**нинг «Агар иссиқлик марказдан узоқлашувчи бўлса, нима учун Куёшдан бизга иссиқлик келиб туради? Ёруғлик моддами, оразларми (сифатларми) ёки бошқа нарсаларми?» деган саволига **Ибн Сино** шундай жавоб беради: «Билмак керакки, иссиқлик марказдан узоқлашувчи модда эмас, чунки иссиқлик ҳаракат қилувчи нарса эмас; иссиқлик ҳаракат қилувчи жисмда бўлганидан, юриб турган кемадаги инсон каби ораз воситаси билан ҳаракат қилувчи нарсадир». Бундан ташқари **Ибн Синонинг** **Беруний** саволларига берган жавоблари, унинг линзаларнинг катталаштириши ва улардан фойдаланиш ҳақидаги маълумотлари, ёруғликнинг синиш қонунлари, модаларнинг иссиқликдан кенгайиши ва совуқдан торайиши, Ернинг тортиш кучи ва бошқа физикавий ҳодисалар ҳақида илмий мулоҳазалар юритиши **Ибн Синонинг** физика соҳасида ўз давридан бир неча аср илгарилаб кетганини кўрсатади.

Физика фанининг тараққиётида буюк аллома **Абу Райҳон Беруний**нинг (973—1048) илмий ишлари оламшумул аҳамият касб

этади. У табиат ҳодисаларини, жумладан, ёмғир, шудринг, кировларнинг ҳосил бўлишини, чакмок, момақалдирок, Рустам (ёки кама-лак)нинг пайдо бўлиш сабабини, эрта тонг ва кечки окшом олдида Куёш нуридан ҳосил бўладиган шафак ҳодисасини, жисмларнинг оғирликдан Ер марказига интилишини, Ер шаклининг шарсимонлигини илмий асосда таҳлил қилиб берди. Беруний ўзининг «Тафҳим» номли асарида «Ер юзи ҳаво билан ўралган, сув исиганда буғга айланиб, ҳавога кўтарилади, кейин булут ҳосил бўлади. Унда томчиларга айланиб, ёмғир бўлиб ёғади. Тоғ ва тепаликлардан оққан сув тўпланиб (кўпайиб) дарё ҳосил қилади» — деб ёзади. У булок сувининг отилиб чиқиш сабабларини қуйидагича тушунтиради: «Булоқларнинг қайнаши ва сувнинг юқорига кўтарилиши сув манбаининг булоқлардан юқори турганлигидандир». Беруний денгиз сувининг кўтарилиши ва тушишига Ойнинг тортиш кучи сабабчи эканлигини изоҳлайди, Куёш ва Ойнинг тутилиш сабабларини кўрсатади. «Геодезия» китобида ўзи ясаган асбоблар ёрдами билан осмон ёритқичларининг ҳолати ва ҳаракатини ҳамда жойлар кенгликларини аниқлаганлигини баён қилади.

Бугунда Торричелли номи билан боғлаб юритилаётган бўшлик — вакуум ҳақидаги маълумотларни Беруний ундан 640 йил муқаддам (!) берган эди. У дунёда биринчи бўлиб жисмларни қаттиқлик, шаффофлик ва солиштирама оғирликлари каби хоссаларига қараб турларга ажратди ҳамда 50 та модда (9 металл, 18 суюқлик, 15 та минерал ва бошқа турли жисмлар)нинг ҳозирги замон аниқлик даражасига яқин бўлган солиштирама оғирликларини топди! Булар эса Берунийнинг амалий физикага асос солганлигидан ёрқин далолат беради.

XV — XVI асрларда физика соҳасидаги жадал юксалиш асосан Италия олимлари томонидан амалга оширилди. Бу даврдаги буюк олимлар **Леонардо да Винчи** (1452—1519), **Галилей** (1564—1642) ва бошқалардир.

Галилей астроном, математик, аниқ табиатшуносликнинг асосчиси ва физик бўлиб, физиканинг муайян принципларга асосланган фан сифатида шаклланишида ҳал қилувчи аҳамиятга эга бўлган кашфиётни яратган олимдир. У биринчи телескопни ясади ва шу телескоп ёрдамида Сомон йўлининг жуда кўп юлдузлардан ташкил топганлигини аниқлади.

Физиканинг фан сифатида шаклланиш даври XVII — XVIII асрларни ўз ичига олади. Бу даврда **Кеплер** томонидан кўриш назарияси, ёритилганлик қонуни ва линза формуласи аниқланди (1604 йил). Бутун олам тортилиш қонуни (**Ньютон**, 1665 й.) ва бошқа кўпгина қонуларнинг кашф этилиши ҳамда ёруғлик тезлигининг аниқланиши (**Рёмер**, 1676 й.), ёруғликнинг қутбланиши ва тўлқин назариясининг яратилиши (**Гюйгенс**, 1678 й.) бу даврнинг асосий ютуқларидан ҳисобланади.

XVII аср охиридан то XX асрнинг бошларигача мутакаббил (классик) физика тўла қуриб бўлинди. XVII асрнинг охирида Ньютон физикавий нуктаи назардан дунёнинг яхлит манзарасини тасвирлаб

берди дейиш мумкин. Ньютондан Максвеллгача (1687—1859), ундан Рентгенгача (1860—1894) ва сўнг Эйнштейнгача (1895—1904 й.) бўлган даврларда мутакаббил физика тараккиётида кескин ўзгаришлар содир бўлиб, бу ўзгаришлар атроф муҳитга муайян тарзда янгича ёндошишга олиб келди. Шундай қилиб мутакаббил физика ҳар томонлама тўлдирилди ва асосланди. Натижада физика табиат ҳақидаги фалсафий фан доирасидан чиқиб амалий назарияга айланди.

Бу даврда зарядли заррачаларнинг ҳаракат ва ўзаро таъсирлашиш қонунлари ҳам кенг миқёсда ўрганилди. 1785 йили **Кулон** зарядларнинг ўзаро таъсирлашиш қонунини таҳлилий (аналитик) усулда баён қилиб берди. **Георг Ом** эса 1826 йили электр токи ва кучланиш тушунининг ўтказгич қаршилигига боғлиқлигини аниқладди.

Ампер, Эрстед, Био ва **Савар**ларнинг ҳамда **Фарадей** ва **Ленц**ларнинг тажриба ҳамда илмий изланишлари натижасида электромагнетизм соҳасида жуда муҳим кашфиётлар қилинди (1820—1830 йиллар). Хусусан, **Фарадей** томонидан кашф қилинган электромагнит индукция ҳодисаси кейинчалик физикада инқилобий ўзгаришлар содир бўлишига сабаб бўлди.

Бу даврда фанда ёруғлик майда заррачалар оқимидир деган қараш ҳукмрон эди. 1860 йилларда **Максвелл** ўша вақтгача ўтказилган тажрибалар натижаларини умумлаштириб ёруғлиқнинг электромагнит назариясини яратди. Бу назария тез орада тажрибалар воситасида тасдиқланди ва мутакаббил физиканинг энг муҳим ютуқларидан бири сифатида тап олинди. Механикада **Ньютон** назарияси, электродинамикада эса **Максвелл** назарияси «ҳукмрон» назарияларга айланиб, мутакаббил физиканинг икки мустаҳкам асосини ташкил қилдилар. Бу икки назариядан ташқари моҳияти жиҳатидан бирмунча кенгрок умумийликка эга бўлган термодинамика мутакаббил физиканинг учинчи муҳим таркибий қисмини ташкил қилади.

Мутлак қора жисм нурланишининг тажрибаларга тўла мос келувчи назариясини яратиш йўлидаги изланишлар эса мутакаббил физикада ҳукмрон бўлган «энергиянинг узлуксиз ўзгариши (ютилиши, нурлантирилиши)» ҳақидаги тасаввурлардан воз кечишга олиб келди. Немис олими **Макс Планк** ўн йиллик тинимсиз изланишлардан сўнг мутлак қора жисмининг нурланиши кичик улушчалар сифатида узлуксиз равишда содир бўлади, деб қаралсагина тажриба натижалари назарий жиҳатдан тушунтирилиши мумкинлигини кўрсатди; у фанга энергиянинг дискретлиги ҳақидаги тасаввурни ва квант тушунчасини биринчи бўлиб киритди. 1911 йили **Резерфорд** атомнинг сайёравий (планетар) моделини тажрибалар воситасида аниқлагач, мутакаббил физика қаршида яна бир муаммо пайдо бўлди. Бу муаммо атомнинг турғунлиги ҳақидаги муаммодир. Муаммонинг моҳияти шундаки, **Максвелл** электродинамикаси қонунларига кўра тезланиш билан ҳаракат қилаётган ҳар қандай заряд ўзидан электромагнит тўлқинларни узлуксиз равишда нурлантириб туриши лозим. Бу муаммоларни назарий жиҳатдан ҳал қилиш учун олиб

борилган илмий изланишлар натижаси ўларок мутакаббил физикадан асосий қоидалари ва тушунчалари билан тубдан фарқ қилувчи ҳозирги замон физикаси юзага келди.

Ҳозирги замон физикасининг яратилиши ва шаклланишида мутафаккир олимлардан Альберт Эйнштейн (1879—1955 й.), Макс Планк (1858—1947 й.), Эрнест Резерфорд (1871—1937 й.), Нильс Бор (1885—1962 й.), Эрвин Шрёдингер (1887—1961 й.), Вольфганг Паули (1900—1958 й.) ва бошқа кўплаб олимларнинг ҳиссалари бекиёсдир. Хусусан, **Эйнштейн** «Ҳаракатланувчи жисмларнинг электродинамикасига оид» номли асарида Ньютон қонунларини катта тезликлар ҳоли учун умумлаштирувчи махсус нисбийлик назарияси асосларини ишлаб чиқди. Махсус нисбийлик назарияси ҳозирги замон физикасининг дебочаси бўлди.

Шрёдингер, Паули, Дирак ва бошқалар амалда ҳозирги замон физикасининг назарий асосларини ишлаб чиқдилар. Янги тасаввурлар асосида яратилган ҳозирги замон физикаси мутакаббил физикани чегаравий ҳол сифатида ўз ичига олди. Шу билан бирга мутакаббил физика ҳал қилишн умуман мумкин бўлмаган микро-оламга ҳос ҳодисаларнинг барчасини ягона нукта-назардан қараб тушуштириб берди.

Фан ва техника ўзаро узвий боғланган. Фаннинг ривожланиши техниканинг, техниканинг ривожланиши эса фаннинг, хусусан физиканинг янги ютуқларга эришишига имкон беради. Физиканинг ривожланиши ҳамма вақт бошқа табиий фанлар билан ҳамбарчас боғлиқ бўлиб келди: бу ривожланиш кимёвий физика, астрофизика, геофизика ва бошқа фанларни яратишга олиб келди. Электрон микроскоп ва рентгеноструктура таҳлили қурилмаларидан фойдаланиш молекулалар ва ҳужайраларни бевосита кузатиш, кристалларнинг тузилишини, мураккаб биологик тузилмаларни ўрганишда қимматбаҳо маълумотлар берди. Квант назарияси кимёвий боғланишлар табиатини ва реакциялар кинетикасини ўрганишда муҳим ўрин тутмоқда. Радиофизика ва электрониканинг ривожланиши радиоастрономиянинг пайдо бўлишига олиб келди, астрофизикада кўплаб ютуқлар қўлга киритилди. Ультратовуш ва лазерларнинг ихтиро этилиши табобат диагностикаси ва терапияда хизмат қилмоқда. Ядро физикаси геологияда, Ер қазилмаларини аниқлашда қўлланилмоқда. Электротехника, радиотехника, радиоэлектроника, автоматика, космонавтика, гелиотехника, қурилиш техникаси ва ҳарбий техника ҳам физика билан ҳамбарчас боғлиқ. Ярим-ўтказкичларни ўрганиш микроэлектроника ва электрон ҳисоблаш машиналари (ЭХМ)нинг юзага келишига сабаб бўлди. ЭХМ эса физика ва техникада олинган натижаларни таҳлил қилишда иш унумдорлигини бениҳоя оширмоқда. Шундай қилиб, физика ҳозирги замон фани ва техникаси ривожланишининг асосини ташкил қилиб, барча мутахассисликлар учун зарур бўлган хусусий фанларни ўзлаштиришда ҳамда ўқувчиларда материалистик дунёқарашни шакллантиришда зарур бўлган асосий фанлардан биридир. Шунинг учун бу фанни ҳар томонлама ва мукамал ўрганмасдан туриб ҳозирги замон талабига жавоб берувчи муҳандис бўлиш мумкин эмас.

МЕХАНИКАНИНГ ФИЗИК АСОСЛАРИ

1.1-§. МЕХАНИКА МАВЗУИ

Физиканинг механика бўлимида жисмларнинг ҳаракат ва возанат қонунлари ўрганилади. Материянинг ҳар қандай ўзгариши — ҳаракатдир. Материянинг энг содда ҳаракатларидан бири механик ҳаракат бўлиб, механик ҳаракат деганда жисмларнинг ёки жисм қисмларининг бир-бирига нисбатан кўчиши шунилади. Осмон жисмлари, футбол тўпи, дарёдаги сув, тайёра (чок, самолёт), соат мили, кўзғалмас ўқ атрофида айланувчи жисм бошқаларнинг ҳаракатлари механик ҳаракатга мисол бўлади.

Механика асосан икки қисмга — *кинематика* ва *динамика*га бўлинади. Кинематикада ҳаракатни уни юзага келтирувчи сабабларни ҳисобга олмаган ҳолда ўрганилади. Динамикада эса жисмлар ҳаракатини ўрганиш мазкур ҳаракатни юзага келтирувчи сабабларга боғлаб олиб борилади, яъни динамика жисмларнинг тасвири натижасида уларнинг тинч ҳолатининг ёки ҳаракатининг ўзгаришини ўрганадиган механиканинг бир бўлимидир.

Физиканинг механика бўлими (ўзининг ҳозирги тараққиёт даражасида) Ньютон механикасини, релятив механикани ва квант механикасини ўз ичига олади. Ньютон механикаси макроскопик жисмларнинг «секин» ҳаракатларини ўрганиш билан шуғулланади. Макроскопик жисмлар деганда ҳаёт кўп сондаги атом ва молекулалардан ташкил топган жисмларни тушунамиз. «Секин» ёки нерелятив) ҳаракат дейилганда тезликлари ёрғуликнинг ақуумдаги тезлиги ($c=300000$ км/с) дан жуда кичик бўлган ҳаракатларни тушуниш керак.

Кўч сифатида шуни айтиш керакки, Ернинг сунъий йўлдошларининг ҳаракати (тезликлари ≈ 8 км/с), Ернинг Кўч атрофида з орбитаси бўйлаб қиладиган ҳаракати ($v=30$ км/с), Кўч изимидаги сайёралар, думли юлдузлар (кометалар) ҳаракати, айёра (самолёт)лар ҳамда оддий юк ташиш воситаларининг ҳаракатлари секин ҳаракатларга мисол бўлади. Исталган моддий объектлар, самовий жисмлар, сунъий йўлдошлар, фазовий кема-ларнинг ҳаракатлари ва уларнинг муайян вақтдаги вазиятларини тасвирлаш ёки олдиндан айтиб бериш Ньютон механикаси қонунлари ёсида олиб борилади.

Жисмларнинг мувозанат шартлари механиканинг *статика* деб аталувчи бўлимида ўрганилади. Мувозанат ҳолат ҳаракатнинг

хусусий ҳоли бўлганлиги туфайли статика бўлими динамика билан биргаликда ўрганилади.

Катта тезликларда (ёруғлик тезлигига яқин тезликларда) жисмларнинг (шу жумладан микрозарраларнинг) ҳаракат қонунларини *релятив механика* ўрганади. Релятив механика Эйнштейннинг махсус нисбийлик назариясига асосланган ва у Ньютон механикасига нисбатан анча кенг қамровли соҳадир. У Ньютон механикасининг қонунлари ва қондаларини инкор қилмайди, фақат унинг қўлланиш чегараларини белгилаб беради; хусусан, кичик тезликлар ($v \ll c$) да релятив механика қонунлари Ньютон механикаси қонунларидан иборат бўлиб қолади.

Маълумки, макрожисмлар микрозарралардан — атомлар, молекулалар, элементар зарралар (протон, нейтрон, электрон ва бошқалар) дан ташкил топган. Микрозарраларнинг хусусиятларини ва ҳаракатларини ўрганиш шуни кўрсатадики, булар учун Ньютон механикасининг қонунларини татбиқ қилиб бўлмас экан, яъни бу қонунларнинг қўлланиш соҳаси чегараланган экан. Масалан, Ньютон механикасида жисмлар (ва микрозарралар) нинг ҳаракатини изоҳлашда уларнинг фазодаги вазияти вақтга боғлиқ ҳолда муайян координаталар ва тезликлар орқали ифодаланади, яъни жисмларнинг ҳаракати унинг аниқ траекторияси орқали берилади. Тажрибаларнинг кўрсатишича, элементар зарраларнинг ҳаракати анча мураккаб табиатга эга бўлиб, траектория ҳақидаги тушунча бу ҳолда аниқ маънога эга эмас экан. Бундан ташқари Ньютон механикаси бир қанча физикавий ҳодисаларни — ферромагнетизм, ўта оқувчанлик ва бошқа қатор ҳодисаларни тушунтира олмади. Бу муаммоларни ҳал қилиш бўйича илмий тадқиқотлар ва тажрибалар натижасида физикада янги йўналиш — *квант механикаси* ва у билан боғлиқ равишда Ньютон механикасидаги тасаввурлардан фарқ қиладиган янги тасаввур ва тушунчалар пайдо бўлди. Квант механикаси микрозарраларнинг ҳаракат қонунларини ва микрозарралардан тузилган тизим (масалан, кристаллар) билан боғлиқ физикавий ҳодисаларнинг қонуниятларини ўрганади ва физиканинг асосий муаммоларидан бири бўлган модда тузилишини тадқиқ қилишда ҳамда аксарият макроскопик ҳодисаларни ўрганишда пойдевор ҳисобланади. Квант механикаси ўз навбатида норелятив ва релятив қисмларга бўлинади. Квант механикаси бизни ўраб олган табиат ҳодисаларини ўрганишда кенг қамровли тасаввурларга асосланган бўлиб, Ньютон механикаси унинг бир хусусий ҳолидир, яъни катта массали жисмларнинг ёруғлик тезлигига нисбатан анча кичик тезликлари билан боғлиқ ҳодисаларни акс эттирувчи квант механикаси қонунлари бевосита Ньютон механикаси қонунларига айланади.

Пировардида шуни айтиш керакки, Ньютон механикаси ҳозирги вақтда жуда кенг ва муҳим соҳаларда қўлланилаяпти ҳамда аксарият ҳолларда техник жараёнлар ва осмон механикасининг назарий асоси бўлиб қолмоқда. Шунинг учун у ўзининг илмий ҳамда амалий аҳамиятини ҳеч қачон йўқотмайди. Квант механикаси эса физика фани таракқиётининг ҳозирги босқичидаги пойдевор вазифасини ўтамоқда.

1.2- §. КИНЕМАТИКА АСОСЛАРИ

Табиятдаги мавжуд жисмларнинг вазиятини, хусусиятларини ва ҳаракатларини ўрганишда ҳамда улар билан боғлиқ бўлган жараёнларни тасвирлашда қўйилган мақсаднинг моҳиятига кўра физикада ҳар хил соддалаштирилган ўхшашмалардан (моделлардан) фойдаланилади, яъни мавжуд объектларни уларнинг идеаллашган нусхаси — модели билан алмаштирилади. Шу мақсадда физиканинг механика бўлимида моддий нукта, мутлак (абсолют) каттик жисм, узлуксиз (яхлит) мухит деб аталадиган механикавий ўхшашмалардан (моделлардан) фойдаланилади.

Ўрганилаётган шароитда геометрик ўлчамлари ва шакли ҳисобга олинмайдиган ҳамда массаси бир нуктага тўпланган деб қараладиган ҳар қандай жисм *моддий нукта* деб аталади. Моддий нукта тушунчаси илмий абстракция ҳисобланади. Бу тушунчани киритганда биз асосий эътиборни ўрганилаётган ҳодисанинг бош моҳиятини аниқлаб берувчи томонларига қаратиб, бошқа хусусиятлар (жисмнинг геометрик ўлчамлари, таркиби, ички ҳолати ва бу ҳолатнинг ўзгариши каби хусусиятлар)ни инобатга олмаймиз. Физика фанида фақат биргина жисм ўрганилмасдан бир неча жисмлар тўплами ҳам ўрганилади. Бу жисмларни моддий нукталар тўплами (тизими) деб қараш мумкин. Битта макроскопик жисмни ҳам ҳаёлан майда бўлакчаларга бўлиб, бу бўлакчаларни ўзаро таъсирлашувчи моддий нукталар тизими (системаси) деб тасаввур қилиш мумкин.

Ҳар бир жисмнинг ўзи бир шароитда моддий нукта бўлиши, иккинчи бир шароитда эса моддий нукта бўлмаслиги мумкин. Бирор жисмни моддий нукта деб ҳисоблаш масаласи текширилаётган ҳодисанинг моҳиятига боғлиқ бўлади. Масалан, Ернинг ўз орбитаси бўйлаб Қуёш атрофидаги йиллик ҳаракатини олиб қараганимизда Ерни моддий нукта деб ҳисоблаш мумкин, чунки Ернинг диаметри ($\approx 6,4 \cdot 10^6$ м) унинг орбитасининг диаметри ($\approx 3 \cdot 10^{11}$ м)га нисбатан ҳисобга олмаслиқ мумкин бўлган даражада кичикдир. Худди шу мулоҳазаларга кўра Ойнинг ўз орбитаси бўйлаб Ер атрофидаги ҳаракатини, бир шаҳардан иккинчи шаҳарга бораётган тайёра ҳаракатини ва ниҳоят, минора тепасидан уфқ текислиги бўйлаб (горизонтал) отилган (ёки тик ташланган) тошнинг ҳаракатини кузатганимизда улар моддий нукта моделига мисол бўла оладилар. Демак, ҳаракат қўламларига нисбатан жисмнинг ўлчамлари ҳисобга олинмайдиган даражада кичик бўлса, бундай жисмни моддий нукта деб қаралади. Атом физикасидаги ҳодисаларни ўрганишда геометрик ўлчамлари жуда кичик бўлишига қарамасдан (диаметри бир неча ангстрем ($3 \div 5 \cdot 10^{-10}$ м)), атомларнинг ўлчамлари ҳисобга олинади, демак, бу ҳолда атом моддий нукта эмас.

Мутлак (абсолют) қаттик жисм деб ихтиёрий икки нуктаси орасидаги масофа унинг ҳаракати давомида ўзгармайдиган жисмга айтилади. Табиатда мутлак қаттик жисмнинг ўзи мавжуд эмас. Матлумки, ҳар қандай қаттик жисм ташки қуч таъсирида

деформацияланади, яъни геометрик ўлчамлари, шакли бирор даражада ўзгаради. Лекин қўйилган масаланинг моҳиятига қараб кўп ҳолларда деформация туфайли бўладиган ўзгаришларни ҳисобга олмаса ҳам бўлади. Мутлак каттик жисм ҳар қандай макроскопик жисм каби бир-бири билан каттик боғланган моддий нукталар тизимидан иборат деб тасаввур қилинади.

Суюқликлар, газлар ва деформацияланадиган жисмларнинг ҳаракатини ҳамда мувозанатини ўрганишда узлуксиз муҳит тушунчаси қўлланилади. Маълумки, ҳар қандай моддий жисм атом ва молекулалардан ташкил топган бўлиб, дискрет тузилишга эга. Лекин масалани соддалаштириш мақсадида моддани узлуксиз яхлит (муттасил) муҳит деб қараб, унинг атом ва молекулалардан тузилганлиги эътиборга олинмайди.

1.3-§. ФАЗО ВА ВАҚТ

Жисмларнинг ҳаракат қонуларини ўрганишда фазо ва вақт тушунчаларини аниқ тасаввур қилиш муҳим аҳамият касб этади. Маълумки, ҳамма моддий жисмлар ҳажмга эга бўлганликлари учун улар муайян жойни эгаллайди ва бир-бирларига нисбатан қандайдир тарзда жойлашган бўлади. Жисм ўз ҳаракати туфайли вазиятларини (ўрниларини) ўзгартиради. Бу ўзгариш, табиийки, фазода содир бўлади ва маълум вақт оралиғида амалга ошади. Ҳар қандай механикавий жараён бирор вақт оралиғида фазода содир бўлади. *Вақт* — ҳодисаларнинг кетма-кет ўзгариш тартибини ифодалайдиган физикавий катталиқдир. Жисмлар ҳаракатини фазо ва вақтдан ажратган ҳолда тасаввур қилиб бўлмайди. Шунинг учун ҳам жисмларнинг мавжудлиги ва уларнинг ҳаракатлари фазода ва вақт ичида содир бўлади, деб қаралади.

Фазо ва вақт Коннотнинг физикавий манзарасини яратишда ҳал қилувчи, тарихий ривожланиб келаётган тушунчалардир. Н ь ю т о н н и н г бу ҳақдаги таълимоти қуйидагича: ҳеч қандай жараёнга боғлиқ бўлмаган мутлак (абсолют) фазо ва мутлак вақт мавжуддир; фазо — абадий мавжуд бўладиган, чегарасиз (чексиз катта), кўзгалмас бўшлиқ бўлиб, бу бўшлиқда материя ҳар хил шаклда бўлади; фазо бир жинсли бўлиб ҳамма йўналишларда хусусиятлари бир хилдир; бу бўшлиқнинг (фазонинг) хусусиятлари унда моддаларнинг қандай тақсимланишига ҳамда қандай ҳаракатланишига боғлиқ бўлмайди ва вақт ўтиши билан ўзгармайди. Бундай ўзгармас фазода моддаларнинг тақсимланишини ва уларнинг ҳаракатини бутун олам тортишини қонуни белгилайди.

Ньютоннинг нуктаи назарича вақт мутлак бўлиб, ташқи муҳитга ва жисм ҳаракатига боғлиқ бўлмаган ҳолда бир текис ўтади.

Ньютоннинг фазо ва вақт ҳақидаги таълимоти оддий шаронгда қузатиладиган механикавий ҳаракатлар (жисмлар, нақлиёт (юк ташини воситалари), сунъий йўлдошлар, фазовий кемалар, сайёралар ҳаракати) учун амалий жиҳатдан тўғридир; бу таълимот юнон олими Евклид геометриясига асосланган. Евклид геометриясида учбурчак ички бурчакларининг йиғиндисен 180° га тенг ва икки нукта орасидаги

энг киска масофа тўғри чизикдир. Кичик кўламларда (масштабларда, масалан, бир варақ қоғоз катталигида) чизилган учбурчакнинг ички бурчакларининг йиғиндисини ўлчаш ҳеч қандай кийинчилик тугдирмайди. Анча катта микёсларда Евклид геометрияси қай даражада тўғри ёки ундан амалда қанчалик аниқлик билан фойдаланиш мумкин деган саволга жавобни бизга албатта тажриба беради.

Маълумки, тажриба жараёнида физикавий катталиклар бирор аниқлик билан ўлчанади. Бошқача айтганда, олинган натижалар ўлчашдаги хатоликлар чегарасида тўғри бўлади. Юкорида қўйилган савол билан боглик муаммони ечиш мақсадида немис олими Гаусс XIX асрнинг бошида қуйидаги тажрибани ўтказди: бир-биридан анча узокда жойлашган ($\approx 1 \cdot 10^5$ м га яқин) учта тоғ чўққиси ҳосил қилган учбурчак ички бурчакларининг йиғиндисини мумкин қадар катта аниқлик билан ўлчади. Гаусс тажрибаси шуни кўрсатадики, ўлчаш хатоликларини ҳисобга олганда, тажриба ўтказилган микёсда Евклид геометриясидан четланишлар кузатилмади. Бундан ташқари, астрономия соҳасида ўтказилган тажриба натижаларининг далолат беришича, бизнинг Галактикамиз микёсидаги фазо (диаметри тахминан 10^{21} м) да ҳам Евклид геометрияси ўринлидир. Лекин кўлами 10^{26} м бўлган (метегалактика) ўлчамда Евклид геометриясидан четланишлар борлиги аниқланди. Бунга сабаб — жуда катта микёсдаги масофаларда фазонинг эгриланишидир.

Галактикамиз ўлчамлари ҳақида аниқрок қиёсий тасаввур ҳосил қилиш учун қуйидаги рақамларни келтирамиз: Қуёшдан Ерғача бўлган масофа ($\approx 1,5 \cdot 10^{11}$ м) ни ёруғлик нури секундига $3 \cdot 10^8$ м тезлик билан 500 с давомида босиб ўтади. Ёруғлик бир йил давомида босиб ўтадиган масофага ёруғлик йили дейилади. Галактикамиз таркибидаги бизга ён яқин юлдузлардан ёруғлик нури Ерға деярли 4 йилда етиб келади.

Катта ўлчамларга эга бўлган Коинот фазосининг Евклид геометриясидан четланишини тасаввур қилиш учун жуда катта радиусли сферани кўз олдимишга келтирайлик. Маълумки, сферанинг эгрилиги унинг радиусига тесқари мутаносиб катталиқ бўлиб, радиус қанчалик кичик бўлса, сферанинг эгрилиги шунча катта бўлади. Сфера сиртининг геометрияси текислик геометриясидан фарқли эканлиги маълум. Евклид геометриясида текисликда жойлашган икки нукта орасидаги энг киска масофа тўғри чизик бўлса, сфера сиртида жойлашган икки нукта орасидаги энг киска масофа тўғри чизик эмас, балки катта айлананинг шу нукталарини бирлаштирувчи ёйи бўлади. Бундай фазо ноевклид фазодир. Ноевклид фазодаги шаклларнинг хоссалари бошқача. Масалан, учбурчак ички бурчакларининг йиғиндисини 180° га тенг эмас; айлана узунлигининг унинг диаметрига нисбати π га тенг эмас ва ҳоказо.

XX аср бошларида А. Эйнштейн нисбийликнинг умумий назариясини яратди. Бу назариядан Коинотнинг ҳақиқий фазоси ноевклид фазо эканлиги келиб чиқади. Мазкур назарияга мувофиқ, фазонинг геометрик хоссалари ҳамда вақтнинг ўтиш тезлиги материянинг фазода тақсимланишига ва унинг ҳаракатига боглиқ бўлади. Яъни

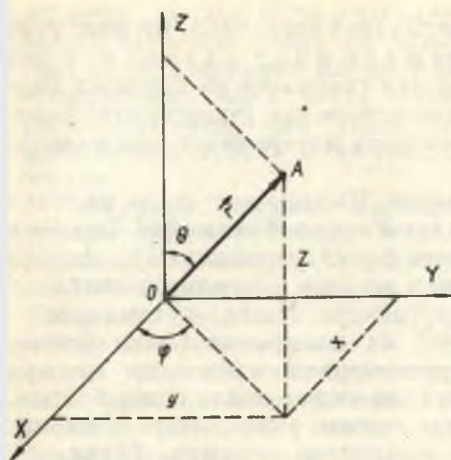
фазо ва материя ҳаракати бир-бирига узвий боғлиқдир. Шунинг учун нисбийликнинг умумий назариясини ф а з о - в а к т н а з а р и я с и деб ҳам юритилади. Материянинг фазодаги тақсимоли ва ҳаракати бир-бирига боғлиқ бўлган фазо-вакт геометриясини ўзгартиради, фазо-вакт геометриясининг ўзгариши эса унда материянинг тақсимланишини ва ҳаракатини белгилайди.

Нисбийликнинг умумий назарияси Ньютоннинг фазо ва вақт ҳақидаги таълимоти нотўғри деган хулосага олиб келмайди. Тажриба шуни кўрсатадики, Ньютон таълимоти фақат астрономик кўламларда олинган фазонинг кичик соҳаларида ва ўша ўлчовларга нисбатан қисқа вақт оралиқлари учун тўғридир. Катта кўламларда — Метагалактика кўламидаги ($\approx 10^{26}$ м) масофалар билан боғлиқ ҳодисаларда, шунингдек кучли гравитацион майдонлар мавжуд бўлган жойларда Ньютон қонунларидан четланишлар содир бўлади. Шуни айтиш керакки, Қоинотнинг айрим унча катта бўлмаган соҳаларида кучли гравитацион майдонлар мавжуд бўлса, бу соҳаларда фазонинг эгриланиши ва вақт ўтиш тезлигининг ўзгариши сезиларли даражада намоён бўлади.

1905 йилда А. Эйнштейн томонидан яратилган нисбийликнинг махсус назариясида худди Ньютон механикасидагидек вақт бир жинсли, фазо эса бир жинсли ҳамда изотроп (барча йўналишларда хусусиятлари бир хил) деб қаралади. Бу назарияда ҳам фазо ва вақтни яқка-яқка тарзда қараш мумкин эмаслиги, вақт ва фазо бир-бири билан боғлиқ эканлиги, жисмларнинг фазо-вақт тавсифлари уларнинг муайян санок тизимига нисбатан аниқланадиган тезликларига боғлиқлиги исбот қилинди. Мазкур назарияга кўра вақт оралиқлари ва кесма узунлиқлари нисбий бўлиб, улар қандай санок тизимларида ўлчанаётганликларига боғлиқ, яъни бирор санок тизимига нисбатан тинч турган жисмнинг (кесманинг) узунлиги ҳаракатдаги санок тизимидаги узунлигидан фарқ қилади.

1.4-§. ҲАРАКАТНИНГ КИНЕМАТИК ТАВСИФИ

Юқорида айтиб ўтилганидек, механикада ҳаракат деганда берилган жисмнинг фазодаги вазиятининг вақт ўтиши билан бошқа жисмларга нисбатан ўзгариши тушунилади. Ҳаракатдаги жисмни кузатганимизда унинг турли вақтлардаги вазиятини бошқа бирор тинч турган жисмга боғламай унинг каерда турганлиги ҳақида фикр юритиш маънога эга бўлмайди. Ҳаракатнинг кинематик тавсифи деганда исталган вақтда жисмнинг фазодаги вазиятини бошқа бирор жисмга нисбатан аниқлаш тушунилади. Масалан, минора тепасидан уфқ текислиги (горизонтал) йўналишида отилган жисмнинг ҳаракатини кузатганимизда, у исталган вақтда минорадан қандай масофада ва Ер сатхидан қандай баландликда эканлигини аниқлаш керак бўлади. Бир шаҳардан иккинчи шаҳарга учиб кетаётган тайёранинг исталган вақтда фазодаги вазиятини аниқлаш учун у тайёрагоҳдан қанча узоқликда ва қандай баландликда учиб кетаяпти, деган саволга жавоб бериш керак бўлади. Бу икки мисолда минора ва тайёрагоҳ (қўналға) қўзғалмас жисмлар бўлиб, санок



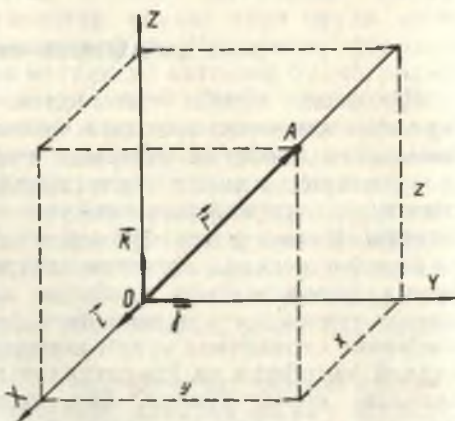
1.1-расм

тизимнинг боши вазифасини ўтайди. Жисмлар ҳаракати урганилаётганда санок боши сифатида ихтиёрий бошка кўзгалмас жисмлар олинishi ҳам мумкин. Ҳаракатдаги ёки тинч турган жисмларнинг ихтиёрий пайтда фазодаги вазиятини аниқлаш учун санок боши билан боғлиқ бўлган координаталар тизими сифатида кўп ҳолларда тўғри бурчакли Декарт координаталари тизимидан фойдаланиш қулай. Ихтиёрий пайтда жисмнинг фазодаги вазиятини аниқлашда қўлланиладиган вақтни ўлчовчи асбоб (масалан, соат) ва санок боши (O нукта) билан боғлиқ координаталар тизими *санок тизими*

дейилади (1.1-расм). O нукта ўрнида бир ёки бир неча жисмлар тўплами бўлиши мумкин.

Ҳаракати кўзатилаётган A жисм (айтайлик, юқоридаги мисоли-мизда тайёра)нинг ихтиёрий пайтдаги вазияти (1.1-расм) учта координата (x, y, z лар) орқали белгиланади. Демак, жисм ҳаракати содир бўлаётган фазо уч ўлчамли фазодир. Бундан ташқари радиус-вектор усули ҳам қўлланилади. Бу усулда жисмнинг вазияти (A нукта) координаталар тизими бошидан ҳаракатдаги жисмга ўтказилган радиус-вектор $\vec{r}$ нинг учи орқали ифода қилинади.

Бу усул юқоридаги баён қилинган координаталар санок тизими усулини ҳам ўз ичига олади, чунки жисмнинг координаталари x, y, z (санок бошидан то YZ, XZ ва XY координата текисликларигача бўлган масофа (1.2-расм)) ўз навбатида $\vec{r}$ радиус-векторнинг ҳам координаталари ҳисобланади. 1.2-расмда кўрсатилган $\vec{i}, \vec{j}$ ва $\vec{k}$ лар координаталар тизимининг ортлари деб аталиб, мос равишда X, Y ва Z ўқлар бўйича йўналган бир бирликка тенг (ўлчамсиз) векторларни ифодалайдилар. Кўриниб турибдики, $x\vec{i}, y\vec{j}$ ва



1.2-расм

$\vec{k}$ векторлар $\vec{r}$ векторнинг координата ўқлари бўйича ташкил этувчиларидир, яъни

$$\vec{r} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}. \quad (1.1)$$

X , Y , Z ўқлар ўзаро тик бўлганликлари туфайли, жисмнинг координаталари бўлган x , y , z катталиклар r векторнинг шу ўқларга бўлган проекциялари r_x , r_y ва r_z га тенгдир:

$$r_x = x, r_y = y, r_z = z. \quad (1.2)$$

$\vec{r}$ вектор модулининг квадрати унинг x , y , z координаталар квадратларининг йигиндисига тенг бўлганлиги туфайли

$$r^2 = r_x^2 + r_y^2 + r_z^2 = x^2 + y^2 + z^2$$

ёки

$$r = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} \quad (1.3)$$

тенглик ўринлидир. Бу формула жисм (моддий нукта) радиус-вектори модулининг x , y ва z координаталар орқали ифодаланишидир.

Жисм ҳаракатда бўлса унинг фазодаги вазияти вақт ўтиши билан ўзгаради, яъни r радиус-вектор, шунингдек x , y , z координаталар вақтга боғлиқ равишда ўзгаради. Бу ўзгариш куйидагича ифодаланади:

$$\vec{r} = \vec{r}(t) \quad (1.4)$$

ёки

$$x = x(t), y = y(t), z = z(t). \quad (1.5)$$

(1.4) ва (1.5) формулаларни чуқурроқ тушуниш учун жисмнинг тўғри чизиqli ҳаракатини кўриб чиқайлик. Ҳаракат X ўқи бўйлаб содир бўлаётган ҳол учун $x = x(t)$ ифода

$$x = A + Bt + Ct^2 \quad (1.6)$$

кўринишга эга бўлиши мумкин. Бу формулада A , B ва C лар доимий (ўлчамли) коэффициентлардир. Бу ерда A — узунлик (масофа), B — тезлик, C — тезланиш маъноларига эга. Демак, (1.6) формула умумий ҳолда (1.5) ифода тарзида берилади. (1.4), (1.5) ва (1.6) формулалар жисмнинг ҳаракат тенгламалари дейилади.

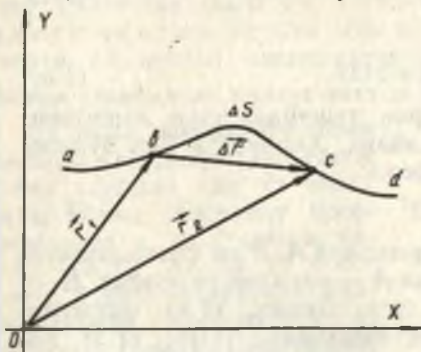
Жисмнинг фазодаги вазиятини белгилашда кўпинча сферик координаталар тизими ҳам қўлланилади. Унда x , y ва z координаталар ўрнига радиус-векторнинг узунлиги (r) ва иккита (θ ҳамда φ) бурчакдан фойдаланилади (1.1-расм); θ ва φ лар мос равишда $\vec{r}$ радиус-вектор билан OZ ўқ орасидаги ва шу радиус-векторнинг XU текислигига туширилган проекцияси билан X ўқи орасидаги бурчаклардир. Сферик координаталар тизимидан Декарт тизимига ўтиш куйидаги ифода орқали амалга оширилади:

$$x = r \sin\theta \cos\varphi, y = r \sin\theta \sin\varphi, z = r \cos\theta. \quad (1.7)$$

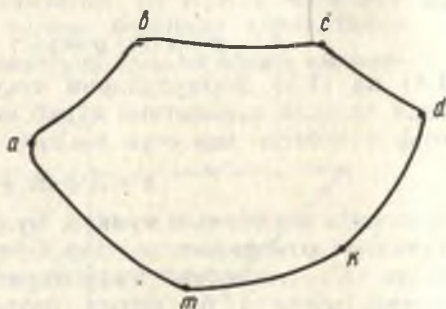
Кинематик жараёнлар ҳақида аник тасаввур ҳосил қилиш учун юқоридаги мисолларда жисмнинг ҳаракатини олиб қарадик. Лекин «жисм» ўрнида «моддий нукта» тушунчасини ишлатиш анча қулайлик туғдиради. Шунинг учун бундан буён «моддий нукта» ҳақида мулоҳаза юритамиз.

Моддий нуктанинг ҳаракат давомида фазода чизган чизиғи («қолдирган изи») унинг траекторияси дейилади. Масалан, поезднинг траекторияси рельслардир. Траекториянинг узунлиги моддий нукта босиб ўтган йўлга тенгдир. Траекториянинг шаклига қараб моддий нукта ҳаракати тўғри чизикли ёки эгри чизикли бўлиши мумкин. Фараз қилайлик, моддий нукта ихтиёрий a, b, c, d траектория бўйлаб ҳаракат қилаётган бўлсин ва унинг ҳаракатини кузатиш траекториянинг bc қисмида олиб борилаётган бўлсин (1.3-расм).

Траекториянинг b нуктасида унинг вазияти $\vec{r}_1$ радиус-вектор орқали ифодаланadi. Бирор Δt вақтдан сўнг у c нуктада бўлади ва бу нуктада унинг вазияти $\vec{r}_2$ радиус-вектор билан аниқланади. Траекториянинг « bc » қисмида моддий нукта босиб ўтган йўл Δs га тенг. $\vec{r}_1$ ва $\vec{r}_2$ радиус-векторларнинг айирмаси, яъни b ва c нукталарни бирлаштирувчи, b нуктадан c нукта томон йўналган $\Delta \vec{r}$ вектор *кўчиш* дейилади ($\Delta \vec{r} = \vec{r}_2 - \vec{r}_1$). Кўчиш вектори ($\Delta \vec{r}$) моддий нуктанинг бошланғич ва охири вазиятларини ҳамда у қайси йўналишда ҳаракат қилаётганини ифодалайди. Тўғри чизикли ҳаракатда кўчиш вектори траектория билан бир хил бўлади ва кўчиш векторининг модули ($|\Delta \vec{r}|$) моддий нукта босиб ўтган йўлга тенг бўлади.



1.3-расм



1.4-расм

Йўл ҳеч қачон нолга тенг бўлмайди, кўчиш эса нолга тенг бўлиши мумкин. Масалан, юқоридаги мисолда моддий нукта a нуктадан d нуктага $abcd$ траектория бўйлаб ҳаракат қилиб (1.4-расм) яна шу траектория бўйлаб d нуктадан a нуктага қайтиб келсин. Бу ҳолда кўчиш нолга тенг, йўл эса $abcd$ ораликка нисбатан икки марта ортиқ бўлади. Айтайлик, моддий нукта d нуктадан бирор $dkma$ траектория бўйлаб қайтиб келсин. Бу ҳолда ҳам кўчиш нолга тенг бўлади, йўл эса нолга тенг эмас. Демак, фақат хусусий ҳоллардагина кўчишнинг модули йўлга тенг бўлиши мумкин, аксарият ҳолларда эса ҳар доим йўл кўчишнинг модулидан катта бўлади.

1.5-§. ВЕКТОРЛАР АЛГЕБРАСИ ЭЛЕМЕНТЛАРИ

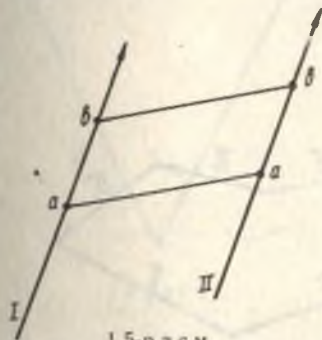
Физикавий ҳодисалар билан танишиш жараёнида биз кўчиш, тезлик, тезланиш, куч ва шунга ўхшаш катталиклар билан иш кўрамиз. Бу катталиклар тегишли ўлчов бирлигида олинган сон қийматлари билан бир қаторда йўналишга ҳам эга. Масалан, жисмнинг (моддий нуктанинг) муайян пайтдаги ҳаракатини тавсифлаш учун у 15 м/с тезлик билан ҳаракатланмоқда дейишнинг ўзи етарли эмас, яна ҳаракатнинг йўналишини ҳам кўрсатиш керак. Шу мақсадда векторлар деб аталувчи тушунча киритилади. Сон қиймати ва йўналиши билан аниқланувчи катталиклар векторлар дейилади. Жисмнинг вазияти бошқа жисмларга нисбатан аниқлангани каби векторларнинг йўналиши ҳам муайян бирор йўналишга нисбатан берилади. Фақат сон қиймати билан аниқланадиган катталиклар скаляр катталиклар дейилади. Скаляр катталикларга масса, ҳажм, зичлик, ҳарорат (температура) каби катталиклар мисол бўла олади. Юқорида мисол тариқасида келтирилган кўчиш, тезлик, тезланиш, куч ва шу кабилар вектор катталиклардир.

Векторнинг сон қиймати унинг модули дейилади. Модулни белгилашда ҳарфларда вектор белгиси бўлмайди (масалан, v, a). Баъзан модулни ифодалаш учун вектор катталиқ белгисини вертикал чизиклар орасига олинади: чунончи $\vec{A}$ векторнинг модули $|\vec{A}|$ шаклида ёзилади. Векторлар қоғоздаги чизмада йўналиш боши ва охири кўрсатилган тўғри чизикли кесма билан ифодаланади. Кесманинг узунлиги бирор масштабда векторнинг модулини ифодаласа, йўналиш белгиси эса унинг қайси томонга йўналганини кўрсатади.

Икки вектор бир-бирига тенг бўлиши учун уларнинг модуллари тенг ва йўналишлари бир хил бўлиши керак. Икки вектор бир-бирига тенг ва қарама-қарши томонга йўналган бўлса, улар қуйидагича ёзилади:

$$\vec{A} = -\vec{B}.$$

Бу ерда $\vec{B}$ ишорасини манфий вектор деб тушунмаслик керак, чунки манфий векторлар мавжуд эмас: манфий ишора $\vec{B}$ векторнинг $\vec{A}$ га нисбатан тесқари йўналганини кўрсатади ҳолос.

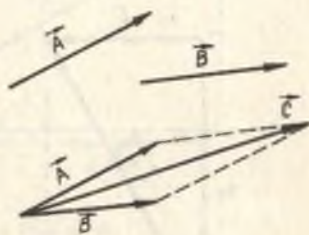


1.5-расм

Параллел тўғри чизиклар бўйлаб бир томонга ёки қарама-қарши томонга йўналган векторлар *коллинеар векторлар* дейилади. Параллел текисликларда ётган векторлар *компланар векторлар* дейилади.

Векторлар яна «эркин» ва «боғланган» векторларга бўлинади. Эркин векторларни ўзига параллел кўчириш мумкин. Параллел кўчиришда векторнинг ихтиёрий икки нуктаси (1.5- расмда a ва b нукталар) параллел тўғри чизиклар бўйлаб бир хил масофага силжийди. 1.5- расмда кўрсатилгандек, параллел кўчириш натижасида вектор I ҳолатдан II ҳолатга ўтади. «Боғланган» векторлар (масалан, кучни ифодаловчи вектор) уларнинг қўйилиш нуктаси билан бошқа векторлардан ажралиб туради ва параллел кўчириш усули бу ҳолда ҳамма вақт ҳам ўринли бўлавермайди.

Векторларни қўшиш ва айириш. $\vec{A}$ ва $\vec{B}$ векторлар берилган бўлсин (1.6- расм). Бу икки векторни қўшиш учун параллелограмм қондасидан фойдаланамиз.



1.6-расм

Векторларни ўзига параллел кўчириш қондасига асосан уларнинг бошини бир нуктага келтириб, улардан параллелограмм ясаб, унинг диагонали натижавий (йингиди) векторга тенг бўлади ва бу йингиди қуйидагича ёзилади:

$$\vec{C} = \vec{A} + \vec{B}.$$

Векторларни қўшиш коммутативлик хусусиятига эга, яъни

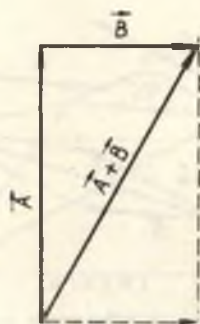
$$\vec{C} = \vec{A} + \vec{B} = \vec{B} + \vec{A}.$$

Масалан, моддий нукта (жисм) бир вақтда иккита тўғри чизикли ҳаракатда $\vec{v}_1$ ва $\vec{v}_2$ тезликлар билан иштирок этаётган бўлса, унинг натижавий тезлиги бу тезликларнинг вектор йингидисига тенг бўлади (айтайлик, минора тепасидан уфқ текислиги йўналишида $\vec{v}_1$ тезлик билан отилган тош Ернинг тортиш кучи таъсирида маълум вақт ўтгандан кейин $\vec{v}_1$ тезтик билан бир қаторда тик (вертикал) йўналишида $\vec{v}_2$ тезликка ҳам эга бўлади). Қўшилувчи икки векторнинг модуллари ва улар орасидаги бурчак маълум бўлса, натижавий векторнинг қиймати косинуслар теоремасига асосан топилади.

Векторларни қўшишда амалда уч бурчак усули кўпроқ қўлланилади. Бу усулда $\vec{A}$ ва $\vec{B}$ векторларни қўшиш учун биринчи векторнинг охирига ўзига параллел равишда кўчирилган иккинчи векторнинг боши жойлаштирилади. Биринчи векторнинг боши билан иккинчи векторнинг охирини туташтирувчи вектор натижавий векторга тенг бўлади, чунки бу натижавий вектор параллелограмм диагоналининг ўзгичасидир (1.7-расм).

Иккитадан ортиқ векторларни қўшишда, амалда қуйидаги усулдан фойдаланилади: $\vec{A}$, $\vec{B}$, $\vec{C}$, $\vec{D}$ ва $\vec{E}$ векторлар берилган бўлсин. Натижавий векторни топиш учун ўзига параллел кўчирилган ҳар бир векторнинг боши аввалги векторнинг охири билан туташтирилади. Натижада синик чизик ҳосил бўлади (1.8-расм). Биринчи векторнинг бошидан охириги векторнинг охирига ўтказилган O ва K нукталарни туташтирувчи $\vec{M}$ вектор натижавий векторга тенг бўлади, яъни:

$$\vec{M} = \vec{A} + \vec{B} + \vec{C} + \vec{D} + \vec{E}.$$



1.7-расм



1.8-расм

Натижавий векторнинг сои қиймати ва йўналиши қўшилувчи векторларнинг қайси кетма-кетликда жойлаштирилишига боғлиқ эмас.

Натижаси йўналган $\vec{A}$ ва $\vec{B}$ векторлар берилган бўлсин (1.9-расм). $\vec{A}$ ва $\vec{B}$ векторларнинг айирмаси деб шундай $\vec{C}$ векторга айталикки, унинг $\vec{B}$ вектор билан йингидиси $\vec{A}$ векторга тенг бўлади:

$$\vec{A} - \vec{B} = \vec{C} \text{ (яъни } \vec{B} + \vec{C} = \vec{A}).$$

Векторни сонга кўпайтириш. Векторни бирор n сонга (яъни векторни бирор скаляр катталikka) кўпайтириш деганда мазкур векторнинг модулини шу сонга кўпайтириш тушунилади: $\vec{B} = n\vec{A}$. Ҳосил бўлган янги $\vec{B}$ векторнинг йўналиши n нинг ишорасига боғлиқ. Агар у мусбат ($n > 0$) бўлса, $\vec{B}$ нинг йўналиши $\vec{A}$ билан бир хил, манфий ($n < 0$) бўлса, бу векторлар қарама-қарши йўналган бўлади.

Векторни скалярга кўпайтириш қондасига кўра ихтиёрий $\vec{A}$ векторни қуйидаги кўрinishда ифодалаш мумкин:

$$\vec{A} = A\vec{e}_A,$$

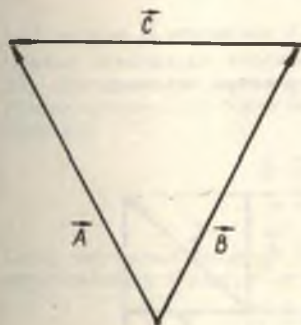
бунда A берилган векторнинг сон қиймати; $\vec{e}_A$ — бирлик вектор дейилади ва унинг сон қиймати бир бирликка тенг бўлиб, йўналиши $\vec{A}$ бўйича йўналган. Бу формулани $1/A$ га тенг скалярга кўпайтурсак, қуйидагига эга бўламиз:

$$\vec{e}_A = \frac{\vec{A}}{A}.$$

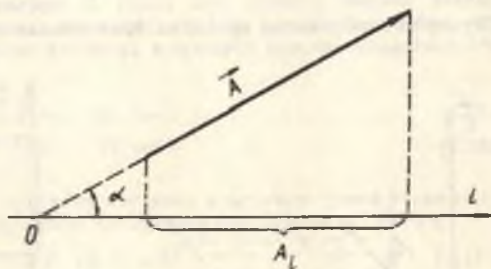
Бундан кўрinishиб турибдики, бирлик вектор ўлчамсиз катталикдир.

Векторнинг бирор йўналишга бўлган проекцияси. Берилган $\vec{A}$ вектор бирор l йўналишдаги ўқ билан α бурчак ташкил қилсин (1.10-расм). Унинг шу йўналишга проекцияси 1.10-расмда кўрсатилгандек, A_l узунликка тенг бўлади ва қуйидагича ифодаланadi:

$$A_l = A \cos \alpha,$$



1.9-расм



1.10-расм

бу ерда A_l — векторнинг модули, α — берилган йўналиш билан вектор орасидаги бурчак. Бурчак ўткир ($\cos \alpha > 0$) бўлса, проекция мусбат бўлади ва аксинча, ўтмас ($\cos \alpha < 0$) бўлса, проекция манфий бўлади. Векторнинг бирор йўналишга проекцияси ҳамма вақт скаляр катталикдир; унинг ишораси берилган йўналишга нисбатан векторнинг қандай йўналганини билдиради.

Векторларни кўпайтириш. Векторлар бир-бирига икки хил усулда кўпайтирилади: а) векторни векторга вектор кўпайтириш, б) векторни векторга скаляр кўпайтириш. Иккита ($\vec{A}$ ва $\vec{B}$) векторнинг скаляр кўнайтмаси деб шу векторларнинг модуллари ва улар орасидаги бурчак косинусининг кўнайтмасидан ҳосил бўлган скаляр катталikka айтилади:

$$(\vec{A} \cdot \vec{B}) = AB \cos \alpha \quad \text{ёки} \quad \vec{A} \cdot \vec{B} = AB \cos \alpha.$$

Бу формулани қуйидагича ёзиш мумкин:

$$(\vec{A} \cdot \vec{B}) = A_n \cdot B = A \cdot B_n,$$

бу ерда A_n — $\vec{A}$ нинг $\vec{B}$ йўналиши бўйича олинган проекцияси; B_n — $\vec{B}$ нинг $\vec{A}$ йўналиши бўйича олинган проекцияси. Бундан қуйидагига эга бўламиз:

$$(\vec{A} \cdot \vec{B}) = (\vec{B} \cdot \vec{A}).$$

Векторларнинг скаляр кўпайтмасидан шу хулоса келиб чиқадики, векторнинг ўзини ўзига скаляр кўпайтмаси (бу ҳолда $\alpha=0$, $\cos\alpha=1$) шу вектор модулининг квадратига тенг, яъни

$$(\vec{A} \cdot \vec{A}) = (\vec{A}^2) = A^2. \quad (1.8)$$

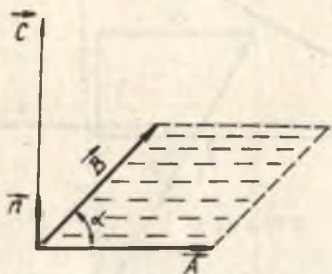
Иккита ($\vec{A}$ ва $\vec{B}$) векторнинг вектор кўпайтмаси деб, қуйидагича аниқланадиган $\vec{C}$ векторга айтилади (икки векторнинг вектор кўпайтмаси, одатда, ўрта кавс ичига олинади):

$$\vec{C} = [\vec{A} \cdot \vec{B}] \text{ ёки } [\vec{A} \cdot \vec{B}] = AB \sin\alpha \cdot \vec{n}. \quad (1.9)$$

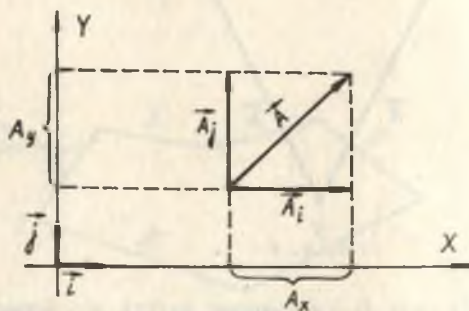
Унинг модули $C = AB \sin\alpha$. Бу ерда $\vec{n}$ — натяжавний вектор ($\vec{C}$) йўналишидаги бирлик вектордир. $\vec{C}$ вектор $\vec{A}$ ва $\vec{B}$ векторлар жойлашган текисликка тик бўлиб, унинг йўналиши парма қондаси билан аниқланади: парма дастасини $\vec{A}$ дан $\vec{B}$ га томон бурасак, унинг илгариланма ҳаракати $\vec{C}$ векторнинг йўналишини кўрсатади (1.11-расм). $\vec{C}$ вектор сон жиҳатдан $\vec{A}$ ва $\vec{B}$ векторлардан тузилган параллелограммнинг юзига тенг. Бу қондадан шу хулоса келиб чиқадики, $\vec{A}$ ва $\vec{B}$ векторларнинг ўринларини алмаштирсак, натяжавний $\vec{C}$ векторнинг йўналиши қарама-қарши томонга ўзгаради, яъни:

$$[\vec{A} \cdot \vec{B}] = -[\vec{B} \cdot \vec{A}].$$

Шундай қилиб, вектор кўпайтма ўрин алмаштириш хусусиятига эга эмас.



1.11-расм



1.12-расм

Векторларнинг вақт бўйича ҳосиласи. Бирор $\vec{A}$ вектор берилган бўлсин. Бу вектор вақт бўйича бирор қонуният билан ўзгарса, мазкур вектордан вақт бўйича олинган биринчи тартибли ҳосила — $d\vec{A}/dt$, унинг ҳам сон қиймати ҳамда йўналиши бўйича ўзгаришини ифодалайди.

Вектор катталикнинг бирор скаляр катталик (ϕ) га кўпайтмасидан вақт бўйича ҳосила олиш қондаси одатдаги икки скаляр кўпайтмадан ҳосила олиш қондаси кабилдир. Масалан, $\vec{A}$ векторнинг скаляр катталик (ϕ) га кўпайтмасидан олинган ҳосила қуйидагига тенг бўлади:

$$\frac{d}{dt}(\phi \cdot \vec{A}) = \phi \cdot \dot{\vec{A}} + \dot{\phi} \cdot \vec{A}. \quad (1.10)$$

бунда $\dot{\vec{A}}$ ва $\dot{\vec{\phi}}$ — мазкур катталиклардан вақт бўйича олинган ҳосиланинг қискача ёзилиши. Худди шунингдек, $\vec{A}$ ва $\vec{B}$ векторларнинг кушайтмасидан вақт бўйича олинган ҳосила

$$\frac{d}{dt}(\vec{A} \cdot \vec{B}) = \dot{\vec{A}} \cdot \vec{B} + \vec{A} \cdot \dot{\vec{B}} \quad (1.11)$$

тарзида ифодаланади. Икки векторнинг вектор қушайтмасидан вақт бўйича олинган ҳосила қуйидагига тенг:

$$\frac{d}{dt}(\vec{A} \cdot \vec{B}) = [\dot{\vec{A}} \cdot \vec{B}] + [\vec{A} \cdot \dot{\vec{B}}]. \quad (1.12)$$

Векторларни уларнинг координата ўқларидаги проекциялари орқали ифодалаш. Фазода берилган бирор $\vec{A}$ векторнинг Декарт координата ўқлари (X , Y , Z) даги проекциялари мос равишда A_x , A_y ва A_z бўлса, уни шу проекциялар орқали қуйидагича ифодалаш мумкин:

$$\vec{A} = A_x \vec{i} + A_y \vec{j} + A_z \vec{k}, \quad (1.13)$$

бу ерда $\vec{i}$, $\vec{j}$ ва $\vec{k}$ — координата ўқлари X , Y , Z бўйича йўналган бирлик векторлардир. Бу формуладаги ҳар бир қўшилувчи ҳад вектор катталиқни ифодалагани учун $\vec{A}$ векторни унинг ташкил этувчилари $\vec{A}_x$, $\vec{A}_y$ ва $\vec{A}_z$ орқали ҳам ифодалаш мумкин:

$$\vec{A} = \vec{A}_x + \vec{A}_y + \vec{A}_z. \quad (1.14)$$

1.12-расмда $\vec{A}$ векторнинг X , Y ўқлардаги проекциялари ва унинг шу ўқлар бўйича ташкил этувчилари кўрсатилган (расмда Z ўқига мос келувчи бирлик вектор ($\vec{k}$) кўрсатилмаган, чунки у чизмага тик йўналган). $\vec{i}$, $\vec{j}$ ва $\vec{k}$ векторлар ўзаро тик йўналганлигини эътиборга олсак, вектор қушайтма қондасига асосан қуйидагига эга бўламиз:

$$[\vec{i} \cdot \vec{j}] = \vec{k}, \quad [\vec{j} \cdot \vec{k}] = \vec{i}, \quad [\vec{k} \cdot \vec{i}] = \vec{j}; \quad (1.15)$$

$$[\vec{i} \cdot \vec{i}] = 0, \quad [\vec{j} \cdot \vec{j}] = 0, \quad [\vec{k} \cdot \vec{k}] = 0. \quad (1.16)$$

Бирор векторнинг квадратини берилган бўлса, бу ҳар доим векторнинг ўзига ўзини скаляр қушайтмаси бўлади, яъни унинг модулининг квадратига тенг бўлади ((1.8) га қ.):

$$(\vec{i} \cdot \vec{i}) = i^2, \quad (\vec{j} \cdot \vec{j}) = j^2, \quad (\vec{k} \cdot \vec{k}) = k^2. \quad (1.17)$$

1.6- §. МОДДИЙ НУҚТАНИНГ ТЎҒРИ ЧИЗИҚЛИ ҲАРАКАТИ

Тезлик. Моддий нуктанинг (жисмнинг) ҳаракат траекторияси ҳар хил — тўғри чизикли, эгри чизикли, хусусий ҳолда айлана шаклида бўлиши мумкин. Тўғри чизикли ҳаракатда траектория тўғри чизикдан иборат бўлади. Тўғри чизикли ҳаракатни алоҳида ажратиб ўрганишимизнинг боиси шундаки, амалда жуда кўп ҳаракатлар тўғри чизикли ҳаракатдир. Масалан, бир шаҳардан иккинчи шаҳарга бораётган нақлиёт воситалари (тайёра, поезд, автомобиль)нинг ҳаракати деярли тўғри чизикли ҳаракат бўлади.

Моддий нукта тенг вақтлар оралиғида тенг масофаларни босиб ўтса, бундай ҳаракат *текис ҳаракат* дейилади. Қуйида фақат тўғри

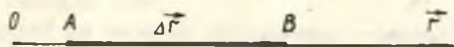
чизикли текис ҳаракат ҳақида мулоҳаза юритамиз. Моддий нуктанинг ҳаракати қандай жадаллик билан содир бўлаётганини тавсифлаш учун тезлик деган тушунча киритилади. *Тезлик — сон жиҳатидан вақт бирлиги давомида босиб ўтилган йўлга тенг бўлган катталиқдир.* Моддий нукта Δt вақт оралиғида Δs йўлни босиб ўтса текис ҳаракатдаги тезлик сон жиҳатдан қуйидагига тенг бўлади:

$$v = \frac{\Delta s}{\Delta t}. \quad (1.18)$$

Бирор t вақт давомида моддий нукта текис ҳаракат қилиб s йўлни босиб ўтса, тезлик қуйидагича ифодаланади:

$$v = \frac{s}{t}. \quad (1.19)$$

Моддий нуктанинг қандай тезлик билан ҳаракат қилишини билишдан ташқари, у санок тизимига нисбатан қайси йўналишда кетаётганини ҳам билиш зарур. Демак, тезлик йўналишга ҳам эга бўлган катталиқдир, яъни у вектор катталиқдир. Ҳаракат тўғри чизикли бўлганлиги туфайли моддий нукта $\vec{r}$ радиус-вектор бўйлаб ҳаракат қиляпти, деб қараш мумкин (1.13-расм).



1.13-расм

Санок бошини O нуктада оламиз. Айтайлик, кузатишнинг дастлабки пайтида моддий нукта A нуктада бўлсин ва Δt вақт давомида у текис ҳаракат қилиб B нуктага келсин. Сон жиҳатдан AB кесмага тенг бўлган ва A дан B га томон йўналган $\Delta \vec{r}$ вектор кўчишни ифодалайди. У ҳолда моддий нуктанинг текис ҳаракатдаги тезлиги қуйидагига тенг бўлади:

$$\vec{v} = \frac{\Delta \vec{r}}{\Delta t}. \quad (1.20)$$

Агар моддий нуктанинг ҳаракати давомида унинг тезлиги ўзгариб турса ўртача тезлик деган тушунча киритилади. Масалан, поезд бир шаҳардан иккинчи шаҳарга боришда йўлнинг бир қисmini 20 м/с, иккинчи қисmini 30 м/с, учинчи қисmini эса 25 м/с тезлик билан босиб ўтган бўлса, унинг ўртача тезлиги сон жиҳатдан икки шаҳар орасидаги масофанинг шу масофани босиб ўтиш учун кетган вақтга нисбатига тенг бўлади. Шундай қилиб, *ўртача тезлик* деб кўчиш вектори $\Delta \vec{r}$ нинг шу кўчиш содир бўлиши учун кетган вақтга нисбати билан ифодаланадиган вектор катталиққа айтилади:

$$v_y = \frac{\Delta \vec{r}}{\Delta t}. \quad (1.21)$$

Бу ифода Δt нинг ҳар қандай қиймати учун ($t=0$ бўлган ҳолдан ташқари) тўғридир. Бу тўғри чизикли ҳаракатда (1.21) формуладаги

$\Delta \vec{r}$ кўчиш сон жиҳатдан босиб ўтилган йўлга тенгдир. Шунинг учун бу ифодани қуйдагича ёзиш мумкин:

$$v_s = \frac{\Delta s}{\Delta t} \quad \text{ёки} \quad v_s = \frac{s}{t}.$$

Моддий нуктанинг тезлиги ўзгариб турса, одатда оний тезлик деган тушунча киритилади. *Оний тезлик* вақт оралиғи чексиз кичик олинганда ўртача тезликнинг муайян t пайтдаги қийматиға тенг бўлади, яъни оний тезлик Δt нолга интилганда (1.21) ифода интиладиган қуйидаги лимитға тенг:

$$\vec{v} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \vec{r}}{\Delta t} = \frac{d\vec{r}}{dt} = \dot{\vec{r}}, \quad (1.22)$$

бу ерда $\vec{r}$ радиус-вектор $\vec{r}$ дан вақт бўйича олинган биринчи тартибли ҳосила белгисининг қисқача ёзилишидир. Демак, моддий нуктанинг оний тезлиги (муайян пайтдаги тезлиги) радиус-вектордан вақт бўйича олинган биринчи тартибли ҳосилаға тенг. $\vec{v}$ векторнинг йўналиши $\vec{r}$ нинг йўналиши билан бир хил бўлади. (1.22) формула кенг қамровли маъноға эға бўлиб, у эгри чизикли ҳаракат учун ҳам қўлланилади. Шунинг учун уни оний тезлик ёки ҳақиқий тезлик деб ҳам аталади.

Тўғри чизикли ҳаракатда $d\vec{r}$ векторнинг модули босиб ўтилган йўлга тенг бўлганлиғи туфайли (1.22) ни қуйидагича ёзиш мумкин:

$$v = \frac{ds}{dt} = \dot{s}, \quad (1.23)$$

яъни тезликнинг модули йўлдан вақт бўйича олинган биринчи даражали ҳосилаға тенгдир.

Моддий нуктанинг тўғри чизикли ҳаракати уч ўлчовли фазода ихтиёрий йўналишға эға бўлса $\vec{r}$ векторнинг Декарт координаталар системасидаги X, Y, Z ўқларға бўлган проекциялари орқали ифодаси $\vec{r} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$ бўлишини ҳисобға олсак, (1.22) га асосан тезлик вектори унинг координата ўқларидаги проекциялари орқали қуйидагича ифодаланади:

$$\vec{v} = \dot{x}\vec{i} + \dot{y}\vec{j} + \dot{z}\vec{k} = v_x\vec{i} + v_y\vec{j} + v_z\vec{k},$$

бу ерда $\vec{i}, \vec{j}$ ва $\vec{k}$ — координата ўқлари X, Y ва Z бўйлаб йўналган бирлик векторлар; $\dot{x} = v_x, \dot{y} = v_y, \dot{z} = v_z$ — тезлик векторларининг ўша ўқлардаги проекциялари. Демак, тезликнинг координата ўқларига проекциялари $\vec{r}$ векторнинг шу ўқларға проекцияларидан вақт бўйича олинган биринчи тартибли ҳосилаға тенг экан. (1.20), (1.21) ва (1.22) формулалардан кўриниб турибдики, СИ тизимида тезлик метр таксим секунд (м/с)ларда ўлчанади.

Тезланиш. Ҳаракат давомида тезлик вақт ўтиши билан ўзгариб турса, бундай ҳаракат нотекис ҳаракат бўлади. Нотекис ҳаракат тезланиш деган физикавий катталиқ билан тавсифланади. *Тезланиш* деб, тезликнинг бирлик вақт давомида ўзгаришини кўрсатувчи вектор катталиққа айтилади. Агар Δt вақт давомида

моддий нуктанинг тезлиги $\Delta \vec{v}$ га ўзгарса юқорида келтирилган мулоҳазаларга кўра, муайян пайтдаги тезланиш

$$\vec{a} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t} = \frac{d\vec{v}}{dt} = \ddot{\vec{v}} \quad (1.24)$$

тарзида ифодаланади. $\vec{v} = d\vec{r}/dt$ эканлигини ҳисобга олсак, охириги тенглик қуйидагича кўринишга эга бўлади:

$$\vec{a} = \frac{d^2 \vec{r}}{dt^2} = \ddot{\vec{r}}, \quad (1.25)$$

яъни тезланиш вектори тезлик векторидан вақт бўйича олинган биринчи тартибли ҳосилага ёки кўчишдан вақт бўйича олинган иккинчи тартибли ҳосилага тенг экан.

Охириги икки формуладан кўриниб турибдики, СИ тизимида тезланиш метр тақсим секунд квадрат (м/с^2) ларда ўлчанади.

Тезланувчан ҳаракатда $a > 0$ (яъни $dv/dt > 0$), секинланувчан ҳаракатда эса $a < 0$ бўлади. Тўғри чизикли ҳаракатда $a > 0$ бўлса, $\vec{a}$ нинг йўналиши ҳаракат йўналиши билан мосдир, $a < 0$ бўлса, $\vec{a}$ вектор ҳаракат йўналишига нисбатан қарама-қарши томонга йўналган бўлади. $\vec{a} = 0$ бўлса, $\vec{v} = \text{const}$ бўлади, бу ҳол моддий нуктанинг тезланишсиз, яъни текис ҳаракат қилаётганлигини ифодалайди.

Тезланиш векторини координата ўқларига проекциялари орқали қуйидагича ёзиш мумкин:

$$\vec{a} = \ddot{\vec{v}} = a_x \vec{i} + a_y \vec{j} + a_z \vec{k} \quad (1.26)$$

ёки

$$\vec{a} = \ddot{\vec{r}} = \ddot{x} \vec{i} + \ddot{y} \vec{j} + \ddot{z} \vec{k},$$

яъни тезланишнинг координата ўқлари бўйича олинган проекциялари $\vec{r}$ векторнинг шу ўқларга мос келган проекцияларидан вақт бўйича олинган иккинчи тартибли ҳосилага тенг экан.

Текис ҳаракат v тезлик билан содир бўлаётган бўлса, моддий нуктанинг dt вақт давомида босиб ўтган йўли (1.23) формулага асосан $ds = v dt$ бўлади. Бундан:

$$s = \int_0^t v dt. \quad (1.27)$$

Текис тезланувчан ҳаракатда $t=0$ пайтдаги бошланғич тезлик маълум бўлса, қандайдир t вақт ўтгандан кейинги тезлик қуйидагича ифодаланади:

$$v = v_0 \pm at. \quad (1.28)$$

(1.28) формулани (1.27) га қўйиб, уни $t=0$ дан t гача интегралласак, текис ўзгарувчан ҳаракатда босиб ўтилган йўл формуласига эга бўламиз:

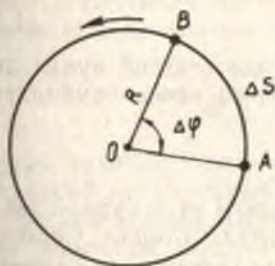
$$s = \int_0^t v dt = \int_0^t (v_0 \pm at) dt = v_0 t \pm \frac{at^2}{2}. \quad (1.29)$$

(1.28) ва (1.29) формулаларда мусбат ишора текис тезланувчан ҳаракатни, манфий ишора эса текис секинланувчан ҳаракатни ифодалайди.

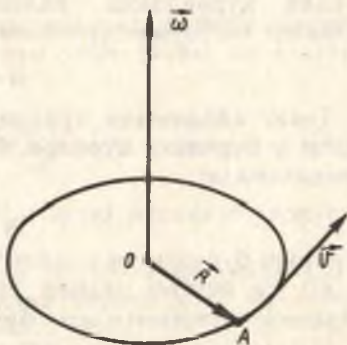
1.7-§. МОДДИЙ НУҚТАНИНГ АЙЛАНА БЎЙЛАБ ҲАРАКАТИ. БҲРЧАК ТЕЗЛИК ВА БҲРЧАК ТЕЗЛАНИШ

Моддий нукта радиуси R бўлган айлана бўйлаб ҳаракат қилаётган бўлсин. Унинг ҳаракатини тавсифлаш учун бурчак тезлик ва бурчак тезланиш деган тушунчалар киритилади. Ўзининг айланма ҳаракатида моддий нукта Δt вақт давомида A нуктадан B нуктага кўча (1.14- расм), у ўз траекторияси бўйлаб Δs масофани ($AB = \Delta s$) босиб ўтади; шу вақт оралиғида айлананинг (OA) радиуси $\Delta\varphi$ бурчакка бурилади. Куйидаги

$$\omega = \frac{\Delta\varphi}{\Delta t} \quad (1.30)$$



1.14-расм



1.15-расм

катталиқ Δt вақт оралиғидаги ўртача бурчак тезлик дейилади. Умуман, бурчак тезлик деб бурилиш бурчагидан вақт бўйича олинган биринчи тартибли ҳосиллага тенг бўлган вектор катталиқка айтилади:

$$\vec{\omega} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta\vec{\varphi}}{\Delta t} = \frac{d\vec{\varphi}}{dt} = \dot{\vec{\varphi}}. \quad (1.31)$$

$d\vec{\varphi}$ вектор $\vec{\omega}$ вектор билан бир томонга йўналган бўлиб, уларнинг йўналиши парма коидаси бўйича аниқланади: пармани моддий нуктанинг айланиш йўналишида бурасак, унинг илгариланма ҳаракат йўналиши $\vec{\omega}$ векторнинг йўналишини кўрсатади (1.15- расм). Шунга айтиш керакки, элементар бурчак $d\vec{\varphi}$ вектор катталиқ бўлиб, муайян φ бурчак эса скаляр катталиқдир. $d\vec{\varphi}$ бурчакни бурчак

чиш деб ҳам юритилади. Бурчак тезлик вектори (ω) нинг налиши шартли равишда аниқлангани учун бу векторни псевдо-вектор дейилади. Агар бурчак тезлик вақт ўтиши билан ўзгармаса ($\omega = \text{const}$) айланиш текис айланиш дейилади ва бу ҳаракат ланиш даври (T) ҳамда айланиш частотаси (ν) билан ифодаланади. **Айланиш даври** — моддий нуктанинг айлана бўйлаб тўла бир рта айланиши учун кетган вақтдир. Тўла айланишда (яъни $\Delta t = T$ лганда) моддий нукта O нукта атрофида $\varphi = 2\pi$ радиан (360°) рчакка бурилади. Шундай қилиб, тўла айланишда (1.30) формула йидаги кўринишни олади:

$$\omega = \frac{2\pi}{T}. \quad (1.32)$$

текис айланишда ω катталиқ айланишнинг доиравий (ёки циклик) стотаси дейилади. Бирлик вақт давомидаги айланишлар сонига ланиш частотаси (ν) дейилади, яъни

$$\nu = \frac{1}{T} = \frac{\omega}{2\pi}.$$

ндан кўринадикки, айланишнинг доиравий частотаси билан ланиш частотаси қуйидаги боғланишга эга:

$$\omega = 2\pi\nu. \quad (1.33)$$

Текис айланишда муайян t вақт оралигида моддий нукта аниқ ор φ бурчакка бурилса, бу бурчак (1.30) га асосан қуйидагича одаланади:

$$\varphi = \omega t. \quad (1.34)$$

илиш бурчаги $\Delta\varphi$ радианларда ўлчанганлиги учун бурчак тезлик (30) га асосан радиан тақсим секунд (рад/с)ларда ўлчанади. ланиш частотаси ν эса бир тақсим секунд (1/с)ларда ўлчанади. Моддий нуктанинг маълум вақт оралигида ўз траекторияси лананинг ёйи) бўйлаб ўтган йўли чизикли тезлик ва чизикли ланиш билан ифодаланади. 1.14-расмдан кўриниб турибдики, $\rightarrow 0$ бўлганда $\Delta s = R\Delta\varphi$ бўлади. Δs масофани моддий нукта Δt вақт омида ўтган бўлса, унинг чизикли тезлигининг модули

$$v = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta s}{\Delta t} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{R\Delta\varphi}{\Delta t} = R \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta\varphi}{\Delta t} = \omega R \quad (1.35)$$

ади. Демак, айлана бўйлаб текис ҳаракатда чизикли тезлик айлана-г радиусига мутаносиб (пропорционал) экан. Чизикли тезлик гор катталиқ бўлиб, унинг йўналиши қуйидагича аниқланади: вақт оралиғини чексиз кичик қилиб олсак, A нукта B нуктага сиз яқинлашади (1.14-расм) ва айлана бўйлаб ҳаракатланаёт-моддий нуктанинг кўчиш вектори ($\Delta \vec{r}$) бу нукталарга ўткан уринма билан устма-уст тушади. Демак, чизикли тезлик $= \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \vec{r}}{\Delta t}$) нинг йўналиши 1.15-расмда кўрсатилгандек траекто-

рия (айлана)га уринма равишда ҳаракат томонга йўналган. (1.35) формула вектор кўринишда қуйидагича ёзилади:

$$\vec{v} = [\omega \vec{R}], \quad (1.36)$$

яъни айланма ҳаракатдаги чизикли тезлик бурчак тезлик вектори билан радиус-вектор $\vec{R}$ нинг вектор кўпайтмасига тенгдир.

Вакт ўтиши билан ω нинг қиймати ўзгариб борса (нотекис ҳаракат), бу ўзгариш бурчак тезланиш деган вектор катталиқ билан ифодаланади:

$$\vec{\epsilon} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \vec{\omega}}{\Delta t} = \frac{d\vec{\omega}}{dt} = \dot{\vec{\omega}}. \quad (1.37)$$

Бу ифодани (1.31)га асосан қуйидагича ёзиш мумкин:

$$\vec{\epsilon} = \frac{d^2 \vec{q}}{dt^2}. \quad (1.38)$$

яъни бурчак тезланиш бурчак тезликдан вақт бўйича олинган биринчи тартибли ҳосилага ёки бурилиш бурчагидан вақт бўйича олинган иккинчи тартибли ҳосилага тенг.

Чизикли тезланиш чизикли тезликдан вақт бўйича олинган биринчи тартибли ҳосилага тенг бўлгани учун (1.36) ва (1.38)га асосан қуйидагига эга бўламиз:

$$a = \frac{dv}{dt} = \frac{d(\omega R)}{dt} = R \frac{d\omega}{dt} = R \frac{d^2 q}{dt^2} = R\epsilon. \quad (1.39)$$

Демак, чизикли тезланиш ($\epsilon = \text{const}$ бўлганда) айланиш радиусига мутаносиб катталиқдир.

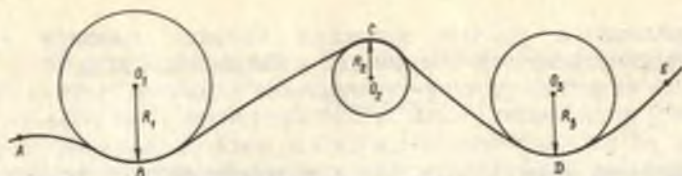
Айлана бўйлаб содир бўлаётган текис тезланувчан ҳаракатда Δt вақт давомида моддий нукта q бурчакка бурилади ва бу бурчак (1.29)га кўра қуйидагича ифодаланади:

$$q = \omega_0 t \pm \frac{\epsilon t^2}{2}, \quad (1.40)$$

бу ерда ω_0 — бошланғич бурчак тезлик.

1.8- §. ЭГРИ ЧИЗИҚЛИ ҲАРАКАТДА ТЕЗЛИК ВА ТЕЗЛАНИШ. МАРКАЗГА ИНТИЛМА ВА УРИНМА ТЕЗЛАНИШЛАР

Юқорида айтиб ўтилганидек, моддий нуктанинг траекторияси эгри чизикдан иборат бўлса, бу ҳаракат эгри чизикли дейилади. Эгри чизикли ҳаракатда тезлик векторининг модули ўзгариши билан бир қаторда унинг йўналиши ҳам ўзгаради. Тезлик вектори йўналишининг ўзгариши «траекториянинг эгрилиги» деб аталувчи катталиқ билан ўзвий боғлиқдир. «Траекториянинг эгрилиги» деган тушунчани аниқроқ тасаввур қилиш учун моддий нуктанинг бирор



1.16-расм

$ABCDE$ дан иборат эгри чизикли траекториясини кўриб чиқайлик (1.16-расм).

Траекториянинг ҳамма нукталари бир текисликда (расм текислигида) ётган бўлсин. Ҳамма нукталари бир текисликда ётган траектория *ясси траектория* дейилади. Расмдан кўриниб турибдики, траекториянинг B , C ва D нукталар атрофидаги алоҳида қисмлари радиуслари мос равишда R_1 , R_2 ва R_3 бўлган айланаларнинг ёйлари билан устма-уст тушаяпти. Бинобарин, траекториянинг B нуктаси атрофидаги жуда кичик қисмининг эгрилиги R_1 радиус билан, C нуктаси атрофидаги қисмининг эгрилиги R_2 радиус билан (ва х. к.) аниқланади ва мазкур R_1 , R_2 ҳамда R_3 катталиклар траекториянинг мос нукталаридаги эгрилик радиуслари дейилади.

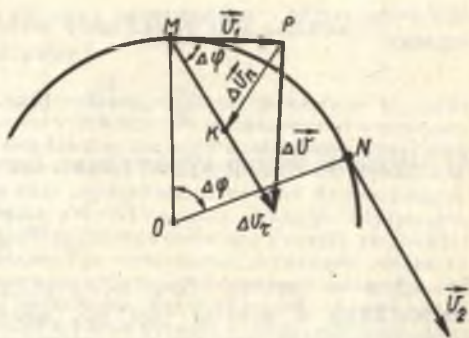
Шуни қайд қилиш керакки, траектория айланадан иборат бўлган ҳолда унинг эгрилик радиуси айлананинг радиуси демакдир. Траекториянинг мос соҳаларидан R_1 , R_2 , R_3 ва ҳоказо масофада ётган O_1 , O_2 , O_3 ва ҳоказо нукталар траекториянинг шу соҳаларидаги эгрилик марказлари деб аталади.

Эгрилик радиусига тескари бўлган катталик $C = \frac{1}{R}$ траекториянинг шу радиусга мос келган қисмининг эгрилиги деб аталади. Демак, эгрилик радиуси қанчалик кичик бўлса траекториянинг шу қисмининг эгрилиги шунчалик катта бўлади.

Келтирилган мулоҳазалардан шундай хулоса қилиб чиқадики, ихтиёрий шаклдаги траекториянинг алоҳида қисмларини R радиусга мос келувчи айлананинг ёйи бўйлаб бўлаётган ҳаракат траекторияси деб қараш мумкин.

Умумий ҳолда ихтиёрий шаклдаги эгри чизикли траектория бўйлаб ҳаракат қилаётган моддий нуктанинг тезлиги сон қиймати бўйича ҳам, йўналиши бўйича ҳам ўзгариши мумкин. Тажрибаларнинг кўрсатишича, эгри чизикли ҳаракатда тезлик вектори ҳамма вақт траекторияга уринма равишда ҳаракат томонга йўналган бўлади. Фараз қилайлик, моддий нукта эгри чизикли траектория бўйлаб ҳаракат қилиб, Δt вақт давомида Δs масофани ўтиб, M нуктадан N нуктага келсин ва шу вақт оралиғида унинг тезлиги, 1.17-расмда кўрсатилганидек, $\vec{v}_1$ дан $\vec{v}_2$ га ўзгарган бўлсин. Δt вақт давомида тезликнинг сон қиймати ва йўналиши бўйича ўзгаришини аниқлаб олиш учун қуйидагича иш кўрамыз: $\vec{v}_1$ векторни ўзига параллел равишда M нуктага кўчирамыз ва $\vec{v}_1$ ҳамда $\vec{v}_2$ векторларнинг учларини $\Delta \vec{v}$ вектор билан туташтирамыз. Векторларни айириш қондасига асосан $\Delta \vec{v}$ вектор $\vec{v}_2$ ва $\vec{v}_1$ векторларнинг айирмасидан

иборат. Унинг йўналиши ҳаракат йўналиши билан мос эмас. Уни траекторияга ўринмалар ($\vec{v}_1$ ва $\vec{v}_2$ йўналишлар бўйича) ва унга тик (нормал) йўналишларга мос келувчи иккита ташкил этувчиларга ажратамиз. Бунинг учун кўчирилган $\vec{v}_2$ вектор бўйлаб узунлиги $\vec{v}_1$ векторнинг модулига тенг бўлган MK кесмани ажратамиз ва P нуктадан K нуктага $\Delta \vec{v}_n$ векторни ўтказамиз.



1.17-расм

Векторларни қўшиш қоида-сига асосан $\Delta \vec{v}$ вектор $\Delta \vec{v}_t$ ва $\Delta \vec{v}_n$ векторларнинг вектор йиғиндисидан иборат бўлади, яъни

$$\Delta \vec{v} = \Delta \vec{v}_t + \Delta \vec{v}_n. \quad (1.41)$$

Юқоридаги расмдан кўриниб турибдики, $\Delta \vec{v}$ векторнинг $\Delta \vec{v}_t$ ташкил этувчиси Δt вақт давомида тезликнинг сон қийматининг ўзгаришини кўрсатади. Маълумки, вақт бирлиги ичида тезликнинг ўзгариши тезланишни ифодалайди. Тезликнинг сон қийматининг бирлик вақт давомида ўзгариши уринма (тангенциал) тезланиш дейилади ва a_t билан белгиланади. Уни Δt нолга интилган ҳол учун қуйидагича аниқлаймиз:

$$a_t = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \vec{v}_t}{\Delta t} = \frac{d\vec{v}_t}{dt}. \quad (1.42)$$

Δt нолга интилганда унинг йўналиши $\vec{v}_1$ векторнинг M нуктадаги йўналишига мос келади.

Энди (1.41) формуладаги $\Delta \vec{v}$ векторнинг иккинчи ташкил этувчиси $\Delta \vec{v}_n$ нимани ифодалашини батафсил қараб чиқайлик. Бунинг учун юқорида мулоҳаза юритганимиздек Δt вақт оралиғини жуда қисқа оламиз, яъни уни нолга интилтирамиз. Δt нолга интилса MN ёйга таяниб турувчи марказий бурчак ҳам нолга интилиб, бу ёй M ва N нукталарни туташтирувчи ватар (ватар расмда кўрсатилмаган) билан устма-уст тушади. Бу ватар тенг ёнли учбурчак ΔMON нинг асосидир. Шунингдек, PMK учбурчак ҳам тенг ёнлидир. Бу учбурчаклар ўхшаш учбурчаклардир, чунки уларнинг мос томонлари ўзаро тик. Δt вақт оралиғи нолга интилган ҳол учун $\vec{v}_1 \approx \vec{v}_2 = \vec{v}$ деб қабул қиламиз ва учбурчакларнинг ўхшашлигидан қуйидагига эга бўламиз:

$$\frac{|MN|}{R} = \frac{\Delta v_n}{v}. \quad (1.43)$$

$MN = \Delta s = v \Delta t$ эканлигини ҳисобга олиб, (1.43)ни қуйидагича ёзамиз:

$$\frac{v \Delta t}{R} = \frac{\Delta v_n}{v} \quad \text{ёки} \quad \frac{\Delta v_n}{\Delta t} = \frac{v^2}{R},$$

бу ифодани вектор кўринишида ёзамиз:

$$\frac{\Delta \vec{v}_n}{\Delta t} = \frac{v^2}{R} \vec{n},$$

бу ерда $\vec{n}$ вектор $\Delta \vec{v}_n$ йўналишдаги бирлик вектор. Δt нолга интилганда $\vec{n}$ вектор (ва $\Delta \vec{v}_n$ вектор) $\vec{v}_1$ векторга тик равишда траекториянинг эгрилик марказига томон йўналади. Шунинг учун бу ифоданинг лимити

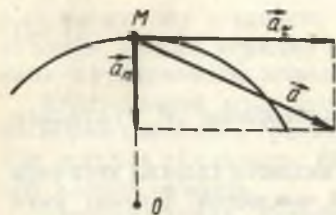
$$\vec{a}_n = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \vec{v}_n}{\Delta t}$$

марказга интилма тезланиш дейилади ва у

$$\vec{a}_n = \frac{v^2}{R} \vec{n} \quad (1.34)$$

тарзда ҳам ифодаланади. Юқорида айтилганидек, бу тезланиш эгри чизикли ҳаракатда вақт бирлиги ичида тезлик векторининг йўналиш бўйича ўзгаришини ифодалайди. Демак, марказга интилма тезланиш сон жиҳатдан чизикли тезликнинг квадратига мутаносиб ва траекториянинг эгрилик радиусига тескари мутаносибдир.

Мисол тариқасида шуни айтиш керакки, тўғри чизикли ҳаракат траекториясининг эгрилиги нолга тенг (эгрилик радиуси чексиз) бўлганлиги учун бундай ҳолда марказга интилма тезланиш нолга тенг бўлади. Агар моддий нукта ўзгармас бурчак тезлик билан, яъни айлана бўйлаб ўзгармас чизикли тезлик билан ҳаракат қилаётган бўлса, бу ҳаракат факат марказга интилма тезланиш билан аниқланади,



1.18-расм

чунки бу ҳолда уринма тезланиш нолга тенг.

Тўлиқ тезланиш (1.41) формулага асосан уринма ва марказга интилма тезланишларнинг вектор йиғиндисига тенг бўлади:

$$\vec{a} = \vec{a}_t + \vec{a}_n. \quad (1.45)$$

1.18-расмдан кўрииб турибдики

$$a^2 = a_t^2 + a_n^2. \quad (1.46)$$

яъни тўла тезланиш модулининг квадрати уринма ва марказга интилма тезланишлар модуллари квадратларининг йиғиндисига тенг бўлади.

1.9-§. ҲОСИЛА ВА ИНТЕГРАЛНИНГ ФИЗИКАВИЙ МАСАЛАЛАРГА ТАТБИҚИ

Ҳосила тушунчаси соф математикавий нуктаи назардан факатгина узлуксиз функциялар учун, аниқроғи, функцияларнинг узлуксизлик соҳасидагина мазмунга эга. Физикада ихтиёрий физикавий катталиқ бир ёки бир неча катталиқларнинг функцияси сифатида қаралиши мумкин. Масалан, жисм босиб ўтган йўл вақтнинг функцияси, яъни ҳаракатдаги жисмнинг босиб ўтган йўли ҳаракатланиш вақтига боғлиқ бўлади. Бу боғланиш ошкор бўлмаган кўринишда $s=s(t)$ шаклда ёзилади. Шунингдек, ҳаракат тезлиги ва тезланиши ҳам вақтнинг функцияси сифатида $v=v(t)$ ва $a=a(t)$ кўринишда ёзилиши мумкин. Баъзи физикавий катталиқларни, жумладан, тезлик ва тезланишни ҳам координаталарнинг функцияси сифатида ифодалаш мумкин. Бундай катталиқларга энг оддий мисол — жисм зичлигидир. Ҳақиқатан ҳам, умумий ҳолда жисм зичлиги ҳажмнинг турли бўлакларида турлича бўлиши мумкин. Масалан, ҳаво молекулаларининг зичлиги оддий шароитда Ер сиртига яқин жойлашган қатламларда каттарок бўлиб, баландлик ортган сари камая боради. Агар координаталар тизимининг Ер сиртига тик йўналган ўқини Z орқали белгиласак, бу боғланиш функционал кўринишда

$$\rho=\rho(z)$$

каби ёзилади. Жисмларнинг зичлиги ҳажмга боғлиқ бўлгани учун умумий ҳолда $\rho=\rho(x, y, z)$ функция ёрдамида аниқланади.

Энди зичлик тушунчаси воситасида физикавий масалаларда ҳосила тушунчасининг ишлатилиш мазмунини қараб чиқайлик. Таърифга асосан, жисмнинг ўртача зичлиги унинг ҳажм бирлигига тўғри келувчи массасига сон жиҳатдан тенг, яъни

$$\rho_v = \frac{m}{V}.$$

Агар бизни бирор элементар ҳажмдаги зичлик кизиқтирса,

$$\rho = \frac{\Delta m}{\Delta V}$$

формуладан фойдаланамиз; бунда Δm — элементар ҳажм (ΔV) даги масса.

Математикавий нуктаи назардан жисмнинг бирор бир «нукта»даги зичлиги

$$\rho = \lim_{\Delta V \rightarrow 0} \frac{\Delta m}{\Delta V} = \frac{dm}{dV}$$

формула билан, яъни жисм массасидан ҳажм бўйича олинган ҳосила сифатида аниқланиши лозим. Зичликнинг ҳосилага асосланган бу таърифидан фойдаланиш учун қаралаётган жисмни «узлуксиз муҳит» деб қараш, яъни жисм массаси унинг ҳажми бўйича узлуксиз тақсимланган деб қараш керак бўлади. Жисм тузилишининг «узлуксиз муҳит» моделидан фойдаланиб физиканинг кўпгина (масалан, аэродинамика, каттик жисмларнинг қайишқоқлик асослари ва ш.к.) масалаларини муваффақиятли ҳал қилиш мумкин. Аслида эса жисмлар узлуксиз эмас, жисмларни ҳосил қилувчи заррачалар орасидаги ўртача масофа шу зарраларнинг геометрик ўлчамларидан бир неча марта катта бўлиши мумкин. Математикавий тил билан айтганда, масса ҳажмнинг узлуксиз функцияси эмас. Ҳақиқатан, ҳатто каттик жисмларда ҳам асосий масса кристалл панжаранинг «туғунлари»да жойлашган бўлиб, панжаранинг ичи амалда «бушлик»дан иборат бўлади. Шунинг учун агар биз қараётган ҳажм элементи ΔV кристалл панжара туғунлари орасидаги фазода жойлашган бўлса, бу ҳажмдаги Δm масса нолга тенг бўлади. Газлар ва суюқликларда эса масала янада мураккаблашади. Бу ҳолда молекулаларнинг бетартиб иссиқлик ҳаракати туфайли муайян ҳажм элементидаги молекулалар сони ва демак масса ҳам, вақт давомида ниҳоятда тез ҳаmda бетартиб ўзгариб туради. Шу сабабдан

$$\lim_{\Delta V \rightarrow 0} \frac{\Delta m}{\Delta V}$$

лимит умуман ҳеч қандай физикавий мазмунга эга бўлмайди. $\Delta m/\Delta V$ катталиқ физикавий мазмунга эга бўлиши учун ΔV ҳажм етарли даражада кичик бўлиши билан бирга ундаги молекулалар (ёки атомлар) сони етарли даражада кўп бўлиши керак. Инобарин, бу ҳажмдаги массанинг ўртача қиймати ҳақида муайян фикр юритиш мумкин бўлиши керак. Амалда шундай бўлиши, яъни бир-бирига зид икки талабнинг бир вақтда қондирилиши мумкинми? Бу саволга жавоб бериш учун зичлиги нисбатан кам бўлган оддий шаронгтаги газни олиб қарайлик. Маълумки, оддий шаронгта 1 см^3 ҳажмда $3 \cdot 10^{19}$ тага яқин газ молекуласи бўлади. Агар $\Delta V = 10^{-10} \text{ см}^3$ бўлса, бу ҳажмда таъминан $3 \cdot 10^9$ та молекула жойлашган бўлади ва бу ҳажмдаги массанинг ўртача қиймати ҳақида бемалол аниқ мулоҳаза юритиш мумкин.

Иккинчи томондан, 10^{-10} см^3 ҳажм одатдаги макроскопик жисм ҳажмига нисбатан «нуқта» деб қаралиши мумкин. Шунга қўра, физикада зичлик математикадаги каби

$$\rho = \frac{dm}{dV}$$

кўринишида ифодаланар экан, бунда dV катталиқнинг юқорида баён қилинган мазмундаги чекли катталиқ эканлиги назарда тутилади.

Математикавий нуқтан назардан жисмнинг бирор ҳажм элементидаги зичлигини $\rho(\Delta V_i) = \frac{\Delta m_i}{\Delta V_i}$ кўринишида ёзиш тўғри бўлади. Юқорида айтганимиздек, бу ҳолда

$\Delta V_i \rightarrow 0$ бўлганда $\Delta m_i/\Delta V_i$ нисбат аниқ бир қийматга интилмайди (лимит мавжуд эмас).

Агар ΔV ни чекли кичик катталиқ десак, $\Delta m/\Delta V$ катталиқ берилган жисм учун шу ҳажм элементида вақт давомида ўзгармай қолувчи хоссаларидан бири бўлган зичлиқни ифодалайди.

Шуни алоҳида таъкидлаш лозимки, массадан ҳажм бўйича (физикавий мазмунда) ҳосила олишда ҳажмнинг чексиз кичик орттирмаси ўрнига чекли кичик орттирмасидан фойдаланиш ҳисоблашда ҳатоликларга олиб келмайди, аксинча, $\Delta V \rightarrow 0$ деб қаралганда келиб чиқувчи қатор ҳатоликларни бартараф қилиб, математикавий ифодага физикавий мазмун беради.

Энди ҳосила ва механикавий тезлик тушунчалари орасидаги боғланишни қараб чиқайлик. Таърифга асосан $V_y = \frac{s}{t}$. Агар бирор Δt вақт давомидаги ўртача тезлиқни

ҳисоблаш керак бўлса, $V_y = \Delta s/\Delta t$ формуладан фойдаланилади. Агар Δt вақт етарли даражада кичик бўлиб, бу вақт оралиғида тезлиқни ўзгармас деб қараш мумкин бўлса, тезлиқнинг бу қийматини Δt вақт оралиғида ётувчи ихтиёрий t_0 пайтдаги оний тезлик деб қараш мумкин. Шу сабабли математикада тезлиқнинг оний қиймати учун

$$v = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta s}{\Delta t} = \frac{ds}{dt} = \dot{s}$$

лимит қабул қилинади. Аммо амалда бу лимит мавжудми? Бунини аниқлаш учун физикавий катталиқларнинг умумий хусусиятларини қараб чиқиш қийин. Маълумки, ҳар қандай физикавий катталиқ ўлчашлар воситасида аниқланади. Хусусан, тезлиқнинг бирор вақт оралиғидаги ўртача қийматини аниқлаш учун ҳаракат давом этган вақт оралиғи ва шу вақт ичида босиб ўтилган йўлни ўлчаш лозим. Ҳар қандай ўлчаш эса ўлчаш асбобларининг хусусиятлари ва ўлчаш шаронг билан белгиланувчи ҳатоликлардан холи бўлиши мумкин эмас. Хусусан, $\Delta t \rightarrow 0$ бўлган вақт оралиғини исталган усул билан аниқ ўлчаб бўлмайди, чунки геометрик нуқта фазовий ўлчамларга эга бўлмаганидек, вақт пайти (моменти) вақт оралиғи ўлчамига эга эмас. Демак, математикавий нуқтан назардан қатъий қаралса $\lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta s}{\Delta t}$ мавжуд эмас. Агар Δt

етарли даражада кичик, аммо чекли деб қаралса $\Delta s/\Delta t$ нисбат муайян физикавий мазмунга эга бўлган тезлик тушунчасини аниқ ифода қилади.

Ихтиёрий катталиқ $f(y)$ ва аргумент y нинг чекли орттирмалари (Δf ва Δy лар)нинг $\Delta f/\Delta y$ нисбати f' ҳосилани етарли даражада аниқ ифода қилса, физиклар Δf ва Δy

катталикларни чексиз кичик деб, аннкроғи физикавий чексиз кичик миқдорлар деб атайдилар.

Маълумки, дифференциал тушунчаси чексиз кичик орттирма мазмунига эга. Модомики, физикавий катталикларнинг математикавий мазмундаги чексиз кичик орттирмаси мавжуд эмас экан, демак уларнинг математикавий мазмундаги дифференциали ҳақида гапириш мумкин эмас. Аммо физикада физикавий нуқтаи назардан чексиз кичик деб қараш мумкин бўлган орттирмалар учун ҳам df ва dy белгилашлардан фойдаланилади. Худди шунингдек, физикавий катталикларни ифодаловчи функция ва аргументлар орттирмалари нисбатининг аргумент орттирмаси нолга интилгандаги лимити деярли барча ҳолларда мавжуд бўлмаганлигидан физикада ҳосила сифатида етарли даражада кичик қилиб олинган орттирмалар нисбатидан фойдаланилади ва бу ҳосила

$$f' = \frac{df}{dy}$$

каби белгиланади. Бу ўринда физикавий катталиклар учун

$$\frac{df}{dy} \neq \lim_{\Delta y \rightarrow 0} \frac{\Delta f}{\Delta y}$$

эканлигини ёдда тутиш лозим.

Математика ва физика фанларида ишлатилувчи ҳосила тушунчалари мазмун жиҳатидан фарқ қилганлари каби интеграл тушунчаси ҳам ҳар икки ҳолда турлича мазмунга эгадир. Математикада интеграллаш амали

$$\lim_{\Delta y \rightarrow 0} \sum_{i=1}^{\infty} f(y_i) \Delta y_i$$

лимитга ўтиш сифатида таърифланади, яъни

$$\lim_{\Delta y \rightarrow 0} \sum_{i=1}^{\infty} f(y_i) \Delta y_i = \int_a^b f(y) dy.$$

Аммо физикада $\Delta y \rightarrow 0$ катталикни аниқлаш (ўлчаш) мумкин эмас. Қолаверса, $f(y_i)$ қиймат умуман мавжуд бўлмаслиги ҳам мумкин. Шу сабабли $f(y)$ бирор физикавий катталикни ифодалаганда қаралаётган лимит кўп ҳолларда мавжуд бўлмайди.

Агар Δy_i етарли даражада кичик, лекин аргументнинг шу қийматлари оралиғида $f(y)$ функциянинг ўртача қиймати ҳақида фикр юрнтиш мумкин бўлган даражада катта бўлса $\sum_{i=1}^{\infty} f(y) \Delta y_i$ йиғинди муайян физикавий мазмунга эга бўлади. Шунга кўра

физикада интеграл йиғиндининг лимити сифатида эмас, балки етарли даражада кичик бўлган жуда кўп қўшилувчиларнинг йиғиндисини сифатида аниқланади, яъни:

$$\int_a^b f(y) dy = \sum_{i=1}^{\infty} f(y_i) \Delta y_i.$$

Хусусан, агар $f(y)$ функция тезликнинг вақтга боғлиқлигини ифодаласа, $f(y) = v(t)$ бўлади; у ҳолда таърифга асосан Δt вақт оралиғида босиб ўтилган йўл

$$\Delta s_i = v_i \Delta t_i$$

формула билан аниқланади. Агар бирор етарли даражада катта вақт оралиғида босиб ўтилган йўлни ҳисобламоқчи бўлсак, табийий равишда, элементар вақтлар оралиқларида босиб ўтилган йўлларнинг йиғиндисини олишимиз керак, яъни *

$$s = \sum s_i = \sum v_i \Delta t_i.$$

* Бу ва бундан кейинги ўринларда йиғинди $\sum$ кўринишда берилган бўлса, $\sum_{i=1}^n$ мазмунда тушунилсин.

Умумий ҳолда тезлик вақт давомида ўзгариб бораётганидан, ҳисоблаш тўғри бўлиши учун Δt_i вақт оралиғини шундай танлашимиз керакки, бу ораликда тезлик деярли ўзгармай қолсин. Бу ҳолда

$$\sum_i v_i \Delta t_i = \int_{t_1}^{t_2} v(t) dt$$

тенглик ўринли бўлади. Демак,

$$s = \int_{t_1}^{t_2} v(t) dt.$$

Физикада интеграллаш амалидан физикавий катталикларнинг ўртача қийматларини ҳисоблашда ҳам фойдаланилади. Ҳақиқатан ҳам маълумки, ўртача тезлик юқорида кўрсатилгандек

$$v_{\text{ср}} = \frac{s}{t_2 - t_1}$$

формула билан ҳисобланади. Аммо s нинг ифодасини интеграл ёрдамида ёзсак, бу формула

$$v_{\text{ср}} = \frac{1}{t_2 - t_1} \int_{t_1}^{t_2} v(t) dt$$

кўринишга ўтади. Ихтиёрий $f(y)$ физикавий катталиқнинг $(y_2 - y_1)$ ораликдаги ўртача

қиймати $f_{\text{ср}} = \frac{1}{y_2 - y_1} \int_{y_1}^{y_2} f(y) dy$ формула билан ҳисобланади. Масалан, $f = \rho$, $y = V$

бўлсин. У ҳолда $\rho_{\text{ср}} = \frac{1}{V} \int_0^V \rho(v) dV$ бўлади.

Шундай қилиб, математика амалларини физика масалаларига расман қўллашда формулаларнинг шакли ўзгармаса ҳам, уларнинг мазмуни маълум даражада ўзгаради. Бундай ўзгаришлар физикавий масалани ечишни қулай кўринишга келтириш учун сун'ий равишда эмас, балки физика қонунлари ва ҳодисаларининг моҳиятидан келиб чиқиб, табиий равишда амалга оширилади.

1.10- §. ЭРКИНЛИК ДАРАЖАЛАРИ СОНИ. УМУМЛАШГАН КООРДИНАТАЛАР

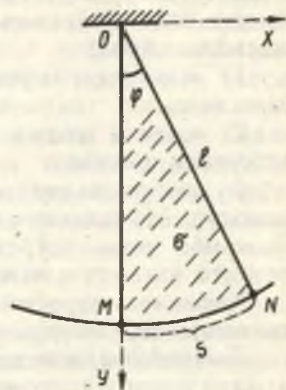
Моддий нукта (жисм)ларнинг ҳаракатини ва исталган пайтда уларнинг фазодаги вазиятини тавсифлашда эркинлик даражалари сони деган тушунча киритилади. Моддий нуктанинг фазодаги ҳолатини тўлиқ аниқлашга имкон берувчи бир-бирига боғлиқ бўлмаган (мустақил) катталиклар сони унинг *эркинлик даражалари сони* дейилади.

Қуйидаги мисоллар эркинлик даражалари сонининг моҳиятини очишга имкон беради: моддий нуктанинг фазодаги вазияти унинг учта координатаси (x, y, z) орқали аниқланиши мумкин. Демак, моддий нуктанинг эркинлик даражалари сони 3 га тенг. Муайян шароитда моддий нуктанинг қўчиши чекланган бўлиши ҳам мумкин. Бильярд шарининг ҳаракатини олиб қарасак, у фақат текисликда ҳаракат қилади ва унинг исталган пайтдаги вазияти иккита

катталиқ — x, y координаталар орқали ифодаланади (учта — x, y, z координатадан фақат 2 таси x ва y мустақилдир), яъни бу шарнинг эркинлик даражалари сони 2 га тенг. Жисмнинг олдиндан берилган траектория бўйлаб ҳаракатини олиб карасак, унинг исталган пайтдаги вазияти шу траектория бўйлаб ўтилган йўл узунлиги билан аниқланади (масалан, поезд ёки трамвайнинг ҳаракати); бу ҳолда эркинлик даражалари сони 1 га тенг. Моддий нуктанинг фазодаги ҳаракатини чекловчи воситалар *боғловчилар* деб аталади.

Умумий ҳолда N та моддий нуктадан иборат тизимни олиб қарайлик. Бу моддий нукталар бир-бирига нисбатан ихтиёрий йўналишда кўча олсалар бундай тизимнинг вазиятини аниқлаш учун $3N$ та координаталар ($x_1, x_2, \dots, x_N, y_1, y_2, \dots, y_N, z_1, z_2, \dots, z_N$) ни билиш керак бўлади, яъни унинг эркинлик даражалари сони $3N$ га тенгдир. N чексиз катта сон билан ифодаланса тизимнинг вазиятини координаталар воситасида чекли равишда аниқлаб бўлмайди. Бундан ташқари, тизимнинг вазиятини координаталар орқали ифодалаш ҳамма вақт ҳам қулай бўлавермайди. Лекин кўпчилик ҳолларда тизимнинг фазодаги вазиятини бир-бирига боғлиқ бўлмаган чекли катталиқлар ёрдамида аниқлаш мумкин. Бунинг сабаби (юқоридаги мисолларда кўрганимиз каби) шундаки, ҳаракат эркинлиги чекланганда эркинлик даражаларининг сони камаяди ва тизимдаги барча моддий нукталарнинг вазиятини аниқлаш учун камроқ координаталарни (ёки катталиқларни) билиш етарли бўлади. Масалан, тизимдаги N та моддий нуктанинг K таси ўзаро бир-бири билан боғланишда бўлса, бундай тизимнинг эркинлик даражалари сони K тага камаяди ва $S = 3N - K$ бўлади. Бундай координаталар ўрнида исталган ўлчамга эга бўлган ва мақсадга мувофиқ равишда танланган катталиқлар қўлланиши учун «умумлашган координаталар» деган тушунча киритилади. Тизимнинг фазодаги вазиятини аниқлайдиган ва мақсадга мувофиқ равишда танлаб олинган, бир-бирига боғлиқ бўлмаган катталиқлар тизимнинг *умумлашган координаталари* дейилади. Умумлашган координаталар $q_i (i = 1, 2, 3, \dots)$ билан белгиланади.

Эркинлик даражалари сони $S = 3N - K$ бўлган тизим (система)нинг вазияти S та умумлашган координаталар орқали ифодаланади. Умумлашган координаталар сифатида ихтиёрий физикавий катталиқлар олинishi мумкин (кесма узунлиги, ёй узунлиги, оғиш бурчаги, юзанинг сатҳи ва ҳоказолар). Масалан, ясси математикавий тебрангич (маятник, бир текисликда тебратувчи тебрангич)нинг ихтиёрий пайтдаги вазиятини (1.19- расм) битта умумлашган координата орқали бериш мумкин. Бу ерда XU текислик ва иппнинг узунлиги (l) ҳара-



1.19-расм

катни чекловчи воситалардир. q сифатида бурилиш бурчаги ёки ёй узунлиги $MN = S$ ёхуд $OMNO$ га тенг юза (σ) олинishi мумкин. Ҳар ҳолда тебрангичнинг мусбат ва манфий (ўнг ва чан) томонга четланиши кўрсатилиши керак, акс ҳолда q катталики бир маъноли бўлмай қолади.

Умумлашган координаталарнинг вақт бўйича ҳосилалари — $\dot{q}_1, \dot{q}_2, \dots, \dot{q}_n$ умумлашган тезликлар дейилади. Масалан, q — чизикли катталики бўлса, $\dot{q}$ — чизикли тезлик, q —бурилиш бурчаги бўлса, $\dot{q}$ — бурчак тезлики ва ҳ. к. бўлади.

Мутлақ каттик жисмнинг фазодаги вазиятини тавсифлаш учун унинг бир тўғри чизикда ётмаган учта нуктасининг вазиятини аниқлаш кифоя. Бу нукталарни фикран A, B ва C деб белгиласак, уларнинг исталган пайтдаги вазиятлари 9 та ($x_A, y_A, z_A, x_B, y_B, z_B, x_C, y_C, z_C$) координаталар орқали берилади. Лекин нукталар орасидаги мос равишда олинган AB, BC ва AC кесмаларнинг узунликлари ўзгармасдир. Яъни A, B ва C нукталарнинг бир-бирига нисбатан ҳаракатини чекловчи боғланишлар қўйилган AB, BC ва AC кесмалардан иборат боғланишлар сони 3 га тенг бўлиб, ҳаракатланаётган каттик жисмнинг эркинлик даражалари сонини учтага камайтиради. Демак, мутлақ каттик жисмнинг эркинлик даражалари сони 6 га тенг.

И Б О Б

МОДДИЙ НУҚТАЛАР ДИНАМИКАСИ

2.1-§. ДИНАМИКАНИНГ АСОСИЙ ВАЗИФАСИ. НЬЮТОН МЕХАНИКАСИДА ҲОЛАТ ТУШУНЧАСИ

Механиканинг кинематика қисмида ҳаракат қонуналарини ўрганишни бу ҳаракатларни юзага келтирган сабаблар билан боғламаган ҳолда олиб борилди. Механиканинг динамика бўлимида эса жисмлар ҳаракатини мазкур ҳаракатни юзага келтирувчи сабаблар моҳияти билан боғлаб ўрганилади. Динамиканинг вазифаси асосан икки қисмдан иборат:

1) жисм ҳаракати маълум бўлса унга таъсир этувчи кучни аниқлаш;

2) жисмга таъсир этувчи куч маълум бўлган тақдирда ҳаракат қонунини аниқлаш.

Бу мулоҳазалардан ҳар қандай ҳаракат куч таъсири остида мавжуд бўлиши мумкин, деган хулоса келиб чиқмаслиги лозим. Тажриба шуни кўрсатадики, куч таъсири остида жисмларнинг тезлиги ўзгаради, яъни улар тезланиш оладилар.

Ҳаракат жараёнида моддий нукта (ёки моддий нукталар гизими)нинг* координаталари, яъни радиус-вектори ўзгаради.

Тажриба кўрсатадики, моддий нуктанинг берилган вақтдаги ҳолати унинг радиус-вектори r ва тезлиги v билан, яъни унинг x, y, z координаталари ҳамда координата ўқлари бўйича тезлигининг

* Жисм тушунчаси ўрнида моддий нукта тушунчасини ишлатамиз. Кўп ҳолларда оқисанинг моҳиятини ойдинлаштириш мақсадида жисм тушунчасидан ҳам фойдаланамиз.

проекциялари v_x, v_y, v_z билан тўла аникланади. N та моддий нуктадан иборат тизимнинг берилган вақтдаги ҳолати тизимдаги моддий нукталарнинг радиус-векторлари $r_1, r_2, \dots, r_N$ ва уларнинг тезликлари $v_1, v_2, \dots, v_N$ билан ифодаланади. Демак, ҳар бир моддий нуктанинг ҳолати бир-бирига боғлиқ бўлмаган иккита катталиқ — r ва v билан аникланади. Ҳар бир моддий нукта фазода 3 тадан эркинлик даражасига эга бўлганлиги учун N та моддий нуктадан иборат тизимнинг ҳаракатини аниқловчи катталиқлар сони $6N$ га тенг бўлади.

Моддий нуктанинг ҳолатини изоҳлашда унинг тезлигининг аҳамияти йўқдек кўринади. Шу туфайли моддий нуктанинг вазияти ва ҳолати ҳақидаги тушунчалар билан боғлиқ бўлган мулоҳазаларда чалкашлик вужудга келиши мумкин. Моддий нуктанинг берилган вақтдаги вазияти унинг координаталари билан аникланиши ўз-ўзидан равшан; унинг ҳолати ҳақида тўла тасаввур ҳосил қилиш учун қуйидаги мисолни келтирамиз. Фараз қилайлик, биз тахтага болга ёрдамида мих қокмоқчимиз. Болгани етарли даражада кичик тезлик билан михга тегизсак, мих тахтада ҳатто из қолдирмаслиги ҳам мумкин. Лекин, болгага етарли даражада катта тезлик берсаккина биз хоҳлаган натижамизга эришамиз. Иккала ҳолда ҳам болганинг михга теккандаги вазияти (унинг радиус-вектори ёки координатлари) бир хил, аммо иккала ҳолда болганинг тезлиги ҳар хил бўлгани учун унинг ҳолати ҳар хилдир. Шу туфайли болганинг ҳар хил ҳолати ҳар хил натижага олиб келади.

2.2-§. КУЧ. МАССА. ИМПУЛЬС

Жисмларнинг ҳаракат қонунларини ўрганар эканмиз, ҳаракатнинг сабабини аниқлаб олишимиз керак. Тахта устидаги билйард шарини олиб қарайлик. Тахта жуда катта аниқлик билан уфқ текислигида ўрнатилган бўлса, унинг устидаги шар қўзғалмай тураверади. Агар шарни туртиб юбурсак, у тахта бўйлаб юмалай бошлайди. Бу ҳолда туртки шар ҳаракатининг сабабчиси бўлади. Шунинг учун бирор жисм ўз ҳолатини ўзгартириб ҳаракатга келса, унинг ҳаракатининг сабабчиси бошқа жисмнинг таъсири деб қарашимиз керак. Тинч турган жисмни бошқа жисм таъсири билан ҳаракатга келтирсак, унинг тезлиги нолдан қандайдир муайян қийматгача ошади, яъни у тезланиш олади. Худди шунинг каби, бирор тезлик билан ҳаракат қилаётган жисмга бошқа жисм таъсир қилса, уларнинг ҳаракат тезликлари ўзгаради. Тезликнинг ўзгариши деганда унинг қийматининг ошиши, камайиши ёки ҳаракат йўналишининг ўзгариши тушунилади. Бошқача айтганда, жисмларнинг ўзаро таъсири натижасида уларнинг ҳаракати ўзгаради, натижада улар тезланиш билан ҳаракат қиладилар. Шундай қилиб, жисмларга бериладиган тезланишнинг сабабчиси — кучдир.

Демак, куч тезликнинг сабабчиси бўлмай, балки у жисмнинг тинч ёки ҳаракат ҳолатини ўзгартувчи сабабдир. Галилей (1564—1642) гача яшаган олимлар кучни ҳаракатнинг сабабчиси деган нотўғри фикрда бўлганлар.

Лекин шу нарсани алоҳида кайд қилиш керакки, кучни жисмга таъсир қилган тезланишнинг сабабчиси деб қараш кучнинг моҳиятини билмайдиган ифода қилиш бўлади, чунки таъсир этувчи куч жисмга тезланиш таъсири билан, балки унинг шаклини ёки ҳажмини ўзгартириши, яъни уни деформациялаши ҳам мумкин. Масалан, металлдан ясалган пружина қандай ҳаво тўлдирилган резина шар ташки куч таъсирида деформацияланади. Эталон сифатида қабул қилинган пружинанинг ташки куч таъсирида қўзилиши (ёки сиқилиши)дан кучнинг сон қийматини белгилашда фойдаланилади. Кучни ўлчаши учун қўлланиладиган динамометр деган асбобнинг ишлаши шу принципга асосланган.

Бу мулоҳазалардан биз шундай хулосага келамизки, *куч* — жисмни деформацияловчи ҳамда унга тезланиш берувчи сабабдир.

Куч моддий жисмлардан ажратилган ҳолда мустақил моҳият касб қилмайди, чунки ўзаро таъсир фақат моддий жисмлар орқали содир бўлади. Аммо куч турли физикавий манбаларга эга бўлиши мумкин: эластиклик (эластиклик) кучини юзага келтирувчи деформация; гравитатик кучини юзага келтирувчи гравитация майдони; электр кучини юзага келтирувчи электр майдон; тоқли ўтказгичга таъсир этувчи кучни юзага келтирувчи магнит майдон ва ш. к. Ҳамма кучларнинг асосий манбаи эса жисмлардир. Жисмларнинг бир-бирига бевосита таъсири тегиши туфайли вужудга келадиган таъсир кучлари билан уларга таъсир айдон томонидан таъсир этувчи кучлар орасида моҳият жиҳатидан фарқ йўқ: жисмлар атомлардан ташкил топган; атомлардаги электронлар қобилияти эса ўз майдонини ҳосил қилади. Жисмларнинг бир-бирига бевосита таъсири тегиши туфайли юзага келадиган ўзаро таъсир кучлари аслида атомлардаги электронлар томонидан ҳосил қилинган таъсир айдонлар таъсирининг натижасидир. Лекин жисмларнинг бир-бирига таъсири тегиши туфайли юзага келадиган кучларнинг асосий ўзгаришлари шундан иборатки, улар атомларнинг диаметрлари билан таққосланарли даражадаги кичик масофанинг ортиши билан кескин камайиб кетади, чунки атом ядросини ўраб олган электрон қобилигининг ҳосил қилган майдони масофанинг ортиши билан худди шу тарзда кескин камаяди. Бундай кичик масофадаги ўзаро таъсирни таъсир айдонларнинг таъсирининг натижаси деб қараймиз. Шундай қилиб жисмларнинг ўзаро таъсири майдон таъсирасида содир бўлади. Майдон эса ўз навбатида материянинг бир туридир. Умуман куч қаралаётган жисмга бошқа жисмларнинг механикавий таъсирининг ўлчовидир.

Бирор жисмни ташки куч таъсири остида ҳаракатга келтирмоқчи бўлсак ёки ҳаракатдаги жисмнинг тезлигини ўзгартирмоқчи бўлсак «қаршилик» кўрсатади. Бу «қаршилик» турли жисмларда турлича бўлади. Масалан, стол устида турган китобни ёки ойнани жаҳонни қўйидан силжитмоқчи бўлсак, уларнинг бу силжитишимизга қўрсатадиган «қаршиликлари» бир хил бўлмаслиги ўз-ўзидан аён бўлади, яъни ойнани жаҳонни силжитиш учун китобни силжитиш учун лозим бўлганидан анча катта куч билан таъсир қилишимиз керак. Шунингдек, тенг кучлар таъсирида ҳар хил жисмлар олган тезланишлари ҳар хил бўлади. Масалан, диаметрларни бир-биридан фарқ қилган мартага фарқ қиладиган иккита пўлат шарнинг ҳар бирига

бир хил куч билан таъсир қилсак, уларнинг олган тезланишлари турлича бўлади: диаметри катта бўлган шарнинг олган тезланиши диаметри кичик шарнинг олган тезланишига нисбатан кичик бўлади. Ташки куч таъсирида жисмларни ҳаракатга келтирмоқчи бўлганимизда уларнинг кўрсатган «қаршилиги» ва бир хил куч таъсирида уларнинг олган ҳар хил тезланишлари ҳар бир жисмнинг ўзига хос хусусияти билан аникланади. Жисмларнинг бу хусусиятини инертик дейилади. Жисм инертлигининг ўлчови масса деб аталади. Демак, жисмнинг массаси нақадар катта бўлса, унинг инертлиги ҳам шу қадар ошади. Масса жисмнинг энг асосий хоссаларидан биридир.

Тажрибаларнинг кўрсатишича шакллари бир хил, массалари эса m_1 ва m_2 бўлган жисмларнинг ҳар бирига бир хил ташки куч билан таъсир этсак, улар олган тезланишлар (a_1 ва a_2) мазкур жисмларнинг массаларига тескари мутаносибдир, яъни

$$\frac{a_1}{a_2} = \frac{m_2}{m_1}. \quad (2.1)$$

Ҳар қандай жисмнинг массаси эталон сифатида қабул қилинган жисм массаси билан таққослаш орқали ўлчанади. Бу усулда жисмларнинг эркин тушиш қонуниятидан фойдаланилади. Эркин тушиш эса жисмларга Ер тортиш кучи таъсирининг натижасидир. Ер юзининг ҳар бир нуқтаси учун жисмларнинг эркин тушишидаги тезланиши ўзгармас катталиқ бўлиб, g га тенг ва массаси m бўлган жисмга $\vec{P} = mg$ катталиқдаги куч таъсир этади. Тарози палласига қўйилган жисм паллани оғирлик кучига тенг куч билан босади. Шу туфайли икки жисм массаларининг нисбати улар оғирликларининг нисбати кабидир:

$$\frac{m_1}{m_2} = \frac{\vec{P}_1}{\vec{P}_2}. \quad (2.2)$$

Жисм массаси скаляр катталиқ бўлиб, унинг оғирлиги эса вектор катталиқдир. Бу вектор эркин тушиш тезланиши йўналишида Ернинг маркази томон йўналган.

Тажрибаларнинг кўрсатишича, *масса аддитив катталиқдир*, яъни жисм массаси унинг айрим бўлаклари массаларининг йиғиндисига тенг. Механикавий тизимнинг массаси тизимнинг таркибига кирувчи барча жисмлар массаларининг йиғиндисига тенг.

Ҳаракатдаги жисм массаси билан тезлигининг кўпайтмаси жисмнинг импульси дейилади (эски адабиётларда «импульс» тушунчаси ўрнида «ҳаракат микдори» ишлатилган):

$$\vec{p} = m\vec{v}. \quad (2.3)$$

Жисм импульси — тезлик вектори йўналишидаги вектор катталиқдир. n та моддий нуқта (ёки n та жисм) дан иборат механикавий тизимни олиб қарасак, унинг импульси ундаги моддий нуқталар импульсларининг вектор йиғиндисига тенг:

$$\vec{p} = \sum \vec{p}_i = \sum m_i \vec{v}_i, \quad (2.4)$$

бунда $\vec{p}_i$, m_i ва $\vec{v}_i$ лар тизимга кирувчи i нчи моддий нуктанинг мос равишда импульси, массаси ва тезлигидир.

Импульсни ифодаловчи (2.3) ва (2.4) формулалар «секин» ҳаракатлар учун тўғридир. «Секин» ҳаракат деганда жисмнинг тезлиги (v) ёруғликнинг вакуумдаги тезлиги ($c=3 \cdot 10^8$ м/с) га нисбатан жуда кичик ($v \ll c$) тезлик билан содир бўлаётган ҳаракатни тушунамиз.

«Тез» ҳаракат қонуниятларини, яъни релятив механикага оид ҳодисаларни, биз VII ва VIII бобларда қараб чиқамиз. Бошқа бобларда биз фақат «секин» ҳаракатларга оид ҳодисалар ҳақида мулоҳаза юритамиз.

2.3-§. НЬЮТОН МЕХАНИКАСИНИНГ ҚўЛЛАНИШ ЧЕГАРАЛАРИ

Олдинги бандда айтилганидек, Ньютон механикаси макроскопик жисмларнинг секин ҳаракатлари учун, яъни ёруғлик тезлигига нисбатан жуда кичик ($v \ll c$) тезликлар учун тўғридир. Кундалик ҳаётимизда одатда секин ҳаракатлар билан иш кўрамиз. Ёруғликнинг бўшлиқдаги тезлигига яқин бўлган тезлик билан ҳаракат қилаётган жисмларга Ньютон механикасининг қўлланилиши мумкин эмаслиги нисбийлик назарияси ва тажриба натижалари асосида аниқланди. Ёруғлик тезлигига яқин тезликлар билан ҳаракатланувчи жисмларнинг ҳаракати нисбийлик назариясига асосланган релятив механика қонунларига бўйсунди (VII бобга қ.).

Ньютон механикасининг қўлланилишини белгилаб берувчи иккинчи чегара микрозарра (молекула, атом, протон, нейтрон, электрон ва х. к.) ларнинг ҳаракат қонунларини ўрганиш натижасида намоён бўлди. Ньютон механикасида ҳаракатдаги жисмнинг исталган пайтдаги ҳолати унинг аниқ координаталари (уч ўлчовли ҳаракатда — x , y , z ; бир ўлчовли ҳаракатда — x) ва тезлиги орқали аниқланади; тезлик ўрнида импульс ($\vec{p} = m\vec{v}$) ифодасидан фойдаланиш мумкин. Равшанки, ҳаракатдаги жисмнинг исталган пайтдаги координаталари ва тезлиги аниқланган бўлса, унинг фазодаги траекторияси ҳам маълум демакдир.

Квант механикаси тасаввурларига кўра ҳаракатдаги микрозарраларнинг ҳолатини унинг координаталари ва тезликларининг аниқ қийматлари орқали аниқлаб бўлмайди: ихтиёрий олинган бирор пайтда ҳаракатдаги микрозарраларнинг координатаси қанча кичик ҳатолик билан аниқланса, унинг импульсини аниқлашдаги ҳатолик Δp шунча катта бўлади. Бу ерда зикр этилган ноаникликлар (ҳатоликлар)

$$\Delta x \cdot \Delta p \geq h \text{ ёки } \Delta x \cdot m \Delta v_x \geq h \quad (2.5)$$

муносабат билан боғланган ва у Гейзенбергнинг ноаниклик муносабати дейилади (бунда $h=6,63 \cdot 10^{-34}$ Ж·с — Планк доимийси). Бу муносабат микрозарра координатаси ва импульсини бир вақтнинг ўзида ўлчаш аниқлигини белгилайди ва ўлчов асбобларини ҳамда ўлчаш усулларини такомиллаштириш йўли билан мазкур аниқликни орттириш мумкин эмаслигини кўрсатади. Ҳаққача айтганда, ўлчашдаги ноаникликлар микрозарралар табиатининг

ўзидан келиб чиққан бўлиб, ўлчашларда йўл кўйилган хатоларга ҳеч қандай алоқаси йўқ. Микрозарраларнинг ҳаракати Ньютон механикасидаги «моддий нукта» ҳаракати тушунчасига нисбатан анча мураккаб бўлиб, ундаги «траектория бўйлаб ҳаракат» тушунчасини микрозарраларга ҳамма вақт ҳам татбиқ қилиб бўлмаслиги аниқланди.

Гейзенбергнинг ноаниқлик муносабатини макроjisмларга татбиқ қилиб кўрайлик. Бунинг учун макроjisмлар ичида энг кичик jisмнинг ҳаракатини олиб қарайлик. Фараз қилайлик, биз массаси 1 грамм (10^{-3} кг) бўлган шарчанинг ҳаракатини кузатаётган бўлайлик ва унинг координаталарини жуда катта аниқлик билан — бир микрон (10^{-6} м) аниқлик билан ўлчаган бўлайлик. У ҳолда (2.5) га кўра тезликни ўлчашдаги ноаниқлик (хатолик)

$$\Delta v \geq \frac{h}{\Delta x m} = \frac{6,63 \cdot 10^{-34}}{10^{-6} \cdot 10^{-3}} \approx 10^{-24} \text{ м/с}$$

ни ташкил этади, яъни бир вақтнинг ўзида Δx ва Δv ноаниқликларнинг жуда кичик қийматга эга бўлишлари макроскопик jisмлар ҳаракатини тавсифлашда Ньютон механикаси қонунларини қўллаш мумкинлигини кўрсатади.

Энди (2.5) муносабатни микрозарраларга татбиқ қилиб кўрайлик. Бунинг учун атом қўламидаги ҳодиса — ядро атрофида айланаётган электроннинг ҳаракатини ўрганаётган бўлайлик. Атомларнинг ўлчамлари (эффектив диаметрлари) бир неча ангстремга тенг

(1 ангстрем (А) = 10^{-10} м) бўлганлиги туфайли ҳаракатдаги

электроннинг координатаси кам деганда 1 А аниқлик билан ($\Delta x \approx 1 \text{ А} = 10^{-10} \text{ м}$) ўлчанаётган бўлсин. Электроннинг массаси $m = 9,1 \cdot 10^{-31}$ кг эканлигини назарда тутсак, атом қобиғида ҳаракатланаётган битта электроннинг тезлигини ўлчашдаги ноаниқлик (йўл кўйилган хато)

$$\Delta v \geq \frac{h}{\Delta x m} = \frac{6,63 \cdot 10^{-34}}{10^{-10} \cdot 9,1 \cdot 10^{-31}} \approx 7 \cdot 10^6 \text{ м/с}$$

ни ташкил этади. Электрон тезлигини ўлчашдаги бу ноаниқлик ($\approx 7 \cdot 10^6$ м/с) ўз орбитаси бўйлаб ҳаракатидаги тезлиги ($\approx 10^6$ м/с) дан ҳам катта экан, яъни электроннинг ядро атрофидаги тезлиги аниқ эмас. Бундан шу хулоса келиб чиқадики, электроннинг (ва бошқа микрозарраларнинг) ҳаракат манзарасини яратишда Ньютон механикасидаги тасаввурларни қўллаб бўлмайди.

2.4-§. НЬЮТОННИНГ БИРИНЧИ ҚОНУНИ. ИНЕРЦИАЛ САНОҚ ТИЗИМЛАРИ

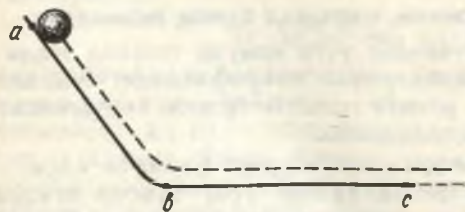
Динамиканинг асосини Ньютоннинг учта қонуни ташкил этади. Ньютоннинг биринчи қонуни қуйидагича таърифланади: *jisмга бошқа jisмлар таъсир этмаса, у тинч ҳолатда бўлади ёки ўзининг тўғри чизиқли текис ҳаракатини сақлайди.*

Бу қонуннинг таърифи икки қисмдан иборат. Биринчи қисм — агар jisмга бошқа jisмлар (яъни ташки куч) таъсир этмаса у ўзининг тинч ҳолатини сақлайди деган қисми билан боғлиқ ҳодисалар кундалик ҳаётимизда учраб туради: тинч турган jisмга

ташки куч таъсир этмаса, у тинч тураверади. Таърифнинг иккинчи қисмидаги «тўғри чизикли ҳаракат» ва «текис ҳаракат» тушунчаларига алоҳида эътибор бериш керак. Текис ҳаракат деганда жисмнинг ўзгармас тезлик билан (яъни тезланишсиз) ҳаракати кўзда тутилади. Тўғри чизикли ҳаракатнинг таъкидланишининг сабаби шундаки, умуман олганда жисм эгри чизикли траектория бўйлаб, хусусан, айлана бўйлаб текис ҳаракат қилиши мумкин. Лекин бу ҳолда ҳаракат текис (бурчак тезлик ўзгармас) бўлса ҳам жисм ўз ҳаракат йўналишини узлуксиз ўзгартириб боради — у марказга интилма тезланиш билан ҳаракат қилади. Демак, тўғри чизикли текис ҳаракатдаги жисмга бошқа жисмлар таъсир этмаса у тезланишсиз ҳаракат қилади, яъни жисм ўз инерцияси билан тўғри чизикли текис ҳаракатини абадий давом эттиради. Шунинг учун Ньютоннинг биринчи қонуни инерция қонуни дейилади.

Жисмга бошқа жисмлар таъсир этмаса уни эркин жисм дейилади. Лекин табиатда эркин жисмлар мавжуд эмас, чунки табиий шароитда ҳар қандай жисм бошқа жисмлар таъсирида бўлади. Масалан, Ер сиртида ҳаракат қилаётган жисмга Ернинг тортиш кучи, ишқаланиш кучи, ҳавонинг қаршилиқ кучи таъсир этади. Шунинг учун Ньютоннинг I-қонунининг иккинчи қисмини тажрибада текшириб кўришнинг имкони йўқ. Лекин кузатишлардан олинган натижаларни умумлаштириб Ньютоннинг биринчи қонунининг тўғрилиги ҳақида ишонч ҳосил қилишимиз мумкин. Бу қонунга дастлаб Галилей асос солган. У жисмларнинг ҳаракатини ўрганиш бўйича қатор тажрибалар ўтказган ва тажриба натижаларини умумлаштириб, юкорида келтирилган Ньютоннинг биринчи қонунининг таърифи берилган тарздаги хулосага келган (Ньютон бу қонунни динамиканинг бошқа қонунлари билан бир тизимга киритган). Ньютоннинг биринчи қонуни ҳақида тўлароқ тасаввур ҳосил қилиш учун Галилей тажрибаларидан бирини баён қиламиз: шар шаклидаги жисм дастлаб *ab* қия текислик бўйлаб, сўнгра эса ўз инерцияси билан уфқ текислигида жойлашган *bc* текислик бўйлаб ҳаракат қилади (2.1-расм). Кўриниб турибдики, траекториянинг *ab* қисмида жисм тезланиш билан ҳаракат қилади, чунки траекториянинг бу қисмида унга оғирлик кучининг қия текислик бўйлаб йўналган ташкил этувчиси таъсир этади. Ҳаракатнинг *bc* қисмида эса жисмга бундай куч таъсир этмайди, бинобарин, траекториянинг бу қисмида у ўз инерцияси билан ҳаракатини давом эттиради. Галилей ўз тажрибаларида шу нарсани кузатдики, жисм билан текислик орасида

мавжуд бўлган ишқаланиш кучи қанчалик камайтириб борилса ҳаракатнинг *bc* қисми шунчалик узайган. Бундан у қуйидаги хулосага келади: ишқаланиш ва ҳавонинг қаршилиқ кучи бўлмаса эди, жисмнинг тўғри чизикли текис ҳаракати тўхтовсиз давом этган бўлар эди.



2.1-расм

Жисмнинг ҳар қандай ҳолати нисбий бўлгани туфайли Ньютоннинг биринчи қонунида жисмнинг тинч ҳолати ёки тўғри чизикли текис ҳаракати қайси санок тизимига нисбатан аниқланаяпти, деган савол ўртага қўйилади. Кинематикада жисмнинг ҳаракатини тавсифлаш учун координаталар тизими билан боғланган ихтиёрий жисмни қабул қилиш мумкин эди. Динамикада эса бундай эмас. Бу ерда турли санок тизимлари ўртасида муайян фарқ борлиги равшан бўлиб қолади. Масалан, бир-бирига нисбатан бирор тезланиш билан ҳаракатланаётган икки санок тизимининг бирида тинч ҳолатини сақлаётган жисм иккинчи санок тизимида тезланиш билан ҳаракатланаётган бўлади. Ньютоннинг биринчи қонуни тўғри чизикли текис (тезланишсиз) ҳаракатни кўзда тутгани туфайли бу қонун барча санок тизимларида бажарилавермайди. Ньютоннинг биринчи қонунини қаноатлантирадиган санок тизимлари инерциал санок тизимлари дейилади. Бошқача айтганда, *инерциал санок тизими деб шундай санок тизимига айтиладики, унда эркин жисм тинч ҳолатда бўлади ёки ўзгармас тезлик билан тўғри чизикли ҳаракат қилади*. Ўз-ўзидан равшанки, агар бирор инерциал тизимни танлаб олган бўлсак, у ҳолда унга нисбатан тўғри чизикли текис ҳаракат қилаётган бошқа санок тизимлари ҳам инерциал санок тизими бўлади.

Инерциал санок тизимини қандай танлаш мумкин? Бунинг учун биз танлаган санок тизими билан боғланган жисмга бошқа ҳеч бир жисм таъсир қилмаслиги керак. Бундай жисмнинг мавжуд эмаслиги ҳақида юқорида айтиб ўтилган эди. Лекин, маълум аниқлик билан инерциал тизимга яқин бўлган координаталар тизимини танлаш мумкин. Ер билан (ёки Ердаги бирорта жисм билан) боғланган координаталар тизимини етарли даражада аниқлик билан инерциал санок тизими деб қабул қилиш мумкин.

Нима учун етарли даражада-ю, буткул эмас? Сабаби — Ернинг ўз ўқи атрофида ва шу билан бир вақтда Қуёш атрофида айланма ҳаракат қилиши туфайли унинг ҳаракати марказга интилма тезланиш билан содир бўлади. Шуниси ҳам борки, бу иккала ҳаракат секин юз беради. Шунинг учун Ер билан боғланган санок тизимлари кўп ҳолларда амалий жиҳатдан инерциал тизим бўлиб хизмат қилади. Ер билан боғланган инерциал санок тизимларини л а б о р а - т о р и я санок тизими деб ҳам юритилади. Механикавий ҳодисаларни тавсифлашда барча инерциал санок тизимлари тенг ҳуқуқлидир.

Космоснинг биз кузатишимиз мумкин бўлган соҳасидаги юлдузлар ва бошқа самовий жисмларнинг ҳаракат қонунларини ўрганишда Ер билан боғланган тизим инерциал тизим бўла олмайди. Тажрибаларнинг кўрсатишича, бундай ҳолларда боши Қуёш марказида жойлашган, ўқларининг йўналиши эса учта узоқда жойлашган ва бир текисликда ётмайдиган юлдузларга қараб йўналган тўғри чизиклардан иборат бўлган санок тизими жуда катта аниқлик билан инерциал тизим вазифасини ўтайди.

2.5-§. НЬЮТОННИНГ ИККИНЧИ ҚОНУНИ. ЖИСМНИНГ ҲАРАКАТ ТЕНГЛАМАСИ

Ньютоннинг иккинчи қонуни динамиканинг асосий қонуни ҳисобланади ва қуйидагича таърифланади: *ташқи куч таъсирида жисмнинг олган тезланиши шу кучга мутаносиб (пропорционал) ва унинг массасига тескари мутаносибдир*, яъни

$$\vec{a} = \frac{\vec{F}}{m}. \quad (2.5)$$

у ифодани қуйидагича ёзамиз:

$$\vec{F} = m\vec{a}. \quad (2.6)$$

Тезланиш вектори ($\vec{a}$) таъсир этувчи куч ($\vec{F}$) йўналиши томон-
га йўналган. Бу формуладан кўриниб турибдики, массаси m бўлган
жисмнинг олган тезланиши таъсир этувчи кучга мутаносибдир.

Бир вақтнинг ўзида жисмга бир неча кучлар таъсир этаётган
бўлса, натижавий куч таъсир этувчи барча кучларнинг вектор
йўғиндиси сифатида аниқланади (масалан, оғирлик кучи таъсирида
жисм текислик бўйлаб ҳаракат қилаётган жисмга таъсир этувчи
натижавий куч оғирлик кучининг қия текислик бўйлаб ташқил
қилувчиси билан ишқаланиш кучининг вектор йўғиндисига тенг
бўлади):

$$\vec{F} = \sum_i \vec{F}_i. \quad (2.7)$$

(2.7) ифода кучларни қўшиш (суперпозиция) қоида-
сининг мазмунини ифода қилади. Бу қоида қуйидагичадир: *жисмга
йўғинилган кучлардан ҳар бирининг таъсири жисмнинг тинч ҳолатда
и ҳаракатда эканлигига, унга таъсир этувчи бошқа кучларнинг
иши ва табиатига боғлиқ эмас*. Бу қоида кучлар таъсирининг
устақиллиги қонуни деб ҳам юритилади.

Агар $\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt}$ эканлигини эътиборга олсак, Ньютоннинг иккинчи
қонунини қуйидаги кўринишда ёзиш мумкин:

$$\vec{F} = m \frac{d\vec{v}}{dt}. \quad (2.8)$$

Жисмнинг массаси ўзгармас катталиқ бўлгани учун уни дифферен-
циал ишораси остига киритамиз ва $m\vec{v}$ жисм импульсининг ифодаси
қилини назарда тутиб (2.8)ни қуйидагича ёзамиз:

$$\vec{F} = \frac{d\vec{p}}{dt}. \quad (2.9)$$

у ифода иккинчи қонуннинг асосий кўринишларидан бири бўлиб,
қуйидагича таърифланади: *жисм импульсининг ўзгариш тезлиги
таъсир этувчи кучга тенг ва у билан бир хил йўналишга эга*. Бошқача
айтганда, жисм импульсининг вақт бўйича ҳосиласи унга таъсир
қилаётган кучга тенг.

Массаси m бўлган жисмга бир вақтнинг ўзида бир неча
($\vec{F}_1, \vec{F}_2, \dots, \vec{F}_n$) куч таъсир этаётган бўлса, унинг олган тезланиши
қуйидагига тенг бўлади:

$$\vec{a} = \sum_i \vec{a}_i = \sum_i \frac{\vec{F}_i}{m} = \frac{1}{m} \sum_i \vec{F}_i = \frac{\vec{F}}{m}. \quad (2.10)$$

бу ерда $\vec{F}$ — жисмга таъсир этаётган барча кучларнинг тенг таъсир этувчиси бўлиб, у параллелограмм қондаси бўйича аниқланади. Шу нарсага алоҳида эътибор бериш керакки, (2.5), (2.6), (2.8) ва (2.9) формулаларда келтирилган $\vec{F}$ куч амалда жисмга таъсир этувчи барча кучларнинг тенг таъсир этувчисини акс эттиради, мазкур формулалардаги тезлик ва тезланишлар эса инерциал санок тизимига нисбатан аниқланади.

Ньютоннинг иккинчи қонунини акс эттирувчи (2.6) ва (2.8) ифодалардан қуйидаги хусусий ҳол келиб чиқади: агар жисмга ташки куч таъсир этмаётган ($\vec{F}=0$) бўлса, $\vec{a}=0$ ва $\vec{v}=\text{const}$ бўлади, яъни у ҳолда жисм тинч ҳолатда бўлади (бу ерда $\vec{v}=\text{const}=0$ эканлиги кўзда тутилади) ёки тўғри чизиқли текис ҳаракат қилаётган бўлади. Лекин бундан Ньютоннинг биринчи қонуни унинг иккинчи қонунининг хусусий ҳоли экан ва демак, биринчи қонун мустақил қонун эмас экан, деган ҳулоса келиб чиқмаслиги керак. Бунинг сабаби шундаки, Ньютоннинг биринчи қонуни инерциал санок тизими ҳақидаги қонун бўлиб, ҳар қандай механик ҳаракат (шу жумладан иккинчи қонун ҳам) инерциал санок тизимига нисбатан аниқлангандагина аниқ маънога эга бўлади. Шундай қилиб, биринчи ва иккинчи қонунлар тажрибадан олинган далилларни умумлаштириш натижа-сида юзага келган бўлиб, уларнинг ҳар қайсиси мустақил қонун кучига эгадир.

Ньютоннинг иккинчи қонунини ифодаловчи (2.9) формула (ҳамда унга тенг маъноли бўлган (2.8) формула) жисмнинг ҳаракат тенгламаси дейилади.

Моддий нукта (жисм)нинг ҳаракат тенгламаси деганда исталган вақтда унинг фазодаги вазиятини аниқловчи тенгламани тушунамиз. Моддий нуктанинг исталган вақтда фазодаги вазияти радиус-вектор $\vec{r}$ орқали аниқланади. Аниқроғи унинг радиус-вектори вақтнинг функцияси тарзида ифодаланади:

$$\vec{r}=\vec{r}(t)$$

ёки унинг координаталарининг вақт бўйича ўзгаришини акс эттирувчи

$$x=x(t), y=y(t), z=z(t)$$

функциялар билан ифодаланади.

Оқорида (2.1-§) айтиб ўтган эдикки, динамиканинг асосий вазифаси икки қисмдан иборат бўлиб, бири — моддий нуктага таъсир этувчи куч маълум бўлса ҳаракат тенгламасини аниқлаш, иккинчиси — моддий нуктанинг ҳаракат тенгламаси берилган бўлса, унга таъсир этувчи кучни аниқлашдир.

Моддий нуктанинг ҳаракати Ньютоннинг иккинчи қонунини ифодаловчи (2.6) тенглама ёки унинг бошқача кўриниши бўлган (2.8) ва (2.9) тенгламалар орқали тавсифланади. Бу тенгламалардан фойдаланаётганда шуни назарда тутиш керакки, тезлик вектори ҳаракатдаги моддий нуктанинг радиус-векторидан вақт бўйича олинган биринчи тартибли ҳосиллага тенг, тезланиш вектори эса тезлик векторидан вақт бўйича олинган биринчи тартибли ҳосиллага ёки радиус-вектордан вақт бўйича олинган иккинчи тартибли ҳосиллага тенг, яъни:

$$\vec{v}=\frac{d\vec{r}}{dt} \quad \text{ва} \quad \vec{a}=\frac{d^2\vec{r}}{dt^2}.$$

Охириги формулага асосланиб (2.6) ифодани қуйидагича ёзамиз:

$$\vec{F}=m\frac{d^2\vec{r}}{dt^2}. \quad (2.11)$$

Бу иккинчи тартибли дифференциал тенгламадир. Кўриниб турибдики, (2.8) ва (2.11) формулалар моддий нуктага таъсир этувчи кучни ва мазкур куч таъсирида унинг ҳолати ҳамда фазодаги вазиятининг вақтга боғлиқ равишда ўзгариши орасидаги боғлиқлигини ифодалайди. Бошланғич пайтда ҳаракат қилаётган моддий нуктанинг ҳолати (координаталари ва тезлиги) маълум бўлса, кейинги исталган пайтдаги унинг ҳолатини аниқлаш (2.8) ва (2.11) тенгламаларни интеграллаш йўли билан амалга оширилади.

Интеграллашни соддалаштириш мақсадида қуйидаги хусусий ҳолни қараб чиқамиз: ўзгармас куч ($\vec{F} = \text{const}$) таъсирида моддий нукта радиус-вектор йўналишида тўғри чизикли ҳаракат қилаётган бўлсин ва бошланғич ($t=0$) пайтда $\vec{r}(0) = \vec{r}_0$ ва $\vec{v}(0) = \vec{v}_0$ бўлсин. Яъни бошланғич пайтда моддий нукта санок бошидан $\vec{r}_0$ масофада бўлиб, унинг бошланғич тезлиги ($\vec{v}_0$) радиус-вектор билан бир томонга йўналган бўлсин. Бу шартлар бошланғич шартлар дейилади.

(2.8) тенгликни қуйидагича ёзамиз:

$$m d\vec{v} = \vec{F} dt \text{ ёки } d\vec{v} = \frac{\vec{F}}{m} dt.$$

Бу тенгликни интеграллаб моддий нуктанинг исталган t вақтдаги тезлиги учун қуйидаги ифодага эга бўламиз:

$$\vec{v}(t) = \frac{\vec{F}}{m} t + \text{const}.$$

Бошланғич пайтда, яъни $t=0$ бўлганда $\vec{v} = \vec{v}_0$ эканлигини назарда тутсак, охириги формуладан $\text{const} = \vec{v}_0$ эканлиги келиб чиқади. Шундай қилиб:

$$\vec{v}(t) = \vec{v}_0 + \frac{\vec{F}}{m} t \quad (2.12)$$

кўринишдаги ечимга эга бўламиз. Маълумки бу формула бошланғич тезлиги $\vec{v}_0$ бўлган текис ўзгарувчан ҳаракатни ифодалайди ва исталган t вақтдаги тезликни топишга қўлланилади. Энди, $\vec{v}(t) = \frac{d\vec{r}}{dt}$ эканлигини назарда тутиб, (2.12) формулани қуйидагича ёзиш мумкин:

$$\frac{d\vec{r}}{dt} = \vec{v}_0 + \frac{\vec{F}}{m} t \text{ ёки } d\vec{r} = \vec{v}_0 dt + \frac{\vec{F}}{m} dt.$$

Охириги тенгликни интеграллаш натижасида

$$\vec{r}(t) = \vec{v}_0 t + \frac{\vec{F}}{2m} t^2 + \text{const}$$

га эга бўламиз ва няхоят, $t=0$ бўлганда интеграллаш доимийси $\text{const} = \vec{r}_0$ эканлигини ҳисобга олиб, бу тенгликни қуйидагича ёзамиз:

$$\vec{r}(t) = \vec{r}_0 + \vec{v}_0 t + \frac{\vec{F}}{2m} t^2. \quad (2.13)$$

$t=0$ бўлганда санок бошини $\vec{r}_0=0$ деб қабул қилсак, охириги тенглик соддалашади:

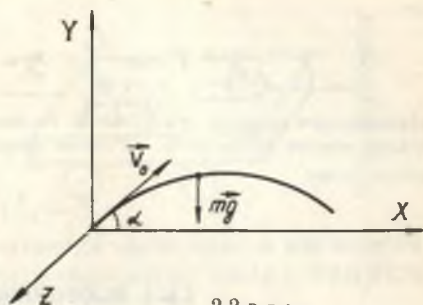
$$\vec{r}(t) = \vec{v}_0 t + \frac{\vec{F}}{2m} t^2. \quad (2.14)$$

(2.13) ва (2.14) формулалар тўғри чизикли текис ўзгарувчан ҳаракатда йўл формуласини ифодалайди. Бу формулалар массаси m ва бошланғич тезлиги $\vec{v}_0$ бўлган моддий нуктанинг ўзгармас таъсир куч таъсирида бўлаётган ҳаракат қонунини ифодалайди.

Иккинчи мисол тариқасида Ер сиртидан уфққа (горизонтга) нисбатан α бурчак остида v_0 тезлик билан отилган m массали моддий нукта (снаряд)нинг фақат оғирлик

кучи таъсиридаги ҳаракатини қараб чиқайлик (2.2-расм). Моддий нуктага $\vec{F} = -\vec{P} = -m\vec{g}$ оғирлик кучи таъсир этади ($\vec{v}_0$ ва $\vec{g}$ векторларнинг йўналишлари бир-бирига тескари бўлгани туфайли манфий ишора қўйилди). (2.12) ва (2.14) формулалардан $\vec{F}$ куч ўрнига $-m\vec{g}$ ни қўйсак, улар мос равишда

$$\begin{aligned}\vec{v}(t) &= \vec{v}_0 - \vec{g}t, \\ \vec{r}(t) &= \vec{v}_0 t - \frac{1}{2} \vec{g}t^2\end{aligned}$$



тарзда ёзилади. Бу катталикларни уларнинг координата ўқларидаги проекциялари оркали ифодаласак, яъни

$$v_x = v_0 \cos \alpha \text{ ва } v_y = v_0 \sin \alpha$$

эканини ҳисобга олсак, улар мос равишда

$$v_x = v_0 \cos \alpha, v_y = v_0 \sin \alpha - gt, v_z = 0; \quad (2.15)$$

$$x = v_0 t \cos \alpha, y = v_0 t \sin \alpha - \frac{1}{2} gt^2, z = 0 \quad (2.16)$$

қўринишга келади. Бу формулалар моддий нукта ҳаракати қонунининг координата ўқларидаги проекцияларини ифодалайди. Моддий нуктанинг ҳаракат траекториясини топиш учун (2.16) ифоданинг биринчи тенгламасидан топилган

$$t = \frac{x}{v_0 \cos \alpha}$$

ифодани шу тенгламанинг иккинчисига қўямиз, яъни ҳаракат қонунидан вақтни чиқарамиз ва қуйидагига эга бўламиз:

$$y = x \tan \alpha - \frac{gx^2}{2v_0^2 \cos^2 \alpha}. \quad (2.17)$$

Бу парабола тенгламасидир. Демак, бу ҳолда моддий нукта $ХОУ$ текисликда парабола шаклидаги траектория бўйича ҳаракатланади. Келтирилган мисолдан кўринадики, бошланғич шартларнинг қийматларига қараб моддий нукта ҳаракати бир-биридан анча фарқ қилиши мумкин. Хусусан, бошланғич тезлик векторининг уфққа (горизонтга) нисбатан ҳар хил бурчак ташкил қилиши турли натижаларга олиб келади. Масалан, бурчак 90° га тенг бўлганда моддий нуктанинг траекторияси юқорида келтирилган параболадан тубдан фарқ қилиб, уфққа тик йўналган тўғри чизикдан иборат бўлади.

Шундай қилиб, моддий нуктанинг ихтиёрий вақтдаги $\vec{r}(t)$ ҳолати унинг бошланғич вақтдаги ҳолатини аниқловчи радиус-вектори $\vec{r}_0$ ва бошланғич тезлиги $\vec{v}_0$ маълум бўлгандагина аниқланиши мумкин, яъни бошланғич шартларни ифодаловчи $\vec{r}_0 = \vec{r}_0(t)$ ва $\vec{v}_0 = \vec{v}_0(t)$ катталиклар берилган бўлиши шарт. Бошланғич шартларнинг муҳимлиги ана шундадир. Моддий нуктанинг бошланғич пайтдаги ҳаракат ҳолатининг берилиши унинг кейинги пайтлардаги ҳаракат ҳолатларини тўлиқ аниқлашга имкон беради.

Моддий нуктанинг ҳаракат қонунига биноан унга таъсир этаётган кучларни аниқлаш муаммоси моддий нукта ҳаракатини ифодаловчи тенгламадан ҳосила олишга келтирилади. Бошқача айтганда, агар моддий нуктанинг $\vec{r}(t)$ радиус-вектори ёки $x(t)$, $y(t)$, $z(t)$ координаталарининг вақт бўйича ўзгаришини ифодаловчи тенгламалар маълум бўлса, улардан вақт бўйича иккинчи тартибли ҳосила олиш билан моддий нуктага таъсир этувчи куч осонгина топилади. Натижада таъсир этувчи куч учун

$$\vec{F} = m \frac{d^2 \vec{r}}{dt^2}$$

$$F_x = m \frac{d^2 x}{dt^2}, \quad F_y = m \frac{d^2 y}{dt^2}, \quad F_z = m \frac{d^2 z}{dt^2}$$

кўринишдаги ифодага эга бўламиз. Равшанки, бу ерда F_x , F_y , F_z лар моддий нуктага таъсир этувчи натижавий $\vec{F}$ кучнинг координата ўқларидаги проекцияларини ифода-лайди, яъни:

$$\vec{F} = F_x \vec{i} + F_y \vec{j} + F_z \vec{k}.$$

2.6- §. НЬЮТОННИНГ УЧИНЧИ ҚОНУНИ

Ньютоннинг иккинчи қонунда битта жисм (моддий нукта)нинг ҳаракати ҳақида гап боради ва бу қонунга асосан жисмнинг олган тезланиши унга таъсир этувчи ташки кучга мутаносибдир. Ташки куч дейилганда муайян жисмга бошқа бирор жисмнинг таъсири тушунилади. Тажрибаларнинг кўрсатишича, муайян жисмнинг олган тезланиши икки жисмнинг ўзаро таъсири натижасидир; бошқача айтганда, бирор A жисм B жисм таъсирида қандайдир тезланишга эришган бўлса, B жисм ҳам ўз навбатида муайян тезланиш олади — ўзининг таъсиргача бўлган тезлигини ўзгартиради. Демак, A жисм-нинг олган тезланиши иккита жисмнинг ўзаро таъсирлашиши натижасидир.

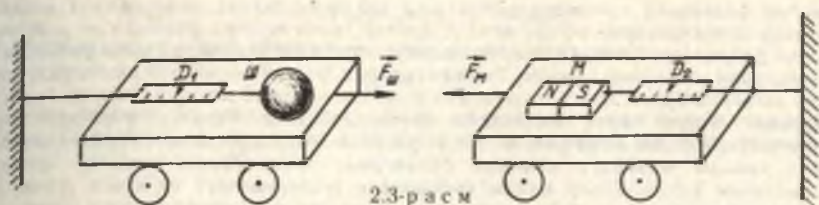
Маълумки, механикада ҳар қандай таъсир куч оркали ифодаланади. Шунинг учун B жисм бирор A жисмга қандайдир куч билан таъсир қилса, A жисм B жисмга муайян куч билан таъсир этади.

Ньютоннинг учинчи қонуни унинг биринчи ва иккинчи қонунлари сингари тажриба натижаларига асосланган бўлиб, қуйидагича таърифланади: *икки жисмнинг ўзаро таъсирлашиш кучлари сон жиҳатдан ўзаро тенг ва йўналиши бўйича қарама-қарши томонларга йўналган*. Бу қонуннинг аналитик ифодаси қуйидагича ёзилади:

$$\vec{F}_{12} = -\vec{F}_{21}, \quad (2.18)$$

бу ерда $\vec{F}_{12}$ ва $\vec{F}_{21}$ кучлар иккита алоҳида-алоҳида жисмларга қўйилгандир; хусусан $\vec{F}_{12}$ иккинчи жисм томонидан биринчи жисмга таъсир этувчи куч, $\vec{F}_{21}$ эса биринчи жисм томонидан иккинчи жисмга таъсир этувчи куч бўлиб, бу кучни одатда, акс таъсир кучи дейилади. Бу ифодадаги манфий ишора кучларнинг қарама-қарши томонларга йўналишини акс эттиради. Шу нарсани алоҳида таъкидлаш лозимки, кучларни таъсир ва акс таъсир кучларига шартли равишда ажратилади, аслида эса иккала кучнинг табиати бир хил бўлиб, улар ўзаро таъсир кучларидир.

Ўзаро таъсир кучлари ҳар бир муайян ҳолда турли физикавий табиатга эга бўлиши мумкин: жисмлар бир-бирига бевосита текканда ёки улар тўқнашганда юз берадиган ўзаро таъсир кучлари (контакт кучлари); гравитация майдонига киритилган жисмларга таъсир



2.3-расм

этувчи кучлар; электр майдонга киритилган зарядланган жисмларга таъсир этувчи кучлар; магнит майдонга киритилган токли ўтказгичга таъсир этувчи кучлар ва хоказо.

Ньютоннинг учинчи қонунига мисол тариқасида магнит майдонга киритилган пўлат шарчани олиб қарайлик. Ишқаланиш кучини камайтириш мақсадида магнит M ва шарча $Ш$ ролик устидаги тахтачаларга маҳкамланган (2.3-расм). Магнит майдоннинг таъсири туфайли пўлат шарча магнит томонга ҳаракат қилади. Таъсир ва акс таъсир кучлари туфайли магнит ҳам ўз навбатида шарча томонга силжийди. Магнит ва шарчага таъсир этувчи кучларни ўлчаш учун уларнинг ҳар бири D_1 ва D_2 динамометрлар билан таъминланган. Тажриба жараёнида магнит ва шарчага таъсир этувчи $\vec{F}_m$ ва $\vec{F}_{ш}$ кучлар (динамометрларнинг кўрсатишича) ўзаро тенг эканлигини кўрамиз. Агар пўлат шарчани бошқа каттароқ ёки кичикроқ шарча билан ёки бошқа бирор пўлатдан ясалган магнитланадиган жисм билан алмаштирилса, динамометрларнинг кўрсатиши ўзгаради, лекин иккала динамометрнинг кўрсатиши ҳамма вақт ўзаро тенг эканлиги намойён бўлади. Бу тажриба жисмларнинг ўзаро таъсир кучлари сон жиҳатидан бир-бирига тенг ва йўналиши бўйича қарама-карши эканлигини кўрсатади.

Шуни ёдда тутиш керакки, Ньютоннинг учинчи қонуни барча санок тизимларида ҳам бажарилавермайди. Бу қонун Ньютоннинг биринчи ва иккинчи қонунлари каби фақат инерциал санок тизимларига нисбатангина тўғридир. Ноинерциал санок тизимларида, яъни тезланиш билан ҳаракат қилаётган санок тизимларида бу қонун бажарилмайди.

2.7-§. ФИЗИКАВИЙ КАТТАЛИКЛАР БИРЛИКЛАРИ ВА ЎЛЧАМЛАРИ

Физикада жуда кўп физикавий катталиклар билан иш кўришга тўғри келади. Узунлик, ҳажм, тезлик, тезланиш, масса, куч, иш, энергия, босим ва бошқалар шулар жумласидандир. Бирор физикавий катталикларни ўлчаш — ўлчов бирлиги қилиб қабул қилинган бир жинсли катталик билан таққослаш демакдир. Катталиқни ўлчаш натижасида унинг қабул қилинган бирликларда ифодаланган сон қийматини оламиз. Физикавий катталикларнинг ҳар бири учун ўзига хос алоҳида бирлигини (бошқа катталикларнинг бирликлари билан мутлақо алоқадор бўлмаган бирлигини) белгилаш ҳам мумкин. Аммо, бундай қилинганда физикавий катталикларни ўлчаш учун қўлланиладиган бирликларнинг сони физикавий катталикларнинг сонига тенг бўлади ва натижада бирликлар сони жуда кўпайиб кетиб, уларни қўллаш анча ноқулайликларга олиб келган бўлар эди. Бу ноқулайликлардан халос бўлиш учун аксарият физикавий катталикларнинг бир-бирига узвий боғлиқларидан ва уларнинг бири иккинчиси орқали ифода қилиниши мумкинлигидан фойдаланилади. Шу туфайли бирликлар сони камайтириш имконияти туғилади. Бу имконият шундан иборатки,

баъзи бир физикавий катталикларни асосий деб қабул қилиб, улар орқали қолган физикавий катталикларни ифода қилиш мумкин, яъни муайян формула ва қонуниятлардан фойдаланган ҳолда асосий физикавий катталиклар орқали бошқа физикавий катталикларни ифодалаш мумкин. Умуман олганда, асосий физикавий катталикларни танлаш ихтиёрий бўлиб, мақсадга мувофиқ равишда қилишиб олиш йўли билан амалга оширилади. Чунки барча физикавий катталикларнинг биридан иккинчисининг устуңлиги йўқ. Амалий жиҳатдан, исталган физикавий катталикларни асосий катталиклар тарзидан танлаш мақсадга мувофиқ бўлавермас экан. Танлаб олинган асосий катталикларни ўлчаш бирор муҳим кийинчилик тугдирмаслиги ва кўзда тутилган шароитларда уларнинг сон қийматлари ҳамма вақт бир хил натижа бериши лозим.

Асосий бирликлар тўплами бирликлар тизими дейилади.

Асосий бирликлар билан бир қаторда бир-биридан фарқ қиладиган бир неча бирликлар тизимлари ҳам мавжуд. 1963 йилдан бошлаб бизда Х а л к а р о б и р л и к л а р т и з и м и (СИ) жорий қилинган. Мазкур тизимда асосий бирликлар қуйидагилар: узунлик бирлиги — метр (м), масса бирлиги — килограмм (кг), вақт бирлиги — секунд (с). Бу ўрта бирликдан ташқари (СИ) даги асосий бирликларга модда миқдорининг бирлиги — моль (моль), ток кучининг бирлиги — ампер (А), ҳарорат (температура)нинг ўлчов бирлиги кельвин (К), ёруғлик кучининг бирлиги — кандела (кд) қиради. Узунлик бирлиги — 1 метр сифатида ёруғликнинг бўшлиқда $1/299792458$ секунд давомида босиб ўтган масофаси қабул қилинган. Массанинг бирлиги — килограммдир. Бир килограмм массанинг эталони сифатида цилиндр шаклидаги (диаметри ва баландлиги 39 мм бўлган) платина-иридий қотишмасидан ясалган жисм массаси қабул қилинган бўлиб, бу эталон Севра (Франция)даги Халқаро ўлчовлар ва тош-тарозилар бюросида сақланади. Унинг массаси 4°C температурада 1000 см^3 ҳажмга эга бўлган тоза сувнинг массасига тенг. Вақт бирлиги 1 секунд — цезий (133) атоми асосий ҳолатининг ўта нозик структурасидаги электронинг бир сатҳдан иккинчи сатҳга ўтишида содир бўладиган нурланишнинг 9192631770 даврига тенг. Қолган асосий бирликларнинг таърифи тегишли бўлимларда берилади.

Физикада СИ тизимидан ташқари СГС тизими ҳам қўлланилади, бунда узунлик бирлиги — сантиметр (см), масса бирлиги грамм (г), вақт бирлиги — секунд (с).

Асосий бирликлари узунлик, масса ва вақтдан иборат бўлган тизим м у т л а к бирликлар тизими дейилади.

Асосий бўлмаган катталиклар ҳосилавий катталиклар дейилади. Улар учун бирликлар тегишли катталикларнинг таърифи билан боғлиқ физика қонунилари асосида аниқланади. Масалан, тезлик бирлиги қилиб текис ҳаракат қиладиган ва бир бирликка тенг вақт давомида бир бирликка тенг масофани ўтадиган жисмнинг тезлиги қабул қилинади. Бинобарин, СИ да тезлик бирлиги — текис ҳаракат қилиб 1 секунд давомида 1 метр масофани босиб ўтадиган жисм тезлигидир. Бу бирлик 1 м/с тарзида ёзилади.

Эталон сифатида қабул қилинган масса бирлиги маълум бўлган ҳолда Ньютоннинг иккинчи қонуни куч бирлигини аниқлашга имкон беради. Куч бирлиги сифатида шундай куч олинадики, унинг таъсирида массаси бир бирликка тенг бўлган жисм бир бирликка тенг бўлган тезланиш олади. СИ да куч бирлиги *Ньютон* (Н) бўлиб, у массаси 1 кг бўлган жисмга 1 м/с^2 тезланиш берадиган кучдир:

$$1\text{ Н} = 1\text{ кг} \cdot 1\text{ м/с}^2 = 1 \frac{\text{кг} \cdot \text{м}}{\text{с}^2}.$$

СИ асосий бирликлар тизими ҳисоблансада, баъзи ҳолларда СГС тизими ҳам қўлланилади. Бу тизимда куч бирлиги *дина* деб аталади ва у массаси 1 г бўлган жисмга 1 см/с^2 тезланиш берувчи кучдир. СИ ва СГС тизимларидаги куч бирликлари орасида қуйидаги боғланиш мавжуд:

$$1\text{ Н} = 1\text{ кг} \cdot 1\text{ м/с}^2 = (10^3\text{ г}) \cdot (10^2\text{ см})/\text{с}^2 = 10^5\text{ дина}.$$

Асосий катталиклар орқали ҳосилавий катталикларни аниқловчи ифода физикавий катталикларнинг ўлчами дейилади. Физикавий катталик қандай ҳарфлар билан белгиланса, унинг ўлчами ҳам ўрта қавс ичига олинган худди ўша ҳарфлар билан белгиланади: $[a]$ — тезланишнинг, $[F]$ — кучнинг ўлчами ва ҳоказо. Асосий ҳисобланган бирликлар — узунлик $[l]$, масса $[m]$ ва вақт $[t]$ лар учун махсус белгиланшлар қабул қилинган: $[l] = L$; $[m] = M$; $[t] = T$. Масалан, асосий бирликлар орқали тезлик — вақтга бўлинган узунлик ўлчамига эга: $[v] = [l]/[t] = L/T = LT^{-1}$. Кучнинг ўлчами:

$$[F] = [m] \cdot [a] = [m] [l] / [t^2] = MLT^{-2}.$$

Умумий ҳолда ихтиёрий катталиқ (q) нинг ўлчами формуласи

$$[q] = L^{\alpha} M^{\beta} T^{\gamma}$$

тарзида ёзилади. Бу ерда α , β , γ ўлчам кўрсаткичлари дейилади ва улар бутун ёки каср сон бўлиши ҳамда мусбат ёки манфий ишорага эга бўлиши мумкин.

III Б О Б

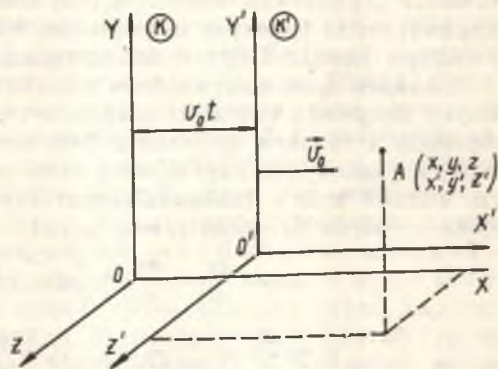
МЕХАНИКАДА НИСБИЙ ҲАРАКАТ

3.1-§. ГАЛИЛЕЙ АЛМАШТИРИШЛАРИ

Ньютон механикаси асосан «секин» ҳаракатлар ($v \ll c$; c — ёруғлиқнинг бўшлиқдаги тезлиги) механикасидир. Шу туфайли ҳаракатдаги жисмларнинг ўлчамлари ва бу ҳаракатлар содир бўлаётган вақт оралиғи мутлақ ҳисобланади, яъни жисмларнинг ўлчамлари ва вақт оралиғи ўзгармас бўлиб, ҳаракат тезлигига боғлиқ эмас деб қаралади.

Жисмнинг ҳаракатини ўрганишда юқорида (2.3-§) биз инерциал санок тизимидан фойдаланган эдик. Турли инерциал санок тизимларида бирор механик ҳодисанинг қандай кечишини қараб чиқайлик. Масалан, бирор жисм (моддий нукта)нинг ҳаракатини иккита инерциал K ва K' Декарт координаталар тизимларида олиб қарайлик. Соддалаштириш мақсадида мазкур тизимлар ўқларининг йўналишини 3.1-расмда кўрсатилгандек танлайлик (яъни X, Y, Z ва X', Y', Z' ўқлари бир-бирига мос равишда параллел йўналган бўлиб, фақат X ва X' ўқлар устма-уст тушган бўлсин)*.

Бу санок тизимларидан бирини, масалан, K тизимни шартли равишда қўзғалмас деб ҳисоблайлик; иккинчи санок тизими K' эса биринчисига нисбатан OX йўналишда ўзгармас $\vec{v}_0$ тезлик билан тўғри чизиqli ҳаракат қилаётган бўлсин. Равшанки, K ва K' лар инерциал санок тизимларидир. Моддий нуктанинг бу тизимлардан биридаги, масалан K' даги ҳаракати маълум бўлсин; шу моддий нуктанинг K даги ҳаракатини топайлик, бошқача айтганда, бир инерциал тизимдан иккинчисига ўтганда моддий нукта координаталарининг ўзгаришини аниқлайлик. Масалан, K' ти-



3.1-расм

* Яққол кўришиб туриши учун X ва X' ўқлар атайлаб расмда Z ўқи йўналишида бир-бирига нисбатан бир оз силжитиб кўрсатилган.

зимиға нисбатан ҳаракатланаётган моддий нуктанинг бирор пайтдаги координаталари x', y', z' бўлса, унинг аини ўша пайтдаги вазиятини K системадаги x, y, z координаталари оркали ифодаловчи формулаларни топиш керак.

K' тизим OX йўналишида v_0 тезлик билан ҳаракатланаётгани туфайли бошланғич пайт ($t=0$) да K тизимнинг координата боши (O нукта) K' тизимнинг координата боши (O' нукта) билан устма-уст тушади деб қабул қиламиз. Ихтиёрий t вақтда ҳаракатланаётган моддий нукта расмда кўрсатилгандек қандайдир A ҳолатда бўлсин; аини пайтда K' тизимнинг санок боши (O' нукта) K нинг санок бошига нисбатан $x=v_0t$, $y=y'$, $z=z'$ координаталар билан аниқланувчи нуктада жойлашган бўлади (чунки $OO'=v_0t$). Фазо ва вақт ҳақидаги Ньютон механикаси тасаввурларига кўра ҳар иккала тизимда ҳам вақт бир хилда кечади, яъни $t=t'$ бўлади.

Расмдан кўринишича моддий нукта (A) нинг ихтиёрий t пайтда K системадаги ҳолати куйидаги муносабатлар билан аниқланади:

$$x=x'+v_0t, y=y', z=z', t=t'. \quad (3.1)$$

Худди шунингдек, моддий нуктанинг аини ўша t пайтда K' тизимдаги ҳолати куйидагича ифодаланади:

$$x'=x-v_0t, y'=y, z'=z, t'=t. \quad (3.2)$$

(3.1) ва (3.2) формулалар Галилей алмаштиришлари дейилади. Галилей алмаштиришлари бирор инерциал санок тизимида ҳаракатланаётган моддий нукта координаталаридан бошқа инерциал санок тизимидаги координаталарга ўтишга ($t=t'$ вақт учун) имкон беради.

Шуни таъкидлаш лозимки, Галилей алмаштиришлари узунлик ва вақт оралиқларининг мутлақлиги (ўзгармаслиги) ҳақидаги Ньютон механикаси тасаввурларига асосланади. Бундай тасаввур «секин» ҳаракатлар, яъни $v_0 \ll c$ бўлган ҳоллар учун тўғридир. «Тез» ҳаракатларда (релятив механикада, VII бобга қ.) Галилей алмаштиришлари ўрнида Лоренц алмаштиришлари қўлланилади.

Галилей алмаштиришлари ҳаракатланаётган моддий нуктанинг бирор инерциал санок тизимидаги тезлиги билан бошқа инерциал тизимдаги тезлиги орасидаги боғланишни топишга имкон беради. (3.1) ифодалардан вақт бўйича ҳосила олсак, K ва K' системалардаги моддий нукта тезликларининг проекциялари орасидаги боғланишни топган бўламиз ($t=t'$ эканлигини кўзда тутамиз):

$$v_x = \frac{dx}{dt} = \frac{dx'}{dt'} + \frac{d}{dt}(v_0t) = v'_x + v_0, \quad (3.3)$$

$$v_y = \frac{dy}{dt} = \frac{dy'}{dt'} = v'_y, \quad v_z = \frac{dz}{dt} = \frac{dz'}{dt'} = v'_z, \quad (3.4)$$

бу ерда $v_x = \frac{dx}{dt}$ — моддий нукта тезлигининг X ўққа бўлган проекци-

яси: $v'_x = \frac{dx'}{dt} = \frac{dx'}{dt'}$ — унинг X' ўққа бўлган проекцияси (X ва X' ўқлар

устма-уст тушганликлари туфайли $v_0 = v_{0x} = v'_{0x}$ эканлиги эътиборга олинди).

(3.3) ва (3.4) ифодаларни умумлаштириб, уларни вектор шаклида куйидаги битта тенглик оркал ифодалаш мумкин:

$$\vec{v} = \vec{v}' + \vec{v}_0. \quad (3.5)$$

Бу тенглик Ньютон механикасида тезликларни кўшиш қонунини ифодалайди ва куйидагича таърифланади: моддий нуктанинг K санок тизимидаги тезлиги (тезлик вектори) унинг K' тизимдаги тезлиги билан K' тизимнинг K га нисбатан тезлигининг вектор йигиндисига тенг. Масалан, дарёдаги кеманинг кирғокка нисбатан тезлиги унинг сувга нисбатан тезлиги билан сувнинг кирғокка нисбатан тезликларнинг вектор йигиндисига тенг.

Моддий нуктанинг тезлигидан вақт бўйича олинган ҳосила унинг тезланишига тенг эканлигини назарда тутиб, (3.5)ни дифференциалласак, куйидагига эга бўламиз:

$$\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{d\vec{v}'}{dt'} = \vec{a}'$$

ёки

$$\vec{a} = \vec{a}' \quad (3.6)$$

((3.3) ва (3.5) формулаларда $v_0 = \text{const}$ бўлгани учун унинг вақт бўйича ҳосиласи нолга тенг эканлиги ўз-ўзидан равшандир); бу ерда $\vec{a}$ — моддий нуктанинг K тизимдаги тезланишини, $\vec{a}'$ эса унинг K' тизимдаги тезланишини ифодалайди. Демак, ҳамма жисмлар ҳар хил инерциал санок тизимларига нисбатан бир хил тезланиш билан ҳаракат қилар эканлар.

3.2-§. НИСБИЙЛИК ПРИНЦИПИ. ГАЛИЛЕЙ АЛМАШТИРИШЛАРИНИНГ ИНВАРИАНТЛАРИ

Юқорида келтирилган (3.5) ва (3.6) тенгликлардан кўриниб турибдики, агар жисм бирор инерциал санок тизимида тўғри чизикли текис ҳаракат қилаётган бўлса ($v = \text{const}$; $\vec{a} = 0$), бу санок тизимига нисбатан тўғри чизикли текис ҳаракатда бўлган бошқа санок тизимига нисбатан ҳам мазкур жисм тўғри чизикли текис ҳаракатда бўлади. Тажрибалар натижаларини умумлаштириб, Галилей куйидаги хулосага келади: *инерциал санок тизимида ўтказилган механикавий тажрибалар воситаси билан мазкур санок тизимининг тинч турганлигини ёки тўғри чизикли текис ҳаракатланаётганлигини аниқлаб бўлмайди*. Бу Галилейнинг нисбийлик қоидаси (принципи) дейилади. Масалан, кеманинг ичидаги киши кеманинг тинч турганлигини ёки унинг тўғри чизикли текис ҳаракат қилаётганлигини аниқлай олмайди. Худди шунингдек тўхтаб турган поезд вагонининг деразасидан қараганимизда биз турган вагон юраётгандек туюлади, ваҳоланки, маълум бўлишича кўшни темир йўлдаги поезд юра бошлаган бўлиб чиқади. Бу икки мисолда нисбийлик принципи намоён бўлаяпти.

Барча инерциал санок тизимларида бир хил сон кийматига эга бўлган катталиклар *инвариант катталиклар* дейилади («инвариант» латинча сўз бўлиб «ўзгармас» демакдир). Юқорида (3.1-§ да)

сўрдикки, ҳаракатдаги моддий нуктанинг иккита инерциал санок гизими (K ва K') даги тезланиши бир хил, яъни $\vec{a} = \vec{a}'$. Демак, моддий нуктанинг тезланиши Галилей алмаштиришларига нисбатан инвариантдир.

Моддий нуктага таъсир этувчи куч ўзаро таъсирлашувчи моддий нукта (жисм)лар орасидаги масофага (қайишқоклик кучлари ва гортишиш кучлари), уларнинг нисбий тезликларига (ишқаланиш кучлари) боғлиқ. Ньютон механикасида бу масофалар ва нисбий тезликлар барча инерциал санок тизимларида ўзгармас ҳисобланади. Шунинг учун бир инерциал тизимдан иккинчисига ўтилганда моддий нуктага таъсир этувчи куч ҳам ўзгаришсиз қолади. Демак, куч — Галилей алмаштиришларига нисбатан инвариантдир. Шунингдек, масса ҳам барча инерциал санок тизимларида бир хил сон қийматиغا эга ($m = m'$), яъни жисм массаси Галилей алмаштиришларига нисбатан инвариант катталиқдир.

Маълумки, физикавий қонунлар ҳар хил катталиқларнинг миқдорий муносабатлари тарзида ифода қилинади, яъни бу қонунлар математикавий формулалар орқали ёзилади. Бир инерциал санок гизимидан иккинчисига ўтилганда муайян физикавий қонуниятни ифодаловчи тенгламага тегишли катталиқларнинг қийматлари ўзгарсада, унинг умумий кўриниши ўзгармаса, бундай тенглама қаралаётган алмаштиришларга нисбатан инвариант дейилади.

K ва K' инерциал санок тизимларида $\vec{a} = \vec{a}'$, $m = m'$ ва $\vec{F} = \vec{F}'$ эканини эътиборга олсак, Ньютоннинг иккинчи қонунининг мазкур санок тизимларидаги ифодалари бир хил бўлишини кўрамиз: K тизимда

$$\vec{F} = m\vec{a}$$

тенглик ўринли бўлса, K' тизимда

$$\vec{F}' = m\vec{a}'$$

тенглик ўринли бўлади, яъни бир инерциал санок тизимидан иккинчисига ўтилганда Ньютоннинг иккинчи қонуни ўз кўринишини ўзгартирмас экан.

Демак, *динамиканинг асосий қонуни Галилей алмаштиришларига нисбатан инвариантдир.*

Юқорида айтилганларни умумлаштириб, Галилейнинг нисбийлик принципини қуйидагича таърифлаш мумкин: *механика қонунлари барча инерциал санок тизимларида бир хил ифодаланади.*

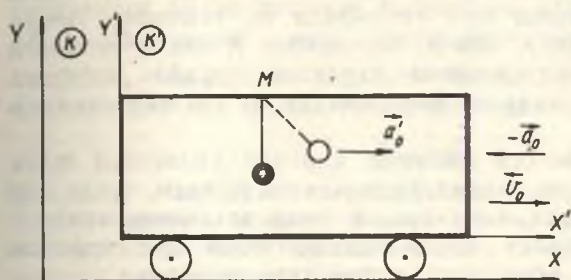
3.3-§. НОИНЕРЦИАЛ САНОҚ ТИЗИМЛАРИ. ИНЕРЦИЯ КУЧЛАРИ

Ҳозиргача биз механикавий ҳаракатларни ўрганишда инерциал санок тизимларидан фойдаландик. Юқорида айтиб ўтилдики, Ньютон қонунлари инерциал санок тизимларидагина ўринлидир ва Галилейнинг нисбийлик принципига асосан инерциал санок тизимида ўтказиладиган кузатишлар ёрдамида мазкур санок тизими тинч турганлигини ёки тўғри қизикли текис ҳаракат қилаётганлигини аниқлаб бўлмайди. Табиат ходисаларини ўрганишда инерциал санок

тизимларига нисбатан тезланиш билан ҳаракатланаётган санок
тизимлари ҳам қўлланилади.

*Бирор инерциал санок тизимига нисбатан тезланиш билан
ҳаракатланаётган тизим ноинерциал санок тизими дейилади.*

Инерциал санок тизимларида жисмнинг тезланиш билан ҳара-
катланишининг сабабчиси — унга таъсир этувчи ташки кучдир, яъни
бу санок тизимларида жисмга бирор бошқа жисм бевосита таъсир
этсагина у тезланиш билан ҳаракатланади. Ноинерциал санок
тизимларида эса жисмнинг тезланишга эришиш табиати бошқача-
дир; жисмга бошқа бирор жисм бевосита таъсир қилмаган ҳолда ҳам
мазкур санок тизимининг ҳаракат ҳолатини ўзгартириш орқали
жисмга тезланиш бериш мумкин.



3.2-расм

Ноинерциал санок тизимлари ҳақидаги тасаввурни ойдинлашти-
риш мақсадида K ва K' санок тизимларини олиб қарайлик. K санок
тизими Ер сирти билан боғланган бўлиб, у K' га нисбатан тинч турган
бўлсин, K' санок тизимини эса темир йўл вағони билан боғлайлик
(3.2-расм). Массаси m бўлган металл шарча ингичка ип билан
вагоннинг шипига (M нуктага) осилган. Дастлаб вагон K системага
нисбатан ўзгармас v_0 тезлик билан расмда кўрсатилган йўналишда
тўғри чизикли ҳаракат қилаётган бўлсин.

Шарчанинг ҳолатини K ва K' санок тизимларида турган икки
кузатувчи (вагон ичидаги киши ва темир йўл ёнидаги киши) нигоҳи
билан кузатайлик. Вагон тўғри чизикли текис ҳаракат қилаётганлиги
сабабли K ва K' санок тизимларидаги кузатувчиларнинг фикри айнан
бир хил бўлади: шарча ўзининг тинч ҳолатини сақлаяпти — у осилган
ип тик ҳолда турибди (шарчанинг оғирлик кучи ипнинг таранглик
кучи билан мувозанатдадир). Равшанки, бу ҳолда иккала (K ва K')
тизим инерциал санок тизимлари бўлиб хизмат қилади.

Текис ҳаракатда бўлган вагон энди тезлигини кескин ўзгартирсин;
фараз қилайлик у тезлигини кескин камайтирсин. Вагоннинг бу
пайтдаги ҳаракати текис секинланувчан ҳаракат бўлгани туфайли
у v_0 га тесқари йўналган тезланиш ($-a_0$) билан ҳаракатланади.
Бинобарин, K' тизим энди ноинерциал санок тизими бўлиб қолди.
 K ва K' санок тизимларида туриб шарчанинг ҳолатини кузатувчилар
энди икки хил манзарани қайд этадилар. Вагондаги (K' тизимдаги)
кузатувчининг нуктаи назарича шарча расмда кўрсатилган йўна-
лишда $\vec{a}'_0$ тезланиш билан ҳаракатга келади. Темир йўл ёнида
(K тизимда) турган кузатувчига шарча ўзининг текис ҳаракатини

давом эттираётгандек, вагон эса шарчага нисбатан ўзининг аввалги тезлигини ўзгартириб, орқада қолаётгандек бўлиб туюлади. Шундай қилиб, K ва K' тизимларидаги икки кузатувчига айнан бир механикавий ходиса ҳар хил намоён бўлади.

Демак, ноинерциал санок тизими (K' тизим)да шарча тезланиш билан ҳаракатланади ва бу тезланиш K' санок тизимининг тезланишига сон жихатдан тенг бўлиб, йўналиш бўйича унга тескаридир:

$$\vec{a}' = -\vec{a}_0. \quad (3.7)$$

Келтирилган мулоҳазалардан биз шу хулосага келамизки, шарчага бошқа жисмлар таъсир қилмаётган бўлсада, у K' санок тизимида қандайдир ташки куч таъсирида a_0 тезланиш билан ҳаракатга келади. Бу куч K' санок тизимининг K санок тизимига нисбатан тезланувчан илгариланма ҳаракати туфайли вужудга келади ва у «одатдаги» кучлардан фарқ қилади; бу куч *инерция кучи* дейлади.

Инерция кучлари айниқса айланма ҳаракат қилаётган жисм билан боғлиқ бўлган санок тизимларида намоён бўлади, чунки ҳар қандай айланма ҳаракатда марказга интилма тезланиш мавжуд. Бинобарин, тезланиш билан ҳаракатланаётганликлари туфайли бундай санок тизимлари ноинерциал санок тизимларидир.

3.4-§. ИЛГАРИЛАНМА ҲАРАКАТ ҚИЛАЁТГАН НОИНЕРЦИАЛ САНОҚ ТИЗИМИДА ИНЕРЦИЯ КУЧЛАРИ

Илгариланма ҳаракатдаги инерция кучлари кундалик ҳаётимизда кўп учраб туради. Йўловчиларни ташувчи воситалар (автобус, трамвай, троллейбус ва ҳ. к.)да содир бўладиган ходисаларни кузатганимизда инерция кучлари бевоҳита намоён бўлади. Масалан, бирор ўзгармас тезлик билан кетаётган автобус ўз тезлигини кескин оширса йўловчилар инерция кучи таъсирида орқага тисариладилар ва аксинча, автобус ўз тезлигини кескин қамайтирса (ёки бирдан тўхтаса) улар илгарига томон интиладилар. Йўловчиларга таъсир этаётган куч — автобус билан боғланган ноинерциал санок тизимининг тезланувчан ҳаракати туфайли вужудга келаётган инерция кучидир.

Юқорида (3.2-расм) зикр қилинган мисолда шарчага таъсир этувчи куч илгариланма ҳаракатланаётган ноинерциал санок тизимида вужудга келадиган инерция кучларининг намоён бўлишидир. Инерция кучларининг жисмларга таъсирининг натижалари амалда мавжуд бўлганлиги туфайли улар табиатда мавжуд кучлар деб қаралади ва бу кучлар фақат ноинерциал санок тизимларидагина мавжуддир.

Бизга маълумки, жисмларнинг бир-бирига таъсири туфайли вужудга келадиган кучлар Ньютоннинг иккинчи қонуни билан ифодаланади ва бу кучлар инерциал санок тизимига нисбатан аниқланади. Ноинерциал санок тизимларида, умуман олганда, Ньютон қонунлари бажарилмайди, чунки бошқа жисмга қўйилган

акс таъсир кучи мавжуд бўлмайди. Лекин жисмларнинг бир-бирига таъсир кучлари билан бир каторда инерция кучларини ҳам ўзида акс эттирувчи ифодани Ньютоннинг иккинчи қонуни тарзида ёзиш мумкин. Шундай қилиб, ноинерциал санок тизимида Ньютоннинг иккинчи қонуни қуйидаги кўринишга эга бўлади:

$$m\vec{a} = \vec{F} + \vec{F}_{ин}, \quad (3.8)$$

бу ерда $\vec{F}$ — жисмларнинг бир-бири билан ўзаро таъсири туфайли мазкур жисмга таъсир этувчи «одатдаги» кучларнинг вектор йиғиндиси; $\vec{F}_{ин}$ — инерция кучлари; $\vec{a}'$ — мазкур жисмнинг $\vec{F}$ ва $\vec{F}_{ин}$ кучлари таъсирида ноинерциал санок тизимида эришган тезланиши. Шуни алоҳида таъкидлаш лозимки, инерция кучлари ($\vec{F}_{ин}$) ноинерциал санок тизимининг инерциал санок тизимига нисбатан тезланишли ҳаракати билан аниқланади. Ўзаро таъсир кучлари ($\vec{F}$) эса иккала санок тизимида ҳам бир хилдир, яъни

$$\vec{F} = m\vec{a}, \quad (3.9)$$

бу ерда $\vec{a}$ — жисмнинг инерциал санок тизимига нисбатан тезланиши бўлиб, мазкур жисмга бошқа жисмларнинг бевосита таъсири натижасидир. (3.7) ифодага асосан ноинерциал санок тизимида жисмга таъсир этувчи инерция кучи қуйидагича ифодаланади:

$$\vec{F}_{ин} = m\vec{a}_0'. \quad (3.10)$$

Бу кучни ноинерциал санок тизимининг тезланиши орқали ифодаласак, қуйидаги кўринишга келади:

$$\vec{F}_{ин} = -m\vec{a}_0'. \quad (3.11)$$

Бу ифодадаги манфий ишора инерция кучи ноинерциал санок тизимининг тезланиш вектори йўналишига қарама-қарши томонга йўналганлигини билдиради.

(3.8) ва (3.9) тенгликлардан инерция кучи учун қуйидаги ифодага эга бўламиз:

$$F_{ин} = m(a' - a). \quad (3.12)$$

Агар ноинерциал санок тизимида ўзаро бир-бири билан таъсирлашувчи жисмлар бўлмаса ёки таъсир этувчи кучлар ўзаро мувозанатлашса ($\vec{F} = 0$ ва $\vec{a} = 0$ бўлса), $\vec{a}' = \vec{a}_0'$ бўлиши равшандир, у ҳолда $\vec{a}_0' = -\vec{a}_0$ тенгликка эга бўламиз, бу эса (3.7) билан мос тушади: яъни қаралаётган жисмга бошқа жисмлар бевосита таъсир этмаса инерция кучи (3.10) формула тарзида ифодаланади.

Тезланиш билан ҳаракатланувчи лифтдаги одам томонидан таъликка таъсир этувчи оғирлик кучи лифт кўтарилаётганида ортиши («сунъий оғирлашиш»), лифт тушаётганда эса камайиши каби ҳодисалар ҳам инерция кучлари асосида тушунтирилади (хусусан, лифт пастга томон $a = g$ тезланиш билан тушса «вазнсизлик» ҳолати юзага келади).

Инерция кучларининг қуйидаги хусусиятларини таъкидлаб ўтаемиз:

1. Инерция кучлари жисмларнинг ўзаро таъсири натижасида мас, балки санок тизимининг тезланишли ҳаракати натижасида ужудга келади.

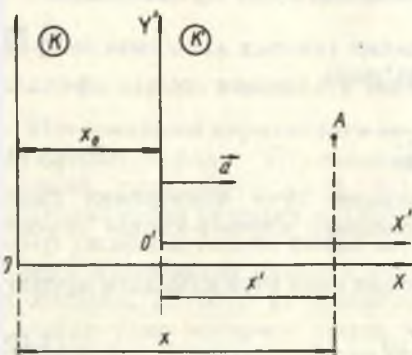
2. Инерция кучлари ҳар хил ноинерциал санок тизимларида ҳар илдир, яъни бошқача тезланиш билан ҳаракатланаётган тизимга тишда инерция кучлари ҳам ўзгаради. Инерция кучлари бундай тишга нисбатан инвариант эмас.

3. Инерция кучлари Ньютоннинг учинчи қонунига бўйсунмайди, ўни бирор жисмга инерция кучи таъсир қилаётган бўлса, бошқа жисмга қўйилган акс таъсир кучи мавжуд бўлмайди.

4. Инерция кучлари жисмнинг массасига мутаносиб бўлиб, бу усуда улар гравитация (оғирлик) кучларига ўхшашдир.

3.5-§. МУТЛАҚ ҲАМДА НИСБИЙ ТЕЗЛИКЛАР ВА ТЕЗЛАНИШЛАР

Ҳар қандай ҳаракат нисбий бўлганлиги туфайли жисмнинг бирор айтдаги фазодаги вазияти шартли равишда қўзғалмас деб ҳисобланган бошқа бирор санок тизимига нисбатан аниқланади. Ҳар андай ҳаракат нисбий бўлсада, ноинерциал санок тизимларидаги аракатларни ўрганишда «мутлак ҳаракат», «мутлак тез-ик» ва «мутлак тезланиш» деган шартли равишда киритилган ушунчалардан фойдаланилади.



3.3-расм

Бирор ихтиёрий танлаб олинган санок тизимини қўзғалмас деб ҳисоблаб, уни K билан белгилайлик (3.3-расм). Бу тизимга нисбатан K' тизим ўзгармас $\vec{a}$ тезланиш билан X ўқи йўналишида ҳаракатлансин (3.3-расмда Z ва Z' ўқлари кўрсатилмаган). Равшанки, K — инерциал, K' — ноинерциал санок тизимларидир. Ҳаракатланувчи санок тизимининг қўзғалмас санок тизимига нисбатан ҳаракати *кўчирма ҳаракат* дейилади. K' санок тизимида A жисм тинч турган

олда ҳам у шу санок тизимининг K санок тизимига нисбатан бўлган ҳаракатида катнашади. Жисмнинг бу ҳаракати *кўчирма ҳаракат* бўлади ва табиийки, жисмнинг K' тизимига нисбатан ҳаракати *нисбий ҳаракат*дир. Жисмнинг нисбий ва *кўчирма* ҳаракатлари унинг мутлак ҳаракатини ташкил қилади; бошқача айтганда, жисмнинг K тизимга нисбатан ҳаракати шартли равишда мутлак ҳаракат дейилади.

Расмдан кўриниб турибдики, K ва K' тизимларга нисбатан ҳаракатланаётган A жисмнинг ихтиёрий t пайтдаги координаталари орасидаги боғланиш қуйидагича бўлади:

$$x = x_0 + x', \quad y = y', \quad z = z', \quad t = t'. \quad (3.13)$$

Жисмнинг K ва K' тизимлардаги тезликлари орасидаги боғланишни топиш учун (3.13) дан вақт бўйича ҳосила оламиз:

$$\frac{dx}{dt} = \frac{dx_0}{dt} + \frac{dx'}{dt}, \quad \frac{dy}{dt} = \frac{dy'}{dt}, \quad \frac{dz}{dt} = \frac{dz'}{dt},$$

бу ерда $\frac{dx}{dt} = v_x$, $\frac{dx_0}{dt} = v_{0x}$, $\frac{dx'}{dt} = v'_x$. Бу ифодадан

$$v_x = v_{0x} + v'_x, \quad v_y = v'_y, \quad v_z = v'_z$$

эканлиги келиб чиқади. Бу тенгликларни ҳадма-ҳад қўшиб, натижани вектор кўринишда ёзсак,

$$\vec{v} = \vec{v}_0 + \vec{v}' \quad (3.14)$$

бўлади, бу ерда $\vec{v}$ — мутлак тезлик, $\vec{v}_0$ — кўчирма тезлик, $\vec{v}'$ — нисбий тезлик. Охириги формуладан кўриниб турибдики, мутлак тезлик кўчирма тезлик билан нисбий тезликнинг йигиндисидан иборат.

(3.14) ифодадан вақт бўйича ҳосила олсак ҳаракатдаги жисмнинг иккала санок тизимидаги тезланишлари орасидаги боғланишни топамиз:

$$\frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{d\vec{v}_0}{dt} + \frac{d\vec{v}'}{dt}$$

ёки

$$\vec{a} = \vec{a}_0 + \vec{a}', \quad (3.15)$$

бу ифодадаги $\vec{a}$ — мутлак тезланиш, $\vec{a}_0$ — кўчирма тезланиш дейилади. Демак, мутлак тезланиш кўчирма ва нисбий тезланишларнинг йигиндисига тенг.

(3.15) формуладан $\vec{a}' - \vec{a} = -\vec{a}_0$ эканлиги келиб чиқади ва бу тенгликни (3.12) ифодага қўйсак, K санок тизимига нисбатан тўғри чизик бўйлаб ҳаракатланаётган ноинерциал санок тизимида инерция кучи қуйидагига тенг бўлади:

$$F_{ин} = m(\vec{a}' - \vec{a}) = -m\vec{a}_0.$$

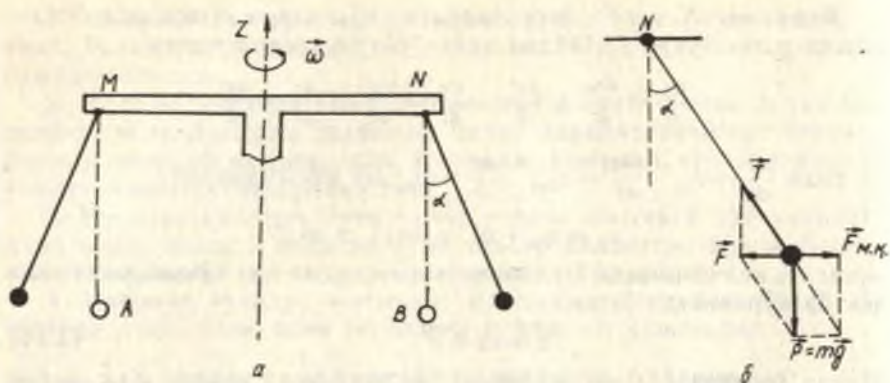
Олинган натижани вектор шаклида ёзсак, у

$$\vec{F}_{ин} = -m\vec{a}_0 \quad (3.16)$$

кўринишга эга бўлади, яъни бундан инерция кучи ноинерциал тизимнинг кўчирма тезланишига нисбатан қарама-қарши томонга йўналганлигини кўрамыз.

3.6-§. АЙЛАНУВЧИ САНОҚ ТИЗИМИДА ИНЕРЦИЯ КУЧИ. КОРИОЛИС КУЧИ

Ҳар қандай айланма ҳаракатда марказга интилма тезланиш мавжуд, шу сабабли айланма ҳаракат билан боғланган санок тизими ноинерциалдир. Айланувчи санок тизимидаги инерция кучлари ҳақида тасаввур ҳосил қилиш учун қуйидаги қурилмани олиб қарайлик. Тик ўққа ўрнатилган таёкчанинг M ва N нукталарига ингичка ип орқали A ва B металл шарчалар 3.4-расмда кўрса-



3.4-расм

тилгандек осилган. Таёкча тинч ҳолатда бўлганида шарчалар осилган ип тик ҳолатда бўлади (ипларнинг тик ҳолати узук чизиклар билан кўрсатилган) ва ҳар бир шарчанинг оғирлик кучи ипнинг таранглик кучи билан мувозанатлашади. Энди таёкчани унга тик йўналган ва унинг ўртасидан ўтувчи Z ўқи атрофида бирор ω бурчак тезлик билан айланма ҳаракатга келтирайлик. Табиийки, таёкча билан шарчалар ҳам Z ўқи атрофида айланма ҳаракатга келади ва натижада шарчалар улар осилган ип билан бирор бурчакка оғади. Айланиш жараёнида ҳар бир шарча радиуси R бўлган айлана бўйлаб ҳаракат қилади.

Инерциал санок тизимида (масалан, қурилма ёнидаги кузатувчи назарича) ҳар бир шарча R радиусли айлана бўйича ҳаракатлана-япти ва у Z ўқи атрофида

$$a_n = \frac{v^2}{R} = \omega^2 R \quad (3.17)$$

га тенг марказга интилма тезланиш билан айланаяпти (бу формулада $v = \omega R$ эканлиги кўзда тутилди), бинобарин, шарчага

$$F = -m\omega^2 R \quad (3.18)$$

бўлган марказга интилма куч таъсир этаяпти (бу куч шарчанинг четланиши йўналишига нисбатан карама-қарши йўналгани учун манфий ишора қўйилади). 3.4, б-расмдан кўриниб турибдики, бу куч ипнинг таранглик кучи T билан шарчанинг оғирлик кучи P нинг тенг таъсир этувчисидир:

$$\vec{F} = \vec{P} + \vec{T}.$$

Четланиш бурчаги F ва P кучлар билан қуйидагича боғланган (3.4,б- расм):

$$\operatorname{tg} \alpha = \frac{F}{P} = \frac{m\omega^2 R}{mg} = \frac{\omega^2 R}{g}.$$

яъни шарчаларнинг огиш бурчаги бурчак тезлигининг ва уларнинг айлануш радиусининг ортиши билан ортиб боради.

Айланувчи қурилма билан боғланган ноинерциал санок тизимида (тизим билан бирга айланаётган кузатувчи назарича) шарчаларга қандайдир куч таъсир этаяпти ва бу куч таъсирида улар α бурчакка четланаяпти. Таъсир этаётган куч айланиш ўқидан радиус бўйлаб ташқарига йўналганлиги туфайли у марказдан қочма инерция кучи дейилади.

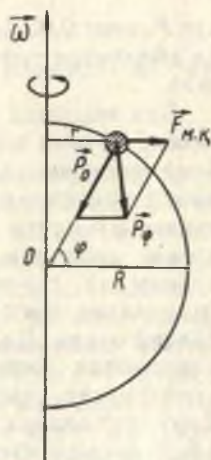
Марказдан қочма инерция кучи ($F_{\text{ин}}$) сон жихатдан марказга интилма (F) кучга тенг бўлиб, йўналиши жихатдан унга қарама-қаршидир (3.4, б-расм):

$$F_{\text{ин}} = m\omega^2 R. \quad (3.19)$$

Шундай қилиб, айланувчи санок тизимидаги жисмга таъсир этадиган марказдан қочма инерция кучи жисмнинг массасига, айланаётган қурилманинг бурчак тезлигининг квадратига ва айланиш радиусига мутаносибдир. Марказдан қочма инерция кучлари факат ноинерциал санок тизимларидагина мавжуддир. Инерциал санок тизимларида эса бундай кучлар йўқ.

Эгри чизикли траектория бўйлаб ҳаракатланаётган тизимдаги жисмга ҳамма вақт марказдан қочма инерция кучи таъсир этади. Масалан, бирор тезлик билан ҳаракатланаётган автобус ёки бошқа нақлиёт (транспорт) воситаларидаги йўловчилар бурилиш жойларида уларга қандайдир куч таъсир этаётганини хис этадилар ва бу куч таъсири остида улар бурилишга нисбатан ташқари томонга огадилар. Қўрғазмали учишларда учувчилар уфққа (горизонтга) нисбатан тик жойлашган айлана шаклидаги траектория бўйлаб учганларида уларга марказдан қочма инерция кучи таъсир этади ва бу куч туфайли улар айлана шаклидаги траекториянинг энг юқори нуктасида ўтирган жойдан пастга томон тушиб кетмайдилар (траекториянинг энг юқори нуктасида учувчининг боши паст (Ер) томонда бўлади). Фазовий кемалар ва Ернинг сунъий йўлдошлари Ер атрофида айланага яқин траектория бўйлаб ҳаракатланадилар. Фазовий кемаларнинг ҳаракат тезликларида фазогирларнинг оғирлик кучи марказдан қочма инерция кучи билан тенглашади ва улар «вазнсизлик» ҳолатида бўладилар. Марказдан қочма инерция кучларига доир бундай мисолларни кўплаб келтириш мумкин.

Биз яшаб турган Ер ҳам айланувчи санок тизимидир; у бир кеча-кундуз давомида ўз ўқи атрофида 360° бурчакка бурилади. Ер сиртида турган ҳар бир жисм Ер билан бирга айланма ҳаракатда қатнашади. Ернинг ўз ўқи атрофида айланишини назарда тутсак, уни ноинерциал санок тизими деб қаралади ва унинг сиртидаги жисмларга 3.5-расмда кўрсатилгандек марказдан қочма инерция кучи таъсир этади (инер-



3.5-расм

ция кучлари жисмларга таъсир этувчи ташқи кучларга нисбатан ҳисобга олмаслик даражада кичик бўлган ҳоллардагина Ер билан боғланган санок тизимини инерциал санок тизими деб қараш мумкин). Натижада бизнинг тарозиларимиз расмдаги $\vec{P}_0$ оғирлик кучи ўрнига $\vec{P}_\varphi$ оғирлик кучини кўрсатади. Ернинг ўз ўқи атрофида айланиши билан боғлиқ бўлган марказдан қочма инерция кучи ($\vec{F}_{\text{мк}}$) билан φ кенгликдаги жисмнинг оғирлик кучи ($\vec{P}_\varphi$) нинг вектор йиғиндиси $\vec{P}_0$ векторга тенг (3.5-расм):

$$\vec{P}_0 = \vec{P}_\varphi + \vec{F}_{\text{мк}}.$$

Ҳисоблашлар шуни кўрсатадики $\vec{F}_{\text{мк}}$ куч $\vec{P}_0$ га нисбатан жуда кичик экан. Ҳақиқатан ҳам Ер ўз ўқи атрофида ω бурчак тезлик билан айланаётган бўлса, массаси m бўлган жисмга таъсир этувчи марказдан қочма инерция кучи қуйидагига тенг:

$$F_{\text{мк}} = m\omega^2 r = m\omega^2 R \cos \varphi. \quad (3.20)$$

Ер марказига йўналган оғирлик кучи:

$$\vec{P}_0 = m\vec{g}_0.$$

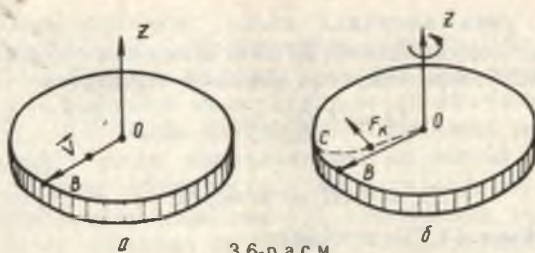
Охириги икки тенгликнинг нисбати

$$\frac{F_{\text{мк}}}{P_0} = \frac{m\omega^2 R \cos \varphi}{mg_0} = \frac{\omega^2 R \cos \varphi}{g_0}. \quad (3.21)$$

(3.20) формуладан кўриниб турибдики, $\vec{F}_{\text{мк}}$ экваторда энг катта ($\cos \varphi = 1$) қийматга эга бўлиб, кутбда эса бу куч нолга тенг. Ўрта кенгликларда $\varphi = 45^\circ$ деб ҳисоблаб, (3.21) формулага ω , g_0 , R ларнинг қийматларини қўйсақ $\frac{F_{\text{мк}}}{P_0} \approx \frac{1}{400}$ га тенг бўлади, яъни $F_{\text{мк}}$

куч P_0 нинг 0,25 фоизини ташкил этади. Демак, Ернинг ўз ўқи атрофида айланиши туфайли жисм оғирлик кучининг ўзгариши жуда кичик экан.

Биз юқорида айланаётган санок тизимида тинч турган жисмга таъсир этувчи марказдан қочма инерция кучлари билан танишдик. Агар жисм шу айланаётган тизимга нисбатан ҳаракатда бўлса, унга марказдан қочма инерция кучидан ташқари яна қўшимча куч таъсир этади. Бу кучга Кориолис кучи ёки Кориолис инерция кучи дейилади. Кориолис кучи билан танишиш учун қуйидаги қурилмада тажриба ўтказайлик: уфқ текислигида (горизонтал) ўрнатилган диск олайлик ва у тик йўналишдаги Z ўқ атрофида айлана олсин. Дастлаб диск тинч ҳолатда бўлсин (3.6, а-расм); унинг марказидан бирор шарчани $\vec{v}$ тезлик билан OB радиус бўйича йўналтирсак, табиийки, у радиал чизиқ бўйлаб ҳаракат қилиб, B нуктага келади. Энди дискни Z ўқи атрофида ω бурчак тезлик билан 3.6, б-расмда кўрсатилган йўналишда айланма ҳаракатга келтирамиз. У ҳолда шарча OC эгри чизиқ бўйлаб ҳаракат қилиб, B нуктага эмас, балки C нуктага келади, шу билан бирга у дискка нисбатан

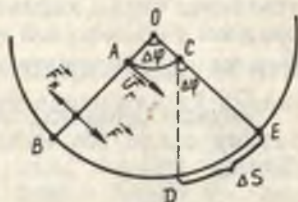


3.6-расм

ўз тезлиги йўналишини ҳам ўзгартиради. Айланаётган диск билан боғланган ноинерциал тизимда (у тизимдаги кузатувчи нукта назарича) шарчага $\vec{v}$ векторга тик йўналишда қандайдир $\vec{F}_k$ куч таъсир этапти.

Инерциал санок тизимида (диск ёнида турган кузатувчи назарича) шарча диск тинч турган ҳолдаги каби тўғри чизик бўйлаб ҳаракатланаяпти, диск эса шарчанинг аввалги траекториясига нисбатан силжиди, деган натижа келиб чиқади.

Нойнерциал санок тизимида шарчага таъсир этаётган кучнинг табиатини аниқлаш мақсадида шарчани тўғри чизик бўйлаб (OB радиус бўйлаб) ҳаракатланишга мажбур қилайлик. Бунинг учун OB бўйлаб тўсик (деворча) ўрнатайлик ва бу тўсикча туфайли шарча дискка нисбатан OB бўйлаб v тезлик билан ҳаракатланаётган бўлсин (3.7-расм). Диск билан боғланган ноинерциал санок тизимида шарча OB бўйлаб v тезлик билан ҳаракатланиб, Δt вақт оралиғида



3.7-расм

$$\Delta l = AB = v \cdot \Delta t$$

масофани босиб ўтиб, B нуктага келади.

Инерциал санок тизимида дискнинг OB радиуси Δt вақт оралиғида

$$\Delta \varphi = \omega \cdot \Delta t \quad (3.22)$$

бурчакка бурилади ва A нуктадан бошлаб ҳаракатланаётган шарча шу вақт оралиғида B нуктага эмас, балки E нуктага келиб қолади. Бунинг сабаби, шарча шу Δt вақт оралиғида иккита ҳаракатда иштирок этади — дискка нисбатан v тезлик билан тўғри чизикли ҳаракатда ва диск билан бирга айланма ҳаракатда қатнашади.

Шарча v тезлик билан AB тўғри чизик бўйлаб ҳаракат қилмаганда эди, у фақат дискнинг айланма ҳаракатида иштирок этиб, v , тезлик билан Δt вақт оралиғида AC ёй бўйлаб A нуктадан C нуктага келган бўлар эди. Аини шу вақт оралиғида шарча v ва v , тезликлар билан ҳаракатланиб D нуктага келиши керак эди (чунки AB йўл CD га параллелдир), лекин у E нуктага келади. Бунинг сабаби — дискнинг ҳар хил нукталарида v , тезлиكنинг ҳар хиллиги-

дир. Шунинг учун инерциал санок тизимига нисбатан шарча тезланиш билан ҳаракатланиб, Δt вақт оралиғида қўшимча $\Delta S = DE$ масофани босиб ўтади. Расмдан кўриниб турибдики,

$$\Delta s = |CD| \cdot \Delta\varphi, \quad (3.23)$$

лекин

$$|CD| = |AB| = \Delta l = v\Delta t. \quad (3.24)$$

(3.22) ва (3.24)ни (3.23)га қўйсак,

$$\Delta s = v\Delta t\omega\Delta t \text{ ёки } \Delta s = 2v\omega \frac{\Delta t^2}{2}. \quad (3.25)$$

Бу формулани текис тезланувчан ҳаракатда жисмнинг ўтган йўли

$$\Delta s = \frac{at^2}{2}$$

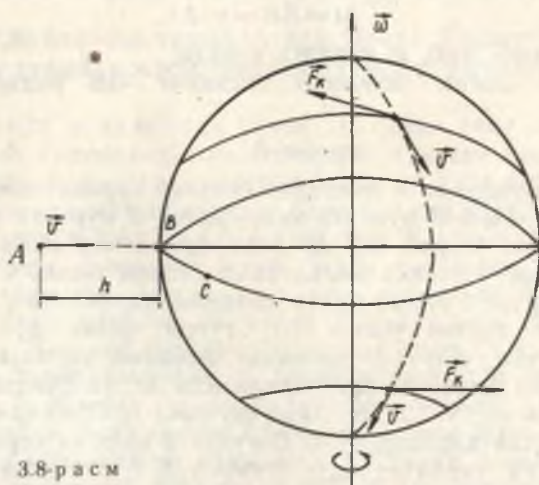
билан таққосласак, шарча

$$a = 2v\omega$$

тезланиш билан ҳаракатланаётганлиги аниқланади. Бу тезланишга эришиш учун массаси m бўлган шарчага қўйилган тўсиқ томонидан $\vec{F} = m\vec{a}$ куч таъсир этиши керак. Ньютоннинг учинчи қонунига асосан шарча ўз навбатида ўша тўсиққа Кориолис кучи ($\vec{F}_k$) билан акс таъсир этади (бу кучларнинг йўналиши 3.7-расмда кўрсатилган). Демак,

$$\vec{F}_k = 2m[\vec{v}\vec{\omega}]. \quad (3.26)$$

Кориолис инерция кучининг йўналиши $\vec{v}$ ва $\vec{\omega}$ векторларнинг вектор қўпайтмасининг йўналиши билан аниқланади.



3.8-расм

Маълумки, Ер шари ўз ўқи атрофида айланади ва уни ноинерциал санок тизими деб қараш мумкин. Ер сиртида ҳаракатланаётган ҳар қандай жисмга Кориолис кучи таъсир этади ва кузатиладиган қатор ходисалар шу куч билан боғлиқдир. 3.8-расмда жанубдан шимол томон $\vec{v}$ тезлик билан ҳаракатланаётган жисмга таъсир этувчи Кориолис кучининг йўналишлари кўрсатилган. Бу куч таъсирида шимолий ярим шарда дарёнинг ўнг қирғоқлари чап қирғоқларига нисбатан кўпроқ ювилади ва тикрок бўлади; худди шунингдек, шу ярим шарда темир йўлнинг ҳаракатга нисбатан ўнг томондаги рельси кўпроқ ейилади. Жисмларнинг эркин тушишида Кориолис кучи уларни шарқ томонга оғдиради, яъни h баландликдан (масалан, миноранинг тепасидан) тушаётган A жисм Ернинг B нуктасига тушмасдан C нуктасига тушади (3.8-расм). Тажрибаларнинг кўрсатишича, экваторда 30 м баландликдан тушган жисм тик йўналишда шарққа томон 3,6 мм масофага оғади. (3.8-расмда Кориолис кучи $\vec{v}$ ва $\vec{\omega}$ векторларга тик равишда A нуктадан ўқувчи томонга ёки Ер шарига нисбатан шарқ томонга йўналган.)

IV Б О Б

ИМПУЛЬС ВА ИНЕРЦИЯ МАРКАЗИНИНГ САҚЛАНИШ ҚОНУНИ

4.1-§. САҚЛАНИШ ҚОНУНЛАРИ. ИМПУЛЬСНИНГ САҚЛАНИШ ҚОНУНИ

Физикада шундай катталиклар мавжудки, муайян шартлар бажарилганда уларнинг қийматлари вақт ўтиши билан ўзгармай қолади ва улар сақланиш қонунларининг асосини ташкил этади. Механикавий ҳодисалар билан боғлиқ бўлган қуйидаги сақланиш қонунлари мавжуд: 1) импульснинг сақланиш қонуни, 2) импульс моментининг сақланиш қонуни, 3) энергиянинг сақланиш қонуни. Бу сақланиш қонунлари механикавий ҳаракат ва жисмларнинг ўзаро таъсири ҳақидаги таълимотнинг негизини ташкил этади.

Юқорида зикр этилган механикавий ҳодисаларга тааллуқли сақланиш қонунларидан ташқари яна бир неча сақланиш қонунлари ҳам мавжуд бўлиб, улар билан биз физика курсининг тегишли бўлимларида танишамиз. Барча сақланиш қонунлари табиат қонунларининг пойдевори ҳисобланади ва бу қонунлар тажрибаларда тасдиқланган.

Сақланиш қонунлари тадқиқотчилар қўлида ўзига хос қудратли қурол бўлиб хизмат қилмоқда. Масалан, энергиянинг сақланиш қонунидан шу ҳулоса келиб чиқадики, энергия истеъмол қилмасдан ишлайдиган қурилмани (абдий двигателни) яратиш мумкин эмас ва бу соҳада иш олиб бориш — тадқиқотчи вақтини ҳамда маблағни беҳуда сарфлаш демакдир. Импульс моментининг сақланиш қонунига асосланиб Қуёш тизими таркибидаги сайёраларнинг ҳаракати билан боғлиқ муаммолар бевосита ҳал этилади. Масалан, Қуёш ва Ой тутилиш вақтини олдиндан айтиб бериш мазкур муаммоларни ечиш натижаси ҳисобланади. Кейинги вақтларда физиклар мураккаб ҳисоблашларнинг қўлланишини талаб қиладиган муаммоларни ҳал этиш мақсадида электрон ҳисоблаш машиналаридан фойдаланмоқ-

даларки, мазкур машиналар учун дастурлар тузишда тегишли сақланиш конунларига амал қилинади. Импульснинг, импульс моментининг ва энергиянинг сақланиш конунлари фазо ва вақтнинг хусусиятлари билан узвий боғлиқ эканлиги кейинчалик маълум бўлди. Бу ҳақда VI бобнинг охирида батафсил гапирилади.

Импульснинг сакланиш қонуни жисмлар тизими учун муҳим аҳамият касб этади. Жисмлар (ёки моддий нукталар) тизими ёки соддагина «tizim» деганда ўзаро таъсирлашувчи бир неча жисмлар тўпламини тушунамиз. Тизимга ташқи кучлар таъсир этмаса, бундай тизим берк тизим дейилади. Қуёш тизими жуда катта аниклик билан берк тизим бўла олади. Биз яшаб турган табиий шароитларда эса берк тизимлар мавжуд эмас, чунки Ер сиртидаги ҳар қандай тизимга ҳеч бўлмаганда Ернинг тортиш кучи таъсир этади. Лекин тизимдаги жисмларнинг таъсир кучларига нисбатан ташқи кучлар ҳисобга олинмаса ёки ҳисобга олинмаслик даражасида кичик бўлса, бундай тизимни берк тизим деб қараш мумкин. Тизимдаги жисмларнинг ўзаро таъсир кучларини *ички кучлар* дейилади.

$$\rho = \sum_i \bar{\rho}_i = \sum_i m_i \bar{v}_i$$

тарзида ифодаланади ((2.4) ифодага к.); бу ерда $\vec{p}_i = m_i \vec{v}_i - l$ жисмнинг импульси. Берк тизимдаги ҳар бир жисм учун Ньютоннинг иккинчи қонунини қуйидагича ёзамиз:

бунда $\vec{F}_{12}$ — биринчи жисмга иккинчи жисм томонидан таъсир этувчи куч; $\vec{F}_{21}$ — иккинчи жисмга биринчи жисм томонидан таъсир этувчи куч ва ҳоказо. Равшанки, тизимдаги ҳамма жисмлар ўзаро таъсирлашадилар. Умумий ҳолда (4.1) ифодани

$$\frac{d}{dt} \sum_i m_i \vec{v}_i = \sum_i \vec{F}_i \quad (i \neq k; i, k = 1, 2, \dots, n) \quad (4.2)$$

тарзида ёзамиз, бу формуланинг ўнг томони тизимдаги ички кучларнинг вектор йиғиндисини акс эттиради. Тизимдаги бирор жисмнинг шу тизимдаги бошқа ҳар бир жисм билан ўзаро таъсири Ньютоннинг иккинчи қонунига бўйсунди: $\vec{F}_{12} = -\vec{F}_{21}$, $\vec{F}_{13} = -\vec{F}_{31}$, $\vec{F}_{23} = -\vec{F}_{32}$ ва ҳоказо. Умуман олганда, i -жисм j -жисмга $\vec{F}_{ji}$ куч билан таъсир этса, j -жисм ҳам i -жисмга $\vec{F}_{ij}$ куч билан таъсир этади:

$$\vec{F}_{ji} = \vec{F}_{ij}.$$

Бинобарин, (4.2) тенгликнинг ўнг томонида ифодаланган ички кучларнинг вектор йиғиндиси нолга тенг:

$$\sum_i \vec{F}_{ik} = 0 \quad (i \neq k, i, k = 1, 2, \dots, n). \quad (4.3)$$

Демак, берк тизим учун

$$\frac{d\vec{p}}{dt} = 0 \quad \text{ёки} \quad \frac{d}{dt} \sum_i m_i \vec{v}_i = 0$$

ифода ҳосил бўлади. Бу ифодадан

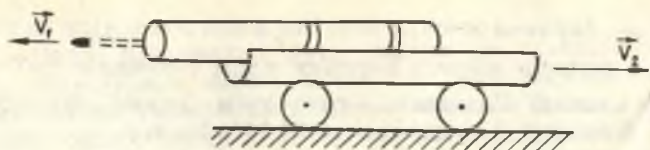
$$\vec{p} = \sum_i m_i \vec{v}_i = \text{const} \quad (4.4)$$

деган хулосага келамиз. (4.4) ифода берк тизим учун импульснинг сақланш қонунини ифодалайди: *берк тизимнинг импульси вақт ўтиши билан ўзгармайди*. Бошқача айтганда, берк тизим айрим жисмларининг импульслари вақт ўтиши билан ўзгарса-да, унинг импульси ўзгармай қолади. Бу ерда зикр этилган ўзгаришлар шундай содир бўладикки, масалан, тизимдаги бирор жисмнинг импульси камайса, шу тизимдаги бошқа жисмнинг (ёки жисмларнинг) импульси шунчага ошади.

Берк тизимда импульснинг сақланиш қонунига мисол тариқасида иккита жисмдан иборат тизимни олиб қарайлик. Масалан, милтик ҳамда унинг ичидаги ўқ берк тизимни ташкил қилсин ва милтик ишқаланишсиз ҳаракатланувчи кичкина аравачага маҳкам ўрна-тилган бўлсин (4.1-расм). Бу тизим учун импульснинг сақланиш қонуни қуйидагича ёзилади:

$$m_1 \vec{v}_1 + m_2 \vec{v}_2 = \text{const},$$

бунда m_1 ва m_2 — мос равишда ўқнинг ҳамда милтикнинг аравача билан биргаликдаги массалари; v_1 ва v_2 — ўқнинг ва аравачанинг



4.1-расм

тезликлари. Дастлаб тизим тинч турганлиги туфайли ундаги жисмлар импульсларининг вектор йиғиндиси нолга тенг, яъни:

$$m_1 \vec{v}_1 + m_2 \vec{v}_2 = 0.$$

Ўқ $\vec{v}_1$ тезлик билан отилиб чикқач, араваچанинг орқага тисарилиш тезлиги

$$\vec{v}_2 = -\frac{m_1}{m_2} \vec{v}_1$$

бўлади; бунда (—) ишора $\vec{v}_1$ ва $\vec{v}_2$ векторлар қарама-қарши томонга йўналганлигини кўрсатади. Энди m_1 , m_2 , $\vec{v}_1$ ва $\vec{v}_2$ ларни сонли қийматлар орқали ифодалайлик, масалан $m_1 = 10 \text{ гр} = 10^{-2} \text{ кг}$, $m_2 = 5 \text{ кг}$, $v_1 = 600 \text{ м/с}$ бўлсин. Бу қийматларни юқоридаги формулага қўйсак, араваچанинг (милтик билан бирга) ўқ йўналишига нисбатан орқага $v_2 = 1,2 \text{ м/с}$ тезлик билан ҳаракатланиши аён бўлади.

Тизимга ташқи кучлар таъсир этаётган бўлса, у берк тизим бўла олмайди ва бундай тизим учун импульснинг сакланиш қонуни бажарилмайди. Бундай тизим учун Ньютоннинг иккинчи қонуни қуйидагича ёзилади:

$$\frac{d}{dt} \sum_i m_i \vec{v}_i = \sum_i \vec{F}_{ik} + \vec{F}_\tau \quad (i=k; i, k=1, 2, \dots, n),$$

бу ерда $\sum_i \vec{F}_{ik}$ — ички кучларнинг вектор йиғиндиси; $\vec{F}_\tau$ — ташқи

кучларнинг тенг таъсир этувчиси. (4.3) га асосан ички кучларнинг вектор йиғиндиси нолга тенг эканлигини эътиборга олсак, бу тенглик қуйидаги кўринишни олади:

$$\frac{d}{dt} \sum_i m_i \vec{v}_i = \vec{F}_\tau. \quad (4.5)$$

Бу тенглама механикавий тизим импульсининг ўзгариш қонунини ифодалайди: *тизим импульсидан вақт бўйича олинган биринчи тартибли ҳосила тизимга таъсир этувчи ташқи кучларнинг тенг таъсир этувчисига тенг.* (4.5) тенглама вектор тенглама бўлгани учун уни координата ўқларидаги ташкил этувчилари бўйича қуйидагича ёзиш мумкин:

$$\frac{d}{dt} \sum_i m_i \vec{v}_{ix} = \vec{F}_{\tau x}, \quad \frac{d}{dt} \sum_i m_i \vec{v}_{iy} = \vec{F}_{\tau y}, \quad \frac{d}{dt} \sum_i m_i \vec{v}_{iz} = \vec{F}_{\tau z}. \quad (4.6)$$

Бу ерда $\vec{F}_{tx}$, $\vec{F}_{ty}$, $\vec{F}_{tz}$ — ташки кучларнинг тенг таъсир этувчиси-
нинг X , Y , Z ўқлар бўйича ташкил этувчилари. Агар берк бўлмаган
тизимда бирор йўналиш бўйича, масалан Z ўқи бўйича ташки
кучларнинг тенг таъсир этувчиси нолга тенг бўлса, бу йўналиш
бўйича (4.6) ифода куйидаги кўринишга эга бўлади:

$$\begin{aligned} \text{Бундан} \quad & \frac{d}{dt} \sum_i m_i \vec{v}_{iz} = 0, \\ & \sum_i m_i \vec{v}_{iz} = \text{const} \end{aligned} \quad (4.7)$$

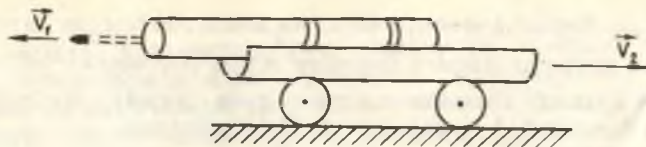
эканлиги келиб чиқади. Демак, ташки кучлар таъсири бўлмаган
йўналиш бўйича тизим импульси ўзгармай қолади. Бундан шундай
хулосага келамизки, берк бўлмаган тизимни ташки кучлар таъсири
бўлмаган йўналиш бўйича берк тизим деб қараш мумкин.

Юқорида импульснинг сақланиш қонунига доир бир неча
мисоллар келтирган эдик. Ўша мисолларда жисмларга таъсир этувчи
Ернинг тортиш кучини (бу ташки куч) ҳисобга олмай, тизимни берк
деб ҳисоблаган эдик. Ҳақиқатан ҳам, жисмлар импульсларининг
ўзгариши уфқ текислигида, масалан, XOY текислигида, содир
бўлаяпти деб қаралган эди; ваҳоланки Ернинг тортиш кучи бу
текисликка тик (масалан, z ўқи бўйича) йўналгандир, яъни уфқ
текислигида ётган йўналиш бўйича Ер тортиш кучининг таъсири
нолга тенгдир. Шунинг учун ўша мисолларимиз (4.7) тенгликни тўла
қаноатлантиради.

4.2-§. РЕАКТИВ ҲАРАКАТ. МАССАСИ ЎЗГАРАЁТГАН ЖИСМНИНГ ҲАРАКАТИ

Реактив ҳаракат импульснинг сақланиш қонунига асосланади.
Юқорида (4.1-§) импульснинг сақланиш қонунига мисол тариқасида
милтик ва ундан отилиб чиққан ўқнинг ҳаракати ҳақида гапирилган
эди: ўқ бир томонга $\vec{v}_1$ тезлик билан отилиб чиқса, милтик отилиб
чиққан ўқнинг таъсирида тесқари томонга $\vec{v}_2$ тезлик билан
ҳаракатланади. Мазкур таъсир реактив ҳаракатнинг асосини ташкил
қилади. Реактив ҳаракат деганда ракетага ва реактив тайёра
(самолёт)ларнинг ҳаракатини тушунамиз. Шуни ҳам айтиш керакки,
қайик, кема, парракли тайёра каби нақлиёт воситаларининг ҳаракати
ҳам моҳияти жиҳатидан реактив ҳаракатдир, чунки қайик ва
кемаларда эшқак ва парраклар ёрдамида сув бир томонга бирор $\vec{v}_1$
тезлик билан ҳаракатга келтирилса, қайик ва кема қарама-қарши
томонга $\vec{v}_2$ тезлик билан ҳаракатланади. Парракли тайёраларда ҳам
шу ҳодиса кузатилади. Аммо «реактив ҳаракат» тушунчаси одатда
анча тор маънода қўлланилиб, бунда ракета ва реактив тайёра-
ларнинг ҳаракатигина кўзда тутилади.

Ракета ва реактив тайёралар ҳаракатининг асосий хусусиятлари-
дан бири шундан иборатки, бу ерда берк тизимнинг массаси
ҳаракат давомида узлуксиз ўзгариб боради: ракетада ёнган
ёнилғидан ҳосил бўлган газ ракетадан узлуксиз отилиб чиқиб туради
ва бинобарин, ракетанинг массаси ҳам узлуксиз камайиб боради.
Ёнилғининг ёниш жараёнида ҳосил бўлган газ қандайдир u тезлик
билан ракетадан отилиб чиқиши туфайли ракета u га тесқари



4.1-расм

тезликлари. Дастлаб тизим тинч турганлиги туфайли ундаги жисмлар импульсларининг вектор йиғиндиси нолга тенг, яъни:

$$m_1 \vec{v}_1 + m_2 \vec{v}_2 = 0.$$

Ўқ $\vec{v}_1$ тезлик билан отилиб чиққач, араваچанинг орқага тисарилиш тезлиги

$$\vec{v}_2 = -\frac{m_1}{m_2} \vec{v}_1$$

бўлади; бунда (—) ишора $\vec{v}_1$ ва $\vec{v}_2$ векторлар қарама-қарши томонга йўналганлигини кўрсатади. Энди m_1 , m_2 , $\vec{v}_1$ ва $\vec{v}_2$ ларни сонли қийматлар оркали ифодалайлик, масалан $m_1 = 10 \text{ гр} = 10^{-2} \text{ кг}$, $m_2 = 5 \text{ кг}$, $v_1 = 600 \text{ м/с}$ бўлсин. Бу қийматларни юқоридаги формулага қўйсақ, араваچанинг (милтик билан бирга) ўқ йўналишига нисбатан орқага $v_2 = 1,2 \text{ м/с}$ тезлик билан ҳаракатланиши аён бўлади.

Тизимга ташки кучлар таъсир этаётган бўлса, у берк тизим бўла олмайди ва бундай тизим учун импульснинг сақланиш қонуни бажарилмайди. Бундай тизим учун Ньютоннинг иккинчи қонуни қуйидагича ёзилади:

$$\frac{d}{dt} \sum_i m_i \vec{v}_i = \sum_i \vec{F}_{ik} + \vec{F}_\tau \quad (i=k; i,k=1, 2, \dots, n),$$

бу ерда $\sum_i \vec{F}_{ik}$ — ички кучларнинг вектор йиғиндиси; $\vec{F}_\tau$ — ташки

кучларнинг тенг таъсир этувчиси. (4.3) га асосан ички кучларнинг вектор йиғиндиси нолга тенг эканлигини эътиборга олсак, бу тенглик қуйидаги кўринишни олади:

$$\frac{d}{dt} \sum_i m_i \vec{v}_i = \vec{F}_\tau. \quad (4.5)$$

Бу тенглама механикавий тизим импульсининг ўзгариш қонунини ифодалайди: *тизим импульсидан вақт бўйича олинган биринчи тартибли ҳосила тизимга таъсир этувчи ташки кучларнинг тенг таъсир этувчисига тенг*. (4.5) тенглама вектор тенглама бўлгани учун уни координата ўқларидаги ташкил этувчилари бўйича қуйидагича ёзиш мумкин:

$$\frac{d}{dt} \sum_i m_i \vec{v}_{ix} = \vec{F}_{\tau x}, \quad \frac{d}{dt} \sum_i m_i \vec{v}_{iy} = \vec{F}_{\tau y}, \quad \frac{d}{dt} \sum_i m_i \vec{v}_{iz} = \vec{F}_{\tau z}. \quad (4.6)$$

Бу ерда $\vec{F}_{tx}$, $\vec{F}_{ty}$, $\vec{F}_{tz}$ — ташки кучларнинг тенг таъсир этувчиси-
нинг X , Y , Z ўқлар бўйича ташкил этувчилари. Агар берк бўлмаган
тизимда бирор йўналиш бўйича, масалан Z ўқи бўйича ташки
кучларнинг тенг таъсир этувчиси нолга тенг бўлса, бу йўналиш
бўйича (4.6) ифода қуйидаги қўринишга эга бўлади:

$$\frac{d}{dt} \sum_i m_i \vec{v}_{iz} = 0.$$

Бундан

$$\sum_i m_i \vec{v}_{iz} = \text{const} \quad (4.7)$$

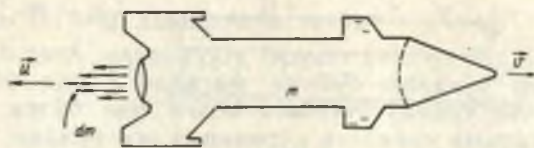
эканлиги келиб чиқади. Демак, ташки кучлар таъсири бўлмаган
йўналиш бўйича тизим импульси ўзгармай қолади. Бундан шундай
хулосага келамизки, берк бўлмаган тизимни ташки кучлар таъсири
бўлмаган йўналиш бўйича берк тизим деб қараш мумкин.

Юкорида импульснинг сақланиш қонунига доир бир неча
мисоллар келтирган эдик. Ўша мисолларда жисмларга таъсир этувчи
Ернинг тортиш кучини (бу ташки куч) ҳисобга олмай, тизимни берк
деб ҳисоблаган эдик. Ҳақиқатан ҳам, жисмлар импульсларининг
ўзгариши уфқ текислигида, масалан, XOY текислигида, содир
бўлаяпти деб қаралган эди; ваҳоланки Ернинг тортиш кучи бу
текисликка тик (масалан, z ўқи бўйича) йўналгандир, яъни уфқ
текислигида ётган йўналиш бўйича Ер тортиш кучининг таъсири
нолга тенгдир. Шунинг учун ўша мисолларимиз (4.7) тенгликни тўла
қаноатлантирган эди.

4.2-§. РЕАКТИВ ҲАРАКАТ. МАССАСИ ЎЗГАРАЁТГАН ЖИСМНИНГ ҲАРАКАТИ

Реактив ҳаракат импульснинг сақланиш қонунига асосланади.
Юкорида (4.1-§) импульснинг сақланиш қонунига мисол тариқасида
милтик ва ундан отилиб чиққан ўқнинг ҳаракати ҳақида гапирилган
эди: ўқ бир томонга $\vec{v}_1$ тезлик билан отилиб чиқса, милтик отилиб
чиққан ўқнинг таъсирида тесқари томонга $\vec{v}_2$ тезлик билан
ҳаракатланади. Мазкур таъсир реактив ҳаракатнинг асосини ташкил
қилади. Реактив ҳаракат деганда ракета-лар ва реактив тайёра
(самолёт)ларнинг ҳаракатини тушунамиз. Шунинг ҳам айтиш керакки,
қайик, кема, парракли тайёра каби нақлиёт воситаларининг ҳаракати
ҳам моҳияти жиҳатидан реактив ҳаракатдир, чунки қайик ва
кемаларда эшқак ва паррақлар ёрдамида сув бир томонга бирор $\vec{v}_1$
тезлик билан ҳаракатга келтирилса, қайик ва кема қарама-қарши
томонга $\vec{v}_2$ тезлик билан ҳаракатланади. Парракли тайёраларда ҳам
шу ҳодиса кузатилади. Аммо «реактив ҳаракат» тушунчаси одатда
анча тор маънода қўлланилиб, бунда ракета ва реактив тайёра-
ларнинг ҳаракатигина кўзда тутилади.

Ракета ва реактив тайёралар ҳаракатининг асосий хусусиятлари-
дан бири шундан иборатки, бу ерда берк тизимнинг массаси
ҳаракат давомида ўзлуксиз ўзгариб боради: ракетада ёнган
ёнилғидан ҳосил бўлган газ ракетадан ўзлуксиз отилиб чиқиб туради
ва бинобарин, ракетанинг массаси ҳам ўзлуксиз камайиб боради.
Ёнилғининг ёниш жараёнида ҳосил бўлган газ қандайдир $\vec{u}$ тезлик
билан ракетадан отилиб чиқиши туфайли ракета $\vec{u}$ га тесқари



4.2-расм

йўналишда бирор $\vec{v}$ тезлик билан ҳаракатланади (4.2- расм). Умуман олганда, ҳаракат жараёнида ракетанинг массаси билан бир қаторда унинг тезлиги ҳам ўзгариб боради, яъни u тезланиш билан ҳаракатланади. Ракетага тезланиш берадиган куч — газнинг отилиб чиқиши туфайли вужудга келадиган реактив кучдир. Бу куч ракетанинг ҳаракат тенгламаси орқали ифодаланади.

Ҳаракат давомида ракетага реактив кучдан ташқари Ернинг тортиш кучи ва ҳавонинг қаршилиқ кучи ҳам таъсир этади. Реактив ҳаракат тенгламасини келтириб чиқаришни соддалаштириш учун дастлаб ракетанинг оғирлик кучи билан муҳитнинг қаршилиқ кучини ҳисобга олмай турайлик.

Ер билан боғланган инерциал санок тизимида ҳаракатланаётган ракетанинг t пайтдаги массаси m ва тезлиги $\vec{v}$ бўлса, унинг шу пайтдаги импульси $m\vec{v}$ га тенг бўлади. Сўнгра dt вақт давомида ракетадан массаси dm га тенг газ отилиб чиқиши натижасида унинг массаси $m - dm$ га, тезлиги эса $\vec{v} + d\vec{v}$ га тенг бўлди, яъни dt вақтдан сўнг ракетанинг импульси $(m - dm)(\vec{v} + d\vec{v})$ га тенг бўлади. Ракетага нисбатан $\vec{u}$ тезлик билан ҳаракатланаётган dm массали газнинг импульси эса

$$(\vec{v} + d\vec{v} - \vec{u})dm$$

(ракетага нисбатан унинг импульси — $\vec{u}dm$ га тенг!) бўлади. Мазкур берк тизим учун импульснинг сақланиш қонуни қуйидаги кўринишга эга бўлади:

$$(m - dm)(\vec{v} + d\vec{v}) + (\vec{v} + d\vec{v} - \vec{u})dm = m\vec{v}.$$

Бундан

$$m d\vec{v} - \vec{u} dm = 0$$

ёки

$$m d\vec{v} = \vec{u} dm$$

га эга бўламиз. Тизим тезлигининг ($d\vec{v}$) ўзгариши dt вақт давомида содир бўлгани туфайли (газнинг тезлиги $\vec{u}$ ни ўзгармас деб ҳисоблаб), охириги тенгликни қуйидагича ёзамиз:

$$m \frac{d\vec{v}}{dt} = \vec{u} \frac{dm}{dt}. \quad (4.8)$$

Бу тенгликнинг ўнг томони тизимга таъсир этувчи реактив кучни ифодалайди; бу тенглик ташқи кучлар (ракетанинг оғирлик кучи ва ҳавонинг қаршилиқ кучи) ҳисобга олинмаган ҳол учун ракета-нинг ҳаракат тенгламаси деб аталади. Демак, ракетага

таъсир этувчи реактив куч газнинг тезлигига ва вақт бирлиги давомида сарф бўлган ёнилғи массасига мутаносибдир.

Агар ракетага ташқи кучлар ҳам таъсир этса, унинг ҳаракат тенгламаси қуйидаги кўринишни олади:

$$m \frac{d\vec{v}}{dt} = \vec{F}_r + \vec{u} \frac{dm}{dt}, \quad (4.9)$$

бу ерда $\vec{F}_r$ — ракетага таъсир этувчи оғирлик кучи ва муҳитнинг қаршилик кучларининг вектор йиғиндисидир.

$\vec{u}$ нинг йўналиши $\vec{v}$ нинг йўналиши билан қарама-қарши бўлса, ракета тезланиш билан ҳаракатланади; агар $\vec{u}$ нинг йўналиши $\vec{v}$ билан бир хил бўлса, ракета ҳаракати секинланувчан ҳаракат бўлади. Шунинг учун (4.8) тенгликни ракетанинг ҳаракат йўналишига бўлган проекцияси орқали ифодаласак, уни қуйидагича ёзамиз:

$$m \frac{dv}{dt} = -u \frac{dm}{dt}$$

ёки

$$dv = -u \frac{dm}{m}. \quad (4.10)$$

Агар тизим (ракета + ёнилғи)нинг бошланғич массаси m_0 ва тизим ишининг охирида унинг массаси $m_\phi = m_0 - m_k$ бўлса, ракетанинг охирги энг катта тезлиги (4.10) тенгликни интеграллаш орқали топилади ($u = \text{const}$):

$$v = -u \int_{m_0}^{m_\phi} \frac{dm}{m} = u \ln \frac{m_0}{m_\phi},$$

яъни:

$$v = u \ln \frac{m_0}{m_\phi}, \quad (4.11)$$

бу ерда $m_\phi = m_0 - m_k$ фойдали юк дейилади (m_k — ишлатилган ёнилғининг массаси). (4.11) тенглик Циолковский формуласи деб аталади. Кўриниб турибдики, ракетанинг эришган энг катта тезлиги ракетадан чиқаётган газнинг тезлигига ва ишлатилган ёнилғининг массасига мутаносибдир. Бошқача айтганда, Циолковский формуласи ракетага муайян v тезлик бериш учун зарур бўлган ёнилғи массаси (m_k) ни ҳисоблашга имкон беради.

4.3-§. ИНЕРЦИЯ МАРКАЗИ

Кўп ҳолларда бир неча жисм (моддий нукталар)дан иборат механикавий тизимнинг ҳаракат қонунларини ўрганиш билан иш қўришга тўғри келади. Бундай тизимнинг ҳаракат қонунларини ўрганишда мазкур тизим таркибидаги жисмларнинг унда қандай тақсимланганлигини ёки бу жисмлар бир-бирига нисбатан тизимда қандай жойлашганлигини билиш зарурияти туғилади. Шу муносабат билан инерция маркази (масса маркази) деган тушунча киритилади*.

* Инерция маркази ва масса маркази атамалари айнан бир маънода ишлатилади, чунки жисмнинг массаси унинг инерция ўлчовидир.

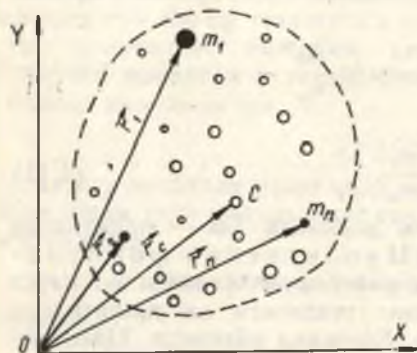
Инерция маркази ва оғирлик маркази деган тушунчалар орасида қуйидаги фарк борлигини эсдан чиқармаслик керак: оғирлик маркази — бир жинсли оғирлик кучи майдонида жойлашган қаттиқ жисмлар учунгина маънога эга; инерция маркази эса ҳеч қандай майдон билан боғлиқ эмас ва ихтиёрий механикавий тизим учун ўринлидир. Оғирлик кучи майдонида жойлашган қаттиқ жисмлар учун инерция маркази ва оғирлик маркази бир-бири билан мос тушади, яъни бир нуқтада жойлашган бўлади. Инерция маркази массанинг тақсимланишини тасвирловчи геометрик нуқта бўлиб, унинг вазияти координаталар бошига нисбатан $\vec{r}_c$ радиус-вектор билан қуйидагича аниқланади (4.3-расм).

$$\vec{r}_c = \frac{m_1 \vec{r}_1 + m_2 \vec{r}_2 + \dots + m_n \vec{r}_n}{m_1 + m_2 + \dots + m_n},$$

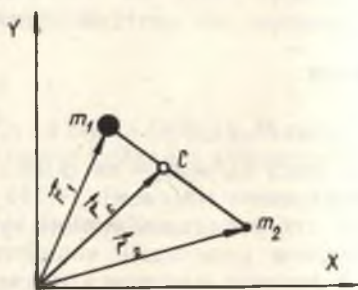
яъни:

$$\vec{r}_c = \frac{1}{m} \sum_i m_i \vec{r}_i, \quad (4.12)$$

бу ерда m_i — тизимга мансуб i -жисмнинг массаси; $\vec{r}_i$ — координаталар боши O га нисбатан i -жисмнинг вазиятини аниқловчи радиус-вектор; $m = m_1 + m_2 + \dots + m_n$ — тизимнинг умумий массаси.



4.3-расм



4.4-расм

Соддалаштириш мақсадида иккита жисмдан иборат тизимни олиб қарайлик (4.4-расм). Массалари m_1 ва m_2 бўлган жисмларнинг вазиятлари координата боши O га нисбатан мос равишда r_1 ва r_2 радиус-векторлар билан берилган бўлса, бу икки жисмдан иборат тизимнинг инерция маркази

$$\vec{r}_c = \frac{m_1 \vec{r}_1 + m_2 \vec{r}_2}{m_1 + m_2}$$

формула орқали ифодаланиб, икки жисмнинг геометрик марказларини бирлаштирувчи тўғри чизикда ётади.

(4.12) тенглама вектор орқали ифодаланган тенгламадир, лекин инерция марказларининг вазиятини аниқловчи мазкур радиус-

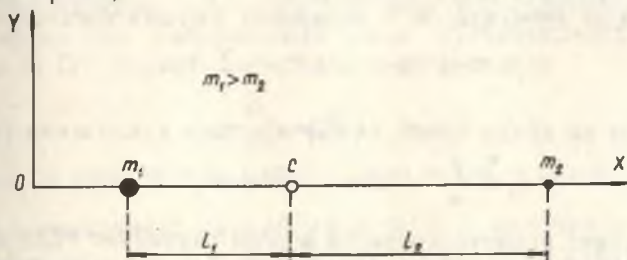
векторни унинг координата ўқларидаги проекциялари оркали ҳам ифодалаш мумкин:

$$x_c = \frac{1}{m} \sum_i m_i x_i, \quad y_c = \frac{1}{m} \sum_i m_i y_i, \quad z_c = \frac{1}{m} \sum_i m_i z_i, \quad (4.13)$$

бунда m — тизимнинг умумий массаси; x_i, y_i, z_i — тизим таркибидаги i -жисмнинг координаталари. Хусусий ҳолда, агар тизим массалари m_1 ва m_2 бўлган иккита жисмдан иборат бўлса ва уларни X ўқи бўйича жойлаштирсак, инерция марказининг координатаси

$$x_c = \frac{m_1 x_1 + m_2 x_2}{m_1 + m_2}$$

бўлади (4.5-расм).



4.5-р а с м

Равшанки, $m_1 = m_2$ бўлса, инерция маркази икки жисмнинг геометрик марказларини туташтирувчи тўғри чизикнинг ўртасида ётади; агар $m_1 \neq m_2$ бўлса, инерция маркази икки жисмнинг геометрик марказлари орасидаги масофани массалар нисбатига тескари мутаносиб бўлган кесмаларга ажратади (4.5-расмга к.), яъни

$$\frac{m_1}{m_2} = \frac{l_2}{l_1}.$$

Тизим учта жисмдан иборат бўлса, унинг инерция маркази ихтиёрий иккита жисмнинг инерция марказидан учинчи жисмгача бўлган ораликни шундай икки бўлакка бўладики, бу бўлаklar узунликларининг нисбати икки жисм массалар йиғиндисининг учинчи жисм массасига нисбатига тескари мутаносиб бўлади. Учтадан ортик (n та) жисмдан иборат тизимнинг инерция марказини топишда шу усул кетма-кет қўлланилади.

4.4-5. ИНЕРЦИЯ МАРКАЗИНИНГ САҚЛАНИШ ҚОНУНИ. МАССАНИНГ АДДИТИВЛИГИ

Фараз қилайлик, n та жисм (моддий нукта)дан иборат тизим фазода ҳаракатланаётган бўлсин. Тизим инерция марказини аниқловчи радиус-вектор $\vec{r}_c$ дан вақт бўйича олинган ҳосила ($\vec{r}_c$ нинг бирлик вақт давомида ўзгариши) инерция марказининг тезлигини ифодалайди:

$$\vec{v}_c = \frac{d\vec{r}_c}{dt} \quad (4.14)$$

(4.12) формулани (4.14) га қўйиб, инерция марказининг тезлиги учун

$$\vec{v}_c = \frac{d}{dt} \left(\frac{1}{m} \sum_i m_i \vec{r}_i \right) = \frac{1}{m} \sum_i m_i \frac{d\vec{r}_i}{dt} = \frac{1}{m} \sum_i m_i \vec{v}_i = \frac{1}{m} \sum_i \vec{p}_i \quad (4.15)$$

га эга бўламиз; бу ерда $\vec{v}_i$ ва $\vec{p}_i$ мос равишда i -жисмнинг тезлиги ва импульси; равшанки

$$\vec{p} = \sum_i \vec{p}_i = \sum_i m_i \vec{v}_i \quad (4.16)$$

тизимнинг тўла импульси бўлиб, кўпинча $\vec{p}$ — инерция марказининг импульси ҳам дейилади; m — тизимнинг умумий массаси, яъни:

$$m = m_1 + m_2 + \dots + m_n = \sum_i m_i. \quad (4.17)$$

Энди (4.16) ни кўзда тутиб, (4.15) ифодани қуйидагича ёзамиз:

$$\vec{v}_c = \frac{\vec{p}}{m} \quad \text{ёки} \quad \vec{p} = m \vec{v}_c. \quad (4.18)$$

Ньютоннинг иккинчи қонунига асосан тизимнинг тўла импульсидан вақт бўйича олинган ҳосила шу тизимга таъсир этаётган ташқи кучларнинг вектор йиғиндисига тенг:

$$\frac{d\vec{p}}{dt} = m \frac{d\vec{v}_c}{dt} = m \vec{a}_c = \vec{F}_\tau, \quad (4.19)$$

бу ерда $\vec{a}_c$ — инерция марказининг тезланиши, $\vec{F}_\tau$ — тизимга таъсир этаётган ташқи кучларнинг вектор йиғиндиси. Берк тизимда унга таъсир этувчи ташқи кучлар мавжуд эмас ёки ташқи кучларнинг тенг таъсир этувчиси нолга тенг ($\vec{F}_\tau = 0$). У ҳолда охириги тенгликдан инерция марказининг тезланиши

$$\vec{a}_c = \frac{d\vec{v}_c}{dt} = 0$$

бўлади. Бундан $\vec{v}_c = \text{const}$ эканлиги келиб чиқади. Бу хулоса инерция марказининг сақланиш қонунини ифодалайди ва у қуйидагича таърифланади: *берк тизимнинг инерция маркази тўғри чизиқ бўйлаб текис ҳаракат қилади ёки тинч ҳолатда бўлади.*

Тизим импульсининг сақланиш қонунидан массанинг аддитивлик қонуни * келиб чиқади.

(4.18) ифодадан кўрииб турибдики, тизим импульси билан унинг инерция маркази тезлиги орасидаги боғланиш шакл жиҳатидан битта жисм (моддий нукта)нинг импульси билан тезлиги орасидаги боғла-

* Тизимни яхлит тарзда ифодаловчи катталиқ тизим таркибий қисмларини ифодаловчи айнан уша катталикларнинг йиғиндисидан иборат бўлса, бу катталиқ аддитив катталиқ дейилади.

нишнинг ўзгинасидир. Шу билан бирга, бу ифодадаги мутаносиблик коэффициентлари ўрнида турган m катталиқ тизим таркибига кирувчи айрим жисмлар массаларининг йиғиндисига тенг. Шундай қилиб, *массанинг аддитивлик қонуни қуйидагича ифодаланади: тизимнинг массаси унинг таркибидаги айрим жисмлар массаларининг йиғиндисига тенг.* Масалан, йўлда кетаётган вагонни йўловчилари билан бирга тизим деб қарасак, унинг умумий массаси, равшанки, унинг ичидаги айрим йўловчилар массалари ва вагоннинг ўзининг айрим қисмлари массаларининг йиғиндисига тенг.

4.5-§. ИНЕРЦИЯ МАРКАЗИНИНГ ҲАРАКАТИ ҲАҚИДАГИ ТЕОРЕМА. М-ТИЗИМ

Инерция маркази тушунчаси бир неча жисмдан иборат бўлган тизим ҳаракатини тавсифлашда анча қулайликларга эга. Шу мақсадда (4.19) формулани қуйидагича ёзамиз:

$$m \frac{d\vec{v}_c}{dt} = \vec{F}_T, \quad (4.20)$$

маълумки, бу ерда $m = m_1 + m_2 + \dots + m_n = \sum_i m_i$ — тизим таркибидаги барча жисмларнинг умумий массаси, $\vec{v}_c$ — инерция марказининг тезлиги, $\vec{F}_T$ — тизимга таъсир этаётган барча ташқи кучларнинг тенг таъсир этувчиси (ички кучларнинг тенг таъсир этувчиси нолга тенг). Демак, тизим инерция марказининг олган тезланиши, яъни $d\vec{v}_c/dt$ ташқи кучларнинг тенг таъсир этувчисига мутаносиб ва тизим таркибидаги жисмлар массаларининг йиғиндисига тескари мутаносибдир.

Кўриниб турибдики, бу формула шаклан массаси m ва тезлиги $\vec{v}$ бўлган битта моддий нуктанинг ташқи $\vec{F}_T$ куч таъсирида қилаётган ҳаракатини ифодаловчи тенгламага ўхшашдир. Шунинг учун бу формула инерция марказининг ҳаракат тенгламасини ифодалайди ва у қуйидаги хулосага олиб келади: *тизимнинг инерция маркази ташқи кучлар таъсирида массаси тизим таркибидаги барча жисмларнинг массасига тенг бўлган моддий нукта каби ҳаракатланади.* Бу хулоса инерция марказининг ҳаракати ҳақидаги теорема деб аталади.

(4.20) формуладан кўринадики, инерция марказининг тезлигини ўзгартириш учун тизимга ташқи кучлар таъсир этиши керак; тизим таркибидаги жисмларнинг ўзаро таъсири туфайли вужудга келадиган ички кучлар ўша жисмларнинг инерция марказига нисбатан тезликларини ўзгартирса-да, бу кучлар инерция марказининг ҳолатини, ҳаракат йўналишини ва тезлигини ўзгартира олмайди. Масалан, ҳаракатланаётган снаряд ҳавода портлаб бир неча бўлақларга парчаланиб кетса, бу бўлақчалар ички кучлар таъсирида ҳар томонга ҳар хил тезлик билан ҳаракатланади. Лекин портлаш натижасида ҳосил бўлган бўлақчаларнинг инерция маркази ҳеч қандай портлаш содир бўлмагандек, ўз ҳаракатини аввалгидек давом эттиради.

Бу ерда келтирилган мулохазаларимиз инерция марказининг ҳаракатига тааллуқлидир. Аммо кўп ҳолларда тизимнинг яхлит (бир бутун) ҳаракатидан ташқари унинг таркибидаги жисмларнинг бир-бирига нисбатан (нисбий) ҳаракатини таҳлил қилиш зарурияти ҳам тугилади. Шунинг учун механикавий тизимнинг ҳаракатини ҳамма вақт икки қисмга — тизимнинг бир бутун ҳолдаги ҳаракатига ва унинг таркибидаги жисмларнинг бир-бирига нисбатан ҳаракатига ажратиш мумкин. Тизимдаги жисмларнинг нисбий ҳаракатини таҳлил қилишда инерция маркази билан боғланган санок тизимидан фойдаланилади. Бу тизимдаги барча жисмларнинг исталган пайтдаги вазияти инерция марказига нисбатан аниқланади, яъни тизимдаги жисмларга нисбатан инерция маркази қўзғалмас деб қаралади. Бу санок тизимини инерция маркази санок тизими дейилади. У қисқача *М*-тизим деб номланган. *М*-тизим инерциал санок тизимидир, чунки у бошқа инерциал санок тизимларига нисбатан тўғри чиқикли текис ҳаракат қилади ёки ўзининг тинч ҳолатини сақлайди. Бошқача айтганда, *М*-тизимга ташқи кучлар таъсир этмайди, бинобарин, у берк тизимдир.

М-тизимнинг бошқа тизимлардан фаркли хусусиятларидан бири шундан иборатки, унинг бир бутун ҳолдаги импульси ($\vec{p} = m\vec{v}_c$) нолга тенг [(4.18) формулага қ.], чунки $\vec{v}_c = 0$.

Элементар заррачаларнинг ўзаро таъсирлашиш жараёнини таҳлил этишда ва каттик жисмларнинг ҳаракатини ўрганишда *М*-тизим кенг қўлланилади.

УБОБ

ИМПУЛЬС МОМЕНТИНИНГ САҚЛАНИШ ҚОНУНИ

5.1-§. ИМПУЛЬС МОМЕНТИ

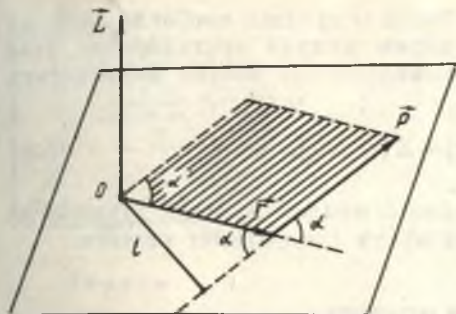
Моддий нуктанинг импульси $\vec{p} = m\vec{v}$. Фараз қилайлик, массаси *m* бўлган ҳаракатдаги моддий нукта (заррача)нинг ихтиёрий пайтдаги вазияти *O* нуктага нисбатан аниқланаётган бўлсин (5.1-расм).

Моддий нуктанинг *O* нуктага нисбатан импульс моменти деб қуйидагича ифодаланган векторга айтилади:

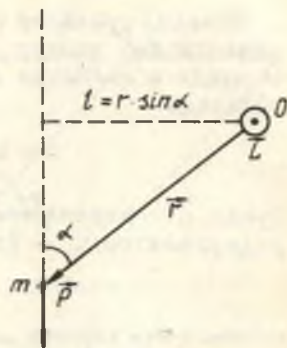
$$\vec{L} = [\vec{r}, \vec{p}] = [\vec{r}, m\vec{v}], \quad (5.1)$$

бунда $\vec{r}$ — санок боши ҳисобланган *O* нуктадан моддий нуктага ўтказилган радиус-вектор. (5.1)дан кўриниб турибдики, $\vec{L}$ нинг йўналиши $\vec{r}$ ва $\vec{p}$ векторларнинг вектор қўпайтмаси тарзида аниқланади, яъни импульс моменти вектори $\vec{r}$ ва $\vec{p}$ векторлардан ясалган параллелограмм текислигига тик равишда *O* нуктадан ўтган бўлиб, унинг йўналиши парма (ўнг винт) қондаси билан аниқланади. Импульс моментининг сон қиймати, маълумки,

$$L = rps \sin \alpha. \quad (5.2)$$



5.1-расм



5.2-расм

Бу тенгликда $r \sin \alpha = l$ — моддий нукта импульсининг O нуктага нисбатан елкаси дейилади. Елка тушунчасини киритиб (5.2)ни

$$L = lp = mv l \quad (5.3)$$

кўринишда ёзиш мумкин (5.2- расмда $\vec{L}$ вектор расм текислигига тик равишда биз томонга йўналган). Охирги икки тенгликдан кўринадики, импульс momenti моддий нукта ҳаракат йўналишининг ва тезлигининг сон қиймати ўзгариши билан ўзгаради; агар моддий нукта тўғри чизик бўйлаб ўзгармас тезлик билан ҳаракатланаётган бўлса O нуктага нисбатан унинг импульс momenti ўзгармай қолади.

Моддий нукта радиуси r бўлган айлана бўйлаб ўзгармас тезлик ($|\vec{v}| = \text{const}$) билан ҳаракатланаётган бўлса (Ернинг Куёш атрофидаги ҳаракати ва мутакаббил (классик) физика тасаввурларига кўра электронларнинг ядро атрофидаги ҳаракати бунга мисол бўла олади), унинг айлана марказига нисбатан (5.3- расм) импульсининг сон қиймати:

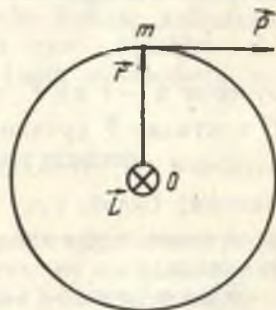
$$L = mvr. \quad (5.4)$$

Равшанки, бу ҳолда моддий нуктанинг ҳаракат йўналиши узлуксиз ўзгариб туради, импульс momentининг сон қиймати ўзгармай қолади.

O нукта орқали ўтувчи ихтиёрий Z ўққа $\vec{L}$ векторнинг проекцияси моддий нуктанинг шу ўққа нисбатан импульс momenti дейилади:

$$L_z = [\vec{r}, \vec{p}]_z. \quad (5.5)$$

Ўққа нисбатан импульс momenti скаляр катталиқ бўлиб, нуктага нисбатан импульс momenti эса вектор катталиқдир.



5.3-расм

Моддий нукталар тизимининг бирор O нуктага нисбатан *импульс моменти* деб мазкур тизимдаги айрим моддий нукталарнинг ўша O нуктага нисбатан импульс моментларининг вектор йигиндисига айтилади:

$$\vec{L} = \sum_i \vec{L}_i = \sum_i [\vec{r}_i, \vec{p}_i] = \sum_i [\vec{r}_i, m\vec{v}_i], \quad (5.6)$$

бунда $\vec{r}_i$ — қаралаётган O нуктадан i - моддий нуктага ўтказилган радиус-вектор, $\vec{v}_i$ — ўша i - моддий нукта (зарра)нинг тезлиги.

5.2. §. КУЧ МОМЕНТИ

Тинч турган жисмни айланма ҳаракатга келтирувчи ёки унинг айланма ҳаракатини ўзгартирувчи ташки таъсирни тавсифлаш учун куч моменти деган тушунча киритилади. Куч моменти бирор нуктага нисбатан ёки бирор айланиш ўқиға нисбатан аниқланади.

Қаттиқ жисм моддий нукталар тизимидан иборат бўлганлигидан куч моменти тушунчасини дастлаб моддий нукта мисолида қараб чиқайлик. Массаси m бўлган моддий нуктанинг исталган вақтдаги вазияти санок боши сифатида қабул қилинган O нуктага нисбатан радиус-вектор $\vec{r}$ орқали аниқланаётган бўлсин. Моддий нуктага қандайдир $\vec{F}$ куч таъсир этаётган бўлса, $\vec{r}$ радиус-векторнинг $\vec{F}$ кучга вектор кўпайтмаси (5.4- расм) $\vec{F}$ кучнинг O нуктага нисбатан моменти дейилади:

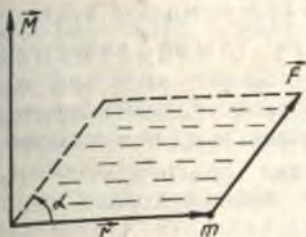
$$\vec{M} = [\vec{r}, \vec{F}], \quad (5.7)$$

бунда $\vec{F}$ — моддий нуктага таъсир этувчи барча кучларнинг тенг таъсир этувчисидир. Куч моменти $\vec{M}$ псевдовектор бўлиб, у $\vec{r}$ ва $\vec{F}$ векторлар ётган текисликка тик йўналган, йўналиши эса ўнг винт қондаси билан аниқланади, яъни ўнг винтни $\vec{r}$ дан $\vec{F}$ га қараб бураганда винтнинг илгариланма ҳаракати $\vec{M}$ нинг йўналиши билан мос тушади. Куч моментининг сон қиймати, равшанки,

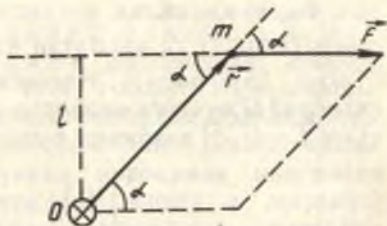
$$M = Fr \sin \alpha = Fl, \quad (5.8)$$

бу ерда α — $\vec{r}$ ва $\vec{F}$ векторлар орасидаги бурчак; $l = r \sin \alpha$ эса O нуктадан $\vec{F}$ кучнинг таъсир чизигига туширилган тик чизиқнинг узунлиги (O нуктадан $\vec{F}$ кучнинг таъсир чизигигача бўлган энг яқин масофа) бўлиб, у куч елкаси дейилади (5.5- расм; $\vec{L}$ вектор расм текислигига тик равишда биздан карама-қарши томонга қараб йўналган).

Ўққа нисбатан куч моменти нуктага нисбатан куч моментининг шу нуктадан ўтувчи ўққа туширилган проекциясига тенг бўлади. Ўққа нисбатан куч моменти скаляр катталиқдир. Агар



5.4-расм



5.5-расм

Z ўқ $\vec{M}$ векторнинг йўналиши билан мос тушса, у ҳолда куч моменти ўқ йўналишидаги вектор тарзида ифодаланиши мумкин:

$$\vec{M}_z = [\vec{r}, \vec{F}]_z. \quad (5.9)$$

Энди n та моддий нуктадан иборат тизимни олиб қарайлик. Тизимдаги i -моддий нуктанинг O нуктага нисбатан вазиятини $\vec{r}_i$ радиус-вектор билан ва унга таъсир қилувчи кучни $\vec{F}_i$ орқали белгиласак, O нуктага нисбатан мазкур кучнинг моменти

$$\vec{M}_i = [\vec{r}_i, \vec{F}_i]$$

тарзда ифодаланади. O нуктага нисбатан моддий нукталар тизимига таъсир этувчи куч моментини тавсифлашда барча моддий нукталарни O нуктага нисбатан бир бутун (яхлит) тарзда олиб қаралади (каттик жисмни моддий нукталар тизими деб қараш мумкин). O нуктага нисбатан моддий нукталар тизимига таъсир этувчи куч моменти деб ҳар бир моддий нуктага қўйилган куч моментларининг вектор йиғиндисига айтилади:

$$\vec{M} = \sum_i \vec{M}_i = \sum_i [\vec{r}_i, \vec{F}_i], \quad (5.10)$$

бунда $\vec{F}_i$ — i -моддий нуктага таъсир этувчи ташқи кучнигина ифодалайди. Шу нарсани алоҳида таъкидлаш лозимки, тизимдаги ҳар бир моддий нуктага таъсир этувчи ташқи кучдан ташқари, моддий нукталарнинг ўзаро таъсири туфайли вужудга келувчи кучлар ҳам мавжуд. Маълумки, бу кучлар ички кучлар дейилади. Ички кучларнинг вектор йиғиндиси нолга тенг ((4.8)га қ.) бўлганлиги туфайли (5.10) ифодада фақат ташқи кучларгина акс эттирилган.

5.3-§. ИМПУЛЬС МОМЕНТИНИНГ САҚЛАНИШ ҚОНУНИ. МОМЕНТЛАР ТЕНГЛАМАСИ

Юқорида биз моддий нукталар тизими учун импульс моменти ва куч моменти деган катталиклар билан танишдик. Бу катталикларда моддий нуктанинг исталган пайтдаги вазиятини аниқловчи радиус-вектор ($\vec{r}$) катнашади. Бинобарин, импульс моменти ва куч моменти ўзаро бирор муносабат билан боғланган. Шу муносабатни аниқлай-

лик. Фараз қилайлик, массаси m ва тезлиги $\vec{v}$ бўлган моддий нуктага санок боши O га нисбатан қандайдир $\vec{F}$ куч таъсир қилаётган бўлсин (5.6- расм). Натижада моддий нуктанинг импульси ва ихтиёрий O нуктага нисбатан унинг импульс моменти ўзгариб боради, яъни $\vec{L}=[\vec{r}, \vec{p}]$ вақтнинг функцияси. Айтийлик, моддий нуктанинг вазиятини аниқловчи радиус-вектор $d\vec{r}$ вақт оралиғида $d\vec{r}$ га ўзгарсин; у ҳолда (5.1) тенгликдан вақт бўйича ҳосила олиб қуйидагига эга бўламиз:

$$\frac{d\vec{L}}{dt} = \frac{d}{dt}[\vec{r}, \vec{p}] = [\frac{d\vec{r}}{dt}, \vec{p}] + [\vec{r}, \frac{d\vec{p}}{dt}], \quad (5.11)$$

бунда $d\vec{r}/dt$ — моддий нуктанинг t пайтдаги тезлиги ($d\vec{r}/dt = \vec{v}$); $\frac{d\vec{p}}{dt}$ эса Ньютоннинг II қонунига кўра, моддий нуктага таъсир этувчи кучларнинг тенг таъсир этувчиси. Буларни ва $\vec{p} = m\vec{v}$ эканлигини назарда тутиб, (5.11)ни қуйидагича ёзиш мумкин:

$$\frac{d\vec{L}}{dt} = [\vec{v}, m\vec{v}] + [\vec{r}, \vec{F}].$$

Бу тенгликнинг ўнг томонидаги биринчи қўшилувчи ҳад иккита коллинеар векторларнинг вектор қўпайтмаси бўлганлиги туфайли нолга тенг; иккинчи қўшилувчи ҳад эса моддий нуктага таъсир этувчи ташки кучларнинг O нуктага нисбатан моменти ($\vec{M}$)ни ифодалайди. Шунинг учун юқоридаги тенглик қуйидаги кўринишга келади:

$$\frac{d\vec{L}}{dt} = \vec{M}. \quad (5.12)$$

Бу ифода моддий нукта учун моментлар тенгламаси дейилади. (5.12) дан кўринадики, импульс моментининг вақт бўйича ўзгариши моддий нуктага таъсир этувчи ташки кучларнинг O нуктага нисбатан моменти билан аниқланади (моментлар тенгламасининг Ньютоннинг иккинчи қонунига ўхшашлиги кўзга ташланади: моддий нукта импульсининг вақт бўйича ўзгариши унга таъсир этаётган барча ташки кучларнинг тенг таъсир этувчисига тенг).

Моддий нуктага таъсир этувчи барча ташки кучлар тенг таъсир этувчисининг O нуктага нисбатан моменти нолга тенг ($\vec{M} = 0$) бўлса, (5.12) тенглик қуйидагича ёзилади:

$$\frac{d\vec{L}}{dt} = 0. \quad (5.13)$$

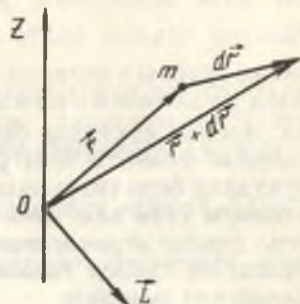
Ўзгармас катталиқнинг вақт бўйича ҳосиласи нолга тенг эканлигини назарда тутсак, (5.13)дан

$$\vec{L} = \text{const} \quad (5.14)$$

эканлиги келиб чиқади. Бу натижа моддий нукта импульс моментининг сакланиш қонунини ифодалайди: моддий нуктага таъсир этаётган кучларнинг тенг таъсир этувчисининг ихтиёрий O нуктага нисбатан momenti нолга тенг бўлса моддий нукта импульсининг шу нуктага нисбатан momenti вақт ўтиши билан ўзгармайди.

Моддий нуктанинг импульс momenti ихтиёрий O нуктадан ўтувчи бирор ўққа (масалан Z ўққа, 5.6-расм) нисбатан аникланаётган бўлса, (5.12) тенглик қуйидаги кўринишни олади:

$$\frac{dL_z}{dt} = M_z, \quad (5.15)$$



5.6-расм

бунда L_z ва M_z — $\vec{L}$ ва $\vec{M}$ векторларнинг мос равишда Z ўққа туширилган проекциялари. Шундай қилиб, ўққа нисбатан импульс моментининг вақт бўйича ўзгариши моддий нуктага таъсир этувчи ташқи кучлар моментининг мазкур ўққа туширилган проекциясига тенг экан.

Энди моддий нукталар тизимини олиб қарайлик. Умуман, тизимдаги ҳар бир моддий нуктага ташқи ва ички кучлар таъсир этади. Ички кучлар тизимдаги моддий нукталарнинг ўзаро таъсир кучларидан иборат бўлганлиги туфайли уларнинг вектор йиғиндиси нолга тенг ва бинобарин, ички кучларнинг O нуктага нисбатан momenti ҳам нолга тенг. Шунинг учун тизимга таъсир этувчи кучлар фақат ташқи кучлардан иборат бўлади. Демак, n та моддий нукталар тизими учун (5.12) ифодани қуйидагича ёзиш мумкин:

$$\frac{d}{dt} \sum_i \vec{L}_i = \sum_i \vec{M}_i. \quad (5.16)$$

Бунда $\sum_i \vec{L}_i = \sum_i [\vec{r}_i, m_i \vec{v}_i]$ — тизимнинг ихтиёрий O нуктага нисбатан импульс momenti. (5.16) тенглик моддий нукталар тизими учун моментлар тенгламасини ифодалайди.

Шундай қилиб, моддий нукталар тизимининг ихтиёрий O нуктага нисбатан импульс моментидан вақт бўйича олинган ҳосила барча ташқи кучларнинг шу нуктага нисбатан куч моментларининг вектор йиғиндисига тенг.

(5.16) ифодадаги барча вектор катталикларнинг ихтиёрий O нукта орқали ўтувчи Z ўққа проекцияси олинса, қуйидаги муносабат ҳосил бўлади:

$$\frac{d}{dt} \sum_i L_{iz} = \sum_i M_{iz}. \quad (5.17)$$

яъни, тизимдаги моддий нукталарнинг O нуктадан ўтувчи ўққа нисбатан импульс моментларининг алгебраик йиғиндисининг вақт

бўйича ўзгариши шу ўққа нисбатан олинган куч моментларининг алгебраик йиғиндисига тенг.

Агар моддий нукталар тизими берк бўлса (тизимга ташки кучлар таъсир қилмаса), (5.16) ифоданинг ўнг томони нолга тенг бўлади: бундан

$$\Sigma \vec{L}_i = \text{const} \quad (5.18)$$

деган хулосага келамиз. (5.18) тенглик моддий нукталар тизими учун импульс моментининг сакланиш қонунини ифодалайди: *моддий нукталар берк тизимининг ихтиёрий О нуқтага нисбатан импульс моменти вақт ўтиши билан ўзгармайди*. Бу натижа моддий нукталар берк тизимининг О нуктадан ўтувчи ўққа нисбатан импульс моменти учун ҳам ўринлидир: *тизимга таъсир этувчи ташқи кучлар тенг таъсир этувчисининг бирор ўққа нисбатан моменти нолга тенг бўлса, бу кучлар тизимнинг шу ўққа нисбатан импульс моментини ўзгартира олмайди*.

5.4- §. МАРКАЗИЙ МАЙДОНДАГИ ҲАРАКАТ. КЕПЛЕР ҚОНУНЛАРИ

Фазонинг ҳар бир нуктасида моддий нуктага қандайдир кучлар (ёки куч) таъсир этаётган бўлса, демак бу моддий нукта кучлар майдонида бўлади. Марказий майдондаги ҳаракатда моддий нуктага марказий кучлар таъсир этади. Марказий кучларга ҳос хусусият шундан иборатки, бу кучларнинг барчаси кўзгалмас марказ (кўзгалмас нукта)дан ўтиб, бу кучларнинг катталиги марказ билан моддий нукта орасидаги масофага боғлиқ. Бу кўзгалмас марказ куч маркази дейилади. Бирор моддий нукта (жисм) атрофида ҳосил бўлган гравитация майдони, нуктавий заряд ҳосил қилган электростатик майдон ва шу каби майдонлар марказий майдонлардир. Хусусан, Қуёш тизимидаги сайёраларнинг ўз меҳварлари бўйлаб ҳаракати марказий майдондаги ҳаракат бўлиб, биз қуйида уларнинг ҳаракатидаги қонуниятларни қараб чиқамиз.

Қуёш ва сайёралар орасидаги масофа уларнинг ўлчамларига нисбатан анча катта бўлганлигидан уларни моддий нукта деб қараш мумкин. Қуёшнинг массасини m_0 ва унинг атрофида айланувчи бирор сайёранинг массасини m билан белгиласак, улар орасидаги тортишиш (гравитация) кучи

$$F = \gamma \frac{m_0 m}{r^2} \quad (5.19)$$

тарзида ифодаланади (бутун олам тортишиш қонуни). Бу куч майдони марказий майдондир, чунки ҳар бир сайёрага таъсир этувчи куч Қуёш марказидан ўтади ва бинобарин, мазкур кучнинг елкаси нолга тенг. Демак

$$\vec{M} = [\vec{r}, \vec{F}] = 0.$$

Бундан ва моментлар тенгламасидан қуйидагига эга бўламиз:

$$\frac{d\vec{L}}{dt} = \vec{M} = 0 \quad \vec{L} = m [\vec{r}, \vec{v}] = L_0 = \text{const}, \quad (5.20)$$

яъни Қуёш тизимидаги ҳар бир сайёранинг импульс моменти вақт ўтиши билан ўзгармайди. (5.20) тенгликдан кўринадик, марказий майдондаги ҳаракат траекторияси $\vec{L}$ га тик жойлашган ясси текислик ($\vec{r}$ ва $\vec{v}$ векторлар ётган текислик)да ётади. Бундай ҳаракат ясси ҳаракат дейилади.

Юқорида келтирилган бутун олам тортишиш қонуни (5.19)ни келтириб чиқаришда Ньютон сайёраларнинг ҳаракати ҳақидаги Кеплернинг учта қонунига асосланган. **Кеплер қонунлари** қуйидагилар:

1. Барча сайёраларнинг орбиталари эллипсдан иборат бўлиб, унинг бир фокусида Қуёш жойлашган.

2. Сайёранинг радиус-вектори тенг вақтлар оралиғида тенг юзалар чизади.

3. Сайёраларнинг айланиш даврлари квадратларининг эллиптик орбиталар катта ярим ўқларининг кубларига нисбати барча сайёралар учун бир хил:

$$\frac{r_1^2}{a_1^3} = \frac{r_2^2}{a_2^3} = \dots = \text{const}.$$

Биз қуйида марказий майдондаги ҳаракат хусусиятларидан ва Қуёш атрофида айланувчи сайёралар энергияларининг ҳамда импульс моментларининг сакланиш қонунларидан фойдаланиб, Кеплер қонунларини асослаймиз. Дастлаб унинг иккинчи қонунини қараб чиқамиз.

Кеплернинг иккинчи қонуни. Сайёраларнинг ҳаракати давомида унинг $\vec{r}$ радиус-вектори dt вақт давомида $d\phi$ бурчакка бурилади. Шу вақт давомида $\vec{r}$ чизган секторнинг юзи (5.7- расм):

$$dS = \frac{[\vec{r}, d\vec{r}]}{2}$$

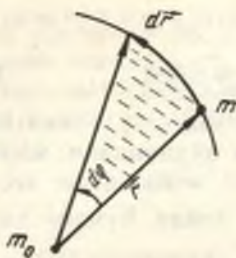
Бу тенгликдан вақт бўйича ҳосила олиб, уни сайёранинг массаси m га кўпайтирамиз:

$$2m \frac{dS}{dt} = m \left[\frac{d\vec{r}}{dt}, d\vec{r} \right] + m \left[\vec{r}, \frac{d\vec{r}}{dt} \right]; \quad (5.21)$$

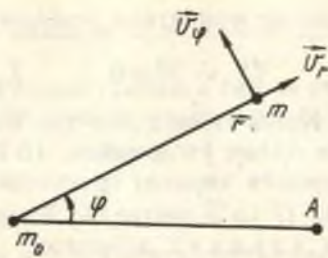
бу тенгликнинг ўнг томонидаги биринчи кўшилувчи ҳад иккита коллинеар векторнинг вектор кўпайтмаси бўлгани туфайли, у нолга тенг; иккинчи ҳаддаги $\frac{d\vec{r}}{dt}$ — сайёранинг тезлигини ифодалайди

(яъни $\frac{d\vec{r}}{dt} = \vec{v}$); $\frac{dS}{dt}$ — сектор тезлик дейилади. Шундай қилиб, (5.21) тенгликни қуйидагича ёзиш мумкин:

$$2m \frac{dS}{dt} = m[\vec{r}, \vec{v}] \quad \text{ёки} \quad \frac{dS}{dt} = \frac{\vec{L}_0}{2m} = \text{const}. \quad (5.22)$$



5.7-р а с м



5.8-р а с м

Охирги тенгликнинг ўнг томони ўзгармас катталиклардан иборат бўлганлигидан қуйидаги хулосага келамиз: *марказий майдондаги ҳаракатда сайёранинг сектор тезлиги ўзгармайди.*

Энди (5.22) ни қуйидаги кўринишда ёзамиз:

$$dS = \frac{L_0}{2m} dt \quad \text{ёки} \quad \Delta S = \frac{L_0}{2m} \Delta t. \quad (5.23)$$

(5.22) ва унга мукобил (5.23) тенгликлар Кеплернинг иккинчи қонунини ифодалайди: *сайёранинг ҳаракати давомида унинг радиус-вектори тенг вақтлар оралигида тенг юзалар чизади.*

Кеплернинг биринчи қонуни. Сайёраларнинг ҳаракати ясси ҳаракат бўлганлиги туфайли бундай ҳаракатни баён қилишда қутб координаталари r ва φ дан фойдаланиш мақсадга мувофиқдир. 5.8-расмда m_0 ва m орқали Қуёш ва бирор сайёранинг t вақтдаги вазияти акс эттирилган; бунда r — Қуёшдан сайёрагача бўлган масофа (радиус-вектор); φ — қутб бурчаги (унинг катталиги шартли равишда санок боши деб ҳисобланган қутб ўқи m_0A га нисбатан соат мили йўналишига тескари йўналишда олинади).

Сайёранинг ўз меҳвари бўйлаб ҳаракат тезлигини бири радиус-вектор r йўналишида, иккинчиси унга тик йўналишда бўлган ўзаро тик иккита ташкил этувчига ажратиш мумкин (5.8-расм):

$$\vec{v} = \vec{v}_r + \vec{v}_\varphi$$

ёки

$$\vec{v} = v_r \vec{i} + v_\varphi \vec{j} = r \dot{\vec{i}} + r \dot{\varphi} \vec{j}, \quad (5.24)$$

бунда $\vec{v}_r = v_r \vec{i}$ — Қуёшдан сайёрагача бўлган масофанинг ўзгариши билан, $v_\varphi = v_\varphi \vec{j}$ эса φ бурчакнинг ўзгариши билан боғлиқ тезликлар; $\vec{i}$ ва $\vec{j}$ мос равишда $\vec{v}_r$ ва $\vec{v}_\varphi$ йўналишдаги бирлик векторлар ((5.24) ифодада $v_\varphi = \dot{\varphi} \cdot r = r \dot{\varphi}$ эканлиги эътиборга олинди).

Энди сайёранинг импульс моментини қутб координаталарида ифодалаймиз. (5.24) ни (5.20)га қўйиб қуйидагига эга бўламиз:

$$\vec{L} = m[\vec{r}, \vec{v}] = m[\vec{r}, \vec{v}_r] + m[\vec{r}, \vec{v}_\varphi]; \quad (5.25)$$

$\vec{r}$ ва $\vec{v}_\varphi$ коллинеар (бир хил йўналишдаги) векторлар бўлганлиги учун охириги тенгликнинг ўнг томонидаги биринчи қўшилувчи ҳад нолга тенг эканлигини ва (5.24)ни назарда тутсак, сайёранинг импульс моменти куйидаги кўринишга келади:

$$\vec{L} = m[\vec{r}, \vec{v}_\varphi] = m[\vec{r}, r\dot{\varphi}\vec{j}] = mr\dot{\varphi}[\vec{r}, \vec{j}];$$

$\vec{r}$ ҳамда $\vec{j}$ векторлар ўзаро тик ва $[\vec{r}, \vec{j}]$ нинг йўналиши $\vec{L}$ билан бир хил бўлиб, сон киймати r га тенг. Шундай қилиб, сайёранинг импульс моментининг сакланиш қонуни кутб координаталар тизимида куйидагича ифодаланади:

$$L = m\dot{r}^2\dot{\varphi} = L_0 = \text{const.} \quad (5.26)$$

(5.24) ни назарда тутиб, сайёранинг кинетик энергиясини кутб координаталари орқали

$$\frac{mv^2}{2} = \frac{m}{2}(\dot{r}\vec{i} + r\dot{\varphi}\vec{j})^2 = \frac{m\dot{r}^2}{2} + \frac{mr^2\dot{\varphi}^2}{2} \quad (5.27)$$

кўринишда ёзамиз (бунда ўзаро тик $\vec{i}$ ва $\vec{j}$ векторларнинг скаляр кўпайтмаси нолга тенг эканлиги эътиборга олинди). Марказий майдонда ҳаракат қилаётган сайёранинг потенциал энергияси манфий, чунки мазкур майдонда жисмга таъсир этувчи кучлар консерватив кучлардир ((6.25) га қ.):

$$E_n = -\gamma \frac{m_0 m}{r}$$

(m_0 ва m — мос равишда Куёшнинг ва сайёранинг массаси). Шундай қилиб, марказий майдонда ҳаракатланаётган сайёранинг тўла энергиясининг ва импульс моментининг сакланиш қонуни куйидагича ифодаланади:

$$E_0 = \frac{m}{2}\dot{r}^2 + \frac{m}{2}r^2\dot{\varphi}^2 - \gamma \frac{m_0 m}{r} = \text{const.}, \quad (5.28)$$

$$L_0 = mr^2\dot{\varphi} = \text{const.} \quad (5.29)$$

Бу тенгламаларда вақт бўйича олинган ҳосилаларни бурчак φ бўйича олинган ҳосилалар билан алмаштирамиз. Бунинг учун $\dot{\varphi} = L_0/mr^2$ эканини эътиборга олиб, (5.28)дан куйидагиларга эга бўламиз:

$$(\dot{r})^2 = \left(\frac{dr}{dt}\right)^2 = \frac{2}{m}E_0 + \gamma \frac{2m_0}{r} - \frac{L_0^2}{m^2 r^2},$$

бундан

$$dt = \frac{dr}{\sqrt{\frac{2}{m}E_0 + \gamma \frac{2m_0}{r} - \frac{L_0^2}{m^2 r^2}}}. \quad (5.30)$$

Энди (5.29) ни

$$d\varphi = \frac{L_0}{mr^2} dt$$

кўринишда ёзамиз ва ундаги dt ўрнига (5.30) ни қўйиб ҳамда уни интеграллаб,

$$\varphi = \int \frac{L_0 dr/r^2}{\sqrt{2mE_0 + (2m_0 m^2 \gamma/r) - L_0^2/r^2}} \quad (5.31)$$

ни ҳосил қиламиз. Илдиз остидаги ифодани

$$2mE_0 + \frac{m_0^2 m^4}{L_0^2} \gamma^2 - \frac{L_0^2}{r^2} + \frac{2m_0 m^2}{r} \gamma - \frac{m_0^2 m^4}{L_0^2} \gamma^2$$

тарзда ёзиб, сўнгра

$$\eta = \frac{L_0}{r} - \frac{m_0 m^2}{L_0} \gamma; \quad \delta^2 = 2mE_0 + \frac{m_0^2 m^4}{L_0^2} \gamma^2 \quad (5.32)$$

алмаштиришларни киритсак ($d\eta = -L_0 dr/r^2$), (5.31) ифода «жад-вал» интеграли, яъни

$$\varphi = - \int \frac{d\eta}{\sqrt{\delta^2 - \eta^2}} \quad (5.33)$$

кўринишга келади. Бинобарин,

$$\varphi = -\arcsin \frac{\eta}{\delta} + \varphi_1 = \arccos \frac{\eta}{\delta} + \varphi_0, \quad (5.34)$$

(бунда $\varphi_0 = \varphi_1 - \frac{\pi}{2}$). φ_0 нинг қиймати ҳисоб бошини танлашга боғлиқ: ҳисоб бошини шундай танлайликки, $\varphi_0 = 0$ бўлсин. η , δ ва $d\eta$ ларнинг қийматларини (5.34)га қўйсак,

$$\varphi = \arccos \frac{(L_0/r) - (m_0 m^2/L_0) \gamma}{\sqrt{2mE_0 + (m_0^2 m^4/L_0^2) \gamma^2}}$$

бўлади. Арккосинус остидаги касрнинг сурат ва махражини

$\frac{L_0}{m_0 m^2 \gamma}$ га қўпайтириб, (5.34)ни қуйидагича ёзиш мумкин:

$$\varphi = \arccos \frac{(L_0^2/m_0 m^2 r \gamma) - 1}{\sqrt{(2L_0^2 E_0/m_0^2 m^3 \gamma^2) + 1}},$$

бу ифодада

$$\rho = \frac{L_0^2}{m_0 m^2 \gamma}; \quad (5.35)$$

$$e = \sqrt{(2E_0 L_0^2 / m_0^2 m^3 \gamma^2) + 1} \quad (5.36)$$

белгилашларни киритамиз, у ҳолда

$$\varphi = \arccos \frac{\frac{p}{r} - 1}{e}. \quad (5.37)$$

Бундан

$$\cos \varphi = \frac{\frac{p}{r} - 1}{e} \quad \text{ва} \quad r = \frac{p}{1 + e \cos \varphi} \quad (5.38)$$

келиб чиқади. (5.38) кутб координаталари орқали ифодаланган конус кесимнинг куч маркази (Қуёш)га нисбатан тенгламасидир (бу натижа Кеплернинг I қонунидир); хусусий ҳолда (5.38) *эллипс тенгламаси*, p — унинг *параметри*, e — эллипснинг *эксцентриситети* дейилади. (5.38) дан кўринадики, φ бурчакни ўлчаш сайёра радиус-вектори (r) нинг шундай вазиятидан бошланадики, ўша вазиятда r нинг узунлиги $p/(1+e)$ га тенг бўлади.

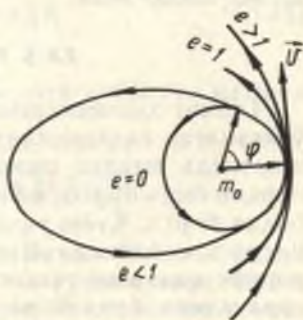
Конус кесимнинг шакли эксцентриситетнинг катталигига боглиқ ҳолда ҳар хил бўлиши мумкин, (5.36) ни

$$e^2 - 1 = \frac{2L_0^2 E_0}{m_0^2 m^3 \gamma^2}$$

шаклда ёзсак, ундан кўринадики, $E_0 = -\frac{m_0^2 m^3 \gamma^2}{2L_0^2}$ бўлса, $e=0$ бўлади (яъни

орбита айланадан иборат); $E_0 > 0$ бўлса, $e > 1$ (гипербола); $E_0 < 0$ бўлса $e < 1$ (эллипс); $E_0 = 0$ бўлса $e = 1$ (парабола) бўлади (5.9- расм). $E_0 < 0$ бўлганда траектория эллипс бўлиши (5.28)га кўра

$\frac{mv^2}{2} < \gamma \frac{m_0 m}{r^2}$ эканлигини билдиради.



5.9-расм

Кеплернинг учинчи қонуни. Сайёранинг сектор тезлиги $\frac{dS}{dt}$

бўлса, эллипс бўйлаб тўла айланиш даври T давомида радиус-вектор чизган юзанинг катталиги

$$S = \frac{dS}{dt} T$$

бўлади. (5.22)ни эътиборга олиб, бу тенгликни

$$S = \frac{L_0}{2m} T \quad (5.39)$$

қуринишда ёзиш мумкин. Иккинчи томондан, ярим ўқлари a ва b бўлган эллипснинг юзи

$$S = \pi ab. \quad (5.40)$$

Аналитик геометриядан маълум бўлган $b = a \sqrt{1 - e^2}$ ва $b^2 = ap$ муносабатларни ҳамда (5.35)ни эътиборга олиб, (5.40)ни қуйидагича язмамиз:

$$S = \pi a \sqrt{ap} = \pi a \sqrt{(aL_0^2)/m_0 m^2 \gamma}. \quad (5.41)$$

(5.39) ва (5.41) дан

$$T = 2\pi m a \sqrt{a/m_0 m^2 \gamma},$$

$$\frac{T^2}{a^3} = \frac{4\pi^2}{m_0 \gamma} = \text{const} \quad (5.42)$$

қонлиги келиб чиқади. Бу Кеплернинг III қонунидир. Шундай қилиб, марказий майдондаги ҳаракатда энергиянинг ва импульс моменти-нинг сақланиш қонунларидан мантикий равишда Кеплер қонунлари келиб чиқар экан.

5.5. §. КОИНОТГА ЧИҚИШ ТЕЗЛИКЛАРИ

Табиат ҳодисаларини ўрганиш мақсадида кўп асрлар давомида ўтказилган тадқиқотлар ва тажрибалар Ер сиртида мавжуд бўлган шароитда амалга оширилган эди. Ер — Куёш тизимидаги сайёра-лардан бири бўлиб, мазкур тизимда кичик соҳани ташкил этади. Шу билан бирга, Куёш тизими ҳам ўз навбатида Коинотнинг кичик бир қисми ҳисобланади. Коинот сирларини ўрганиш муаммоси Коинотга парвоз қилишни тақозо қилади. Ҳозирги замон фан ва техникаси ҳаракати бундай парвозларни амалга ошириш учун дастлабки имкониятларни яратди ҳамда Ернинг сунъий йўлдошларининг ўчирилиши мазкур йўналишда қилинган биринчи қадам бўлди.

Жисм (ёки фазовий кема) Ернинг сунъий йўлдошига айланиши учун унга муайян бошланғич тезлик бериш лозим. Мазкур тезлик биринчи коинот тезлиги дейилади. Шу тезликни аниқлайлик. Массаси m бўлган жисм Ернинг атрофида айлана бўйлаб ҳаракатланиши учун унга таъсир қилувчи марказга интилма куч сон жиҳатдан жисмнинг оғирлик кучига тенг бўлиши керак (хавонинг қаршилигини эътиборга олмаймиз):

$$\frac{mv_1^2}{R} = mg, \quad (5.43)$$

бунда R — айлананинг радиуси бўлиб, амалий жиҳатдан Ернинг радиусига яқин ($R \approx R_E = 6371 \text{ км}$), g — жисмнинг эркин тушиш тезланиши. (5.43)дан

$$v_1 = \sqrt{gR} \approx 7,9 \cdot 10^3 \text{ м/с} \approx 8 \frac{\text{км}}{\text{с}}.$$

Ернинг сунъий йўлдоши ўз меҳвари (орбитаси) бўйлаб ҳаракатланиб турганда у Ернинг тортиш кучи таъсирида бўлади. Коинотни ўзлаштиришдаги иккинчи кадам шундан иборатки, жисм ўз ҳаракати туфайли Ернинг тортиш кучини енгиб, Куёшнинг сунъий йўлдошига айланиши керак. Бундай ҳаракат тезлиги иккинчи коинот тезлиги дейилади. Жисм бундай тезликка эришиши учун унинг тўла энергияси нолга тенг бўлиши, яъни

$$E_0 = \frac{mv_2^2}{2} - \gamma \frac{m_E m}{R} = 0$$

тенглик бажарилиши лозим (бунда m_E — Ернинг массаси). Бундан

$$v_2^2 = \frac{2\gamma m_E}{R} \quad (5.44)$$

га эга бўламиз. Иккинчи томондан, Ернинг ўз ўқи атрофида айланиши туфайли вужудга келган марказдан қочма куч (3.20) ни эътиборга олмаганда жисмга таъсир этувчи Ернинг тортиш кучига, яъни огирлик кучига тенг:

$$\gamma \frac{m_E m}{R^2} = mg, \quad \text{бундан} \quad \gamma \frac{m_E}{R} = gR. \quad (5.45)$$

(5.44) ва (5.45) дан иккинчи коинот тезлиги учун қуйидаги натижа келиб чиқади:

$$v_2 = \sqrt{2gR} = \sqrt{2} \sqrt{gR} = \sqrt{2} v_1 \approx 11,2 \frac{\text{км}}{\text{с}}.$$

Учинчи коинот тезлиги ҳам мавжуд. Жисм бундай тезликка эришганда у Ер ва Куёшнинг тортиш кучини енгиб Куёш тизими чегарасидан чикиб кетади. Учинчи коинот тезлигини топиш учун (5.44) формулада Ернинг массаси ўрнига Куёш массаси (M)ни (назарий жиҳатдан Куёш тизимининг массасини); R ўрнига Ер орбитасининг радиусини олиш керак ($M = 1,97 \cdot 10^{30} \text{ кг}$; $R = 1,5 \cdot 10^{11} \text{ км}$):

$$v_3 = \sqrt{\frac{2\gamma M}{R}} = \sqrt{2 \cdot 6,67 \cdot 10^{-11} \cdot 1,97 \cdot 10^{30} / 1,5 \cdot 10^{11}} =$$

$$4,2 \cdot 10^4 \text{ м/с} = 42 \text{ км/с}.$$

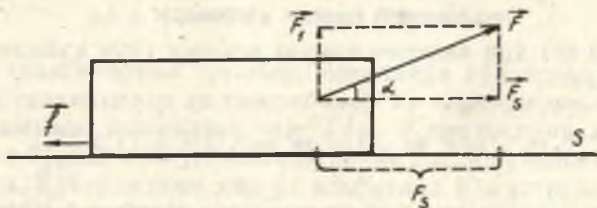
Олинган бу натижа Ер қўзғалмас бўлган ҳол учун ўринлидир. Ернинг ўз орбитаси бўйлаб 30 км/с тезлик билан ҳаракат қилиши ва Куёш тизимидаги барча жисмлар (сайёралар ва кометалар)нинг массаси эътиборга олинса, фазовий кема тезлигининг йўналиши Ернинг ўз орбитаси бўйлаб ҳаракат йўналишига нисбатан қандай бурчак ташкил этишига қараб v_3 тезлигининг катталиги 17 дан 73 км/с гача ўзгаради.

ЭНЕРГИЯНИНГ САҚЛАНИШ ҚОНУНИ

6.1-§. ИШ ВА ҚУВВАТ. ЭНЕРГИЯ

Жисмлар бир-бири билан таъсирлашиши натижасида ҳаракат бир жисмдан иккинчисига узатилади. Ўзаро таъсир, маълумки, куч воситасида рўй беради, яъни куч таъсирида жисмнинг механикавий ҳаракати ўзгаради, аммо шунинг ҳам назарда тутиш керакки, агар жисм тинч ҳолатда бўлса, у ҳолда унга ҳеч қандай куч таъсир қилмаяпти деган хулоса келиб чиқмайди: жисмга таъсир этаётган кучлар бир-бирини мувозанатлайди. Масалан, стол устида тинч турган жисмнинг оғирлик кучи столнинг акс таъсир кучи билан мувозанатда бўлади. Бошқа ҳолларда ташқи куч таъсири ҳаракат билан боғлиқ бўлиб, мазкур ҳаракат туфайли жисм муайян вақт оралиғида бирор масофани босиб ўтади — ташқи куч иш бажаради.

Кундалик ҳаётимизда қўлланиладиган иш тушунчаси билан механикавий ҳаракат билан боғлиқ иш тушунчалари бир-биридан тубдан фарқ қилади; бу фарқ шундан иборатки, механикавий иш ҳаракат билан боғлиқ бўлиб, жисмларнинг бир жойдан иккинчи жойга қўчишида ташқи кучнинг бажарган иши билан ўлчанади.



6.1-расм

Тажрибаларнинг кўрсатишича, бажарилган иш жисм босиб ўтган йўлга ва унга таъсир этувчи ташқи кучга мутаносибдир. Доймий F куч таъсирида жисм тўғри чизикли ҳаракат қилиб қандайдир s масофани босиб ўтса, бу кучнинг бажарган иши (6.1-расм)

$$A = F s \cos \alpha \quad (6.1)$$

бўлади; бу ерда α — таъсир этувчи куч йўналиши билан ҳаракат йўналиши орасидаги бурчак, $F \cos \alpha = F_s$ — жисмга таъсир этувчи кучнинг ҳаракат йўналишига проекцияси эканлигини назарда тутиб, юқоридаги формулани қуйидагича ёзамиз:

$$A = F_s \cdot s. \quad (6.2)$$

(6.1) формуладаги F куч жисмга таъсир этувчи барча ташқи кучларнинг тенг таъсир этувчиси. Жисмга унинг ҳаракатига қаршилик кўрсатувчи ишқаланиш кучи f ҳам таъсир этади ва f нинг йўналиши ҳамма вақт F_s нинг йўналишига қарама-қаршидир (бу

ерда $\vec{F}$, вектор катталиқ бўлиб, у $\vec{F}$ кучнинг ҳаракат йўналишидаги ташкил этувчисиدير). Юқоридаги формуладан кўриниб турибдики, бажарилган иш α бурчакка боғлиқ: 1) $\alpha < \pi/2$ ($\cos\alpha > 0$) бўлса, бажарилган иш мусбат бўлади; 2) $\alpha > \pi/2$ ($\cos\alpha < 0$) бўлса, бажарилган иш манфийдир.

Бажарилган ишнинг мусбат ёки манфийлигини аниқроқ тасаввур этиш учун мисоллар келтирайлик. Жисм $\vec{F}$ куч таъсирида ҳаракат қилаётганида, бу куч билан бир вақтда ҳаракатга қаршилиқ кўрсатувчи ишқаланиш кучи $\vec{f}$ ҳам таъсир этади. Бу куч ҳаракат йўналишига нисбатан қарама-қарши томонга йўналган ($\alpha > \frac{\pi}{2}$) ва

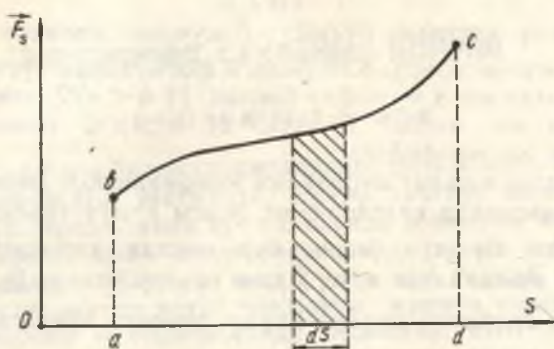
бу кучнинг бажарган иши манфийдир. Фараз қилайлик, $\vec{F}$, куч таъсирида жисм бирор текислик устида ўзгармас тезлик билан тўғри чизик бўйлаб ҳаракат қилаётган бўлсин. У ҳолда Ньютоннинг биринчи қонунига асосан жисмга ҳеч қандай ташқи куч таъсир қилмаётган бўлиши ва (6.1) формулага асосан бажарилган иш ҳам нолга тенг бўлиши керак эди. Аслида эса бундай эмас. Бунинг боиси шундаки, бизнинг мисолимиздаги жисм ўзгармас тезлик билан тўғри чизик бўйлаб ҳаракатланаётганида ташқи куч фақат ишқаланиш кучини мувозанатлаяпти, яъни $\vec{F}$, куч сон жиҳатдан ишқаланиш кучига тенг. Наклиёт (транспорт) воситалари ўзгармас тезлик билан тўғри чизикли ҳаракат қилаётганида ҳам моторнинг тортиш кучи ишқаланиш кучи билан мувозанатда бўлади. Демак, мотор кучининг бажарган иши мусбатдир. Яна бир мисол. Айтайлик, текис йўлда етарли даражада катта тезлик билан кетаётган автомобилнинг мотори ўчирилса ёки тормозланса, у бирор масофани ўтиб тўхтайдди. Мазкур масофада унга фақат ишқаланиш кучи ҳамда ҳавонинг қаршилиқ кучи таъсир этади ва бу кучларнинг бажарган иши манфийдир. Демак, жисмнинг ҳаракатига қаршилиқ қилувчи кучларнинг бажарган иши манфийдир. Энди $\alpha = \frac{\pi}{2}$ ($\cos\alpha = 0$)

бўлган ҳолни қарайлик. Жисм айлана бўйлаб ўзгармас бурчак тезлик билан ҳаракатланганда унга фақат марказга интилма куч таъсир этади ва куч ҳамма вақт ҳаракат йўналишига тик йўналган. Бу кучнинг бажарган иши нолга тенг.

Умуман, жисмга таъсир этувчи куч ўзгариб туриши ва унинг ҳаракат траекторияси эгри чизикдан иборат бўлиши мумкин. У ҳолда траекторияни ҳаёлан чексиз кичик элементар бўлақларга шундай бўламизки, бу бўлақча оралиғида жисмга таъсир этувчи кучни ўзгармас деб ҳисоблаш мумкин бўлсин. Бинобарин, элементар кўчишда бажарилган элементар ишни жисмга таъсир этувчи кучнинг элементар кўчишга скаляр кўпайтмаси тарзида ифодалаш мумкин, яъни:

$$dA = (\vec{F} \cdot d\vec{s}) = F_s ds. \quad (6.3)$$

Фараз қилайлик, F_s куч масофа бўйлаб 6.2- расмда кўрсатилганидек ўзгарсин (расмда абсцисса ўқи бўйлаб йўлнинг узунлиги



6.2-расм

қўйилган, a ва b нукталар орасидаги масофа ихтиёрий шаклдаги бўлнинг узунлигига тенг). Бирор ds элементар кўчишда бажарилган dA элементар иш сон жиҳатдан қия чизиклар билан ажратиб ўрсатилган юзачанинг катталигига тенг. Жисмнинг a нуктадан b нуктага кўчишида бажарилган иш барча элементар кўчишларда бажарилган ишларнинг йиғиндисига тенг бўлганлиги туфайли мазкур иш сон жиҳатдан $abcda$ юзанинг катталигига тенг бўлиб, қуйидаги интеграл орқали ифодаланади:

$$A = \int_a^b dA = \int_a^b F_s ds. \quad (6.4)$$

Иш бирлиги қилиб бир бирликка тенг куч таъсирида жисмни бирлик масофага кўчиришда бажарилган иш қабул қилинган. Халқаро бирликлар тизими (СИ) да иш бирлиги қилиб бир Ньютон уч таъсиридаги йўналишда жисмни 1 метр масофага кўчиришда бажарилган иш қабул қилинган ва бу бирлик *жоуль* (Ж) дейилади.

$$1\text{Ж} = 1\text{Н} \cdot 1\text{м}.$$

Мисол: массаси 75 кг бўлган жисмни тик йўналишда 1 метр баландликка кўтаришда бажарилган иш — оғирлик кучига қарши қўйилган кучнинг 1 метр масофада бажарган ишидир. Мазкур куч сон жиҳатдан оғирлик кучига тенг бўлиб, йўналиши бўйича унга қарама-қаршидир, яъни:

$$A = mgh = 75 \text{ кг} \cdot 9,81 \text{ м/с}^2 \cdot 1 \text{ м} = 736 \text{ Н} \cdot \text{м} = 736 \text{ Ж}.$$

СГС тизимида ишнинг ўлчов бирлиги — *эрг*. СИ ва СГС тизимларидаги ишнинг ўлчов бирликлари орасида қуйидаги муносабат мавжуд:

$$1\text{Ж} = 1\text{Н} \cdot 1\text{м} = 1 \cdot 10^5 \text{ дина} \cdot 1 \cdot 10^2 \text{ см} = 10^7 \text{ эрг}.$$

Амалий жиҳатдан, бажарилган ишнинг қийматини билишдан ашқари мазкур иш қанча вақт оралиғида бажарилганлигини билиш

ҳам муҳим аҳамиятга эга. Вакт бирлиги давомида бажарилган ишга *қувват* дейилади. Агар dt вақт давомида dA иш бажарилса, қувват

$$N = \frac{dA}{dt} \quad (6.5)$$

тарзда ифодаланади, яъни қувват бажарилган ишдан вақт бўйича олинган биринчи тартибли ҳосилага тенг. (6.2) тенгликни (6.5) ифодага қўйиб, қуйидагига эга бўламиз:

$$N = \frac{dA}{dt} = \frac{d}{dt} (F_s ds) = F_s \cdot \frac{ds}{dt} = F_s \cdot v,$$

яъни берилган F_s куч таъсирида жисм катта тезлик билан ҳаракат қилиши учун механизмнинг қуввати ҳам катта бўлиши керак.

Қувват бирлиги сифатида СИда ватт (Вт) қабул қилинган: 1 ватт — 1 секунд давомида 1 жоуль иш бажарадиган қурилманинг ёки механизмнинг қувватидир:

$$1 \text{ Вт} = \frac{1 \text{ Ж}}{1 \text{ с}}$$

Техникада баъзан тизимдан ташқари қувват бирлиги — от кучи (о.к.) ҳам қўлланилади. Бир от кучи — 1 секундда 736 Ж иш бажарадиган қурилманинг (механизмнинг) қувватидир. Юқорида келтирилган сонли мисолни назарда тутсак, 1 о.к. — массаси 75 кг бўлган жисмни 1 секунд давомида 1 метр баландликка қўтарадиган механизмнинг қувватидир.

Механикавий иш ва энергия деган икки тушунча ўзаро узвий боғлиқ тушунчалардир. Қуйидаги мисоллар орқали бу узвий боғланиш ҳақида тасаввур ҳосил қилиш мумкин. Манбалардан узатилаётган электр энергиясини истеъмол қилиб, уйимиздаги совутгич, кир ювиш машинаси, радио ва ойнаижаҳонлар ишлайди. Маълумки, ёнилгининг ёниш жараёнида ажралиб чиққан иссиқлик энергияси ҳисобига кишлок хўжалик машиналари, нақлиёт воситалари, кема ва тайёралар ҳаракатга келиб, иш бажаради. Соатнинг пружинасини бураб, муайян иш бажарамиз, шу иш ҳисобига соатда энергия тўпланади; тўпланган энергия эса механизмларнинг иш бажариши учун сарф бўлади. Баландликдан тушаётган сувнинг энергияси билан ГЭС ларнинг турбиналари ҳаракатга келади, яъни улар иш бажаради; бажарилган иш ҳисобига эса электр энергияси ҳосил бўлади; биз бу ерда сувнинг механикавий энергияси бажарилган иш воситасида электр энергиясига айланаётганини кўрамиз.

Шундай қилиб, бажарилган иш ҳисобига энергия ҳосил қилинади ва аксинча, энергия сарфлаб иш бажарилади. Бинобарин, *иш бажариш қобилияти энергия демакдир*.

Энергия йўқдан бор бўлмайди ва йўқолмайди, у фақат бир турдан бошқа турга ўтади. Биз қуйида механикавий энергиянинг фақат икки тури — кинетик ва потенциал энергиялар билан танишамиз. Бажарилган иш ҳисобига энергия ҳосил бўлишини ва аксинча,

энергия сарфлаб иш бажарилишини назарда тутсак, иш ва энергия (шу жумладан кинетик ва потенциал энергиялар ҳам) бир хил ўлчов бирликларида — жоулларда ўлчанишини англаш қийин эмас.

6.2- §. КИНЕТИК ЭНЕРГИЯ

Харакатдаги жисмнинг механикавий энергияси кинетик энергиядир. Умуман энергия жисмнинг иш бажариш қобилияти эканлигини назарда тутсак, кинетик энергияга қуйидагича таъриф бериш мумкин: *кинетик энергия деб ҳаракатланаётган жисмнинг иш бажариш қобилиятига айтилади.*

Бирор $\vec{v}$ тезлик билан ҳаракатланаётган жисмнинг кинетик энергияси қандай ифодаланади? Бу ифодани топиш учун дастлаб тинч турган ва массаси m бўлган жисмга ўзгармас ташқи $\vec{F}$ куч таъсир этаётган ҳолни қарайлик. Мазкур куч таъсирида жисм ҳаракатга келиб, dt вақт оралиғида ҳаракат йўналишида ds масофани босиб ўтади; натижада унинг тезлиги O дан $d\vec{v}$ га қадар ошади ва ташқи куч жисм устида мусбат иш бажаради. Ташқи куч dt вақт давомида жисм устида dA га тенг иш бажарса, шу вақт оралиғида унинг кинетик энергияси O дан dE_k га ошади. Бошқача айтганда, ташқи кучнинг бажарган иши жисмнинг кинетик энергиясининг орттирмасига тенг:

$$dA = dE_k \quad (6.6)$$

Маълумки, F кучнинг жисмни $d\vec{s}$ га кўчиришда бажарган иши:

$$dA = (\vec{F} d\vec{s}) = F ds \cos \alpha = F_s ds,$$

бу ерда α — $\vec{F}$ ва $d\vec{s}$ векторлар орасидаги бурчак, $\vec{F}_s$ — жисмга таъсир этувчи кучнинг $d\vec{s}$ кўчишга проекцияси. Жисм ҳаракат қилаётган инерциал санок тизимида унга таъсир этувчи куч Нютоннинг иккинчи қонуни:

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

формула оркали ифодаланади. Мазкур кучнинг факат ҳаракат йўналишига проекцияси

$$F_s = m \frac{dv}{dt}$$

иш бажаради (бунда $d\vec{v}/dt$ — тезланишнинг ҳаракат йўналишига проекцияси). Бу кучнинг ds масофада бажарган иши:

$$dA = F_s ds = m \frac{dv}{dt} ds \quad (6.7)$$

ds масофани жисм $v = ds/dt$ тезлик билан босиб ўтади ва бинобарин: $ds = v dt$; бу муносабатни (6.7) га қўйиб, ds масофада бажарилган иш учун қуйидаги ифодага эга бўламиз:

$$dA = m \frac{dv}{dt} v dt = mv dv. \quad (6.8)$$

(6.6)га асосан (6.8) тенгликни қуйидагича ёзамиз:

$$dE_k = mv dv. \quad (6.9)$$

Бу муносабат F_s куч таъсирида жисм ds масофани босиб ўтганда унинг кинетик энергиясининг ўзгаришини ифодалайди. Жисм бу куч таъсирида муайян s масофани босиб ўтса, унинг кинетик энергияси:

$$E_K = \int dE_K = \int_0^v mv dv = \frac{mv^2}{2},$$

яъни

$$E_K = \frac{mv^2}{2}. \quad (6.10)$$

бўлади. Демак, $\vec{v}$ тезлик билан ҳаракатланаётган жисмнинг кинетик энергияси унинг массаси билан тезлиги квадрати кўпайтмасининг ярмига тенг, яъни массаси m бўлган жисм $\vec{v}$ тезлик билан ҳаракатланаётган бўлса, унинг кинетик энергияси $mv^2/2$ га тенг. Иккинчи томондан, массаси m ва тезлиги $\vec{v}$ бўлган жисмни тўхтатиш учун ташки кучлар $mv^2/2$ га тенг бўлган манфий иш бажариши лозим ва аксинча, массаси m бўлган тинч турган жисмни $\vec{v}$ тезлик билан ҳаракатга келтириш учун ташки кучлар $\frac{mv^2}{2}$ га тенг бўлган мусбат иш бажариши лозим бўлади.

(6.10) формулани келтириб чиқаришда $\vec{F}$ куч таъсир этгунга қадар жисм тинч ҳолатда деб фараз қилган эдик. Энди куч таъсир этгунга қадар жисм қандайдир $\vec{v}_1$ тезлик билан ҳаракатланаётир ва ташки куч таъсирида унинг тезлиги $\vec{v}_1$ дан $\vec{v}_2$ га қадар ошди, деб фараз қилайлик. Бу кучнинг бажарган иши жисм кинетик энергиясининг ўзгаришига тенг бўлади:

$$A = E_{K1} - E_{K2} = \int_{v_1}^{v_2} mvdv = \frac{mv_2^2}{2} - \frac{mv_1^2}{2}. \quad (6.11)$$

$\vec{v}$ тезлик билан ҳаракатланаётган жисм импульсининг модули mv эканлигини назарда тутиб, унинг кинетик энергияси кўпинча қуйидагича ифодаланади:

$$E_K = \frac{p^2}{2m}. \quad (6.12)$$

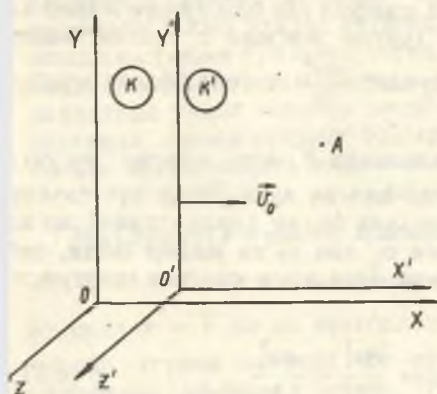
Шу пайтгача биз ҳаракатланаётган битта жисмнинг кинетик энергияси ҳақида мулоҳаза юритдик. Энди n та жисмдан (n та моддий нуктадан) иборат тизимни олиб қарайлик. Ундаги i -жисмнинг массаси ва тезлиги мос равишда m_i ва $\vec{v}_i$ бўлса, тизимнинг кинетик энергияси:

$$E_K = \sum_i \frac{m_i v_i^2}{2} \quad (6.13)$$

тарзда ифодаланади, яъни тизимнинг кинетик энергияси уни ташкил этган жисмлар кинетик энергияларининг йиғиндисига тенг. Шуни эсда тутиш лозимки, тизимнинг импульси унинг таркибидаги жисмлар импульсларининг вектор йиғиндисига тенг; тизимнинг кинетик энергияси эса унинг таркибидаги жисмларнинг қайси йўналишда ҳаракатланаётганликларига боглиқ эмас.

6.3- §. ТУРЛИ САНОҚ ТИЗИМЛАРИДАГИ КИНЕТИК ЭНЕРГИЯЛАР ОРАСИДАГИ БОҒЛАНИШ

Маълумки, механикавий ҳаракат нисбий бўлганлиги туфайли исмнинг фазодаги ҳар қандай ҳаракати ва тезлиги бирор инерциал санок тизимига нисбатан аниқланади. Юқорида кинетик энергияни родаловчи (6.10) ва (6.13) муносабатларда жисмларнинг тезликларини муайян инерциал санок тизимига нисбатан аниқланаётганлиги айтаётган эслатилмаса ҳам назарда тутилган. Чунки мазкур муносабатларни келтириб чиқаришда Ньютоннинг иккинчи қонунидан фойдаланилган, бу қонун эса инерциал санок тизимидагина ўринли. (3.5) формуладан кўринишича, бир-бирига нисбатан ҳаракатда бўлган турли инерциал санок тизимларида жисмларнинг тезлиги ва инерцияси, унинг кинетик энергияси турлича бўлади.



6.3-расм

Турли санок тизимларида жисмнинг кинетик энергиялари орасидаги боғланишни аниқлаш мақсадида бир-бирига нисбатан ҳаракатда бўлган K ва K' инерциал санок тизимларини олиб қарайлик (6.3-расм). K' санок тизими K га нисбатан X ўқига параллел йўналишда ўзгармас $\vec{v}_0$ тезлик билан илгариланма ҳаракатланаётган бўлсин. Даслаб битта жисм (моддий нукта A) нинг K ва K' санок тизимларидаги кинетик энергиялари орасидаги боғланишни топайлик. Жисм K' санок тизимига нисбатан $\vec{v}'$

тезлик билан X ўқи йўналишида ҳаракатланаётган бўлсин. У ҳолда нинг K га нисбатан тезлиги (3.5) формулага к.)

$$\vec{v} = \vec{v}' + \vec{v}_0$$

бўлади. Бу ифодани (6.10) га қўйсақ жисмнинг K санок тизимидаги кинетик энергияси учун қуйидаги ифодага эга бўламиз:

$$E_K = \frac{1}{2} m v^2 = \frac{1}{2} m (\vec{v}' + \vec{v}_0)^2 = \frac{1}{2} m v'^2 + \frac{1}{2} m v_0^2 + m \vec{v}' \cdot \vec{v}_0. \quad (6.14)$$

бунда E_K — жисмнинг K тизимдаги кинетик энергияси, $E'_K = \frac{1}{2} m v'^2$ — унинг K' даги кинетик энергияси (бу формулада $\vec{v}' \cdot \vec{v}' = v'^2$; $\vec{v}_0 \cdot \vec{v}_0 = v_0^2$ эканлиги эътиборга олинди). Бундан ташқари $m \vec{v}' \cdot \vec{v}_0 = \vec{p}' \cdot \vec{v}_0$ — жисмнинг K' тизимдаги импульси бўлганлиги учун

$$E_K = E'_K + \frac{m v_0^2}{2} + \vec{p}' \cdot \vec{v}_0. \quad (6.15)$$

бўлади. Кўриниб турибдики, жисмнинг K тизимга нисбатан кинетик энергияси унинг K ва K' тизимлардаги кинетик энергияларининг оддий йиғиндисидан иборат эмас экан.

Энди битта жисмнинг K ва K' тизимлардаги кинетик энергияларини боғловчи (6.15) ифодани n та жисмдан иборат тизим учун қўлласак (бу ҳолда 6.3-расмда битта моддий нукта (A) атрофида n та моддий нукта жойлашган деб тушуниш керак), бу ифода қуйидаги кўринишни олади:

$$E_K = \sum_i \frac{m_i v_i'^2}{2} + \frac{v_0^2}{2} \sum_i m_i + \bar{v}_0 \sum_i m_i \bar{v}_i, \quad (6.16)$$

бунда ўнгдаги биринчи қўшилувчи тизимнинг K даги кинетик энергияси (E'_K) ни ифодалайди; иккинчи қўшилувчи ҳаддаги йиғинди эса тизимдаги барча жисмларнинг умумий массасини ифодалайди

(яъни $\sum_{i=1}^n m_i = m$) ва ниҳоят, охириги йиғинди $\bar{p}' = \sum_i m_i \bar{v}_i$ — тизим

импульсининг K' да ўлчанган қиймати. Шунинг учун (6.16) ифодани қуйидаги кўринишда ёзамиз:

$$E_K = E'_K + \frac{mv_0^2}{2} + \bar{v}_0 \cdot \bar{p}'. \quad (6.17)$$

Механика тизим инерция (масса) марказининг K тизимга нисбатан тезлигини $\bar{v}'_c$ билан белгиласак, (6.16) даги вектор йиғинди (яъни $\sum_i m_i \bar{v}_i$) масса марказининг импульсини ифодалайди ва (4.18) га асосан $\bar{p}' = m \bar{v}'_c$ тарзда ёзилади. Натижада (6.16) қуйидагича ифодаланади:

$$E_K = E'_K + \frac{mv_0^2}{2} + m(\bar{v}_0 \cdot \bar{v}'_c). \quad (6.18)$$

Агар K' нинг координата боши сифатида механик тизимнинг инерция (масса) марказини танласак, яъни K' га нисбатан инерция маркази тинч турса, $\bar{v}'_c = 0$; $\bar{p}' = 0$ бўлади. У ҳолда K ва K' инерциал санок тизимларидаги кинетик энергиялар орасидаги боғланиш

$$E_K = E'_K + \frac{1}{2} m v_0^2. \quad (6.19)$$

тарзда ифодаланади.

Охириги тенглик Кёниг теоремасини ифодалайди: бир неча жисм (моддий нукталар)дан иборат механикавий тизимнинг кинетик энергияси мазкур тизимдаги жисмларнинг инерция марказига нисбатан ҳаракатланишларидаги кинетик энергиялари билан инерция марказининг илгариланма ҳаракатидаги кинетик энергияларининг йиғиндисига тенг.

6.4-§. КОНСЕРВАТИВ ВА НОКОНСЕРВАТИВ КУЧЛАР

Тинч турган жисмни ҳаракатга келтириш учун унга бирор куч таъсир этиши керак. Бу кучлар ўзларининг хусусиятлари жиҳатидан икки хил бўлиши мумкин: 1) жисмлар бир-бирига бевосита тегиши орқали ўзаро таъсирлашиши ва мазкур таъсир туфайли тинч турган жисм ҳаракатга келиши ёки ҳаракатдаги жисм тезлигини ўзгартириши мумкин, 2) жисмларнинг ўзаро таъсири натижасида уларнинг тезликларининг ўзгариши майдон воситасида бўлиши мумкин, яъни жисмлар бир-бирига нисбатан бирор масофада туриб майдон воситасида таъсирлашадилар (шу ўринда майдон ҳам материянинг бир тури эканлигини эслатиб ўтамиз).

Биринчи тур кучларга мисол тариқасида жисмнинг ҳаракат йўналишига нисбатан қарама-қарши томонга йўналган ишқаланиш кучларини, ҳавонинг ва суюқликларнинг жисм ҳаракатига қаршилиқ кучларини келтириш мумкин. Жисмни бир нуқтадан иккинчи нуқтага кўчиришда бу кучларни енгилш учун ташки кучлар мусбат иш бажаради ва бажарилган ишнинг катталиги ўтилган йўлга боглик, босиб ўтилган йўл қанчалик катта бўлса ташки кучлар бажарган иш ҳам шунчалик катта бўлади.

Иккинчи тур кучларга мисол тариқасида Ернинг тортиш кучини, қайишқоклик (эластиклик) кучини, зарядланган жисмларга электр майдон томонидан таъсир этувчи кучларни кўрсатиш мумкин.

Ҳар бир жисм ўз атрофида гравитация майдони деб аталадиган майдон ҳосил қилади ва бу майдон унга киритилган бошқа жисмларга таъсир этувчи тортишиш кучи тарзида намоён бўлади ((5.19)га қ.). Фазонинг бирор нуқтасига жисмни киритсак ва шу нуқтада унга қандайдир куч таъсир этса, фазонинг бу нуқтасида майдон бор деган хулосага келамиз. Қуёш билан Ер, Ер билан Ой орасидаги ўзаро таъсир гравитация майдони воситасида содир бўлади. Зарядланган жисмларнинг бир-биридан бирор масофада туриб ўзаро таъсирлашиши материянинг бир тури бўлган электр майдон воситасида амалга ошади.

Демак, майдонга киритилган жисмларга мазкур майдон томонидан муайян куч таъсир қилади. Маълумки (5.4-§ га қ.), бундай майдон куч майдони дейилади. Ер атрофидаги куч майдони унинг гравитация майдонидир. Масалан, массаси m бўлган Ер сиртидаги жисмга Ернинг гравитация майдони $\vec{F} = m\vec{g}$ куч билан таъсир қилади.

Фазонинг бир нуқтасидан иккинчи нуқтасига жисмни кўчиришда ташки кучларнинг бажарган иши босиб ўтилган йўлнинг шаклига боглик бўлмай, балки жисмнинг бошланғич ва охири вазиятларига гина боглик бўлса, бундай кучлар *консерватив ёки потенциал кучлар* деб аталади. Жисмга таъсир этувчи оғирлик кучи, сиқилган ёки чўзилган пружинанинг қайишқоклик (эластиклик) кучи, зарядланган жисмларга таъсир этувчи электростатик кучлар консерватив кучларга мисол бўлади.

Бошка ҳамма кучлар *ноконсерватив кучлар* дейилади. Ишкала-ниш кучлари, мухитнинг жисм ҳаракатига қаршилиқ кучлари ноконсерватив кучларга киради. Ноконсерватив кучларнинг ба-жарган иши босиб ўтилган йўлга боғлиқ бўлиб, мазкур йўл қанчалик узун бўлса, бажарилган иш ҳам шунчалик катта бўлади.

Консерватив кучларнинг бажарган иши босиб ўтилган йўлнинг шаклига боғлиқ бўлмай, балки жисмнинг фақат дастлабки ва кейинги вазиятигагина боғлиқ бўлганлигидан бу кучларнинг ҳар қандай берк йўл (контур) бўйича бажарган иши нолга тенг ((6.26)га к.).

6.5. §. ПОТЕНЦИАЛ ЭНЕРГИЯ

Механикавий энергиянинг юқорида кўриб ўтилган тури — кинетик энергиядан ташқари яна бир тури мавжуд бўлиб, у потенциал энергиядир. Потенциал энергия — жисмларнинг ёки уларнинг айрим қисмларининг ўзаро таъсир энергияси бўлиб, бу энергия уларнинг бир-бирига нисбатан жойлашувига боғлиқ. Шунинг учун потенциал энергиянинг қиймати жисм (ёки тизим)ни бир вазиятдан иккинчи вазиятга ўтказишда ташки кучларнинг бажарган иши билан ўлчанади. Иккинчи томондан, 6.4-§ да айтиб ўтилганидек, куч майдонида жойлашган жисмларга муайян консерватив куч таъсир этади; мазкур кучнинг белгиланган шароитда иш бажариш қobiliя-ти уларнинг потенциал энергиясининг ўлчови бўлиб хизмат килади. Бошқача айтганда, куч майдонида жойлашган жисм муайян потенциал энергияга эга бўлади. Масалан, Ер сиртидан бирор баландликда жойлашган жисм унинг сиртига нисбатан муайян потенциал энергияга эга бўлади, чунки жисмга Ернинг гравитация майдони (огирлиқ кучи майдони) таъсир этади ва жисм Ер сиртига қайтиб тушиши жараёнида консерватив кучлар унинг потенциал энергиясига тенг бўлган иш бажаради. Худди шунингдек, чўзилган (ёки сиқилган) пружина ўрамлари қайишқоклик (эластиклик) кучлари майдонининг таъсирида бўлади, бинобарин у чўзилиш катталигига мос келувчи потенциал энергияга эга бўлади. Пружина дастлабки вазиятига қайтганда консерватив (қайишқоклик) кучлар унинг потенциал энергиясига тенг иш бажаради. Шуни ҳам айтиш керакки, қайишқоклик кучлари майдонининг асл манбаи — пружина чўзилганда уни ташкил этган атомлар орасидаги масофанинг ўзгаришидир, ҳар бир атом кўшни атомларнинг электр майдони таъсирида бўлади.

Демак, потенциал энергия — жисмларнинг ёки тизим қисмлари-нинг ўзаро таъсири билан боғлиқ энергия бўлиб, бу энергия таъсирлашувчи жисмлар ёки тизим қисмлари орасидаги масофага боғлиқдир. Шунинг учун жисмнинг ёки тизимнинг потенциал энергияси фақат унинг координаталарининг функциясидир ва бу функция $E_n(x, y, z)$ тарзида ифодаланади. Потенциал энергияга эга бўлган жисм (tizim) ўзининг дастлабки вазиятига қайтганда, консерватив кучлар айнан унинг потенциал энергиясига тенг бўлган

иш бажаради. Демак, консерватив кучларнинг иши жисм ёки тизим потенциал энергиясининг камайиши ҳисобига бажарилади:

$$dA = -dE_n, \quad (6.20)$$

(манфий ишора потенциал энергиянинг камайишини билдиради). Баъзи хусусий ҳоллар учун потенциал энергияни қараб чиқайлик:

а. Оғирлик кучи майдонидаги жисмнинг потенциал энергияси. Потенциал энергия жисм координаталарининг функцияси бўлганлиги туфайли координаталар бошини (санок бошини) танлаш зарур, яъни жисмнинг потенциал энергияси қайси жисмга нисбатан аниқланаётганлиги муҳимдир. Оғирлик майдонидаги жисмнинг потенциал энергияси фақат битта координата — баландликнинг функцияси бўлганлиги учун унинг потенциал энергияси қайси сатҳга нисбатан аниқланаётган бўлса, бу сатҳни нолинчи сатҳ деб қабул қилинади. Масалан, нолинчи сатҳ сифатида Ер сиртини, денгиз сатҳини, кўп қаватли уйларда биринчи, иккинчи ёки учинчи ва ҳоказо қаватларнинг полини қабул қилиш мумкин. Нолинчи сатҳга нисбатан h баландликда турган жисм шу сатҳга қайтиб тушса, оғирлик кучи:

$$A = mgh$$

га тенг иш бажаради. Демак, h баландликда турган жисмнинг потенциал энергияси

$$E_n = mgh \quad (6.21)$$

бўлади. Нолинчи сатҳни танлаш ихтиёрий бўлганлиги учун, ундаги жисмнинг потенциал энергиясини бошқа бирор сатҳга нисбатан C га тенг деб қабул қилиш мумкин. Шунинг учун (6.20) ифодани умумий кўринишда қуйидагича ёзиш мумкин:

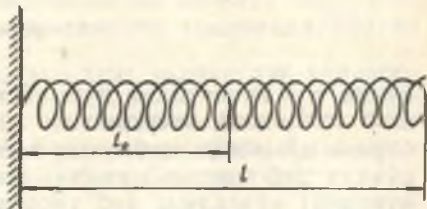
$$E_n = mgh + C.$$

Кинетик энергия ҳамма вақт мусбат қийматга эга: потенциал энергия эса мусбат ёки манфий қийматга эга бўлиши мумкин. Масалан, чуқурлиги l бўлган ўрадаги жисмнинг Ер сиртига нисбатан потенциал энергияси манфийдир, яъни $E_n = -mgl$.

б. Чўзилган пружинанинг потенциал энергияси. Чўзилган ёки сиқилган пружинанинг потенциал энергияси унинг айрим қисмларининг ўзаро таъсир энергиясидир. Пружинани чўзганимизда чўзишга қаршилик қилувчи ички кучлар вужудга келади. Бу кучлар қайишқоклик (эластиклик) кучлари бўлиб, табиати жиҳатидан улар консерватив кучлардир. Пружинани чўзиш ёки сиқиш жараёнида ташки кучлар пружина устида мусбат иш бажаради; консерватив кучлар эса манфий иш бажаради, чунки мазкур кучлар чўзиш (сиқиш)га қаршилик кўрсатади. Ташки кучларнинг бажарган иши ҳисобига пружина потенциал энергияга эга бўлади ва бу энергиянинг қиймати айнан ташки кучлар бажарган ишга тенг. Узунлиги l_0 бўлган пружина ташки куч таъсирида l узунликка қадар узайсин (6.4-расмга қ.) ва бу узайишни $l - l_0 = x$ деб белгилайлик. Қайишқоклик чегарасигача бу узайиш Гук қонунига бўйсунди:

$$F = -kx,$$

бунда k — пружинанинг қайишқоклик хусусиятларини ўзида акс эттирувчи коэффициент, манфий ишора эса F куч чўзилиш ёки сиқилиш йўналишига нисбатан тесқари томонга йўналганлигини билдиради (чўзилмаган ёки сиқилмаган пружина учун $x=0$).



6.4-расм

Пружинани dx элементар узунликка чўзишда F кучнинг бажарган иши куйидагига тенг:

$$dA = Fdx = -kxdx.$$

Қайишқоклик чегарасида x узунликка чўзишда F кучнинг бажарган иши куйидагича аниқланади:

$$A = \int_0^x Fdx = \int_0^x kxdx = \frac{kx^2}{2}.$$

Мазкур иш қайишқоклик чегарасида x масофага чўзилган (ёки сиқилган) пружинанинг потенциал энергиясига тенгдир:

$$E_a = \frac{1}{2}kx^2. \quad (6.22)$$

(6.22) муносабат v тезлик билан ҳаракатланаётган жисмнинг кинетик энергиясини ифодаловчи формулага ўхшашдир: жисм массаси ўрнида қайишқоклик коэффициенти ва тезлик ўрнида пружинанинг узайиши турибди.

в. Икки жисмнинг ўзаро таъсир энергияси. Ҳар бир жисм ўзининг атрофида гравитация майдони ҳосил қилади. Жисмнинг потенциал энергияси унинг бошқа жисмлар билан мазкур майдон орқали ўзаро таъсир энергиясидир. Ўзаро таъсирсиз потенциал энергия мавжуд бўлмайди. Оғирлик кучи майдонидаги жисмнинг потенциал энергияси мазкур жисмнинг Ер билан гравитация майдони воситасидаги ўзаро таъсир энергияси бўлиб, бу энергияни ифодаловчи (6.21) формула Ер сиртидан унча катта бўлмаган баландликлар учун тўғридир, чунки бу формулалардаги g нинг қиймати Ер сиртидаги муайян нукта учун ўзгармас катталиқ бўлиб, ((5.19)га қ.) баландлик (h) ошган сари унинг қиймати Ер марказидан ҳисобланган масофанинг квадратиға тесқари мутаносиб тарзда ўзгариб боради.

Энди массалари m_1 ва m_2 бўлган иккита жисмни олиб қарайлик. Улар ўзларининг гравитация майдони орқали ўзаро таъсирлашадилар. Бутун олам тортишиш қонуниға кўра икки жисмнинг гравитация майдони таъсиридаги ўзаро тортишиш кучи уларнинг массаларига мутаносиб ва улар орасидаги масофанинг квадратиға тесқари мутаносибдир:

$$F = \gamma \frac{m_1 m_2}{r^2},$$

да γ — гравитация доимийси. Бу иккала таъсирлашувчи жисмнинг потенциал энергиясини ҳисоблайлик. Шу мақсадда уларнинг икки қўзғалмас деб, иккинчисини эса унинг гравитация майдонида эди деб қараш мумкин: массаси m_1 бўлган жисмни (моддий гани) қўзғалмас деб ҳисоблайлик ва массаси m_2 бўлган жисм (моддий нукта) гравитация майдонида $\vec{r}_1$ радиус-вектор билан қланидиган 1-вазиятдан $\vec{r}_2$ радиус-вектор билан аниқланидиган 2-вазиятга қўчсин (6.5- расм). Мазкур қўчишда босиб ўтилган йўлни элементар $d\vec{s}$ бўлақчаларга ҳаёлан ажратайлик. Ана шу элементарлардан бирида консерватив кучларнинг бажарган иши

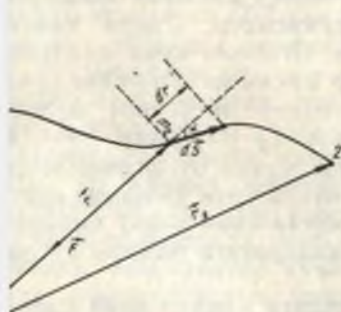
$$dA = Eds \cos \alpha = -Fdr$$

эди. Бунда гравитацион тортишиш кучлари учун $d\cos \alpha = -dr/r^2$ элигини ҳисобга олдик. Шундай қилиб, $dA = -\gamma \frac{m_1 m_2}{r^2} dr$. Массаси m_2 бўлган жисмнинг 1-вазиятдан 2-вазиятга қўчишда бажарилган тўла иш

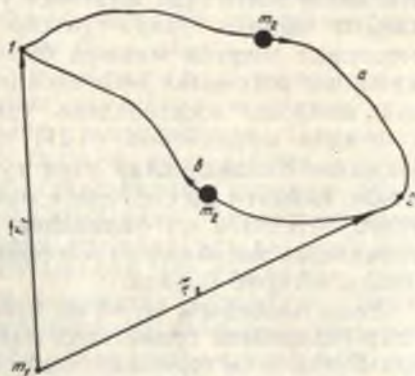
$$A_{12} = - \int_{r_1}^{r_2} F dr = -\gamma m_1 m_2 \int_{r_1}^{r_2} \frac{dr}{r^2} = -\gamma m_1 m_2 \left(\frac{1}{r_1} - \frac{1}{r_2} \right). \quad (6.23)$$

эди. Бунда тенглик белгисидан кейинги манфий ишора тортишиш кучлари бўлган консерватив кучларнинг бажарган иши манфий элигини ифодалайди. Бу формулани

$$A_{12} = \left(-\gamma \frac{m_1 m_2}{r_1} \right) - \left(-\gamma \frac{m_1 m_2}{r_2} \right). \quad (6.23, a)$$



6.5-расм



6.6-расм

кўринишда ёзсак, $1-2$ кўчишда бажарилган иш массаси m_2 бўлган жисмнинг бошланғич ва охириги вазиятларига тааллуқли бўлган $(-\gamma \frac{m_1 m_2}{r})$ катталикларнинг айирмасига тенг эканлигини кўрамыз.

Гравитация майдонида консерватив кучларнинг бажарган иши жисмнинг шу майдондаги потенциал энергияси ҳисобига, яъни жисм потенциал энергиясининг камайиши ҳисобига бажарилади:

$$A_{12} = E_{\Pi 1} - E_{\Pi 2} \quad (6.24)$$

(6.23) ва (6.24) ифодалардан гравитация майдонига жойлаштирилган жисмнинг потенциал энергияси учун куйидаги формулага эга бўламиз:

$$E_{\Pi} = -\gamma \frac{m_1 m_2}{r}, \quad (6.25)$$

манфий ишора тортишиш кучлари майдонидаги жисмнинг ўзаро таъсир потенциал энергиясини ифодалайди.

Агар массаси m_2 бўлган жисм гравитация майдонини ҳосил қилаётган m_1 массали жисмдан чексиз узоқлашса ($r_2 = \infty$), унинг потенциал энергияси $E_{\Pi 2} = 0$ бўлади.

(6.23) формуладан кўринишича, гравитация майдонида (потенциал майдонда) жисми бир нуктадан иккинчи нуктага кўчиришда консерватив кучларнинг бажарган иши кўчириш йўлининг узунлиги ва шаклига боғлиқ эмас, чунки бу иш кўчириладиган жисмнинг бошланғич ва охириги вазиятларини белгилловчи r_1 ва r_2 радиус-векторларгагина боғлиқ. Ҳақиқатан ҳам, агар массаси m_2 бўлган жисм массаси m_1 бўлган жисмнинг гравитация майдонида (6.6-расм) 1 -вазятдан 2 -вазятга дастлаб $1a2$ йўл бўйлаб, сўнгра эса $1b2$ йўл билан кўчирилганда, ҳар иккала ҳолда ҳам бажарилган иш (6.23) формула билан ифодаланади ва ўзаро тенг.

Энди гравитация майдонида жисми берк йўл (берк контур) бўйлаб кўчиришда бажарилган иш нимага тенг эканлигини аниқлайлик. Шу мақсадда аввал массаси m_2 бўлган жисми 1 -вазятдан 2 -вазятга (6.6-расмга қ.) $1a2$ йўл билан кўчирайлик, бу ҳолда консерватив кучларнинг бажарган иши манфийдир; сўнгра ўша жисми 2 -вазятдан 1 -вазятга $2b1$ йўл бўйлаб кўчирайлик, бундай кўчиришда консерватив кучлар жисм устида мусбат иш бажаради. Иккала ҳолда ҳам бажарилган иш, юқорида кўрганимиздек, (6.23) формула билан аниқланганлиги учун, сон жиҳатдан ўзаро тенг, лекин мазкур ишлар ишоралари билан бир-биридан фарк қилади, яъни

$$A_{1a2} = -A_{2b1}.$$

Консерватив кучларнинг $1a2$ ва $2b1$ йўллар бўйлаб (берк йўл бўйлаб) бажарган тўла иши шу ишларнинг йигиндисига тенг:

$$A_{1a2} + A_{2b1} = 0.$$

мак, консерватив кучларнинг берк йўл (берк контур) бўйлаб жисмни кўчиришда бажарган иши нолга тенг. Ҳақиқатан ҳам жисмни берк йўл бўйлаб кўчирганда, у аввалги ўрнига (1-вазиятга) айтиб келади, бинобарин, $r_1=r_2$ бўлганлиги туфайли (6.23)га сосан $A_{121}=0$ бўлади. Бу натижа одатда қуйидагича ёзилади:

$$\oint \vec{F} d\vec{s} = 0, \quad (6.26)$$

у ерда $\vec{F}$ — берк йўл (контур) бўйлаб кўчиришда жисмга таъсир этувчи консерватив куч, $d\vec{s}$ — мазкур йўлнинг элементар бўлаги.

6.6-§. ПОТЕНЦИАЛ ЭНЕРГИЯ ВА КУЧ ОРАСИДАГИ БОҒЛАНИШ

Жисмларнинг ўзаро таъсири бир томондан куч орқали, иккинчи томондан потенциал энергия орқали ифодаланади. Шу боисдан потенциал майдондаги жисмнинг потенциал энергияси билан мазкур жисмдан томонидан унга таъсир этувчи куч орасида муайян боғланиш мавжуд бўлиши керак. Шу боғланишни топайлик. Бизга маълумки, потенциал майдонда жисмни бир нуктадан иккинчи нуктага кўчиришда консерватив кучларнинг бажарган иши жисмнинг потенциал энергиясининг камайиши ҳисобига бажарилади:

$$A_{12} = E_{n1} - E_{n2} = -\Delta E_n.$$

унда E_{n1} ва E_{n2} — мос равишда потенциал майдоннинг биринчи ва иккинчи нукталаридаги жисмнинг потенциал энергиялари. У ҳолда жисмни ds га кўчиришда консерватив кучларнинг бажарган иши:

$$\vec{F} d\vec{s} = -dE_n \quad (6.27)$$

бўлади. Бу ердаги манфий ишора бажарилган ишнинг потенциал энергиянинг $d\vec{s}$ йўналишида камайиши ҳисобига бўлаётганини кўрсатди. Жисмга таъсир этувчи кучнинг кўчиш йўналишига проекциясини F_s деб белгиласак, (6.27) тенгликнинг чап томони қуйидагича ёзилади:

$$\vec{F} d\vec{s} = F_s ds = -dE_n.$$

ундай қилиб, (6.27) тенгликни қуйидагича ёзиш мумкин:

$$F_s ds = -dE_n.$$

тенгликдан кучнинг кўчиш йўналишига проекцияси учун қуйидагига эга бўламиз:

$$F_s = -\frac{\partial E_n}{\partial s} \quad (6.28)$$

унда $\partial/\partial s$ белгиси $\vec{s}$ йўналиш бўйича олинаётган хусусий ҳосилани кўрсатади. Потенциал энергия (E_n) жисм вазиятининг функцияси бўлганлиги туфайли (6.28) муносабат фазодаги ихтиёрий йўналиш бўйича, масалан, Декарт координата ўқларининг X , Y , Z йўналишлари бўйича ҳам ўринлидир:

$$F_x = -\frac{\partial E_n}{\partial x}; \quad F_y = -\frac{\partial E_n}{\partial y}; \quad F_z = -\frac{\partial E_n}{\partial z}. \quad (6.29)$$

Шуни эсда тутиш керакки, (6.28) ва (6.29) формулалардаги F_x, F_y, F_z ва F_z кучлар потенциал майдонда жисмга таъсир этувчи консерватив кучларнинг мос йўналишлардаги проекцияларини ифодалайди. $\vec{F}$ вектор унинг X, Y, Z ўқлари бўйича ташкил этувчилари орқали:

$$\vec{F} = F_x \vec{i} + F_y \vec{j} + F_z \vec{k} \quad (6.30)$$

тарзда ифодаланишини эътиборга олсак, (6.29) га асосан (6.30) тенглик қуйидаги кўринишга эга бўлади:

$$\vec{F} = - \left(\frac{\partial E_n}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial E_n}{\partial y} \vec{j} + \frac{\partial E_n}{\partial z} \vec{k} \right). \quad (6.31)$$

Қавс ичидаги ифода $\text{grad} E_n$ деб белгиланади:

$$\frac{\partial E_n}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial E_n}{\partial y} \vec{j} + \frac{\partial E_n}{\partial z} \vec{k} = \text{grad } E_n \quad (6.32)$$

ва E_n нинг градиенти деб ўкилади. Шунга кўра (6.31) тенглик қуйидагича ёзилади:

$$\vec{F} = - \text{grad } E_n. \quad (6.33)$$

(6.32) ва (6.33) тенгликларнинг чап томонлари вектор катталиқ бўлганликлари учун уларнинг ўнг томони ҳам вектор катталиқни ифодалаши керак. Шундай қилиб, жисмнинг потенциал энергияси скаляр катталиқ бўлиб, унинг градиенти эса вектор катталиқдир. (6.31) ва (6.33) ифодалардаги манфий ишора $\vec{F}$ кучнинг йўналиши жисм потенциал энергиясининг камайиши томонга йўналганлигини билдиради. (6.28), (6.29) ва (6.33) формулалар жисмнинг потенциал энергияси билан унга таъсир этувчи куч орасидаги боғланишни ифодалайди. Охириги формула қуйидагича ўкилади: потенциал майдонда жисмга таъсир этувчи куч унинг потенциал энергиясининг тескари ишора билан олинган градиентига тенг. Бошқача айтганда, жисм потенциал энергиясининг градиенти, бирор йўналиш бўйича масофа ўзгариши билан жисм потенциал энергиясининг ўзгаришини кўрсатади, яъни потенциал майдонда жисмни бир нуқтадан иккинчи нуқтага қўчиришда унинг потенциал энергиясининг ўзгариши канчалик катта бўлса, шу йўналишда жисмга таъсир қилувчи куч ҳам шунчалик катта бўлади.

Мисол тарикасида чўзилган (ёки сиқилган) пружинанинг энергияси билан унга таъсир этувчи куч орасидаги боғланишни олиб қарайлик. Агар пружина чўзилган ҳолатига нисбатан x узунликка узайган бўлса, унинг потенциал энергияси (6.22) формулага асосан

$$E_n = \frac{1}{2} k x^2$$

эканлиги бизга маълум, бу ерда k қайишқоқлик коэффициенти бўлиб, қаралаётган пружина учун ўзгармасдир. Равшанки, чўзилган ёки сиқилган пружинанинг потенциал энергияси битта координатага,

нинг мисолимизда x координатага боғлиқдир. Охирги тенгликни 2)га қўйиб, қайишқоклик чегарасигача чўзилган пружина нидан таъсир этаётган консерватив куч

$$F_x = -\frac{\partial E_n}{\partial x} = -\frac{\partial}{\partial x} \left(\frac{1}{2} kx^2 \right) = -kx$$

лигига ишонч ҳосил киламиз; бу эса Гук конунининг ўзгинаси-

6.7-§. ИЧКИ МЕХАНИКАВИЙ ЭНЕРГИЯ

Бир-бири билан таъсирлашувчи бир нечта (умумий ҳолда n та) танидан иборат механикавий тизимни олиб қарайлик. Бундай тизимнинг ҳаракатини унинг инерция марказининг ҳаракати орқали тасвирлаш мумкин. Механикавий тизимнинг ҳаракати, бинобарин, унинг кинетик энергияси ҳам хил санок тизимларида турличадир. 6.4-§ да кўриб ўтганимиздек K' санок тизими X ўқиға параллел йўлда K тизимға нисбатан ўзгармас v_0 тезлик билан ҳаракатланаётган бўлсин (6.3-расмға қ.). K' санок тизимининг координата боши нисбатан K санок тизимининг инерция (масса) марказини нисбатан K санок тизимига нисбатан механикавий тизимнинг ҳаракатини икки хил ҳаракатдан иборат деб қараш мумкин: 1) механикавий тизимнинг K га нисбатан ҳаракати, яъни механикавий тизим инерция марказининг K га нисбатан ҳаракати; 2) механикавий тизим таркибидаги жисмларнинг (моддий нукталарнинг) нисбатан марказига нисбатан ҳаракати.

Шунга кўра механикавий тизимнинг энергиясини ҳам икки хил тарзда баҳолаш мумкин: 1) тизимнинг инерция марказининг K га нисбатан илгариланма ҳаракатидаги кинетик энергияси; 2) тизимнинг ички механикавий энергияси. 6.4-§ да кўриб ўтганимиздек E_n унинг таркибидаги жисмларнинг инерция марказига нисбатан ҳаракатидаги кинетик энергия билан уларнинг ўзаро таъсир потенциал энергиясининг йиғиндисига тенг:

$$E_u = \sum_i \frac{m_i v_i^2}{2} + E_n, \quad (6.34)$$

6.4-§ да кўриб ўтганимиздек $\sum_i \frac{m_i v_i^2}{2}$ — тизимдаги барча жисмларнинг инерция марказига нисбатан ҳаракатидаги кинетик энергияларининг йиғиндисидир, E_n — механикавий тизим жисмларининг ўзаро таъсир потенциал энергия-

6.3-§ да келтирилган мулоҳазаларни такрорлаб механикавий тизимнинг энергияси учун қуйидаги ифодаға эга бўламиз:

$$E = E_u + \frac{1}{2} m v_0^2. \quad (6.35)$$

Юқорида айтилганларга кўра бу формуладаги иккинчи қўшилувчи ҳад механикавий тизим инерция марказининг K га нисбатан илгариланма ҳаракатидаги кинетик энергиясини ифодалайди. Демак, механикавий тизимнинг энергияси унинг ички энергияси билан инерция марказининг илгариланма ҳаракатидаги кинетик энергияларининг йиғиндисига тенг экан.

6.8-§. МЕХАНИКАВИЙ ЭНЕРГИЯНИНГ САҚЛАНИШ ҚОНУНИ

Жисм (моддий нукта) консерватив кучлар майдонида жойлашган бўлсин, яъни жисмга консерватив кучлардан бошқа кучлар таъсир қилмаётган бўлсин. Консерватив кучларнинг элементар $d\vec{r}$ кўчишда бажарган иши (6.20) ва (6.24) га асосан жисм потенциал энергиясининг камайишига тенг:

$$dA = -dE_{\text{п}}.$$

Иккинчи томондан, жисмнинг $d\vec{r}$ масофага кўчишда консерватив кучларнинг бажарган иши (6.6) га кўра унинг кинетик энергиясининг ортишига тенг:

$$dA = dE_K.$$

Бу икки тенгликдан:

$$dE_K = -dE_{\text{п}}$$

ёки

$$d(E_K + E_{\text{п}}) = 0 \quad (6.36)$$

ни ҳосил қиламиз. Охирги ифодадаги кинетик ва потенциал энергияларнинг йиғиндиси $E = E_K + E_{\text{п}}$ жисмнинг тўла энергияси дейилади; (6.36) дан

$$E = E_K + E_{\text{п}} = \text{const} \quad (6.37)$$

эканлиги келиб чиқади. Бу формула битта жисм учун энергиянинг сақланиш қонунини ифодалайди: *консерватив кучлар майдонида ҳаракатланаётган жисмларнинг тўла механикавий энергияси ўзгармайди*. Бу қонундан шу хулоса келиб чиқадики, консерватив кучлар майдонида кинетик энергия потенциал энергияга айланиши ва аксинча, потенциал энергия кинетик энергияга айланиши мумкин, лекин жисмнинг тўла энергияси ўзгармайди. Яъни консерватив кучларнинг таъсирида жисмнинг потенциал энергияси қанчага камайса, унинг кинетик энергияси шунчага ортади ва аксинча.

Мисол тариқасида H баландликдан бошланғич тезликсиз эркин тушаётган жисмни олиб қарайлик. Унинг пастга қараб ҳаракатланишига сабаб — унга таъсир этувчи консерватив кучларнинг (Ернинг гравитация майдони томонидан таъсир этувчи кучнинг) мавжудлигидир. Бошланғич ҳолатда (H баландликда) унинг кинетик энергияси

га тенг, потенциал энергия эса (6.21) га асосан mgH га тенг. Ўлумки, бошланғич тезликсиз H баландликдан тушган жисмнинг рғи тезлиги:

$$v = \sqrt{2gH}$$

бу тезлик билан ҳаракатланаётган жисмнинг кинетик энергияси

$$E_K = \frac{mv^2}{2}.$$

рғи икки тенгликдан қуйидагига эга бўламиз:

$$E_K = \frac{mv^2}{2} = \frac{m}{2} (\sqrt{2gH}) = mgH.$$

см Ерга тушганда унинг потенциал энергияси нолга тенг ишини назарда тутсак, охирги формуладан шу хулоса келиб адикки, жисмнинг дастлабки потенциал энергиясининг ҳаммаси тенг бўлган кинетик энергияга айланган.

Эркин тушаётган жисм энергиясининг бир қисми кинетик энергия, ан қисми потенциал энергиядир. Шундай қилиб, оғирлик кучи донида ҳаракатланаётган жисмнинг тўла энергияси қуйидагича даланади:

$$E = \frac{mv^2}{2} + mgh. \quad (6.38)$$

и бир-бирлари билан консерватив кучлар (ички кучлар) орқали о таъсирлашувчи n та жисм (моддий нукта) дан иборат тизимни қарайлик ва мазкур тизим ташки консерватив кучлар, масалан, итация майдони томонидан таъсир этувчи кучлар таъсирида ин (яъни тизим жисмлари ўзаро таъсирлашишларидан ташқари га ташки консерватив кучлар ҳам таъсир этаяпти). Бу кучлар ирида тизимнинг вазияти ва ундаги жисмларнинг бир-бирига атан жойлашиши ўзгаради. Натижада мазкур кучлар тизим да муайян иш бажаради.

ташки консерватив кучларнинг бажарган элементар иши ташки майдонидаги тизим потенциал энергиясининг камайиши ҳисобига ди:

$$dA' = -dE_n.$$

о таъсир туфайли вужудга келадиган ички кучларнинг бажарган ементар иши (dA'') жисмларнинг ўзаро таъсир потенциал ғиясининг камайиши ($-dE''_n$) га тенг:

$$dA'' = -dE''_n.$$

формулага асосан барча кучларнинг бажарган элементар иши даги жисмлар кинетик энергияларининг ортиши (dE_K) га сарф ди, яъни:

$$dA' + dA'' = dE_K. \quad (6.39)$$

мнинг кинетик энергияси унинг таркибидаги жисмлар кинетик ғияларининг йиғиндисига тенг:

$$E_K = \sum_i \frac{m_i v_i^2}{2}.$$

Юқорида келтирилган (6.39) тенгликнинг чап томонидаги элементар ишларни уларга тегишли энергия билан алмаштирамиз:

$$-dE'_n - dE''_n = dE_K.$$

Бу тенгликни куйидагича ёзамиз:

$$d(E_K + E'_n + E''_n) = 0. \quad (6.40)$$

Тизимнинг тўла механикавий энергияси унинг кинетик ва потенциал энергияларининг йиғиндисига тенг:

$$E = E_K + E'_n + E''_n.$$

(6.40) тенгликдан

$$E = E_K + E'_n + E''_n = \text{const} \quad (6.41)$$

эканлиги келиб чиқади ва у тизим механикавий энергиясининг сақланиш қонунини ифодалайди: *фақат ташқи ва ички консерватив кучларнинг таъсирида бўлган жисмлар тизимининг тўла энергияси ўзгармай қолади.*

Агар жисмлар тизими берк бўлса, яъни унга ташқи консерватив кучлар таъсир этмаса, тизим тўла энергиясининг сақланиш қонуни

$$E_K + E''_n = \text{const} \quad (6.42)$$

тарзда ифодаланади ва куйидагича таърифланади: *консерватив кучлар воситасида ўзаро таъсирлашувчи жисмлардан иборат бўлган берк тизимнинг тўла механикавий энергияси ўзгармай қолади.*

Шуни ҳам таъкидлаш лозимки, тизимга ноконсерватив кучлар ҳам таъсир қилаётган бўлса, у ҳолда унинг тўла механикавий энергияси сақланмайди. Бу ҳақда куйида фикр юритамиз.

6.9. §. ЭНЕРГИЯНИНГ УМУМФИЗИКАВИЙ САҚЛАНИШ ҚОНУНИ

Юқорида механикавий энергиянинг сақланиш қонунини кўриб ўтганимизда, биз фақат консерватив кучлар таъсир этадиган тизимни олиб қараган эдик. Аксарият ҳолларда консерватив кучлардан ташқари тизимга ноконсерватив кучлар ҳам таъсир этади. Ноконсерватив кучларга, хусусан, ишқаланиш кучлари ва муҳитнинг қаршилик кучлари қиради. Бу кучларнинг бажарган иши манфийдир. Шунинг учун ноконсерватив кучлар мавжуд бўлганда тизимнинг тўла механикавий энергияси камайиб боради ва бундай камайиши энергиянинг диссипацияси (исрофланиши) дейилади. Энергиянинг бу камайишини ташқи манбадан узлуксиз тўлдириб турилмаса, ишқаланиш кучлари мавжуд бўлган тизимда (масалан, нақлиёт воситаларида) ҳаракат охири тўхтайди, яъни энергиянинг йўқотилиши кузатилади. Демак, диссипатив кучлар мавжуд бўлганда, тизимнинг тўла механикавий энергияси сақланмайди. Бундан энергиянинг сақланиш қонуни бузилаяпти деган хулоса келиб чиқмайди: ишқаланиш мавжуд бўлганда механикавий энергиянинг бошқа турдаги энергияга айланиши содир бўлади, хусусан, механикавий энергия иссиқлик энергиясига айланади. Иссиқлик энергияси эса

жисм таркибидаги атом ва молекулаларнинг тартибсиз ҳаракатидан орат энергиядир (жисм таркибидаги атом ва молекулаларнинг тартибсиз ҳаракатини бизнинг сезги аъзоларимиз иссиқлик тарзида роқ этади).

Ноконсерватив кучлар таъсири туфайли берк тизимда механика-й «энергиянинг йўқолиши»да ҳамма вақт мазкур «йўқолиш»га тенг лган микдорда бошқа турдаги энергия ажралиб чиқади. Электр ергияси ишлаб чиқиладиган қурилмаларда қўпинча механикавий ергиянинг (масалан, оқар сув энергиясининг) электр энергиясига ланишини кузатамиз.

Физика тарихида шундай ҳоллар ҳам бўлганки, тажрибадан инган натижаларда энергиянинг сақланиш қонуни бажарилма-ганга ўхшаб туюлган. Масалан, атом ядроларининг бета-емирилиш дисаларида энергия ва импульснинг сақланиш қонунининг узилиши» кузатилган. Кейинчалик, физикларнинг мантиқий муло-залари шундай хулосага олиб келдики, бета-емирилишда электрон лан бирга ядродан бошқа бир номаълум заррача учиб чиқиши ва заррача ўзи билан бирга олиб кетаётган энергия бу жараёнда ишмаётган энергия микдорига тенг бўлиши керак. Бундай дадил лосага келиш учун макроскопик механика қонунларидан четга қадиган тасаввурларга таянишга тўғри келди. Ўтказилган қўшим-тажрибалар эса мазкур хулосани тасдиқлади (заррача нейтрино ган ном олди).

Шундай қилиб, оддий механикавий ҳодисаларга нисбатан яна ҳам нгрок микёсдаги физикавий ҳодисаларни қамраб олган энергия-нинг сақланиш қонуни қарор топди. Бу қонун энергиянинг умфизикавий сақланиш қонуни дейилади. Бу қонунга осан, *энергия ҳеч қачон йўқдан бор бўлмайди ва мавжуд энергия қолмайди, у фақат бир турдан иккинчи турга айланиши мумкин*. ергиянинг умумфизикавий сақланиш қонуни механика ҳодисала-нигина ўз ичига олиб қолмай, балки механика қонунларини қўллаш мкин бўлмаган ҳодисаларни ҳам қамраб олади. Бу қонун механика нунларидан келтириб чиқарилмаганлигини тушуниш қийин эмас: «енг микёсдаги тажриба натижаларини умумлаштиришдан келиб ққан мустақил қонундир.

6.10- §. САҚЛАНИШ ҚОНУНЛАРИ ҲАМДА ФАЗО ВА ВАҚТ СИММЕТРИЯСИ

Одатда симметрия деганимизда буюмлар, нарсалар ва тирик ниворлар шаклининг симметрияси кўз олдимизга келади. Маса-л, тайёралар, кемалар, кристаллар, қушлар, капалаклар ва иқаларнинг шакли муайян симметрияга эга, яъни уларнинг чап ва омонлари ўрта чизикқа нисбатан деярли бир-бирини тақрорлай-Куйида симметрия деганимизда, бизнинг кундалик ҳаётимизда аб турадиган симметрияга нисбатан бошқа маънодаги симмет-и — табиат қонунлари симметрияси ҳақида гап боради. Масалан, зика қонунларининг симметрияси деганда баъзи бир алмашти-иларга нисбатан уларнинг инвариант эканлиги тушунилади. Фазо вақтнинг симметрияси деганимизда, вақтнинг бир жинслилиги, зонинг эса бир жинслилиги ва унинг изотроплиги тушунилади. Бу лунчалар киритилиши билан вақтнинг бир жинслилиги, фазонинг

эса бир жинслилиги ва изотроплигини қандай тасаввур қилиш мумкин, деган саволнинг туғилиши табиийдир.

Вактнинг бир жинслилиги — ўтаётган вақтнинг турли пайтлари бир-биридан фарқ қилмайди демакдир. Шу боисдан, кўпинча, вақтнинг барча пайтлари ўзаро муқобил, яъни улар тенг ҳуқуқли деган ибора қўлланилади. Амалий жиҳатдан вақтнинг бир жинслилиги шунда намоён бўладики, бир хил шароит яратилганда, берк тизимнинг ҳаракат қонунилари вақт ўтиши билан ўзгармайди. Масалан, эркин тушаётган жисмнинг ҳаракат қонуни бу ҳаракат қачон содир бўлганлигига боғлиқ эмас: 10 метр баландликдан бошлангич тезликсиз эркин тушаётган жисмнинг охириги тезлигини ўлчаши бўйича исталган пайтда ўтказилган тажриба бир хил натижа беради ва бу тезлик вақтнинг барча пайтлари учун $v = \sqrt{2gh} \approx 14 \text{ м/с}$ бўлиб чиқади (бу натижаларда жисм ва Ер берк тизими ташкил этади). Яна бир мисол: баъзи бир тажриба натижалари бирор вақт ўтгандан кейин қайта текширилиб кўрилади ва кўпинча бир хил натижа олинади. Демак, вақтнинг бир жинслилиги турли пайтларда ўтказилган тажриба натижаларини таққослаб кўришга имкон беради.

Фазонинг бир жинслилиги деганимизда унинг барча нуқталари бир-бирига муқобил эканлиги тушунилади, яъни фазонинг ҳамма нуқталарининг хусусиятлари бир хил. Амалий жиҳатдан фазонинг бир жинслилиги шунда намоён бўладики, жисмларнинг ўзаро жойлашишлари ва тезликларини ўзгартирмасдан берк тизими бир жойдан иккинчи жойга кўчирсак, унинг хусусиятлари ва ҳаракат қонунилари ўзгармайди: аввалги жойда содир бўладиган ҳодиса бир хил шароит яратилганда фазонинг иккинчи жойида ҳам ўзгаришсиз такрорланади. Бу ерда «бир хил шароит яратилганда» деган ибора нимани англатишини қуйидаги мисолдан тушуниб олиш мумкин: олма соат тебрангичининг тебраниш даврини ўлчаётган бўлайлик. Тебрангичнинг узунлиги ва бошқа қисмлари ўзгармаганда унинг тебраниш даври эркин тушиш тезлиниши (g) нинг қийматига боғлиқ (маълумки, g нинг қиймати Ернинг ҳар хил нуқталари учун ҳар хил қийматга эга бўлиб, 9,78 м/с² дан 9,83 м/с² гача ўзгаради). Соатни бутун ҳолда ва ўзига параллел қилиб фазонинг бир жойидан иккинчи жойига кўчирганимизда мазкур жойларда g нинг қиймати бир хил бўлса (бир хил шароит), соат тебрангичининг тебраниш даври иккала жойда ҳам бир хил қийматга эга бўлади. g нинг қийматлари бир хил бўлган фазонинг бошқа нуқталари учун ҳам тебрангичнинг тебраниш даври ўлчаши хатоликлари чегарасида аввалги нуқталарда олинган қийматларга тенг бўлиб чиқади. Бу натижа фазонинг барча нуқталарининг хусусиятлари бир хил эканлигининг исботи, яъни фазонинг бир жинслилигининг намоён бўлиши демакдир.

Фазонинг изотроплиги шуни билдирадики, ундаги ихтиёрый нуқтага нисбатан олинган барча йўналишларнинг хусусиятлари бир-биридан фарқ қилмайди, яъни фазода қайси йўналишни олиб қарамайлик, улар бир-бирига муқобил. Мазкур муқобиллик шунда намоён бўладики, бир хил шароит яратилганда жисмлардан ташкил топган берк тизими (тадқиқот қурилмаларини, ўлчаши асбобларини,

лабораторияни ва бошқаларни) исталган бурчакка бурилса, бу
 ғариш барча келгуси ҳодисаларнинг боришига таъсир этмайди.
 асалан: а) ойнаижаҳонни бирор бурчакка бурсак (антеннанинг
 ғизияти ўзгармаганда) унинг кўрсатишида ҳеч қандай ўзғариш
 ғидир бўлмайди; б) нуқтавий манбадан чиқаётган товуш тўлкинлари
 арча йўналишлар бўйича бир хил тарқалади.

а. Импульснинг сақланиш қонуни фазонинг бир жинслилигининг
 нтижаси эканлиги. Импульснинг сақланиш қонуни берк тизим учун
 ажарилади ва берк тизимда фақат ички кучларгина мавжуд. Бу
 онунни келтириб чиқаришда юқорида (4.1-§ га к.) Ньютоннинг
 иккинчи ва учинчи қонунларидан фойдаланилган эди. Ньютоннинг
 иккинчи қонунига кўра берк тизимдаги ички кучларнинг вектор
 йиғиндиси нолга тенг бўлиши керак, яъни:

$$\sum_{i,j} \vec{F}_{ij} + \sum_{i,j=1} \vec{F}_i = \vec{F}_{12} + \vec{F}_{21} + \vec{F}_{13} + \vec{F}_{31} + \dots = 0 \quad (i \neq j). \quad (6.43)$$

Кейинчалик маълум бўлдики, фазонинг симметрия хусусиятлари-
 н, яъни унинг бир жинслилигидан ва Ньютоннинг фақат иккинчи
 онундан фойдаланиб ҳам импульснинг сақланиш қонунини
 лтириб чиқариш мумкин экан. Бунинг учун берк тизимни ўзига
 параллел равишда фазонинг бир нуқтасидан иккинчи нуқтасига
 ундай кўчирамизки, ундаги жисмларнинг ўзаро жойлашиши ва
 ғизиклари аввалгидай қолсин. Кўчишни $\vec{r}$ билан белгиласак, мазкур
 ғишда бажарилган иш қуйидаги:

$$A = \left(\sum_{i,j} \vec{F}_{ij} + \sum_{i,i} \vec{F}_i \right) \vec{r}$$

аляр кўпайтма тарзида ифодаланади. Бу кўчишда ($\vec{r} \neq 0$) берк
 тимда ҳеч нарса ўзгармагани туфайли фазонинг бир жинслилиги-
 н шу ҳулоса келиб чиқадики, мазкур кўчишда бажарилган иш
 лга тенг, яъни

$$A = \left(\sum_{i,j} \vec{F}_{ij} + \sum_{i,i} \vec{F}_i \right) \vec{r} = 0 \quad (i \neq j). \quad (6.44)$$

Тизимнинг муайян $\vec{r} \neq 0$ масофага кўчирилганини назарда тутсак,
 6.44) тенгликдан

$$\left(\sum_{i,j} \vec{F}_{ij} + \sum_{i,i} \vec{F}_i \right) = 0 \quad (i \neq j)$$

либ чиқади, яъни фазонинг бир жинслилигидан берк тизимдаги
 ки кучларнинг вектор йиғиндиси нолга тенг, деган ҳулосага
 ламиз. Бинобарин, Ньютоннинг иккинчи қонунидан ва фазонинг
 р жинслилигидан (Ньютоннинг учинчи қонунидан фойдаланмас-
 н).

$$\left(\sum_{i,j} \vec{F}_{ij} + \sum_{i,i} \vec{F}_i \right) = \frac{d}{dt} \sum_i \vec{p}_i = 0$$

носабатга эга бўламиз. Бундан импульснинг сақланиш қонуни
 4.4) ифодага к.)

$$\sum_i \vec{p}_i = \sum_i m_i \vec{v}_i = \text{const}$$

либ чиқади.

Демак, импульснинг сақланиш қонуни фазонинг бир жинслилигининг натижасидир, чунки фазонинг ана шу хусусияти туфайли берк тизим бир бутун ҳолда кўчирилганда унинг механикавий хусусиятлари ўзгаришсиз сақланади.

6. Импульс моментининг сақланиш қонуни билан фазонинг изотроплиги орасидаги боғланиш. Фазонинг изотроплиги шунда намоён бўладики, берк тизимни ихтиёрий бирор бурчакка бурсак, бу буриш унинг физикавий хусусиятларига ва ҳаракат қонунларига таъсир этмайди.

Тизимни бирор кўзгалмас O нуктага нисбатан $d\vec{\varphi}$ бурчакка бурсак, бу буришда O нуктадан r_i масофада турган i - жисмга j - жисм томонидан таъсир этувчи ички $\vec{F}_{ij}$ кучнинг куч моменти қуйидагича ифодаланади ((5.7) ифодага к.):

$$\vec{M}_i = [\vec{r}_i, \vec{F}_{ij}].$$

i - жисмни кўзгалмас O нуктага нисбатан $d\vec{\varphi}$ бурчакка буришда ички кучларнинг бажарган иши

$$dA_i = \vec{M}_i d\vec{\varphi}$$

тарзда ифодаланади (IX бобга к., (9.24) ифода). Жисмларга таъсир этаётган ички кучларнинг O нуктага нисбатан олинган куч моментини $\vec{M}_1, \vec{M}_2, \dots, \vec{M}_n$ билан белгиласак ҳамда тизимдаги барча жисмлар тезликларининг йўналишларини ва сон қийматларини ўзгартирмаган ҳолда уни O нуктага нисбатан $d\vec{\varphi} (d\vec{\varphi} \neq 0)$ бурчакка бурсак, мазкур буришда бажарилган иш:

$$dA = (\vec{M}_1 + \vec{M}_2 + \dots + \vec{M}_n) d\vec{\varphi} \quad (6.45)$$

бўлади. Фазодаги барча йўналишлар бир хил хусусиятга эга бўлганликлари туфайли мазкур буриш учун иш сарф қилинмайди, яъни:

$$(\vec{M}_1 + \vec{M}_2 + \dots + \vec{M}_n) d\vec{\varphi} = 0. \quad (6.46)$$

Шартга кўра $d\vec{\varphi}$ бурчак нолга тенг бўлмаганлиги сабабли (6.46) скаляр кўпайтманинг биринчи кўпайтувчиси (қавс ичидаги ифода) нолга тенг бўлиши шарт:

$$\vec{M}_1 + \vec{M}_2 + \dots + \vec{M}_n = \sum_i \vec{M}_i = 0. \quad (6.47)$$

Демак, фазонинг изотроплигидан берк тизимдаги ички кучлар моментларининг вектор йиғиндиси нолга тенглиги (Ньютоннинг учинчи қонунидан фойдаланмасдан) келиб чиқади. Моментлар тенгламаси ((5.20) ифодага к.)

$$\frac{d}{dt} \sum_i \vec{L}_i = \sum_i \vec{M}_i$$

га кўра ва (6.47) дан

$$\frac{d}{dt} \sum_i \vec{L}_i = 0$$

$$\sum_{i=1}^n \vec{L}_i = \text{const} \quad (6.48)$$

деган натижага келамиз. Бундан кўринадики, берк тизим импульс моментининг сакланиш қонуни фазонинг изотроплигининг натижасидир, чунки фазонинг ана шу хусусияти туфайли берк механикавий тизим бир бутун ҳолда ихтиёрий бирор бурчакка бурилганда унинг механик хусусиятлари ўзгармайди.

в. Энергиянинг сакланиш қонуни вақтнинг бир жинслилигининг натижаси эканлиги. Энергиянинг сакланиш қонунининг вақтнинг бир жинслилиги билан боғлиқлигини асослаш учун потенциал майдонда жойлашган n та жисмдан иборат берк тизимни олиб қараймиз. Бирор i - жисмга потенциал майдон томонидан таъсир этувчи кучнинг координата ўқларидаги проекциялари:

$$F_{x_i} = -\frac{\partial E_{n_i}}{\partial x_i}, \quad F_{y_i} = -\frac{\partial E_{n_i}}{\partial y_i}, \quad F_{z_i} = -\frac{\partial E_{n_i}}{\partial z_i}$$

тарзда ёзилади ((6.29) ифодага к.). Мазкур тенгликларнинг ҳар бирининг чап томонларини кўчиш вектори $d\vec{r}_i$ нинг координата ўқларидаги проекциялари dx_i, dy_i, dz_i га мос равишда кўпайтириб,

$$F_{x_i} dx_i = -\frac{\partial E_{n_i}}{\partial x_i} dx_i, \quad F_{y_i} dy_i = -\frac{\partial E_{n_i}}{\partial y_i} dy_i,$$

$$F_{z_i} dz_i = -\frac{\partial E_{n_i}}{\partial z_i} dz_i$$

га эга бўламиз. Бу тенгликларнинг чап ва ўнг томонларини мос равишда қўшиб чикиб, олинган натижани тизимдаги n та жисм учун ёзамиз:

$$\sum_i (F_{x_i} dx_i + F_{y_i} dy_i + F_{z_i} dz_i) = -\sum_i \left(\frac{\partial E_{n_i}}{\partial x_i} dx_i + \frac{\partial E_{n_i}}{\partial y_i} dy_i + \frac{\partial E_{n_i}}{\partial z_i} dz_i \right). \quad (6.49)$$

Бу тенгликнинг чап томонидаги йиғинди ишораси остида турган ифода, равшанки, потенциал майдон томонидан i - жисм устида бажарилган ишга тенг:

$$F_{x_i} dx_i + F_{y_i} dy_i + F_{z_i} dz_i = dA_i. \quad (6.50)$$

Мазкур иш i - жисм кинетик энергиясининг ошишига сарф бўлади, яъни:

$$dA_i = dE_{K_i}. \quad (6.51)$$

(6.50) ва (6.51) ифодаларга асосан (6.49) ни қуйидагича ёзамиз:

$$\sum_i (dE_{K_i}) = -\sum_i \left(\frac{\partial E_{n_i}}{\partial x_i} dx_i + \frac{\partial E_{n_i}}{\partial y_i} dy_i + \frac{\partial E_{n_i}}{\partial z_i} dz_i \right). \quad (6.52)$$

Энди вақтнинг бир жинслилигини эътиборга оламиз. Вақтнинг бир жинслилиги шундай натижага олиб келадики, берк тизимнинг

потенциал энергияси вақт ўтиши билан ўзгармайди. Масалан, Ернинг гравитация майдонида Ер юзига нисбатан h баландликда жойлашган массаси m бўлган жисмнинг потенциал энергияси $E_n = mgh$ — берк тизим учун вақт ўтиши билан ўзгармайди, яъни $\frac{\partial E_n}{\partial t} = 0$. Берк тизим потенциал энергияси вақтга боғлиқ бўлмаса (6.52) нинг ўнг томонидаги йиғинди ишораси остида турган ифодани (тизимдаги i - жисм потенциал энергиясини) тўла дифференциал шаклида ёзиш мумкин:

$$\frac{\partial E_{n_i}}{\partial x_i} dx_i + \frac{\partial E_{n_i}}{\partial y_i} dy_i + \frac{\partial E_{n_i}}{\partial z_i} dz_i = dE_{n_i}.$$

У ҳолда (6.52) ифода кўйидаги кўринишга эга бўлади:

$$\sum_i (dE_{K_i}) = - \sum_i (dE_{n_i}).$$

Бу тенгликни

$$d(\sum_i E_{K_i} + \sum_i E_{n_i}) = 0$$

кўринишда ёзсак, ундан механикавий энергиянинг сақланиш қонуни

$$\sum_i E_{K_i} + \sum_i E_{n_i} = \text{const} \quad (6.53)$$

келиб чиқади. (6.53) ифодадан шундай хулосага келамизки, механикавий энергиянинг сақланиш қонуни замирида вақтнинг бир жинслилиги ётади, чунки ана шу хусусият туфайли берк тизимдаги жараёнларнинг содир бўлиш қонунияти бу жараёнларни вақт бўйича бошқа пайтга кўчирилганда ҳам ўзгармайди.

VII БОБ

РЕЛЯТИВ ДИНАМИКА ЭЛЕМЕНТЛАРИ

7.1- §. МАХСУС НИСБИЙЛИК НАЗАРИЯСИ ВА УНИНГ ПОСТУЛАТЛАРИ

Ҳозиргача биз ёруғлик тезлигига нисбатан жуда кичик ($v \ll c$) тезликлар билан боғлиқ механикавий ҳаракат қонунлари билан танишдик. Зеро табиий шароитда учраб турадиган аксар механикавий ҳодисалар ёруғлик тезлигига нисбатан анча кичик тезликларда содир бўлади. Фан ва техника инкилоби туфайли ёруғлик тезлигига яқин тезликлар билан бевосита боғлиқ ҳодисалар ҳозирги вақтда оддий механикавий ҳодисалар каторидан кенг жой олмоқда ва муҳандислик механикасида кўп ҳолларда релятив механика қонунларидан фойдаланилмоқда. Хусусан, бу қонунлар асосида катта тезликларда ($v \approx c$) элементар заррачаларнинг тўкнашишлари ва мазкур зарраларнинг модда билан ўзаро таъсири ўрганилади. Зарядли зарраларни жуда катта тезликларгача тезлатувчи қурилмалар релятив механика қонунлари асосида режалаштирилади.

Релятив механиканинг асосини А. Эйнштейн томонидан яратилган махсус нисбийлик назарияси ташкил қилади ва у кучсиз гравитация майдонлари мавжуд бўлган ҳоллар учун фазо ва вақт ҳақидаги физикавий назария ҳисобланади. Бу назария Ньютон физикасининг барча тасаввурларини, айниқса фазо ва вақт ҳоссалари ҳақидаги тасаввурларни қайта кўриб чиқишни тақозо қилади. Чунки Эйнштейннинг нисбийлик назариясида, Ньютон механикасида фарқли ўларок, фазо ва вақт ҳоссалари ҳақидаги тасаввурлар мазкур фазо ва вақт ичида содир бўлаётган табиат ҳодисалари билан узвий боғлангандир. Махсус нисбийлик назариясида физикавий ҳодисалар қонуниятлари факатгина инерциал санок тизимларида ўрганилади. Бундан ташқари умумий нисбийлик назарияси ҳам мавжуд бўлиб, у гравитация майдонлари ҳақидаги назариядир.

А. Эйнштейннинг махсус нисбийлик назарияси қуйидаги иккита постулатга (принципга) асосланган: 1) нисбийлик принципи; 2) ёруғлик тезлигининг ўзгармаслиги принципи.

Биринчи постулат факат механикавий ҳодисаларга тааллуқли бўлган Галилейнинг нисбийлик принципларини барча физикавий ҳодисалар учун умумлаштиришдан иборат. Бу постулат қуйидагича таърифланади: *ҳар бир физикавий ҳодиса барча инерциал санок тизимларида бир хил содир бўлади*. Бошқача айтганда, барча табиат қонунилари (ва уларни тавсифловчи тенгламалар) бир инерциал санок тизимидан иккинчисига ўтганда ўзгармайди, яъни мазкур қонунолар инерциал санок тизимларига нисбатан инвариантдир.

Ёруғлик тезлигининг доимийлиги ҳақидаги иккинчи постулат қуйидагича таърифланади: *ёруғликнинг вакуумдаги тезлиги ёруғлик манбаининг ҳаракатига боғлиқ эмас ва у барча инерциал санок тизимларида бир хилдир*.

Юқорида зикр этилган постулатлар жуда кўп тажрибаларда тасдиқланган. Масалан, Физо тажрибаларида ёруғликнинг тезлиги ёруғлик тарқалаётган муҳитнинг ҳаракатига боғлиқ эмаслиги аниқланган. Майкельсон ва Морли тажрибалари ҳам шуни кўрсатдики, ёруғликнинг тезлиги ёруғлик манбаининг ҳаракат тезлигига боғлиқ эмас экан. Инерция (масса) маркази атрофида катта тезлик билан ҳаракатланувчи қўшалок юлдузларнинг ҳаракатини кузатиш натижалари ва бошқа бир қатор тажрибалар ҳам ёруғлик тезлиги ўз манбаининг ҳаракатига боғлиқ эмаслигини тасдиқлади. Шундай қилиб, ёруғлик тезлиги барча инерциал санок тизимларида бир хил эканлиги аниқланди. Шунинг билан бирга, *ёруғликнинг вакуумдаги тезлиги табиатда кузатиладиган тезликлар ичида энг каттасидир*. Ҳар қандай жисмлар ўзаро таъсирининг узатилиши тезлиги ёруғликнинг бўшлиқдаги тезлигидан катта бўлиши мумкин эмас.

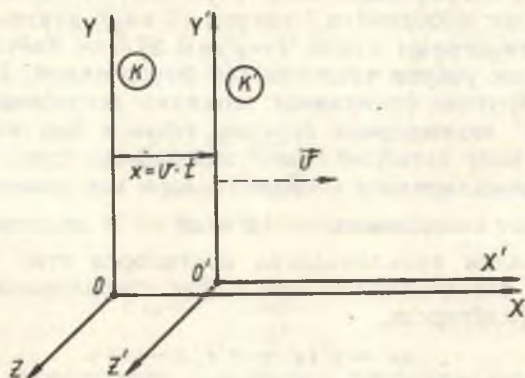
Галилей алмаштиришларидан келиб чиқадиган тезликларни қўшиш қондасига ((3.5) га к.) асосан бир санок тизимидан иккинчисига ўтганда ёруғликнинг тезлиги $u = v + c$ га тенг бўлиши керак (бу ерда $v = K'$ санок тизимининг K тизимга нисбатан тезлиги). Тезликларни қўшишнинг бу қонуни эса ёруғлик тезлигининг доимийлик принципига мутлақо зиддир. Бу зиддиятнинг сабаби Ньютон механикасида алоҳида-алоҳида олиб қаралган фазо ва вақтнинг мутлақ деб ҳисобланганлигидадир.

Фазо ва вақтни мутлак деб ҳисоблаганда жисмлар нисбий тезлигининг ёруғлик тезлигидан катта бўла олмаслигини тушунтириш асло мумкин эмас. Шу боисдан Ньютон механикасидаги фазо ва вақт мутлакдир деган тасаввурлардан воз кечишга тўғри келади.

Шундай қилиб, бир инерциал санок тизимидан иккинчисига ўтганда, фазо ва вақтнинг ўзгаришини Галилей алмаштиришлари воситасида эмас, балки бошқача алмаштиришлар воситасида тасвирлаш зарурати келиб чикди. Бундай алмаштириш тенгламаларини биринчи бўлиб голландиялик олим Г. Лоренц (1853—1928) келтириб чиқарган.

7.2-§. ЛОРЕНЦ АЛМАШТИРИШЛАРИ

Лоренц алмаштиришларида бир инерциал санок тизимидан иккинчисига ўтганда x, y, z координаталар билан бир қаторда вақт ҳам ўзгарувчан катталиқ деб қаралади, яъни бир инерциал санок тизимида фазо ва вақт x, y, z, t билан ифодаланса, иккинчи инерциал санок тизимида бу катталиклар x', y', z', t' қийматларга эга бўлади (мазкур алмаштиришларда $t \neq t'$ деб қаралади). Лоренц алмаштиришларини келтириб чиқариш учун 3.1-§ да кўриб ўтилгандек, K ва



7.1-расм

K' инерциал санок тизимларини олампиз ва бу тизимларнинг X, Y, Z ва X', Y', Z' ўқларини бир-бирига мос равишда параллел жойлаштирамиз (7.1-расм). K санок тизимини шартли равишда кўзгалмас деб ҳисоблайлик, K' эса K га нисбатан X ўқи бўйлаб v тезлик билан текис ҳаракатланаётган бўлсин. Дастлабки пайтда (яъни $t=0$ ва $t'=0$ бўлганда) иккала тизим координаталарининг боши устма-уст тушади ($x=x'=0$) деб фараз қиламиз. Фазода бирор нуктани олайлик ва бу нукта K' санок тизимининг бошида жойлашган бўлсин. У ҳолда $t=t'=0$ бўлганда, мазкур нуктанинг координатаси $x'=0$ бўлиши табиий. Бу ҳол учун Лоренц алмаштиришларининг ошкор кўринишини топиш ҳақидаги масала юқорида зикр этилган фазодаги ўша нукта учун x, y, z, t катталиклар билан $x', y', z',$

катталиклар орасидаги боғланишлар формулаларини топиш масаласига келтирилади. Фазо ва вақтнинг бир жинслилиги бу катталиклар орасидаги боғланишлар чизикли боғланиш бўлишлари кераклигини такозо қилади. Шу сабабли K ва K' инерциал санок тизимларининг мос равишда x ва x' координаталари учун Галилей алмаштиришларини ифодаловчи ((3.1) ва (3.2) га к.)

$$x = x' + vt'; \quad x' = x - vt$$

формулалар фақат мутаносиблик коэффиценти γ билан фарк қилувчи қуйидаги

$$x = \gamma(x' + vt'), \quad (7.1)$$

$$x' = \gamma(x - vt) \quad (7.2)$$

ифодалар билан алмаштирилиши лозим (K ва K' тизимлар тенг ҳуқуқли инерциал санок тизимлари бўлганлиги туфайли мутаносиблик коэффиценти γ иккала формула учун бир хил қилиб олинган).

Энди мутаносиблик коэффиценти нимага тенг эканлигини аниқлашимиз керак. Бунинг учун ёруғлик тезлиги барча инерциал санок тизимларида бир хил қийматга тенг эканлиги ҳақидаги постулатдан фойдаланамиз. Вақт учун санок боши сифатида K ва K' тизимларнинг координата бошлари (0 ва $0'$ нуқталар) устма-уст тушган пайтни танлаш қулай. $t = t' = 0$ бўлган пайтда координата бошида ёруғлик учкуни чакнаган деб фараз қилиб, X ва X' ўқлари йўналишида ёруғлик фронтининг таркалиш жараёнини олиб қарайлик. K ва K' тизимларида ёруғлик тезлиги бир хил бўлганлиги туфайли вақтнинг ихтиёрий t ва t' пайтларида ёруғлик фронтининг X ва X' йўналишларидаги координаталари мос равишда:

$$x = ct; \quad x' = ct' \quad (7.3)$$

тенгликлар билан аниқланадиган нуқталарга етиб боради. Энди (7.1) ва (7.2) тенгликларнинг чап ва ўнг томонларини мос равишда бир-бирига кўпайтирсак,

$$xx' = \gamma^2(x' + vt')(x - vt)$$

бўлади. Бу формуладаги x ва x' ларни (7.3) формуладаги ct ва ct' орқали ифодаласак

$$ct \cdot ct' = \gamma^2(ct' + vt')(ct - vt) = \gamma^2(c + v)(c - v)tt',$$

яъни

$$c^2 = \gamma(c^2 - v^2)$$

тенглик қилиб чиқади. Бундан қуйидаги ифодага эга бўламиз:

$$\gamma = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} = \frac{1}{\sqrt{1 - \beta^2}}; \quad (7.4)$$

бу ерда $\beta = v/c$ белгилашни киритдик. (7.4) га асосан (7.1) ва (7.2) тенгликларни қуйидагича ёзамиз:

$$x = \frac{x' + vt'}{\sqrt{1 - \beta^2}}, \quad (7.5)$$

$$x' = \frac{x - vt}{\sqrt{1 - \beta^2}} \quad (7.6)$$

Ҳаракат фақат X ва X' ўқлари йўналишида содир бўлаётганлиги туфайли бу йўналишга тик бўлган y, y', z, z' координаталар аввалигича ўзгармай қолишини, яъни

$$y = y', \quad z = z' \quad (7.6, a)$$

муносабатлар бажарилишини тушуниш кийин эмас.

Энди K инерциал санок тизимидан K' тизимга ўтганда вақт (t ва t') учун алмаштириш формулаларини топайлик. Бунинг учун (7.6) даги x' учун топилган ифодани (7.5) формулага қўямиз:

$$x = -\frac{1}{\sqrt{1 - \beta^2}} \left(\frac{x - vt}{\sqrt{1 - \beta^2}} + vt' \right) = \frac{x - vt}{1 - \beta^2} + \frac{vt'}{\sqrt{1 - \beta^2}}.$$

Бу формулани vt' га нисбатан ечамиз:

$$vt' = x \sqrt{1 - \beta^2} - \frac{x - vt}{\sqrt{1 - \beta^2}}$$

ёки

$$t' = \frac{x}{v} \sqrt{1 - \beta^2} - \frac{x - vt}{v \sqrt{1 - \beta^2}} = \frac{(1 - v^2/c^2)x - x + vt}{v \sqrt{1 - \beta^2}},$$

бинобарин:

$$t' = \frac{t - (v/c^2)x}{\sqrt{1 - \beta^2}}. \quad (7.7)$$

Худди шунингдек, (7.5) ва (7.6) тенгликлардан t учун қуйидагига эга бўламиз:

$$t = \frac{t' + (v/c^2)x'}{\sqrt{1 - \beta^2}}. \quad (7.8)$$

(7.5) — (7.8) формулалар бир-бирига нисбатан ўзгармас тезлик билан ҳаракатланаётган тизимлар координаталарини ўзаро боғлайди ва улар *Лоренц алмаштиришлари* дейилади. Умумий кўринишда Лоренц алмаштиришлари қуйидагича ёзилади:

$$x = \frac{x' + vt'}{\sqrt{1 - \beta^2}}, \quad y = y', \quad z = z', \quad t = \frac{t' + v/c^2 \cdot x'}{\sqrt{1 - \beta^2}}; \quad (7.9)$$

$$x' = \frac{x - vt}{\sqrt{1 - \beta^2}}, \quad y' = y, \quad z' = z, \quad t' = \frac{t - v/c^2 \cdot x}{\sqrt{1 - \beta^2}}. \quad (7.10)$$

K' санок тизимидан K тизимга ўтиш (7.9) формулалар орқали амалга оширилади ва аксинча, K санок тизимидан K' тизимга (7.10) формулалар воситасида ўтилади. (7.9) ва (7.10) формулалардан кўриниб турибдики, Лоренц алмаштиришлари координаталар билан бир каторда вақтни ҳам ўз ичига олаяпти: координаталарни алмаштириш

формулаларида вақт иштирок этаяпти, вақтни алмаштириш формулаларида эса координаталар иштирок этаяпти. Демак, Лоренц алмаштиришларида фазо ва вақт бир-бири билан узвий боғлиқ бўлиб, уларни алоҳида олиб қараш маънога эга эмас. Бинобарин, нисбийлик назарияси бир-бири билан узвий боғланган фазо ва вақт ақидаги назариядир.

Шуни алоҳида таъкидлаш лозимки, (7.9) ва (7.10) формулалар энг ҳуқуқли бўлиб, бир-биридан фақат тезлик v нинг олдидаги ишора билан фарқ қилади. Бунинг боиси шундан иборатки, K' санок тизими K га нисбатан $\vec{v}$ тезлик билан ҳаракатланаяпти деб қаралса, K санок тизими K' га нисбатан $-\vec{v}$ тезлик билан чап томонга ҳаракатланаяпти деб қараш мумкин.

Лоренц алмаштиришлари v нинг исталган қийматларида ўринли бўлиб, Галилей алмаштиришларини инкор этмайди: кичик ($v \ll c$) тезликларда Лоренц алмаштиришлари бевосита Галилей алмаштиришларига ўтади, яъни Галилей алмаштиришлари Лоренц алмаштиришларининг хусусий ҳолидир. Ҳақиқатан ҳам, $v \ll c$ бўлганда (7.9) ва (7.10) формулаларда квадрат илдиз тагидаги $\beta^2 = v^2/c^2$ нисбат 1 га нисбатан жуда кичик сонни ташкил қилади, яъни мазкур нисбат нолга интилгани учун уни ҳисобга олмаслигимиз мумкин. У ҳолда Лоренц алмаштиришлари Галилей алмаштиришларининг ўзи бўлиб қолади.

Пировардида шуни ҳам қайд қилайликки, ёруғлик тезлигидан катта ($v > c$) тезликларда (7.9) ва (7.10) формулалардаги x , t , x' ва t' катталиклар мавҳум қийматга эга бўлади. Бу натижа бизни шундай ҳулосага олиб келадики, ёруғлик тезлиги (c) табиатда мавжуд бўлган тезликларнинг энг каттасидир ва ҳеч қандай тезлик ёруғлик тезлигидан катта бўлиши мумкин эмас. Ундан ташқари, $v = c$ бўлганда (маълумки, v — ҳаракатдаги инерциал санок тизимининг гинч турган санок тизимига нисбатан текис ҳаракат тезлиги) Лоренц алмаштиришларидаги x , t , x' ва t' катталиклар кескиз катта қийматга эга бўлиши керак, ваҳоланки бундай бўлиши бирор маънога эга эмас. Демак, ҳаракатдаги санок тизими билан боғланган жисмнинг нисбий тезлиги ҳамма вақт ёруғлик тезлигидан кичик бўлади.

7.3- §. ЛОРЕНЦ АЛМАШТИРИШЛАРИДАН КЕЛИБ ЧИҚАДИГАН НАТИЖАЛАР

Ньютон механикасида барча инерциал санок тизимларида воқеалар бир вақтда содир бўлади деб қаралади. Чунки бу механика оддий шароитлардаги жараёнларни, яъни ёруғлик тезлигига нисбатан жуда кичик тезликлар билан боғлиқ жараёнларни акс эттиради. Нисбийлик назарияси исталган тезликлар билан боғлиқ бўлган жараёнларни ўз ичига олади. Элементар заррачаларнинг ҳаракати ва улар иштирокидаги жараёнлар аксарият ҳолларда ёруғлик тезлигига яқин тезликларда юз беради. Ёруғлик тезлигига яқин тезликлар билан ҳаракатланаётган элементар заррачалар билан боғлиқ ҳолда кечадиган ҳодиса ва жараёнларни биз бевосита идрок эта олмаймиз. Шу боисдан нисбийлик назариясидан келиб чиқадиган натижалар

кундалик ҳаётимизда учрайдиган ҳодисаларга ва оддий шароитда ўтказилган тажриба натижаларига зид бўлиб туюлади. Хусусан, Лоренц алмаштиришларидан келиб чиқадиган натижалар, яъни бир вақтликнинг, жисм ўлчамларининг ҳамда вақт оралигининг нисбийликлари шулар жумласидандир. Қуйида уларни кўриб чиқамиз.

1. Бир вақтликнинг нисбийлиги. Барча инерциал санок тизимлари тенг ҳуқуқли бўлишига қарамай, уларда содир бўлаётган воқеаларнинг бир вақтлиги ва кетма-кетлиги ҳар хилдир. K ва K' инерциал санок тизимларини олайлик ва худди юқоридагидек (7.2-§), K' санок тизими K тизимга нисбатан X ўқи йўналишида ўзгармас v тезлик билан ҳаракатланаётган бўлсин. Тинч турган K санок тизимининг x_1 ва x_2 нукталарида бир вақтнинг ўзида ($t_1 = t_2$, $\Delta t = t_2 - t_1 = 0$) икки воқеа содир бўлсин: атайлик, x_1 ва x_2 нукталарда жойлашган иккита милтиқдан бир вақтда ўқ отилсин. Бу икки воқеа ҳаракатдаги K' санок тизимининг x'_1 ва x'_2 нукталарида айни бир вақтда юз берадими ёки вақтнинг мос равишда t'_1 ва t'_2 пайтларида содир бўладими, деган саволга жавоб бериш учун Лоренц алмаштиришларидан фойдаланамиз. $\gamma = \frac{1}{\sqrt{1-\beta^2}}$ эканли-

гини назарда тутиб, $x_1, x_2, x'_1, x'_2, t_1, t_2, t'_1$ ва t'_2 лар учун Лоренц алмаштиришларини қуйидагича ёзамиз:

$$x_1 = \gamma(x'_1 + vt'_1), \quad x_2 = \gamma(x'_2 + vt'_2);$$

$$x'_1 = \gamma(x_1 - vt_1), \quad x'_2 = \gamma(x_2 - vt_2);$$

$$t_1 = \gamma(t'_1 + \frac{v}{c^2}x'_1), \quad t_2 = \gamma(t'_2 + \frac{v}{c^2}x'_2);$$

$$t'_1 = \gamma(t_1 - \frac{v}{c^2}x_1), \quad t'_2 = \gamma(t_2 - \frac{v}{c^2}x_2).$$

Бу тенгликлардан $\Delta x = x_2 - x_1$, $\Delta x' = x'_2 - x'_1$, $\Delta t = t_2 - t_1$, $\Delta t' = t'_2 - t'_1$ катталиклар учун Лоренц алмаштиришларини

$$\Delta x = \gamma(\Delta x' + v\Delta t'); \quad (7.11)$$

$$\Delta x' = \gamma(\Delta x - v\Delta t); \quad (7.12)$$

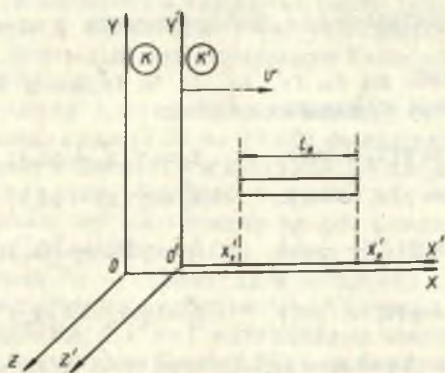
$$\Delta t = \gamma(\Delta t' + \frac{v}{c^2}\Delta x'); \quad (7.13)$$

$$\Delta t' = \gamma(\Delta t - \frac{v}{c^2}\Delta x) \quad (7.14)$$

тарзда ёзиш мумкин; бу ерда $\Delta t'$ — ҳаракатланаётган K' санок тизимидаги кузатувчи нуктаи назарича икки воқеанинг содир бўлиш пайтлари оралиғи. Мазкур $\Delta t'$ нимага тенг эканлигини аниқлайлик. Тинч турган K санок тизимида икки воқеа бир вақтда амалга ошаётганлигини (яъни $\Delta t = t_2 - t_1 = 0$ эканлигини) эътиборга олсак, охириги (7.14) тенгликдан

$$\Delta t' = -\gamma \frac{v}{c^2} \Delta x \quad (7.15)$$

ади. Бу тенгликдан кўриниб турибдики, бир инерциал санок тизимининг ҳар хил нуқталарида бир вақтда ($t_1 = t_2$, $\Delta t = 0$) содир бўлган икки воқеа бошқа инерциал санок тизимида вақтнинг ҳар хил ($t'_1 \neq t'_2$, $\Delta t' \neq 0$) пайтларида содир бўлар экан. Шунинг учун бир вақтда бўлаётган воқеалар ҳақида гапирганимизда бу воқеалар икки санок тизимида олинаётганлиги аниқ бўлиши керак. (7.15) нифодани таҳлил қилиб (бу формуладаги манфий ишорани танзимга олган ҳолда) яна қуйидаги хулосага келамиз: тинч турган санок тизимида координатанинг катта қийматига мос келувчи воқеа ҳаракатдаги тизимда вақт бўйича олдинроқ содир бўлади. (7.12), (7.14) ва (7.15) формулалардан яна қуйидаги натижа келиб чиқади: ҳар қандай бир хусусий ҳолда, яъни тинч турган санок тизимининг айнан бир нуқтасида ($\Delta x = 0$) иккала воқеа бир вақтда ($\Delta t = 0$) амалга олади. Агар бу воқеа ҳаракатдаги санок тизимида ҳам мазкур икки воқеа айнан бир нуқтасида ($\Delta x' = 0$) бир вақтда ($\Delta t' = 0$) содир бўлади.



7.2-р а с м

2. Ҳаракатдаги жисмнинг узунлиги. Лоренц алмаштиришларидан фойдаланиб чиқадиган натижалардан яна бири шундан иборатки, бир вақтда нисбатан ҳаракатда бўлган турли инерциал санок тизимларида жисмнинг узунлиги турлича бўлади. Бунга ишонч ҳосил қилиш учун, юқорида кўриб ўтилганидек, иккита K ва K' санок тизимларини қарайлик. K' санок тизимида $O'X'$ ўқига параллел қилиб бирор қандай жойлаштирайлик ва K' тизими таёқча билан бирга K тизимга нисбатан 7.2-расмда кўрсатилган йўналишда v тезлик билан ҳаракатланаётган бўлсин. Равшанки, таёқча K' тизимга нисбатан тинч ҳолатда бўлади ва бу тизимда таёқча учларининг координаталари x'_1 ва x'_2 бўлгани учун унинг K' тизимдаги узунлиги $\Delta x' = x'_2 - x'_1$ бўлади.

Энди таёқчанинг K тизимдаги узунлиги нимага тенг эканлигини аниқлайлик. Таёқча бу тизимга нисбатан ҳаракатланаётганлиги туфайли унинг учларининг координаталарини айнан бир $t=t_1=t_2$ вақтда ўлчаш лозим. K тизимда таёқча учларининг координаталари x_1 ва x_2 бўлгани учун унинг бу тизимдаги узунлиги $l=x_2-x_1$ бўлади. l_0 ва l узунликлар орасидаги боғланишни топиш мақсадида x'_1 ва x'_2 лар учун Лоренц алмаштиришларини қуйидагича ёзамиз:

$$x'_1 = \frac{x_1 - vt}{\sqrt{1-\beta^2}}, \quad x'_2 = \frac{x_2 - vt}{\sqrt{1-\beta^2}}.$$

Бу икки тенгликдан:

$$l_0 = x'_2 - x'_1 = \frac{x_2 - vt}{\sqrt{1-\beta^2}} - \frac{x_1 - vt}{\sqrt{1-\beta^2}} = \frac{x_2 - x_1}{\sqrt{1-\beta^2}} = \frac{l}{\sqrt{1-\beta^2}}$$

эканлиги келиб чиқади, яъни таёқчанинг K тизимга нисбатан $\bar{v}$ тезлик билан ҳаракатланаётган вақтдаги узунлиги билан у тинч турган тизимдаги узунлиги орасидаги боғлиқлик

$$l = l_0 \sqrt{1 - \bar{v}^2 / c^2} \quad (7.16)$$

муносабат билан ифодаланади. Таёқчанинг у тинч турган тизимдаги узунлиги (l_0) унинг *хусусий узунлиги* дейилади. Охири формуладан кўриниб турибдики, таёқчанинг K тизимдаги узунлиги K' тизимдагига нисбатан қисқа бўлар экан ва жисмнинг тезлиги (v) канчалик катта бўлса, унинг узунлиги (7.16) ифодага кўра шунчалик қисқариб борар экан. Бу қисқариш *Лоренц қисқариши* деб юритилади.

Шундай қилиб, таёқчанинг узунлиги турли санок тизимларида турлича, яъни унинг узунлиги нисбий маънога эга: таёқча қайси тизимда тинч турган бўлса, ўша тизимда у энг катта узунликка эга бўлади. Юкорида зикр этилган қисқариш нисбий маънога эга бўлганлиги туфайли жисмда ҳеч қандай кучланишлар содир бўлмайди, чунки жисмга ҳеч қандай ташқи кучлар таъсир қилмайди. Шунинг учун Лоренц қисқариши релятив натижадир. Ҳаракат йўналишига тик йўналишларда жисмнинг ўлчамлари (яъни таёқчанинг эни) ўзгармайди (унинг эни барча инерциал санок тизимларида бир хиллигича қолади).

Лоренц қисқариши барча тезликларда ҳам ўринли. Лекин амалий жиҳатдан бу қисқариш ёруғлик тезлигига яқин тезликларда сезиларли даражада бўлади. Шуни ҳам айтиш керакки, Лоренц қисқариши туфайли куб шаклидаги жисм K тизимдаги кузатувчига параллелепипед бўлиб кўриниши керак эди. Лекин бу ерда яна бир физикавий ходиса борки, у Лоренц қисқаришини кузатишга имкон бермайди. Бу ходиса шундан иборатки, жисмнинг турли узоқликда турган нукталаридан келаётган ёруғлик нури киши кўзига ҳар хил вақт давомида етиб келади: натижада жисм шакли кузатувчига ўзгариб кўринади. Масалан, Лоренц қисқариши бўлмаганда эди, куб

лидаги жисм кузатувчига ҳаракат йўналишида чўзинчок бўлиб
инар эди. Турли нукталардан келаётган ёруғлик нури ҳар хил
гда етиб келиши билан бирга Лоренц қисқариши ҳам мавжуд
ганлиги туфайли бу икки ўзгариш бир-бирини «йўққа чиқаради».

3. Вақт оралиғининг нисбийлиги. Ньютон механикасининг
аввурларига кўра вақтнинг ўтиши барча инерциал санок
имларида айнан бир хилдир. Нисбийлик назариясига кўра эса
ан бир воқеанинг ёки жараённинг давом этиш вақти турли
оциал санок тизимларида турлича бўлади. Фараз қилайлик,
акатланаётган K' тизимнинг x' координатаси билан аниқлана-
н нуктасида жойлашган бирор жисм билан боғлиқ жараён
йтда бошланиб, t'_2 пайтда тугаллансин. Равшанки, жараён $\Delta t =$
— t'_1 вақт давом этган бўлади ва мазкур Δt вақт оралиғи K' санок
имида ўрнатилган соат воситасида ўлчанган, яъни вақтни
айдиган асбоб ҳам K' тизимнинг x' нуктасида жойлашган жисм
н бирга $\bar{v}$ тезлик билан ҳаракатланаяпти. Шунинг учун τ вақт
ининг *хусусий вақти* дейилади.

нди мазкур жараён содир бўлишига кетган вақт оралиғини
алмас деб ҳисобланган K санок тизимида топайлик. Бу санок
мидаги кузатувчи шу тизимдаги соатнинг кўрсатишига кўра
аённинг бошланиши t_1 пайтда, тугалланиши t_2 пайтда бўлганли-
кайд этади. Жараён K' тизимнинг x' координатаси билан
ланадиган нуктасида содир бўлаётганлиги сабабли t_1 , t'_1 , t_2 ва t'_2
аликлар орасидаги боғланишни ифодаловчи Лоренц алмашти-
ларини қуйидагича ёзиш мумкин:

$$t_1 = \frac{t'_1 + v/c^2 \cdot x'}{\sqrt{1-\beta^2}}, \quad t_2 = \frac{t'_2 + v/c^2 \cdot x'}{\sqrt{1-\beta^2}};$$

икки тенгликдан

$$\Delta t = t_2 - t_1 = \frac{t'_2 - t'_1}{\sqrt{1-\beta^2}} = \frac{\Delta \tau}{\sqrt{1-\beta^2}}$$

б чиқади. Охирги формуладан:

$$\Delta \tau = \Delta t \sqrt{1-\beta^2}. \quad (7.17)$$

формуладан кўриниб турибдики, ҳаракатдаги тизимда жара-
ннг давом этиш вақти тинч турган тизимдагига нисбатан
/ $1-\beta^2$ марта кам экан (чунки $\sqrt{1-\beta^2} < 1$); бошқача айтган-
гинч турган санок тизимида нисбатан ҳаракатдаги тизимда вақт
н ўтади. Бу ҳодисани ҳаракатдаги санок тизимларида вақт
ининг секинлашуви дейилади. Демак, *вақт оралиғи ҳам*
бийдир.

Қисм қайси санок тизимида тинч турган бўлса (жисм K' тизимда
и турибди, лекин бу тизим K тизимга нисбатан ҳаракатда),

хусусий вақт оралиғи ўша тизимдаги соат воситасида ўлчанади. Жисм бир санок тизимидан иккинчисига ўтказилганда хусусий вақт оралиғи жисм билан бирга ҳаракатланаётган соат воситасида ўлчанганлиги туфайли мазкур вақт оралиғи Лоренц алмаштиришларига нисбатан инвариантдир, яъни хусусий вақт оралиғи бир санок тизимидан иккинчисига ўтилганда ўзгармай қолади.

Вақт ўтишининг секинлашуви фақат соатларнинг секин юришидангина иборат бўлиб қолмай, балки ҳаракатланувчи тизимда барча

физикавий жараёнлар ҳам $1/\sqrt{1-\beta^2}$ марта секин содир бўлиши такозо этилади. Ҳаракатдаги тизимда вақтнинг секин ўтиши жуда катта тезликларда (ёруғлик тезлигига яқин тезликларда) сезиларли даражада намоён бўлади. Бу ходисанинг мавжудлиги тажрибалар ва кузатишлар орқали кўп марта тасдиқланган. Мазкур ходиса, масалан, мюонлар билан ўтказилган тажрибаларда тасдиқланган. Мюонлар яшаш даври жихатидан турғун бўлмаган зарралар бўлиб, уларнинг хусусий яшаш вақти (яъни улар билан боғланган санок тизимида ўлчанган яшаш вақти) $2,5 \cdot 10^{-6}$ секундга тенг (мюон — массаси электрон массасига нисбатан 270 марта катта бўлган мусбат зарядли зарра). Мюонлар атмосферанинг юқори қатламларида (20—30 км баландликда) космик нурлар таркибида учрайди ва у жисмлар билан (асосан атмосфера таркибидаги молекулалар билан) таъсирлашиш натижасида парчаланади; натижада мюон ўрнида электрон ёки позитрон ва иккита нейтрино ҳосил бўлади. Мюонлар ёруғлик тезлигига яқин тезликлар билан ҳаракатланадилар. Агар мюон ҳатто ёруғлик тезлигига тенг тезлик билан ҳаракат қилганида ҳам атмосферанинг юқори қатламларидан пастга қараб (Ер томонга) $2,5 \cdot 10^{-6}$ секунд вақт ичида фақат 600 метрга яқин масофани босиб ўтишга улгурган бўлар эди. Кузатишларнинг кўрсатишича, мюонлар 20—30 км баландликда ҳосил бўлса ҳам улар жуда кўп микдорда Ер сиртида жойлашган лабораторияларда қайд қилинмоқда. Бу ҳол жуда катта тезлик билан ҳаракатланаётган мюонларнинг хусусий яшаш вақтининг $1/\sqrt{1-\beta^2}$ марта ошиши билан тушунтирилади. Худди шунингдек, бирор радиоактив моддани ғоят катта тезлик билан ҳаракатга келтирилса, унинг радиоактив емирилиш жараёни ҳам $1/\sqrt{1-\beta^2}$ марта секинлашади (яъни унинг ярим емирилиш даври $1/\sqrt{1-\beta^2}$ марта ошади).

Демак, айнан бир жараён турли инерциал санок тизимларида турлича вақт давом этади.

7.4- §. РЕЛЯТИВ МЕХАНИКАДА ТЕЗЛИКЛАРНИ ҚЎШИШ

Галилей алмаштиришларидан келиб чиқадиган натижалардан бири шундан иборатки, *К инерциал санок тизимида нисбатан ОХ йўналишида v тезлик билан текис ҳаракат қилаётган K' инерциал санок тизимидаги жисм (моддий нуқта) шу тизимга нисбатан*

$\vec{v}$ тезлик билан ҳаракатда бўлса, мазкур жисмнинг K тизимдаги тезлиги

$$\vec{u} = \vec{v} + \vec{v}'$$

муносабат орқали ифодаланади. Лоренц алмаштиришларига асосланган релятив механикада юқорида зикр этилган тезликлар орасидаги боғланиш бошқачадир. Бу боғланишни аниқлаш учун моддий нуктанинг K санок тизимидаги тезлигининг X ўқи йўналишидаги ташкил этувчисини

$$u_x = \frac{dx}{dt} \quad (7.18)$$

кўринишда ёзамиз. Мазкур тезликнинг X' ўқ йўналиши бўйича олинган ташкил этувчиси

$$u'_{x'} = \frac{dx'}{dt'} \quad (7.19)$$

тарзда ёзилади. Лоренц алмаштиришларига ((7.9) формулага к.) асосан dx ва dt катталикларни dx' ва dt' лар орқали ёзсак, улар

$$dx = \frac{dx' + v dt'}{\sqrt{1 - v^2/c^2}}; \quad (7.20)$$

$$dt = \frac{dt' + (v/c^2) dx'}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \quad (7.21)$$

кўринишни олади. Энди (7.20) нинг (7.21) га нисбатини олсак, у ҳолда (7.18) га асосан

$$u_x = \frac{dx}{dt} = \frac{dx' + v dt'}{dt' + (v/c^2) dx'} \quad (7.22)$$

га эга бўламиз. Бу ифоданинг ўнг томонининг сурат ва махражини dt' га бўлсак ҳамда $dx'/dt' = u'_{x'}$ эканлигини назарда тутсак, (7.22) тенглик қуйидагича ёзилади:

$$u_x = \frac{u'_{x'} + v}{1 + u'_{x'} \cdot v / c^2}. \quad (7.23)$$

Агар моддий нукта X ва X' ўқларга параллел равишда $\vec{v}$ тезлик билан ҳаракатланаётган бўлса, унинг K тизимдаги тезлиги (u) нинг қиймати u_x га, $u'_{x'}$ эса моддий нуктанинг K' тизимдаги тезлиги v' га тенг бўлади. У ҳолда (7.23) қуйидаги кўринишни олади:

$$u = \frac{v' + v}{1 + v' \cdot v / c^2}. \quad (7.24)$$

(7.23) ва (7.24) формулалар K' санок тизимидан K тизимга ўтишда u_x ёки u тезликни топишга имкон беради. Худди шунингдек, (7.10) формуладан фойдаланиб, K санок тизимидан K' тизимга ўтишда $u'_{x'}$ тезликни топиш

$$u'_{x'} = \frac{u_x - v}{1 - u_x \cdot v / c^2} \quad (7.25)$$

ифода воситасида амалга оширилади. Юқорида келтирилган (7.23) — (7.25) формулалар *тезликларни қўшишнинг релятив қоида-сини* ифодалайди.

(7.24) ифодадан кўриниб турибдики, натижавий тезлик (u) икки тезликнинг йиғиндиси ($v' + v$) дан кичик экан. Тезликларни қўшишнинг релятив қоида-синида ёруғликнинг вакуумдаги тезлиги (c) дан катта тезликларни инкор этувчи нисбийлик назариясининг иккинчи постулати ўз ифодасини топган: фараз қилайлик, K' санок тизимида зарра (моддий нукта) ёруғлик тезлигида ҳаракатлансин (масалан, фотон ёки нейтрино), яъни $v' = c$ бўлсин. У ҳолда K санок тизимидаги кузатувчи зарра

$$u = \frac{c+v}{1+cv/c^2} = \frac{(c+v)c}{c+v} = c$$

тезлик билан ҳаракатланаётганини қайд қилади. Натижада биз шундай хулосага келамизки, *моддий нуктанинг мутлақ тезлиги ёруғлик тезлигидан катта бўла олмайди*. Агар моддий нуктанинг K' санок тизимидаги тезлиги ва санок тизимларининг бир-бирига нисбатан тезлиги ёруғлик тезлигидан жуда кичик, яъни $v' \ll c$, $v \ll c$ бўлса, унда $v'v/c^2 \ll 1$ бўлади ва (7.24) ифодадан Галилей алмаштиришларидан келиб чиқадиган тезликларни қўшиш қоида-сини ўтамиз:

$$u = v' + v.$$

Демак, релятив механика қонунилари кенг камровли моҳиятга эга бўлиб, жисмнинг кичик ($v \ll c$) тезликларида у Ньютон механикаси қонунилари кўринишини олади.

7.5-§. ОРАЛИҚ (ИНТЕРВАЛ)

Галилей алмаштиришларидан келиб чиқадиган натижага кўра жисмнинг ўлчамлари (узунлиги) ва икки воқеанинг содир бўлишида ўтган вақт оралиғи бир инерциал санок тизимидан иккинчисига ўтганда ўзгармай қолади, яъни инвариант ҳисобланади. Маълумки, жисмнинг ўлчамлари (хусусан, узунлиги) фазода x, y, z координаталар билан берилади ва Ньютон механикасида уч ўлчовли фазо ҳамда бир ўлчовли вақт бир-бирига боғлиқ бўлмаган ҳолда, яъни бир-биридан мустақил равишда мавжуд. Бошқача айтганда, воқеанинг каерда содир бўлганлиги ҳақидаги масала шу воқеанинг қачон содир бўлганлиги ҳақидаги масаладан мустақил ҳолда — алоҳида олиб қаралади. Масалан, Ньютон механикасида координаталари x_1, y_1, z_1 ва x_2, y_2, z_2 бўлган фазодаги икки нукта орасидаги масофа қуйидагича аниқланади:

$$l = \sqrt{(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2 + (z_2 - z_1)^2}. \quad (7.26)$$

Бир инерциал санок тизимидан иккинчисига ўтганда x_1, y_1, z_1 ва x_2, y_2, z_2 координаталар ўзгарса ҳам, l нинг қиймати ўзгармай қолади, яъни l Галилей алмаштиришларига нисбатан инвариантдир.

Лоренц алмаштиришларидан келиб чиқадиган ҳулоса эса шундан иборатки, жисмларнинг ўлчамлари (хусусан, узунлиги) ва воқеалар орасидаги вақтнинг ўтиши (давомийлиги) бир инерциал санок тизимидан иккинчисига ўтганда ўзгарганлиги туфайли бу катталиклар мазкур алмаштиришларга нисбатан инвариант эмас. Ҳақиқатан, нисбийлик назариясида фазо ва вақт бир-бири билан ўзвий боғланган бўлиб, Лоренц алмаштиришларини ифодаловчи тенгламаларда x, y, z координаталар билан бир қаторда вақт t нинг тенг ҳуқуқли катталики сифатида иштирок этади. Шу билан нисбийлик назариясида бир-бири билан ўзаро боғланган фазо ва вақт t нинг ўлчовли фазо-вақт тушунчаси киритилади. Тўрт ўлчовли фазода вақт (t) ўрнида нукта координаталари билан бир ўлчамга эга бўлган ct (c — ёруғликнинг вакуумдаги тезлиги) катталиқдан фойдаланилади, яъни тўрт ўлчовли фазода X, Y, Z, ct ўқларидан иборат координаталар тизими қўлланилади. У ҳолда содир бўлган воқеа фазо-вақт координаталар тизимида x, y, z, ct координаталар билан аниқланувчи нукта сифатида ифодаланади. Бу нукта *дунёвий нукта* деб аталади. Вақт ўтиши билан дунёвий нукта ўз ўрнини ўзгартириб фазо-вақтда *дунёвий чизик* деб аталадиган траектория чизади. Шуниси эътиборга моликки, масалан, моддий нукта уч ўлчовли фазода ҳатто тинч ҳолатда бўлса ҳам унинг дунёвий нуктаси ct ўқиға параллел бўлган (дунёвий нукта ct га мутаносиб бўлганлиги туфайли) тўғри чизикдан иборат дунёвий чизик бўйича ҳаракатланади.

Тўрт ўлчовли фазода кетма-кет содир бўлган икки воқеани тавсифлаш учун *оралик (интервал)* деган тушунча киритилади. Тўрт ўлчовли фазода биринчи воқеа x_1, y_1, z_1, ct_1 координаталар билан аниқланувчи дунёвий нукта билан, иккинчи воқеа x_2, y_2, z_2, ct_2 координаталар билан аниқланувчи дунёвий нукта билан ифодаланади. x_1, y_1, z_1, ct_1 ва x_2, y_2, z_2, ct_2 нукталар орасидаги *оралик* ёки қисқа қилиб айтганда, икки воқеа орасидаги *оралик бирор K санок тизимида куйидаги формула билан аниқланади:*

$$s = \sqrt{c^2(t_2 - t_1)^2 - [(x_2 - x_1)^2 + (y_2 - y_1)^2 + (z_2 - z_1)^2]}. \quad (7.27)$$

Бу формулани (7.26) га асосан

$$s = \sqrt{c^2(t_2 - t_1)^2 - l^2} \quad (7.28)$$

шаклда ёзиш мумкин. Бу катталиқ барча инерциал санок тизимларида бир хил қийматга эга, яъни бир инерциал санок тизимидан иккинчисига ўтганда (7.27) нинг қиймати ўзгармайди. Бошқача айтганда, бу катталиқ Лоренц алмаштиришларига нисбатан инвариантдир. Унинг инвариантлигини исботлаш учун (7.27) ни

$$s^2 = c^2(t_2 - t_1)^2 - (x_2 - x_1)^2 - (y_2 - y_1)^2 - (z_2 - z_1)^2 \quad (7.29)$$

куринишда ёзамиз. Сўнгра Лоренц алмаштиришларини ифодаловчи (7.9) формулага асосан ҳамда (7.29) даги $x_2 - x_1, y_2 - y_1, z_2 - z_1, t_2 - t_1$ айирмалар K' санок тизимининг мос катталиклари орқали ифодаланган

$$x_2 - x_1 = \frac{(x'_2 - x'_1) + v(t'_2 - t'_1)}{\sqrt{1 - \beta^2}}, \quad y_2 - y_1 = y'_2 - y'_1, \quad z_2 - z_1 = z'_2 - z'_1,$$

$$t_2 - t_1 = \frac{(t'_2 - t'_1) + (v/c^2)(x'_2 - x'_1)}{\sqrt{1 - \beta^2}}$$

тенгликлардан куйидагига эга бўламиз (бу ерда $\beta = \frac{v}{c}$):

$$(x_2 - x_1)^2 = \frac{(x'_2 - x'_1)^2 + 2v(x'_2 - x'_1)(t'_2 - t'_1) + v^2(t'_2 - t'_1)^2}{1 - \beta^2}; \quad (7.30)$$

$$(y_2 - y_1)^2 = (y'_2 - y'_1)^2, \quad (z_2 - z_1)^2 = (z'_2 - z'_1)^2; \quad (7.31)$$

$$c^2(t_2 - t_1)^2 = \frac{c^2(t'_2 - t'_1)^2 + 2v(x'_2 - x'_1)(t'_2 - t'_1) + (v/c)^2(x'_2 - x'_1)^2}{1 - \beta^2}. \quad (7.32)$$

Энди (7.30) — (7.32) ифодаларни (7.29) формулага қўйсақ,

$$\begin{aligned} c^2(t_2 - t_1)^2 - (x_2 - x_1)^2 - (y_2 - y_1)^2 - (z_2 - z_1)^2 = \\ = c^2(t'_2 - t'_1)^2 - (x'_2 - x'_1)^2 - (y'_2 - y'_1)^2 - (z'_2 - z'_1)^2 \end{aligned} \quad (7.33)$$

тенглик бажарилади, яъни $s^2 = s'^2$ эканлигига ишонч ҳосил қиламиз. Демак, *оралиқ (интервал) ва унинг квадрати Лоренц алмаштиришларига нисбатан инвариант катталиқ экан.*

Шуни алоҳида таъкидлаш лозимки, Ньютон механикасидаги уч ўлчовли фазода «икки нукта орасидаги масофа» тушунчаси қанчалик муҳим ўрин тутса, релятив механикада «оралиқ» тушунчаси ҳам шунчалик муҳим ўрин тутди. Лекин «масофа» билан «оралиқ»нинг бир-биридан фарқи шундан иборатки, бунда s тўрт ўлчовли фазони акс эттиради, чунки у Лоренц алмаштиришларига асосланган бўлиб, x, y, z координаталар билан бир қаторда t вақтни ҳам ўз ичига олади.

Одатдаги уч ўлчовли фазода икки нукта орасидаги масофа (l) нинг квадрати ((7.26) га к.) мусбат сон бўлса-да оралиқнинг квадрати (7.29) га асосан мусбат ёки манфий сон бўлиши мумкин: агар $c(t_2 - t_1) > l$ бўлса, s^2 нинг қиймати мусбат, агар $c(t_2 - t_1) < l$ бўлса, s^2 манфий бўлади. $s^2 > 0$ бўлса, бундай оралиқ *вақтсимон оралиқ* дейилади. $s^2 < 0$ бўлса, бундай оралиқ *фазосимон оралиқ* дейилади. Қандайдир икки воқеа учун оралиқнинг қиймати барча инерциал санок тизимларида аниқланиши мумкин, лекин s^2 нинг қиймати қайси ҳолларда мусбат ва қайси ҳолларда манфий бўлишини аниқлашни соддарок тасаввур қилиш учун $l = 0$ ва $t_2 - t_1 = 0$ бўлган хусусий ҳолларни олиб қараш мақсадга мувофиқдир: $l = 0$ бўлганда икки воқеа фазонинг бир нуктасида содир бўлаётган, $t_2 - t_1 = 0$ бўлганда эса икки воқеа бир вақтда юз бераётган бўлади.

Вактсимон оралиқда $c(t_2 - t_1) > l$ шарт бажарилиши туфайли қаралаётган икки воқеа бирор инерциал санок тизимининг бир

ктасида (бир жойда) кетма-кет содир бўлади ва мазкур икки воқеа бир вақтда содир бўладиган бошқа бирорта санок тизими мавжуд бўлиши мумкин эмас (бундай санок тизими мавжуд бўлганда эди, $-t'_1=0$ бўлиши лозим эди ва (7.28) дан $s^2<0$ бўлиши келиб чиқади, бу эса вақтсимон оралик таърифига зиддир). Шундай қилиб вақтсимон ораликда содир бўладиган икки воқеа учун

$$s^2 = c^2(t_2 - t_1)^2$$

ораликнинг қиймати аниқланади, яъни мазкур икки воқеа бирор инерциал санок тизимининг бир нуктасида (бир жойда) кетма-кет t_1 ва t_2 пайтларда юз беради. Бошқача айтганда, икки воқеа дунёвий зикрининг икки нуктасида жойлашади.

Равшан бўлиши учун биз юқорида вақтсимон ораликнинг хусусий ҳолати ($l=0$) ни олиб қарадик. Умумий ҳолда $c(t_2 - t_1) > l$ бўлганлиги файли бир воқеа содир бўлаётган нуктадан иккинчи воқеа содир бўлаётган нуктага ёруғлик нури келиши учун зарур бўладиган вақт (c) воқеаларнинг содир бўлиш пайтлари t_1 ва t_2 орасидаги вақт ($t_2 - t_1$) дан кичик. Шу туфайли вақтсимон ораликлар билан ажратилган бир воқеа иккинчи воқеанинг содир бўлишига сабабчи бўлиши мумкин ёки бу воқеаларнинг бири иккинчисига таъсир ўтатиши мумкин.

Фазосимон ораликда $c(t_2 - t_1) < l$ тенгсизлик бажарилиши лозим бўлганлиги туфайли қаралаётган икки воқеа бирор инерциал санок тизимининг турли нукталарида ($l > 0$) бир вақтнинг ўзида ($t_2 - t_1 = 0$) содир бўлади. Лекин мазкур икки воқеа бир нуктада ($l = 0$) содир бўладиган бирорта ҳам санок тизими мавжуд эмас, чунки икки воқеа бир нуктада содир бўлиши учун $l = 0$ бўлиши керак; бу эътибор бажарилганда эди, (7.28) га кўра $s^2 > 0$ бўлиб қолар эди, яъни ҳолатинки, охириги тенгсизлик фазосимон оралик таърифига зиддир. Шунинг учун, умуман олганда, фазосимон ораликда ($s^2 < 0$ шарт бажарилганда) воқеалар содир бўлаётган нукталар орасидаги масофа l , равшанки, ($t_2 - t_1$) дан катта. Шу боисдан мазкур икки воқеа (ҳатто ёруғликнинг вакуумдаги тезлиги билан тарқалувчи сигнал воситасида ҳам) бир-бирига таъсир кўрсата олмайди. Бинобарин, фазосимон оралик билан ажратилган воқеаларнинг бирининг содир бўлишига иккинчиси сабаб бўла олмайди, улар бир-бирларига таъсир кўрсата олмайдилар (улар сабабий боғланган бўла олмайдилар).

$s^2 = 0$ шарт бажарилса, яъни $c(t_2 - t_1) = l$ бўлса, бундай оралик инерциал оралик дейилади. Нолинчи оралик ёруғлик нури (ёки электромагнит тўлқин) орқали боғланган икки воқеа орасидаги ораликдир. Шунинг учун нолинчи оралик баъзан ёруғликсимон оралик деб ҳам юритилади. Бир-биридан l масофада бўлган икки нуктада жойлашган икки атомнинг бири t_1 пайтда ёруғлик нури тарқатар (биринчи воқеа) ва иккинчи атом бу нурни t_2 пайтда ютса (иккинчи воқеа), бу икки воқеа учун, равшанки, $s^2 = 0$ бўлади.

Пировардида шуни таъкидлаш лозимки, барча санок тизимларида сабаб бўлган воқеа ҳамма вақт оқибат (натижа) ҳисобланган воқеадан олдин келади.

Шундай қилиб, Ньютон механикасида алоҳида-алоҳида олиб қаралган мутлак фазо (масофа l) ва мутлак вақт оралиғи ўрнида нисбийлик назариясида мутлак деб қараладиган икки воқеа орасидаги оралик тушунчаси қиритилди. Оралик s ни мутлак деганимизда унинг бир инерциал санок тизимидан иккинчисига ўтилганда инвариант эканлигини тушунамиз.

Ораликнинг инвариантлигидан ташқари, биз юқорида кўриб ўтдикки, ёруғликнинг вакуумдаги тезлиги (c) ва хусусий вақт оралиғи (Δt) Лоренц алмаштиришларига нисбатан инвариантдир. Шунингдек тинч турган жисмнинг массаси (m) ҳам инвариант қатталиклар қаторига қиради.

7.6-§. РЕЛЯТИВ ИМПУЛЬС

Ҳозиргача бу бобда биз релятив механиканинг асосини ташкил этган фазо ва вақтнинг умумий хусусиятлари билан танишдик. Биз кўрдикки, фазо ва вақт бир-бири билан ҳамбарчас боғланган бўлиб, жисмнинг ўлчамлари (хусусан, узунлиги), воқеанинг содир бўлиш пайти ва бу воқеанинг давом этиш вақти нисбий бўлиб, бу қатталиклар бир инерциал санок тизимидан иккинчисига ўтганда ўзгаради.

Ньютон механикасида $\vec{v}$ тезлик билан ҳаракатланаётган ва массаси m бўлган жисм (зарра)нинг импульси $\vec{p} = m\vec{v}$ тарзда ифодалангани ҳамда жисмлар тўпламидан иборат бўлган берк тизимнинг импульси ҳар бир алоҳида олинган инерциал санок тизимида вақт ўтиши билан ўзгармайди. Бу натижа кичик тезликлар ($v \ll c$) учун ўринли бўлиб, ғоят катта тезликлар учун, айниқса ёруғлик тезлигига яқин тезликлар соҳасига ҳос бўлган релятив механикада зарра* импульсининг ифодаси фазо ва вақтнинг узвий боғлиқлик хусусиятларини ақс эттириши лозим, яъни бу ифода нисбийлик назариясидан келиб чиқадиган ҳулосаларга асосланиши керак. Шу мақсадда мутақабил механикадаги импульс ифодасини қуйидагича ёзамиз:

$$\vec{p} = m\vec{v} = m \frac{d\vec{r}}{dt}, \quad (7.34)$$

бу ерда $\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt}$ — массаси m бўлган зарранинг қаралаётган санок тизимидаги тезлиги, $d\vec{r}$ — шу тизимда зарранинг кўчиши. (7.34) формула орқали ифодаланган зарра импульсининг сакланиш қонуни Лоренц алмаштиришларига нисбатан инвариант бўлиши учун ундаги вақт оралиғи dt ўрнида зарранинг $d\vec{r}$ масофани босиб ўтиши учун кетган хусусий вақт оралиғи $d\tau$ олиниши керак, яъни (7.34) ифода

$$\vec{p} = m \frac{d\vec{r}}{d\tau}$$

* Жисм тушунчаси ўрнида релятив механикага ҳос бўлган зарра тушунчасини ишлатамиз.

арзда ёзилиши керак. (7.17) муносабатга асосан вақт оралиғи:

$$d\tau = dt \sqrt{1 - v^2/c^2}. \quad (7.35)$$

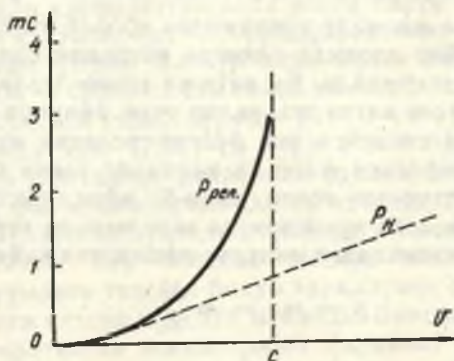
у ифодани (7.34) га қўйсак:

$$\vec{p} = m \frac{d\vec{r}}{dt} \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}}$$

а эга бўламиз. Бу формулада $d\vec{r}/dt = v$ шартли равишда қўзғалас деб ҳисобланган санок тизими (K тизим)га нисбатан зарранинг тезлигини ифодалаганлиги туфайли бу тенглик

$$\vec{p} = \frac{m\vec{v}}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \quad (7.36)$$

ўринишни олади. Юқорида айтилганидек, бу ерда m — зарранинг асоси бўлиб, у инвариант катталиқдир. (7.36) муносабат зарранинг *релятив импульсини* ифодалайди ва тажрибаларнинг кўрсатишича, у тарзда аниқланган зарранинг импульси ҳақиқатан ҳам барча инерциал санок тизимларида импульснинг сақланиш қонунини қаноатлантиради. (7.34) ва (7.36) муносабатларнинг бир-биридан аркини массанинг тезликка боғлиқлигининг натижаси деб қараласлиги керак, чунки биз релятив масса атамасидан фойдаланмай-



7.3-расм

из. Бинобарин, (7.36) формула импульснинг зарра тезлигига қандай таъкидлаганини ифодалайди. Шунинг таъкидлаш лозимки, кичик тезликларда ($v \ll c$) импульснинг релятив ифодасидан Ньютон механикаси-ни импульс формуласи бевосита келиб чиқади. Шундай қилиб, импульснинг релятив ифодаси кенг қамровли маънога эга. Қиёслаганда 7.3-расмда релятив импульс ($p_{\text{рел}}$) ва Ньютон механикага асосланган импульс ($p_{\text{н}}$)ларнинг зарранинг тезлигига қараб қилиш графиклари келтирилган. Расмда улар орасида жуда катта

тафовут борлиги кўриниб турибди; бу тафовут зарра тезлиги ёруғлик тезлиги (c) га яқинлашган сари кескин ортиб боради. Ньютон механикаси тасаввурларига асосан зарра тезлиги ёруғлик тезлигидан ҳам катта бўлиши мумкин, лекин бундай бўлиши нисбийлик назариясининг иккинчи постулатига зиддир.

7.7. §. РЕЛЯТИВ ЗАРРАНИНГ ҲАРАКАТ ТЕНГЛАМАСИ

Маълумки, Ньютон механикасида жисмларнинг ҳаракат тенгламаси:

$$\vec{F} = m \frac{d\vec{v}}{dt} \quad (7.37)$$

ёки

$$\vec{F} = \frac{d\vec{p}}{dt} \quad (7.38)$$

тенглик билан ифодаланади; бу ерда $\vec{F}$ — заррага таъсир этувчи куч, m ва $\vec{v}$ — унинг массаси ҳамда тезлиги. Галилей алмаштиришларидан келиб чиқадиган хулоса шундан иборатки, (7.37) тенгламадаги $\frac{d\vec{v}}{dt} = \vec{a}$ тезланиш инвариант катталиқдир, бинобарин, заррачага таъсир этувчи куч ҳам инвариант катталик ҳисобланади.

Нисбийлик назариясининг биринчи постулатига кўра табиатнинг барча конунлари турли инерциал санок тизимларига нисбатан инвариант бўлиши керак. Бошқача айтганда, физикавий конунларнинг математикавий ифодаси барча инерциал санок тизимларида бир хил кўринишга эга бўлиши лозим. Энди юқорида келтирилган (7.37) ва (7.38) ҳаракат тенгламаларини олиб қарайлик. Кичик тезлик ($v \ll c$) ларда бу икки тенглама орасида моҳиятан фарқ йўқ, чунки иккала тенглама ҳам фақат тезлик ёки тезланишни ўлчашга келтирилади. Лекин ғоят катта тезликларда зарранинг тезлигини деярли ўзгармас ва қиймати жиҳатидан у тахминан ёруғлик тезлигига тенг деб қараш мумкин; унинг импульси эса тезликка боғлиқ бўлган ва тажрибада ўлчанадиган катталик ҳисобланади. Шу мулоҳазаларга кўра релятив механикада зарранинг ҳаракат тенгламасини келтириб чиқариш учун асос қилиб (7.37) тенглик эмас, балки (7.38) тенглик олиниши керак, бундан ташқари (7.38) тенгликдаги зарранинг импульси ($\vec{p}$) сифатида нисбийлик назариясидан келиб чиқадиган хулосаларга асосланган (7.36) ифода орқали аниқланадиган релятив импульс олиниши лозим. Шундай қилиб, (7.36) тенгликни (7.38) га қўйиб, заррага таъсир этаётган куч учун қуйидагига эга бўламиз:

$$\vec{F} = \frac{d}{dt} \left(\frac{m\vec{v}}{\sqrt{1-v^2/c^2}} \right); \quad (7.39)$$

формула релятив динамиканинг асосий тенгламаси бўлиб, *релятив оранинг ҳаракат тенгламасини* ифодалайди. Бу тенглама Лоренц маширишларига нисбатан инвариант тенгламадир.

Агар вақт ўтиши билан зарра импульсининг ўзгариш қонуни бўлса, заррага таъсир этувчи кучнинг ўзгариш қонунини релятив динамиканинг асосий тенгламаси (7.39) дан аниқлаш мкин. Иккинчи томондан, бошланғич шартлар (зарранинг бошланғич тезлиги $\vec{v}_0$ ва вазияти $\vec{r}_0$) берилган бўлса ва заррага таъсир этувчи куч маълум бўлса, унинг ҳаракат тенгламасини топиш мумкин.

Кўриниб турибдики, кичик тезликларда ($v \ll c$ ва $v^2/c^2 = 0$) релятив зарранинг ҳаракат тенгламаси Ньютон механикасидаги қисмининг ҳаракат тенгламаси кўринишини олади.

Маълумки, Ньютон механикасида заррага (жисмга) таъсир этувчи куч инвариант катталиқдир. Релятив механикада эса бир инерциал санок тизимидан иккинчисига ўтганда кучнинг қиймати ва навилиши ўзгаради; бундан ташқари куч йўналиши билан тезланиш сторининг йўналишлари бир тўғри чизикда ётмайди. Бу натижалар релятив механикада куч инвариант катталиқ эмаслигини кўрсатади. Иккинчи инерциал санок тизимидан иккинчисига ўтилганда машириш коидалари куч учун ўзига хос қонуниятлар воситасида алга оширилади.

7.8-§. ҲАРАКАТ ТЕНГЛАМАСИНИНГ ЛОРЕНЦ АЛМАШИРИШЛАРИГА НИСБАТАН ИНВАРИАНТЛИГИ

7.6-§ да фазода кетма-кет содир бўлган икки воқеа оралик (интервал) тушунчаси орқали ифодаланган эди. Ораликнинг асосий қисиятларидан бири шундан иборатки, у Лоренц алмаширишларинисбатан инвариант катталиқдир, яъни

$$c^2 \Delta t^2 - (\Delta x^2 + \Delta y^2 + \Delta z^2) = c^2 \Delta t'^2 - (\Delta x'^2 + \Delta y'^2 + \Delta z'^2).$$

тенгликни

$$(\Delta x^2 + \Delta y^2 + \Delta z^2) - c^2 \Delta t^2 = (\Delta x'^2 + \Delta y'^2 + \Delta z'^2) - c^2 \Delta t'^2$$

фазада ёзсак ҳам унинг Лоренц алмаширишларига нисбатан инвариантлиги сақланади. Сўнгра, тўрт ўлчовли фазода $-c^2$ ўрнида $(i)^2$ ни ёзиш мумкин (бу ерда $i = \sqrt{-1}$ — мавҳум бирлик). У фазада юқоридаги тенгликни қуйидагича ёзиш мумкин:

$$\Delta x^2 + \Delta y^2 + \Delta z^2 + (ic)^2 \Delta t^2 = \Delta x'^2 + \Delta y'^2 + \Delta z'^2 + (ic)^2 \Delta t'^2. \quad (7.40)$$

Одатдаги уч ўлчовли фазода зарранинг (нуктанинг) вазияти радиус-вектор $\vec{r}$ воситасида берилади ва у координата ўқларидаги шартли этувчилари орқали $\vec{r} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$ тарзда ифодаланлади. 4-ўлчовли фазода зарранинг вазияти радиус-вектор $\vec{R}$ билан ифодаланлади ва у ўзининг ташкил этувчилари орқали қуйидагича ифодаланлади:

$$\vec{R} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k} + ic\vec{t}\vec{e} \quad (7.41)$$

бу ерда $\vec{e}$ — бирлик вектор бўлиб, у ct координата ўқи бўйлаб йўналган. (7.41) тенгликда шу нарса муҳимки, тўртта координата ўқлари (ict, X, Y, Z) бир-бирига нисбатан тик йўналган деб тасаввур қилинади ва бу тенгликдаги биринчи учта ҳад $\vec{R}$ векторнинг фазовий ташкил этувчиларини, тўртинчи ҳад (ict) эса унинг вақт бўйича ташкил этувчисини ифодалайди. Оралик (s) Лоренц алмаштиришларига нисбатан инвариант катталиқ бўлганлиги туфайли радиус-вектор $\vec{R}$ ҳам мазкур алмаштиришларга нисбатан инвариантдир, яъни

$$x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k} + ict\vec{e} = x'\vec{i} + y'\vec{j} + z'\vec{k} + ict'\vec{e} \quad (7.42)$$

ёки

$$\vec{R} = \vec{R}'.$$

Биз текшираётган зарра K' санок тизимига нисбатан тинч ҳолатда бўлсин; K' тизим (зарра билан бирга) ўз навбатида K санок тизимига нисбатан $\vec{v}$ тезлик билан ҳаракатланаётган бўлсин. (7.35) ифодага кўра K санок тизимидаги вақт оралиғи dt ва K' даги вақт оралиғи dt' орасида қуйидаги муносабат мавжуд:

$$\frac{dt}{dt'} = \frac{1}{\sqrt{1 - v^2/c^2}}.$$

(7.42) тенглик зарранинг тўрт ўлчовли фазодаги вазиятини аниқлаганлиги туфайли мазкур тенгликнинг зарра хусусий вақти (τ) бўйича дифференциали тўрт ўлчовли фазода унинг K' тизимидаги тезлигини ифодалайди:

$$\vec{u}' = \frac{d\vec{R}'}{dt'} = \frac{d}{dt'} (ict'\vec{e} + x'\vec{i} + y'\vec{j} + z'\vec{k}) = ic\vec{e};$$

бу тўрт ўлчовли фазодаги тезлик *дунёвий тезлик* деб аталади. Демак, зарра тинч ҳолатда бўлган K' санок тизимида дунёвий тезлик қуйидагига тенг:

$$\vec{u}' = ic\vec{e}, \quad (7.43)$$

чунки зарра тинч турган санок тизими учун $\frac{dx'}{dt'}$, $\frac{dy'}{dt'}$ ва $\frac{dz'}{dt'}$ ҳосилалар нолга тенг. (7.43) дан кўринадики, $\vec{u}'$ векторнинг квадрати $-c^2$ га тенг — бир инерциал санок тизимидан иккинчисига ўтганда унинг қиймати ўзгармайди, бинобарин, *дунёвий тезлик Лоренц алмаштиришларига нисбатан инвариант катталиқдир*.

Шартга кўра K санок тизимига нисбатан зарра $\vec{v}$ тезлик билан ҳаракатланади ва бунда унинг тезлиги:

$$\vec{u} = \frac{d\vec{R}}{dt} \cdot \frac{dt}{dt'}.$$

Бу формуладаги dR/dt муносабат (7.41) ифодани t бўйича дифференциаллаш йўли билан топилади; dt/dt' эса (7.35) га асосан

$\sqrt{1-v^2/c^2}$ га тенг. Шундай қилиб, зарранинг K тизимдаги илги учун қуйидагига эга бўламиз:

$$= \frac{dR}{dt} \frac{1}{\sqrt{1-v^2/c^2}} = \left(\frac{dx}{dt} \bar{i} + \frac{dy}{dt} \bar{j} + \frac{dz}{dt} \bar{k} \right) \frac{1}{\sqrt{1-v^2/c^2}} + \frac{ic\bar{e}}{\sqrt{1-v^2/c^2}},$$

и

$$\bar{u} = \frac{\bar{v}}{\sqrt{1-v^2/c^2}} + \frac{ic\bar{e}}{\sqrt{1-v^2/c^2}} = \bar{u}_r + \bar{u}_t. \quad (7.44)$$

Охирги тезликнинг ўнг томонидаги биринчи ҳад K тизимда ёввий тезликнинг фазовий ташкил этувчисини ифодалайди, иккинчи ҳад эса унинг вақт бўйича ташкил этувчиси. Демак, ёввий тезлик вектори ($\bar{u}$)нинг фазовий ташкил этувчиси ($\bar{u}_r$) релятив зарра ҳаракати тенгламаси

$$\bar{F} = \frac{d}{dt} \left(\frac{m\bar{v}}{\sqrt{1-v^2/c^2}} \right)$$

ни $\bar{v} / \sqrt{1-v^2/c^2}$ нисбатга тенг (m — инвариант катталиқ). нобарин, охирги тенгликни қуйидагича ёзиш мумкин:

$$\bar{F} = \frac{d}{dt} (m\bar{u}_r).$$

тенгликни зарранинг хусусий вақти $d\tau$ орқали ифодаласак (7.35)г. к.), у

$$F = \sqrt{1-v^2/c^2} \frac{d}{d\tau} (m\bar{u}_r) \quad (7.45)$$

динишни олади. Бу ерда $\bar{u}_r$ — тўрт ўлчовли фазода зарра лигининг фазовий ташкил этувчиси бўлганлиги туфайли (7.45) да-
 $\frac{d}{d\tau} (m\bar{u}_r)$ муносабат шу тўрт ўлчовли фазода заррага таъсир этувчи

($\bar{f}$) нинг фазовий ташкил этувчисини ифодалайди:

$$\bar{f}_r = \frac{d}{d\tau} (m\bar{u}_r). \quad (7.46)$$

учни унинг фазовий ва вақт бўйича ташкил этувчилари орқали ифодагича ифодалаймиз:

$$\bar{f} = \bar{f}_r + \bar{f}_t = \frac{d}{d\tau} (m\bar{u}_r + m\bar{u}_t). \quad (7.47)$$

46) ни эътиборга олинса (7.45) тенгликни қуйидагича ёзиш мкин:

$$\bar{F} = \sqrt{1-v^2/c^2} \cdot \bar{f}_r. \quad (7.48)$$

Зарра тинч ҳолатда бўлган K' санок тизимида f кучнинг фазовий ташкил этувчилари ($f_{rx} \cdot \bar{i}$, $f_{ry} \cdot \bar{j}$, $f_{rz} \cdot \bar{k}$) уч ўлчовли фазодаги

$\vec{F}$ кучнинг мос ташкил этувчилари билан айнан бир хилдир. К санок тизимида эса $\vec{f}_r$ ва $\vec{F}$ орасидаги боғланиш (7.48) муносабат билан аниқланади. Шундай қилиб, *тўрт ўлчовли фазода релятив зарранинг ҳаракат тенгламаси* ((7.47) га к.)

$$\vec{f} = \frac{d}{dt} (m\vec{v}) \quad (7.49)$$

тарзда ифодаланади ва у Лоренц алмаштиришларига нисбатан инвариантдир.

7.9-§. ИШ ВА КИНЕТИК ЭНЕРГИЯ

Ньютон механикасида куч $\vec{F}$ нинг заррани $d\vec{r}$ га кўчиришда бажарган элементар иши:

$$dA = \vec{F} d\vec{r}.$$

Зарранинг кўчиши $d\vec{r} = \vec{v} dt$ эканлигини эътиборга олсак бу иш

$$dA = \vec{F} \vec{v} dt \quad (7.50)$$

бўлади. Зарра кинетик энергиясининг релятив механикадаги ифодасини топиш учун релятив зарранинг ҳаракат тенгламасидан фойдаланамиз (яъни (7.39) тенгламага асосан (7.40) ни қуйидагича ёзамиз):

$$dA = \vec{F} \vec{v} dt = \vec{v} \frac{d}{dt} \left(\frac{m\vec{v}}{\sqrt{1-v^2/c^2}} \right) dt.$$

F куч dt вақт давомида зарра устида dA иш бажарса, зарранинг кинетик энергияси dE_k га ўзгаради, яъни $\vec{F}$ кучнинг бажарган иши (6.6) га асосан зарранинг кинетик энергиясининг ўзгаришига тенг бўлади:

$$dA = dE_k.$$

Бинобарин:

$$dE_k = \vec{v} \frac{d}{dt} \left(\frac{m\vec{v}}{\sqrt{1-v^2/c^2}} \right) dt = \vec{v} d \left(\frac{m\vec{v}}{\sqrt{1-v^2/c^2}} \right).$$

Охирги тенгликнинг ўнг томонидаги дифференциал ишораси остидаги нисбат икки функциянинг (яъни $m\vec{v}$ ва $1/\sqrt{1-v^2/c^2}$ нинг) кўпайтмаси эканлигини назарда тутган ҳолда уни дифференциаллаймиз:

$$\begin{aligned} dE_k &= \vec{v} \left[\frac{1}{\sqrt{1-v^2/c^2}} d(m\vec{v}) + m\vec{v} d \left(\frac{1}{\sqrt{1-v^2/c^2}} \right) \right] = \\ &= \vec{v} \left[-\frac{m d\vec{v}}{\sqrt{1-v^2/c^2}} + \frac{m\vec{v}}{2(1-v^2/c^2)^{3/2}} d \left(\frac{v^2}{c^2} \right) \right] = \\ &= \vec{v} \left[\frac{2m(1-v^2/c^2)d\vec{v} + m\vec{v}d(v^2/c^2)}{2(1-v^2/c^2)^{3/2}} \right] = \\ &= \frac{m}{2(1-v^2/c^2)^{3/2}} \left[\left(1 - \frac{v^2}{c^2} \right) 2\vec{v}d\vec{v} + \vec{v}\vec{v}d \left(\frac{v^2}{c^2} \right) \right]; \end{aligned}$$

бу ерда $2\vec{v}d\vec{v}=2vdv=d(v^2)=c^2d\left(\frac{v^2}{c^2}\right)$ ва $\vec{v}\vec{v}=v^2$ бўлганлиги туфайли dE_k учун олинган охириги тенгликдан қуйидагига эга бўламиз:

$$dE_k = \frac{m}{2(1-v^2/c^2)^{3/2}} \left[\left(1 - \frac{v^2}{c^2}\right) c^2 d\left(\frac{v^2}{c^2}\right) + v^2 d\left(\frac{v^2}{c^2}\right) \right] = \\ = \frac{m}{2(1-v^2/c^2)^{3/2}} d\left(\frac{v^2}{c^2}\right) \left[v^2 + \left(1 - \frac{v^2}{c^2}\right) c^2 \right] = \frac{mc^2}{2\left(1 - \frac{v^2}{c^2}\right)^{3/2}} d\left(\frac{v^2}{c^2}\right).$$

Дифференциаллашни амалга ошириб,

$$\frac{mc^2}{2(1-v^2/c^2)^{3/2}} d\left(\frac{v^2}{c^2}\right) = d\left(\frac{mc^2}{\sqrt{1-v^2/c^2}}\right)$$

эканлигига ишонч ҳосил қиламиз. Демак,

$$dE_k = d\left(\frac{mc^2}{\sqrt{1-v^2/c^2}}\right). \quad (7.51)$$

Бу формула (зарра кинетик энергиясининг дифференциали) $\vec{F}$ куч таъсирида зарранинг $d\vec{r}$ га қўчишида унинг кинетик энергиясининг ўзгаришини ифодалайди. Бинобарин, зарранинг тўлиқ кинетик энергияси (7.51)ни интеграллаш билан аниқланади ва бу тенгликни интеграллаш натижасида

$$E_k = \frac{mc^2}{\sqrt{1-v^2/c^2}} + \text{const}$$

ифодага эга бўламиз. Интеграллаш доимийси нимага тенг эканлигини топайлик. Кинетик энергия — ҳаракат энергияси бўлганлиги туфайли зарранинг тезлиги $v=0$ бўлганда, равшанки, $E_k=0$ бўлиши керак. Бу мулоҳазалардан интеграллаш доимийси $\text{const} = -mc^2$ эканлиги келиб чиқади ва интеграллаш доимийсининг бу қийматини юқоридаги формулага қўйсақ, *релятив зарранинг кинетик энергияси* қуйидагича ифодаланади:

$$E_k = mc^2 \left(\frac{1}{\sqrt{1-v^2/c^2}} - 1 \right). \quad (7.52)$$

Зарранинг (жисмининг) кинетик энергиясини ифодаловчи (7.52) муносабат кенг қамровли маънога эга бўлиб, кичик тезликларда у кинетик энергиянинг Ньютон механикасидаги шаклини олади. Бунга ишонч ҳосил қилиш учун (7.52) формуладаги $1/\sqrt{1-v^2/c^2}$ нисбатни Тейлор қаторига ёямиз:

$$\frac{1}{\sqrt{1-v^2/c^2}} = \left[1 - \left(\frac{v}{c}\right)^2 \right]^{-1/2} = 1 + \frac{1}{2} \left(\frac{v}{c}\right)^2 + \frac{3}{8} \left(\frac{v}{c}\right)^4 + \dots$$

Кичик ($v \ll c$) тезликларда v/c нисбатнинг тўртинчи, олтинчи ва ҳоказо даражалари 1 га нисбатан жуда кичик сонни ташкил этганликлари туфайли, уларни ҳисобга олмасдан, мазкур қаторнинг

дастлабки икки ҳади билан чегараланамиз. У ҳолда (7.52) формула Ньютон механикасидаги $E_k = mv^2/2$ шакли олади. Жуда катта тезликларда эса зарранинг (жисмнинг) кинетик энергияси (7.52) формула билан ифодаланади.

7.10-§. ТҶЛИҚ ЭНЕРГИЯ. ЭНЕРГИЯ БИЛАН ИМПУЛЬС ОРАСИДАГИ БОҒЛАНИШ

Юкорида биз ((7.52) формулага к.) релятив зарранинг кинетик энергиясини:

$$E_k = \frac{mc^2}{\sqrt{1-v^2/c^2}} - mc^2 \quad (7.53)$$

тарзда ифодалаган эдик; бу ерда m — зарранинг массаси, v — унинг K санок тизимига нисбатан тезлиги. Кўриниб турибдики, зарранинг кинетик энергияси иккита катталикнинг айирмаси шаклида ифода қилинапти, яъни бу тенгликни:

$$E_k = E - E_0 \text{ ёки } E = E_k + E_0 \quad (7.54)$$

кўринишда ёзиш мумкин. Охирги тенгликда E_k — зарранинг кинетик энергияси бўлганлиги учун E_0 катталик ҳам энергия маъносига эга. Бу формулада E иккита энергиянинг йиғиндисидан иборат бўлиб, у зарранинг тўлиқ энергиясини ифодалайди. (7.54) даги белгилашларга кўра зарранинг тўлиқ энергияси қуйидагига тенг:

$$E = \frac{mc^2}{\sqrt{1-v^2/c^2}} \quad (7.55)$$

(7.53) ва (7.54) тенгликлардан

$$E_0 = mc^2 \quad (7.56)$$

эканлиги кўриниб турибди. Бу катталикнинг физикавий маъносини аниқлайлик: зарранинг тўлиқ энергиясини ифодаловчи (7.55) тенгликдан шу хулоса келиб чиқадики, агар зарра тинч ҳолатда бўлса, (унинг тезлиги $v=0$ бўлса) $E=E_0=mc^2$ бўлади. Шунинг учун ҳам (7.56) формула билан ифодаланган энергия тинч ҳолатдаги жисмнинг (зарранинг) энергияси дейилади. Тинч ҳолатдаги жисмнинг энергияси унинг ички энергиясини ифодалайди. Баъзан бу энергияни жисмнинг хусусий энергияси деб ҳам юритилади. Зарранинг тинч ҳолатдаги энергиясини акс эттирувчи (7.56) ифода жисмлар тизими учун ҳам ўринлидир: жисмлар тизимининг тинч ҳолатдаги энергияси мазкур тизим таркибидаги жисмлар (зарралар)нинг тинч ҳолатдаги энергиялари, уларнинг инерция (масса) марказига нисбатан ҳаракатидаги кинетик энергиялари ва бу жисмлар (зарралар)нинг ўзаро таъсир энергияларининг йиғиндисига тенг. Тинч ҳолатдаги энергияга ташқи майдон (гравитация майдони, электр майдон ва ҳоказо) томонидан жисмга таъсир этувчи куч билан боғлиқ бўлган потенциал энергия кирмайди.

Шуни таъкидлаш лозимки, Ньютон механикасида тўлиқ энергия деганда зарранинг (жисмнинг) кинетик ва потенциал энергиялари-

йиғиндисини тушунилади. Релятив механикада эса тўлиқ энергия — зарранинг (жисмнинг) кинетик энергияси билан унинг ҳолатдаги энергиясининг йиғиндисидан иборат.

Тўлиқ энергия E ва импульс p зарранинг тезлигига боғлиқ каттликлар бўлганлиги учун бир инерциал санок тизимидан иккинчисиганда уларнинг қийматлари ўзгаради, яъни мазкур катталиклар ида-алоҳида олинганда улар Лоренц алмаштиришларига нисбаинвариант эмас. Лекин E ва p ларнинг ўзаро боғланишини аловчи катталик инвариант катталик эканлигига қуйидаги ҳазаларга кўра ишонч ҳосил қилиш мумкин. Зарранинг мосида тўлиқ энергияси ва импульсини ифодаловчи

$$E = \frac{mc^2}{\sqrt{1-v^2/c^2}}; \quad (a)$$

$$p = \frac{mv}{\sqrt{1-v^2/c^2}} \quad (6)$$

икклардан

$$v = \frac{c^2}{E} p \quad (7.57)$$

тиги келиб чиқади. Энди (а) тенгликни квадратга кўтариб, v (v) ўрнига унинг (7.57) даги қийматини қўйсак, қуйидагига ўламир:

$$E^2 - p^2 c^2 = m^2 c^4 = \text{inv.} \quad (7.58)$$

тенгликнинг ўнг томонидаги зарранинг массаси (m) ва иккинчи вакуумдаги тезлиги (c) инвариант катталиклардир. ан зарранинг тўлиқ энергияси (E) ва импульси (p)ни боғловчи) муносабат Лоренц алмаштиришларига нисбатан инвариант лик эканлиги келиб чиқади. Кўпинча мазкур инвариант лик қуйидагича ифодаланади:

$$\frac{E^2}{c^2} - p^2 = m^2 c^2 = \text{inv.} \quad (7.59)$$

идаги тенгликнинг Лоренц алмаштиришларига нисбатан иант эканлиги яна шундан ҳам маълумки, бу тенглик зарранинг ига боғлиқ эмас. Демак,

$$\frac{E^2}{c^2} - p^2$$

лик бир инерциал санок тизимидан иккинчисига ўтилганда бир яъни $m^2 c^2$) қийматга эга.

7. ЛОРЕНЦ АЛМАШТИРИШЛАРИГА НИСБАТАН ИНВАРИАНТ КАТТАЛИКЛАР

р инерциал санок тизимидан иккинчисига ўтилганда физикавий ликларнинг қийматлари ўзгаради — жисмнинг координаталазлиги ва вақт оралиғи шулар жумласидандир. Шу билан бирга

шундай катталиклар ҳам борки, уларнинг қийматлари бир инерциал санок тизимидан иккинчисига ўтилганда ўзгармайди. Маълумки, бундай катталиклар Лоренц алмаштиришларига нисбатан инвариант (ўзгармайдиган) катталиклар дейилади. Улар қуйидагилардир:

1. Еруғликнинг вакуумдаги тезлиги (c) барча инерциал санок тизимларида бир хил қийматга эга.

2. Жисмнинг (зарранинг) массаси бир инерциал санок тизимидан иккинчига ўтилганда ўзгармайди (кейинги вақтларда «релятив масса» тушунчаси ишлатилмаяпти).

3. Жисм қайси санок тизимида тинч турган бўлса, унинг хусусий вақти у билан бирга ҳаракатланаётган (бошқа инерциал санок тизимига нисбатан) соат воситасида ўлчанади. Шу боисдан, жисм ҳаракатининг жадаллигини ифодаловчи вақт оралиғи

$$\Delta\tau = \Delta t \sqrt{1 - v^2/c^2}$$

Лоренц алмаштиришларига нисбатан инвариант катталикдир; бу формулада Δt — ҳаракатдаги жисмга нисбатан шартли равишда тинч ҳолатда бўлган санок тизимида (K санок тизимида) ўлчанган вақт оралиғи.

4. Воқеалар оралиғи (интервал) — релятив механикадаги асосий инвариантлардан ҳисобланади. Воқеалар оралиғи (s) нинг квадрати K ва K' санок тизимларида қуйидагича ифодаланади:

$$s^2 = c^2 \Delta t^2 - \Delta x^2 - \Delta y^2 - \Delta z^2 = c^2 t'^2 - \Delta x'^2 - \Delta y'^2 - \Delta z'^2 = s'^2;$$

бу ерда:

$$\Delta t = t_2 - t_1, \Delta x = x_2 - x_1, \Delta y = y_2 - y_1, \Delta z = z_2 - z_1,$$

$$\Delta t' = t'_2 - t'_1, \Delta x' = x'_2 - x'_1, \Delta y' = y'_2 - y'_1, \Delta z' = z'_2 - z'_1;$$

яъни

$$s^2 = s'^2 = \text{inv.}$$

Бинобарин, воқеалар оралиғи ва унинг квадрати бир инерциал санок тизимидан иккинчисига ўтилганда ўзгармайди.

5. Тўрт ўлчовли фазода аниқланган зарранинг ҳаракат тенгламаси

$$\vec{f} = \frac{d}{dt} (m\vec{u})$$

инвариант катталик ҳисобланади. Бу ерда $\vec{f}$ ва $\vec{u}$ мос равишда тўрт ўлчовли фазода заррага таъсир этувчи куч ҳамда зарранинг дунёвий тезлиги, dt — зарранинг хусусий вақт оралиғи.

6. Бир инерциал санок тизимидан иккинчисига ўтилганда зарранинг тўлиқ энергияси (E) ва импульси (p) ўзгаради, лекин E ва p ни ўз ичига олган:

$$E^2 - p^2 c^2$$

муносабат Лоренц алмаштиришларига нисбатан инвариант бўлиб, барча инерциал санок тизимларида бир хил қийматга эга, чунки бу муносабатнинг қиймати зарра тезлиги (v) га боғлиқ эмас:

$$E^2 - p^2 c^2 = m^2 c^4 = \text{inv}$$

$$\frac{E^2}{c^2} - p^2 = m^2 c^2 = \text{inv.}$$

7. Жисмнинг тинч ҳолатдаги энергияси (ички энергияси)

$$E_0 = mc^2$$

Ҳақ инерциал санок тизимларида бир хил қийматга эга, чунки бу да m ва c катталикларнинг ҳар бири алоҳида инвариант тталиклардир.

7.12-§. ЭНЕРГИЯ ВА ИМПУЛЬС УЧУН ЛОРЕНЦ АЛМАШТИРИШЛАРИ

Бир инерциал санок тизимидан иккинчисига ўтилганда, юқорида ўрдикки, зарранинг тўлиқ энергияси ва унинг импулси ўзгаради, эни бу катталикларни бир-биридан айрим ҳолда олиб қаралганда нар Лоренц алмаштиришларига нисбатан инвариант эмас. Шу жисдан бир инерциал санок тизимидан иккинчисига ўтилганда рранинг импулси ва энергияси учун Лоренц алмаштиришлари андай қўринишга эга бўлишини аниқлайлик. Шу мақсадда яна рра тинч ҳолатда бўлган K' санок тизими K га нисбатан OX ки бўйлаб $\vec{v}$ тезлик билан ҳаракатланаётган ҳолни олиб қарайлик. мумий ҳолда зарра K санок тизимига нисбатан $\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt}$ тезлик би- ан ҳаракатланаётганлиги туфайли бу тезликнинг координата ларига бўлган проекциялари

$$v_x = \frac{dx}{dt}, \quad v_y = \frac{dy}{dt}, \quad v_z = \frac{dz}{dt}.$$

аълумки, ((7.35) га к.):

$$d\tau = dt \sqrt{1 - v^2/c^2}. \quad (a)$$

у ифодага асосан зарранинг импулси

$$\vec{p} = \frac{m\vec{v}}{\sqrt{1 - v^2/c^2}}$$

и унинг координата ўқлари бўйича ташкил этувчилари оркали ўйидагича ёзиш мумкин:

$$p_x = \frac{m}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} \frac{dx}{dt} = m \frac{dx}{d\tau}, \quad p_y = m \frac{dy}{d\tau}, \quad p_z = m \frac{dz}{d\tau}. \quad (7.60)$$

нинг тўла энергиясини ҳам юқоридаги (a) формулага биноан ўйидагича ёзамиз:

$$E = \frac{mc^2}{\sqrt{1 - v^2/c^2}} = mc^2 \frac{dt}{d\tau}$$

$$\frac{E}{c^2} = m \frac{dt}{dt} \quad (7.61)$$

(7.60) ва (7.61) ифодаларда зарранинг массаси m ва унинг хусусий вақт оралиғи dt инвариант катталиклар эканлигини назарда тутсак, шундай ҳулосага келамизки, бир инерциал санок тизимидан иккинчисига ўтилганда, p_x, p_y, p_z лар учун Лоренц алмаштиришлари мос равишда dx, dy, dz (яъни x, y, z) координаталар тарзида амалга оширилиши керак; E/c^2 катталик учун эса Лоренц алмаштиришлари вақт оралиғи dt тарзида (яъни t тарзида) амалга оширилиши лозим. Бошқача айтганда, Лоренц алмаштиришларини ифодаловчи (7.9) ва (7.10) формулаларда x ўрнига p_x, y ўрнига p_y, z ўрнига p_z, t ўрнига E/c^2 қўйилиши керак. Шундай қилиб, импульс ва тўлиқ энергия учун мазкур алмаштиришлар қуйидагича ифодаланади:

$$p'_x = \frac{p_x - E'v/c^2}{\sqrt{1-v^2/c^2}}; \quad p'_y = p_y, \quad p'_z = p_z, \quad E' = \frac{E - p_x v}{\sqrt{1-v^2/c^2}}; \quad (7.62)$$

бу ерда v — ҳаракатдаги K' санок тизимининг K га нисбатан тезлиги, p'_x, p'_y, p'_z ва E' мос равишда импульс ва энергиянинг K' даги қийматлари. (7.62) формула K санок тизимидан K' га ўтишда зарра импульсининг проекциялари ва унинг энергияси учун Лоренц алмаштиришларини ифодалайди.

Шунингдек, K' санок тизимидан K га ўтилганда (7.62) алмаштиришлар қуйидаги кўринишни олади:

$$p_x = \frac{p'_x + E'v/c^2}{\sqrt{1-v^2/c^2}}; \quad p_y = p'_y, \quad p_z = p'_z, \quad E = \frac{E' + p'_x v}{\sqrt{1-v^2/c^2}}. \quad (7.63)$$

Қўриниб турибдики, (7.62) ва (7.63) алмаштиришлар, худди (7.9) ва (7.10) алмаштиришлар каби, бир-биридан факат суратдаги тезлик (v) нинг олдидаги ишора билан фарк қилади.

7.13-§. ТУРЛИ САНОҚ ТИЗИМЛАРИДА ИМПУЛЬС ҲАМДА ЭНЕРГИЯНИНГ САҚЛАНИШ ҚОНУНЛАРИ

Ньютон механикасида импульс ва энергиянинг сақланиш қонунлари (4.4) ва (6.42) ифодалар билан берилган. Бу ерда биз «зарралар тизими учун релятив импульс ҳамда тўлиқ энергиянинг сақланиш қонунлари бирор инерциал санок тизимида бажарилса, мазкур қонунлар бошқа инерциал санок тизимида ҳам бажариладими?» деган саволларни ўз олдидан кўямиз.

K санок тизимига нисбатан OX ўқи йўналишида $\vec{v}$ тезлик билан ҳаракатланаётган K' тизимда ўзаро таъсирлашувчи n та заррани олиб қараймиз. K' санок тизими OX ўқи йўналишида ҳаракат қилаётганлиги туфайли импульснинг шу йўналишдаги проекцияси билан чегараланамиз. Ҳар бир зарранинг K санок тизимидаги импульси ва энергияси қуйидагича ифодаланади ((7.63) га к.):

$$p_x = \frac{p'_x + E' \cdot v/c^2}{\sqrt{1-v^2/c^2}}; \quad (a) \quad E = \frac{E' + p'_x v}{\sqrt{1-v^2/c^2}}. \quad (6)$$

тта зарранинг импульси учун ёзилган бу ифода n та зарра учун йидаги кўринишга эга бўлади:

$$\sum_i p_{ix} = \frac{\sum_i p'_{ix} + v/c^2 \sum_i E'_i}{\sqrt{1-v^2/c^2}}. \quad (7.64)$$

K' санок тизимидаги n та зарранинг ўзаро таъсирлашуви туфайли n зарраларнинг импульслари ўзгарса ҳам, зарралар тизимининг умумий импульси вақт ўтиши билан ўзгармай қолади, чунки зарралар тизимида ташқи куч таъсир қилмаяпти (берк тизим). Бинобарин, K' санок тизимида зарраларнинг дастлабки тўлиқ импульси ва тўлиқ энергияси бирор вақт ўтгандан кейинги тўлиқ импульси ва тўлиқ энергиясига тенг, яъни

$$\sum_i p'_{ix} = \sum_i \mathcal{P}'_{ix}, \quad \sum_i E'_i = \sum_i \mathcal{E}'_i; \quad (c)$$

ерда: $\mathcal{P}'_{ix}$ ва $\mathcal{E}'_i$ — зарранинг ўзаро таъсиридан кейинги импульси энергияси. Бу тенгликларни (a) ифодага қўйиб,

$$\sum_i p_{ix} = \frac{\sum_i \mathcal{P}'_{ix} + v/c^2 \sum_i \mathcal{E}'_i}{\sqrt{1-v^2/c^2}} = \frac{\sum_i (\mathcal{P}'_{ix} + v/c^2 \cdot \mathcal{E}'_i)}{\sqrt{1-v^2/c^2}}$$

ҳосил қиламиз. K санок тизимида зарранинг таъсирлашишдан кейинги тўлиқ импульсини $\sum_i \mathcal{P}_{ix}$ деб белгиласак, охириги тенгликни:

$$\frac{\sum_i (\mathcal{P}'_{ix} + v/c^2 \cdot \mathcal{E}'_i)}{\sqrt{1-v^2/c^2}} = \sum_i \mathcal{P}_{ix} \quad (7.65)$$

аклида ёзиш мумкин, яъни:

$$\sum_i p_{ix} = \sum_i \mathcal{P}_{ix}. \quad (7.66)$$

ндан агар зарраларнинг тўлиқ импульси вақт ўтиши билан K' санок тизимида ўзгармай қолса, мазкур катталиқ K санок тизимида ҳам ўзгармай қолади, деган хулосага келамиз. Бошқача айтганда, **тўлиқ импульсининг сақланиш қонуни K' санок тизимида бажарилса, бу қонун K санок тизимида ҳам бажарилади.**

Энди зарралар тизимининг тўлиқ энергияси учун ҳам юқоридагик мулоҳаза юритамиз, яъни (б) ифодани n та заррадан иборат тизим учун ёзамиз:

$$\sum_i E_i = \frac{\sum_i E'_i + v \sum_i p'_{ix}}{\sqrt{1-v^2/c^2}}.$$

Бу ифода тизимнинг дастлабки пайтдаги энергия ва импульсини акс эттиради. K' санок тизимида тўлиқ импульс ва энергия зарраларнинг ўзаро таъсирлашишидан кейин ўзгармаслигини ((с) ифодага к.) назарда тутсак, бу тенглик

$$\sum_i E_i = \frac{\sum_i \mathcal{E}'_i + v \sum_i \mathcal{P}'_{ix}}{\sqrt{1-v^2/c^2}} = \frac{\sum_i (\mathcal{E}'_i + v \mathcal{P}'_{ix})}{\sqrt{1-v^2/c^2}} \quad (7.67)$$

кўринишни олади. Охирги тенгликнинг ўнг томони, равшанки, куйидагига тенг:

$$\frac{\sum_i (\mathcal{E}'_i + v \mathcal{P}'_{ix})}{\sqrt{1-v^2/c^2}} = \sum_i \mathcal{E}_i \quad (7.68)$$

бинобарин:

$$\sum_i E_i = \sum_i \mathcal{E}_i.$$

Шундай қилиб, ўзаро таъсирлашувчи зарралар берк тизимининг тўлиқ импульси ва тўлиқ энергиясининг сақланиш қонунлари бирор инерциал санок тизимида бажарилса, мазкур қонунлар бошқа инерциал санок тизимларида ҳам бажарилар экан.

Умуман олганда, импульс ва энергиянинг сақланиш қонунлари кенг қамровли мохиятга эга бўлиб, бу қонунлар кичик ($v \ll c$) тезликлар учун ҳам, релятив тезликлар ($v \approx c$) учун ҳам ўринлидир.

7.14-§. МАССА БИЛАН ЭНЕРГИЯ ОРАСИДАГИ БОҒЛАНИШ

Юқорида (7.10-§) биз тинч ҳолатдаги жисмнинг (хусусий) энергиясини

$$E_0 = mc^2$$

тарзда ифодалаган эдик ((7.56) га к.). Бунда ёруғлик тезлиги с нинг бўшлиқдаги сон қиймати жисм массасига нисбатан ғоят катта бўлганлиги туфайли энергия сон қийматининг ΔE_0 ўзгаришига массанинг озгина ўзгариши мос келади. Жисмнинг тинч ҳолатдаги энергияси бошқа турдаги энергияларга айланиши мумкин.

Ньютон механикасида масса жисмнинг инерция ўлчови тарзида намоён бўлган бўлса, релятив механикада жисм массаси унда мавжуд бўлган энергия миқдорининг ўлчови тарзида намоён бўлади.

Агар бирор жараён туфайли жисм массаси Δm га камайса, бу жараён натижасида

$$\Delta E_0 = c^2 \Delta m \quad (7.69)$$

энергия ажралиб чиқади ва аксинча, жисм энергияси бу жараёнда ΔE_0 га ошса, унинг массаси Δm га ошади — тинч ҳолатдаги жисм энергияси ва массаси бир-бирига мутаносиб тарзда ўзгаради. (7.69) формула орқали ифодаланган муносабат масса ва энергиянинг ўзаро боғланиш қонуни дейилади.

Бу конунга асосан бирор усул билан жисмнинг энергиясини ΔE_0 га ўзгартирсак (уни қиздириб ёки совутиб, ёхуд унинг тезлигини ўзгартариб) шу ўзгарган энергияга мос равишда унинг массаси ҳам Δm га ўзгаради. Масалан, қиздириб унга ΔE_0 га тенг энергия берилса, унинг массаси $\Delta m = \Delta E/c^2$ кадар ошади; агар ёруғлик чиқариш натижасида жисмнинг энергияси ΔE_0 кадар камайса, унинг массаси $\Delta m = \Delta E_0/c^2$ кадар камаяди.

Лекин шуни алоҳида назарда тутиш керакки, оддий макроскопик қараёнларда жисм энергияси ўзгарганда, унинг массасининг ўзгариши

$$\Delta m = \frac{\Delta E_0}{c^2}$$

массани ўлчаш аниқликларига нисбатан жуда кичикдир. Масалан, Ернинг сунъий йўлдошини учуриш учун, маълумки, унга камида 3000 м/с га тенг тезлик берилади (оддий шаронитларда бу жуда катта тезлик ҳисобланади) ва унинг кинетик энергияси $\Delta E = \frac{mv^2}{2}$ га

ошади. Айтайлик, массаси 300 кг бўлган Ернинг сунъий йўлдоши ўша тезликка эришса, унинг массаси

$$\Delta m = \frac{\Delta E_0}{c^2} = \frac{mv^2}{2c^2} \approx 10^{-7} \text{ кг}$$

ошади ва бу ошган масса миллиграммнинг ўндан бирига тенг; бу иккдор йўлдош массасини ўлчаш аниқлигига нисбатан жуда кичик ва малда у сезилмайди.

Масса билан энергия орасидаги боғланиш атом ядросида ечадиган жараёнларда ҳамда элементар зарраларнинг ўзаро таъсирлашишида яққол намоён бўлади. Атом электростанцияларининг ишлаш принципи уран ${}_{92}\text{U}^{235}$ ядросининг нейтронлар таъсирида арчаланишига асосланган; нейтрон таъсирида ҳар бир уран томининг ядроси цезий ${}_{55}\text{Cs}^{140}$ ва рубидий ${}_{37}\text{Rb}^{94}$ ядроларидан борат иккита ядрога парчаланади; бундан ташқари қўшимча яна иккита нейтрон n^0 ажралиб чиқади. Ядро парчалангандан кейин осил бўлган цезий ${}_{55}\text{Cs}^{140}$, рубидий ${}_{37}\text{Rb}^{94}$ ва иккита нейтрон массаларининг йиғиндиси дастлабки ядро уран ${}_{92}\text{U}^{235}$ ва битта нейтрон массаларининг йиғиндисидан кичик. Парчаланиш натижасида массанинг камайиши туфайли катта энергия ажралиб чиқади. Бу энергия атом электростанциясида электр энергияга айлантирилади.

Пировардида шуни таъкидлаб ўтамизки, масса билан энергиянинг заро боғланиш қонунини «масса энергияга айланади» ёки «энергия массага айланади» деб тушунамаслик керак. Масса билан энергиянинг заро боғликлги намоён бўладиган жараёнларда аслида энергия массага айланмайди, у бир турдан иккинчи турга ўтади. Масалан, илч ҳолатдаги жисм энергиясининг ёруғлик энергиясига айланиш қараёнини олайлик. Бу ҳолда фазонинг бирлик ҳажмида мавжуд бўлган ёруғлик энергиясига ўз навбатида муайян $\Delta m = \frac{E_0}{c^2}$ масса мос келади.

ЖИСМЛАРНИНГ ТЎҚНАШУВИ

8.1-§. ТЎҚНАШУВ ТУРЛАРИ

Жисмларнинг бир-бирига бевосита тегиши туфайли юз берадиган ўзаро таъсир жараёни **тўқнашув** ёки **урил** иш деб юритилади. Бу тушунча аксарият ҳолларда макроскопик жисмларнинг тўқнашувини акс эттиради. Микроскопик жисмлар (атомлар, молекулалар ва элементар зарралар) нинг тўқнашув жараёнида уларнинг бир-бирига бевосита тегиши мутлақо шарт эмас. Даставвал фақат макроскопик жисмларнинг тўқнашувини таҳлил қилиш билан чегараланамиз. Олинган натижаларни кейинчалик релятив зарраларнинг тўқнашув жараёни учун қўллаймиз.

Тўқнашув жараёнида қисқа муддат давомида жисмларда жуда катта ички кучлар вужудга келади. Шунинг учун тўқнашув давомида жисмларга таъсир этувчи ташқи кучларни (Ернинг тортиш кучи, ишқаланиш кучи ва ҳоказо) эътиборга олмаса ҳам бўлади; бинобарин, ўзаро тўқнашувчи икки жисмни берк тизим деб қараб, бу тизимга импульснинг ва энергиянинг сақланиш қонунларини татбиқ қилиш мумкин.

Ҳодисани ўрганишни соддалаштириш мақсадида бир-бири билан тўқнашувчи икки шар шаклидаги жисмдан иборат тизимни олиб қараймиз. Тўқнашув чоғида жисмлар деформацияланади (сикилади). Бунинг натижасида бир-бирига урилаётган жисмлар кинетик энергияларининг бир қисми ёки ҳаммаси сикилиш билан боғлиқ потенциал энергияга ва жисмларнинг ички энергиясига айланиши мумкин. Бу ерда шуни эслатиб ўтиш лозимки, тўқнашиш натижасида жисмнинг ички энергияси ортса, бу ортган энергия ундаги атом ва молекулаларнинг тартибсиз тебранма ҳаракат энергиясига айланади. Жисм таркибидаги атом ва молекулаларнинг тартибсиз тебранма ҳаракатини бизнинг сезги аъзоларимиз иссиқлик тарзида идрок этади.

Жисмларнинг (зарраларнинг) тўқнашуви икки турга — қайишқок (эластик) ва ноқайишқок (ноэластик) тўқнашувларга бўлинади. Одатда жисмларнинг тўқнашуви мутлақ қайишқок тўқнашув ва мутлақ ноқайишқок тўқнашувларга бўлиб ўрганилади.

Тўқнашув натижасида тизимнинг (тўқнашувчи жисмларнинг) кинетик энергияси ўзгармаса, бундай тўқнашув **мутлақ қайишқок тўқнашув** дейилади. Бу таърифдан равшанки, иккала тўқнашувчи жисм кинетик энергияларининг йиғиндиси тўқнашув содир бўлгандан кейин ўзгармай қолаяпти, яъни мазкур энергия тизимни ташкил этувчи жисмларнинг ички энергиясига айланмаяпти. Демак, мутлақ қайишқок тўқнашув натижасида ҳар бир жисмнинг ички энергияси ўзгармайди. Мутлақ қайишқок тўқнашув натижасида жисмларнинг кинетик ва ички энергияларининг ўзгармай қолишининг боиси шундаки, тўқнашув жараёнида жисмлар сикилади ва вақтнинг бирор пайтида уларнинг барча кинетик энергиялари сикилган жисмларнинг потенциал энергиясига айланади; уларнинг шу пайтдаги ҳолати сикилган пружинанинг ҳолатига ўхшайди. Бу жараён

тугагач, тизимнинг потенциал энергияси яна кинетик энергияга айланади. Бу ерда шуни таъкидлаш лозимки, тўкнашишдан кейин ҳар бир жисмнинг кинетик энергияси ўзгарса ҳам, уларнинг кинетик энергияларининг йиғиндиси (тизимнинг кинетик энергияси) ўзгармай қолади — урилиш жараёнида уларнинг дастлабки кинетик энергиялари ўзаро қайта тақсимланади.

Кузатишларнинг кўрсатишича, мутлак қайишқоқ жисмлар табиатда учрамайди, лекин кўп ҳолларда катта аниқлик билан баъзи жисмларни мутлак қайишқоқ жисмлар деб қараш мумкин. Масалан, фил суягидан ясалган бильярд шарлари қайишқоқлиги жиҳатидан мутлак қайишқоқ жисмларга жуда яқин. Сифатли пўлатдан ясалган бильярд шарларининг қайишқоқлик хусусияти ҳам шунга яқинлашади.

Тўкнашувлар жараёнида иккита жисм бирлашиб, сўнгра улар худди битта жисм каби ҳаракатини давом эттирадиган тўкнашувлар *мутлак ноқайишқоқ тўкнашув* дейилади. Мутлак ноқайишқоқ тўкнашув жараёнида жисмларда қайишқоқ деформация вужудга келмайди: тизим кинетик энергиясининг бир қисми ёки ҳаммаси ички энергияга айланади. Масалан, кўрғошиндан, мумдан, пластилиндан ва лойдан ясалган шарлар одатда тўкнашганларидан кейин бирлашиб яхлит жисм каби ҳаракатларини давом эттирадилар.

Тўкнашувларнинг яна бир тури борки, уни соддагина қайишқоқ тўкнашув деб юритилади. Бундай тўкнашув қайишқоқлик даражаси жиҳатидан мутлак қайишқоқ ва мутлак ноқайишқоқ тўкнашувлар оралиғидаги ўринни эгаллайди.

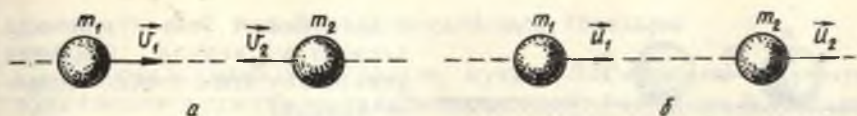
Энди мутлак қайишқоқ ва мутлак ноқайишқоқ тўкнашувларни алоҳида кўриб чиқайлик. Бунда асосий масала жисмларнинг тўкнашишидан аввалги тезликларини билган ҳолда тўкнашишдан (ўзаро таъсирлашишдан) кейин уларнинг тезликларини аниқлашдан ibорат бўлади. Юқорида айтилганидек, бу ерда импульс ва энергиянинг сақланиш қонунларидан фойдаланилади.

8.2-§. МУТЛАҚ ҚАЙИШҚОҚ ТЎКНАШУВ

Биз мутлак қайишқоқ шарларнинг марказий урилишларини ўрганиш билан чегараланамиз. Бу ҳолда шарларнинг $\vec{v}_1$ ва $\vec{v}_2$ тезликлари уларнинг марказларини туташтирувчи тўғри чизик бўйича йўналган бўлади. Шунинг учун бундай тўкнашувлар (урилишлар) *марказий тўкнашув* дейилади. Массалари m_1 ва m_2 , тезликлари мос равишда $\vec{v}_1$ ва $\vec{v}_2$ бўлган шарлар (8.1, а- расм), мутлак қайишқоқ тўкнашсин; уларнинг тўкнашувдан кейинги тезликларини 8.1, в- расмда кўрсатилганидек, мос равишда $\vec{u}_1$ ва $\vec{u}_2$ билан белгилайлик. Мутлак қайишқоқ тўкнашувда тизим (тўкнашувчи шарлар) импульсининг ва энергиянинг сақланиш қонунлари бажарилади. Юқоридаги белгилашларга кўра бу қонунларни қуйидагича замиз:

$$m_1\vec{v}_1 + m_2\vec{v}_2 = m_1\vec{u}_1 + m_2\vec{u}_2; \quad (8.1)$$

$$\frac{m_1v_1^2}{2} + \frac{m_2v_2^2}{2} = \frac{m_1u_1^2}{2} + \frac{m_2u_2^2}{2}. \quad (8.2)$$



8.1-расм

Тўқнашувлар марказий бўлганлиги туфайли тезлик векторлари шарларнинг марказларидан ўтувчи тўғри чизик бўйлаб йўналган. Шунинг учун (8.1) тенгликни скаляр кўринишда ёзамиз (карама-карши йўналишлар учун мазкур тезликларнинг ишораларигина ўзгаради). (8.1) ва (8.2) ифодаларни мос равишда

$$m_1(v_1 - u_1) = m_2(u_2 - v_2), \quad (8.3)$$

$$m_1(v_1^2 - u_1^2) = m_2(u_2^2 - v_2^2) \quad (8.4)$$

кўринишда ёзиш мумкин ва нихоят охирги формулани

$$m_1(v_1 - u_1)(v_1 + u_1) = m_2(u_2 - v_2)(u_2 + v_2)$$

шаклда ёзиб, унинг (8.3) тенгликка нисбатини олсак:

$$v_1 + u_1 = u_2 + v_2 \quad (8.5)$$

келиб чиқади. Шарлар тўқнашгандан кейин улар эришган тезликлар (u_1 ва u_2) ни аниқлайлик. Бунинг учун (8.5) ифодани m_2 га кўпайтирамиз:

$$m_2 v_1 + m_2 u_1 = m_2 u_2 + m_2 v_2;$$

бу олинган натижани (8.3) дан айирсак, биринчи шарнинг тўқнашувдан кейинги тезлиги

$$u_1 = \frac{2m_2 v_2 + (m_1 - m_2) v_1}{m_1 + m_2} \quad (8.6)$$

бўлади. Худди шунингдек, (8.5) ифодани m_1 га кўпайтириб, кўпайтмани (8.3) дан айирсак, иккинчи шарнинг тўқнашувдан кейинги тезлиги учун

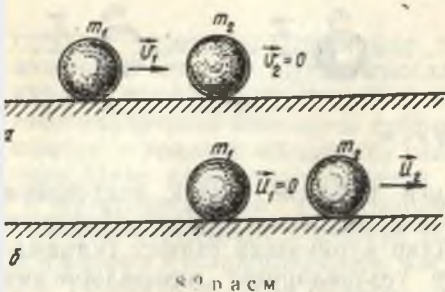
$$u_2 = \frac{2m_1 v_1 + (m_2 - m_1) v_2}{m_1 + m_2} \quad (8.7)$$

га эга бўламиз. Кўриниб турибдики, u_1 ва u_2 лар учун топилган ифодаларнинг бир-биридан фарқи m ва v катталикларидаги индекслар (1 ва 2) ўринларининг алмашишидан иборат.

Олинган натижаларни талкин қилиш учун баъзи хусусий ҳолларни кўриб чиқайлик:

1. Тўқнашувчи шарларнинг массалари тенг бўлсин ($m_1 = m_2$). У ҳолда (8.6) ва (8.7) дан кўринишича, $u_1 = v_2$ бўлади: массалари бир хил бўлган шарлар тўқнашганда, уларнинг фақат тезликлари алмашади, яъни биринчи шар тўқнашувдан кейин v_2 тезлик билан, иккинчи шар эса v_1 тезлик билан ҳаракатланади.

2. Тенг массали шарларнинг бири тўқнашгунга қадар тинч турган бўлсин, яъни $m_1 = m_2$, $v_2 = 0$ (8.2, а-расм). У ҳолда юқоридаги икки формуладан кўринадики, $u_1 = 0$, $u_2 = v_1$ бўлади, яъни урилишдан кейин биринчи шар тўхтаб қолади (8.2, б-расм), иккинчи шар эса v_1

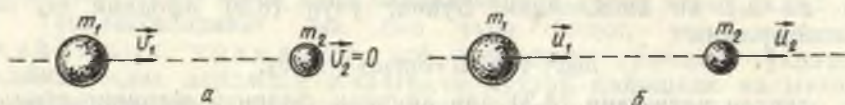


тезлик билан ўша йўналишда ҳаракатга келади (бильярд ўйинида бу ҳодиса якқол намоён бўлади).

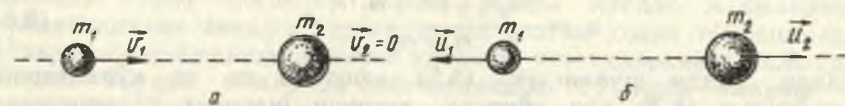
3. Агар $m_1 > m_2$ ва $v_2 = 0$ бўлса, яъни тўхтаб турган m_2 массали шарга массаси m_1 бўлган шар v_1 тезлик билан бориб урилса (8.3, а-расм), юқоридаги формулалар

$$u_1 = \frac{(m_1 - m_2)v_1}{m_1 + m_2} \quad \text{ва} \quad u_2 = \frac{2m_1v_1}{m_1 + m_2} \quad (8.8)$$

ёрунишни олади, урилишдан кейинги тезликлар эса шарлар массаларининг нисбатига боғлиқ бўлади. Урилиш натижасида биринчи шар ўзининг тўкнашишга қадар бўлган тезлигига нисбатан кичикроқ u_1 тезлик билан аввалги йўналишда ҳаракатини давом эттиради. Иккинчи шар биринчи шарнинг урилишгача бўлган тезлигига нисбатан каттарок тезлик билан биринчи шарнинг йўналишида ҳаракатга келади (8.3, б-расм).



8.3-расм



8.4-расм

4. Массаси кичикроқ бўлган шар тинч турган массаси каттарок шарга бориб урилиши (яъни $m_1 > m_2$ ва $v_2 = 0$; 8.4, а-расм). Тўкнашишдан кейин биринчи шар тескари йўналишда u_1 тезлик билан ($u_1 < v_1$) ҳаракатланади, иккинчи шар биринчи шарнинг тўкнашгунга қадар бўлган йўналишида u_2 тезлик билан ($u_2 < v_1$) ҳаракат қила бошлайди (8.4, б-расм).

5. Агар тинч турган шарнинг массаси (m_2) бориб урилаётган шарнинг массаси (m_1) га нисбатан жуда катта, яъни $m_2 \gg m_1$ бўлса, (8.8) ифодага кўра:

$$u_1 = -v_1, \quad u_2 = \frac{2m_1v_1}{m_2} \approx 0$$

бўлади. Бундай ҳол мутлак кайишқок шар каттик деворга (деворни массаси ва радиуси ғоят катта шар деб қараш мумкин) урилганда кузатилади, яъни биринчи шар урилишга қадар бўлган ўзининг тезлиги билан тескари томонга қайтади.

8.3-5. МУТЛАҚ НОҚАЙИШҚОҚ ТЎҚНАШУВ

Юкорида кўриб ўтилганидек, мутлақ ноқайишқоқ тўқнашувда тўқнашувчи жисмлар кинетик энергиясининг бир қисми ёки ҳаммаси ички энергияга (иссиқликка) айланади. Мазкур жараёнда бир жисмнинг ички энергияси иккинчи жисмнинг ички энергиясига айланиши ҳам мумкин. Кинетик энергиянинг қанча қисми ички энергияга айланиши тўқнашувчи жисмларнинг ўзига хос хусусиятларига боғлиқ. Мутлақ ноқайишқоқ тўқнашув натижасида тўқнашувчи иккала жисм бирлашиб, битта жисм каби ҳаракатланади. Массалари m_1 ва m_2 бўлган шарларнинг тўқнашгунга қадар тезликлари $\vec{v}_1$ ва $\vec{v}_2$ бўлса (8.5, а-расм), иккита жисмдан иборат бу тизим тўқнашувдан кейин $m_1 + m_2$ массали битта жисм каби $\vec{u}$ тезлик билан ҳаракат қилади (8.5, б-расм). Мазкур тизим учун импульснинг сақланиш қонуни, равшанки, қуйидагича ёзилади:



8.5-расм

$$m_1 \vec{v}_1 + m_2 \vec{v}_2 = (m_1 + m_2) \vec{u}.$$

Бу тенгликлардан тизимнинг тўқнашувдан кейинги тезлиги

$$\vec{u} = \frac{m_1 \vec{v}_1 + m_2 \vec{v}_2}{m_1 + m_2} \quad (8.9)$$

эканлиги келиб чиқади. Тўқнашувга қадар шарлар бир-бирига томон йўналишда ҳаракатда бўлсалар, тўқнашгандан кейин улар импульси катта бўлган шарнинг импульс вектори йўналишида битта (яъни яхлит) жисм каби ҳаракатни давом эттирадилар (8.5, б-расм). Тўқнашгунга қадар шарлар бир-бирига қараб йўналган ва уларнинг импульслари ўзаро тенг ($m_1 \vec{v}_1 = -m_2 \vec{v}_2$) бўлса, охириги тенгликка кўра $\vec{u} = 0$ бўлади. Бошқача айтганда, шарлар тўқнашувдан сўнг ҳаракатларини давом эттирмайдилар (8.5, в-расм). Бу ҳолда иккита шардан иборат тизимнинг кинетик энергияси тўлиғича ички энергияга (иссиқлик энергиясига) айланади. Бу натижа элементар зарраларнинг ўзаро таъсири туфайли янги сифатга эга бўлган зарралар ҳосил бўлишида муҳим аҳамият касб этади (8.5-§ га қ.).

Энди мутлақ ноқайишқоқ тўқнашув жараёнида шарларнинг тўлиқ энергияси қандай ўзгаришини аниқлайлик. Бундай тўқнашувда энергиянинг бир қисми ёки ҳаммаси тўқнашувчи шарлардан иборат тизимнинг ички энергиясига (иссиқлик энергиясига) айланиши туфайли механикавий энергиянинг сақланиш қонуни бажарилмаслиги ўз-ўзидан равшандир. Ҳақиқатан ҳам тўқнашувга қадар шарларнинг тўлиқ кинетик энергияси:

$$E_k = \frac{1}{2} m_1 v_1^2 + \frac{1}{2} m_2 v_2^2. \quad (8.10)$$

тўқнашувдан сўнг тизим яхлит жисм тарзида $\vec{u}_1$ тезлик билан ҳаракатланганлиги туфайли унинг кинетик энергияси

$$E'_k = \frac{1}{2} (m_1 + m_2) u^2$$

бўлади. (8.9) ифодани эътиборга олиб, бу формулани қуйидагича ёзамиз:

$$E'_k = \frac{(m_1 v_1 + m_2 v_2)^2}{2(m_1 + m_2)}. \quad (8.11)$$

Тўқнашув жараёнида энергиянинг қанча қисми ички энергияга айланганлигини аниқлаш учун (8.10) ифодадан (8.11) ни айирамиз:

$$\begin{aligned} E_k - E'_k &= \frac{1}{2} m_1 v_1^2 + \frac{1}{2} m_2 v_2^2 - \frac{(m_1 v_1 + m_2 v_2)^2}{2(m_1 + m_2)} = \\ &= \frac{1}{2} \frac{m_1 m_2}{(m_1 + m_2)} (v_1 - v_2)^2. \end{aligned}$$

Бу ифодадаги $\frac{m_1 m_2}{m_1 + m_2}$ нисбат шарларнинг келтирилган масса-и дейилади ва μ орқали белгиланади; $v_1 - v_2$ айирма эса шарларнинг тўқнашувга қадар бўлган нисбий тезликларини ифодалайди. Мазкур белгилашларга қўра охири тенгликни қуйидагича ёзамиз:

$$E_k - E'_k = \frac{1}{2} \mu (v_1 - v_2)^2. \quad (8.12)$$

Демак, иккита мутлак ноқайишқок шарнинг тўқнашуви жараёнида тизим кинетик энергиясининг камайиши келтирилган массанинг нисбий тезлик квадратига кўпайтмасининг ярмига тенг.

Пировардида шуни таъкидлаш лозимки, ноқайишқок тўқнашувда тизим кинетик энергиясининг ички энергияга айланиш жараёни ва аксинча, ички энергиянинг кинетик энергияга айланиш жараёни элементар зарралар, атом ва молекулаларнинг ўзаро тўқнашувида ҳамда ядро реакцияларида муҳим ўринни эгаллайди.

8.4-§. ИНЕРЦИЯ МАРКАЗИ БИЛАН БОҒЛАНГАН САНОҚ ТИЗИМИ

Фараз қилайлик, иккита жисм мутлак ноқайишқок тўқнашаётган бўлсин ва бу тўқнашувни марказий тўқнашув деб ҳисоблайлик. Тўқнашув жараёнини қўзғалмас деб ҳисобланган K санок тизимида кузатсак, тўқнашувдан кейин мазкур икки жисм бирлашиб, битта жисм каби ҳаракатда бўлади ва унинг тезлиги (8.9) формула орқали ифодаланади:

$$\vec{u} = \frac{m_1 \vec{v}_1 + m_2 \vec{v}_2}{m_1 + m_2}. \quad (a)$$

Қўзғалмас ҳисобланган K санок тизими (яъни Ер билан ёки унинг устида турган жисм билан боғланган санок тизими) кўпинча лаборатория санок тизими номи билан юритилади.

Инерция (масса) маркази билан боғланган санок тизими ҳақида 4.5-§ да мулоҳаза юритилган эди ва бошқа санок тизимларидан ажралиб туриши учун бу тизимни M -tizim деб атаган эдик. Мазкур санок тизими жисмларнинг тўқнашувини таҳлил қилишда анча қулайликларга эга. M -tizimнинг асосий қулайликларидан бири шундан иборатки, унда жисмлар импульсларининг вектор йиғиндиси уларнинг ўзаро таъсирлашишига қадар ҳам, таъсирлашгандан кейин ҳам нолга тенг:

$$\sum_i \vec{p}_i = \sum_i \vec{p}'_i = 0$$

ёки

$$\vec{p}_1 + \vec{p}_2 + \dots + \vec{p}_n = \vec{p}'_1 + \vec{p}'_2 + \dots + \vec{p}'_n = 0.$$

Бунда $\vec{p}_i$ — тўқнашувга қадар, $\vec{p}'_i$ — тўқнашувдан кейин i -жисмнинг импульси. Ўзаро таъсирлашувчи икки жисм мисолида мазкур тенглик

$$m_1 \vec{u}_1 + m_2 \vec{u}_2 = m_1 \vec{u}'_1 + m_2 \vec{u}'_2 = 0$$

тарзда ёзилади; бу ерда $\vec{u}_1$, $\vec{u}_2$ — икки жисмнинг тўқнашишдан олдинги, $\vec{u}'_1$, $\vec{u}'_2$ — тўқнашишдан кейинги тезликлари. Мутлақ ноқайишқоқ тўқнашувдан кейин икки зарра худди битта (яхлит) зарра каби $\vec{u}$ тезлик билан ҳаракатланганлиги туфайли охириги тенглик қуйидагича ёзилади:

$$m_1 \vec{u}'_1 + m_2 \vec{u}'_2 = (m_1 + m_2) \vec{u} = 0.$$

Бундан $\vec{u} = 0$ эканлиги ўз-ўзидан равшандир: бирлашган икки жисмнинг инерция (масса) маркази M -tizimда тинч ҳолатда бўлади, ваҳоланки, лаборатория санок тизимида мутлақ ноқайишқоқ тўқнашувдан кейин инерция марказининг тезлиги нолга тенг эмас, унинг тезлиги (a) ифода билан аниқланади.

8.5-§. БУСАҒАВИЯ ЭНЕРГИЯ.

ЎРПАРАВИЯ ТЎҚНАШУВЧИ ЗАРРАЛАР ТЕЗЛАТКИЧЛАРИ

Юкорида (8.1-§) шар шаклидаги жисмларнинг тўқнашувини таҳлил қилишда олинган натижалар ҳар қандай жисм учун, шу жумладан зарралар учун ҳам ўринлидир. Шу боисдан олинган ўша натижаларга асосланиб қуйида зарраларнинг ноқайишқоқ тўқнашувини ҳақида мулоҳаза юритамиз. Маълумки ((8.12) ифодага к.), ноқайишқоқ тўқнашувда тўқнашувчи зарралардан иборат тизим кинетик энергиясининг бир қисми (муайян шароитда ҳаммаси) уларнинг икки энергиясига (тинч ҳолатдаги энергиясига) айланади ва аксинча, тўқнашиш жараёнида уларнинг икки энергияси зарраларнинг кинетик энергиясига айланиши ҳам мумкин. Бошқача айтганда, тўқнашиш жараёнида тўқнашувчи зарраларнинг кинетик энергияси ошиши ёки камайиши мумкин. Ноқайишқоқ тўқнашув жараёнида тўқнашувчи зарралар кинетик энергияларининг ўзгариши одатда Q ҳарфи билан белгиланади. Тўқнашиш натижасида тўқнашувчи зарраларнинг умумий кинетик энергияси ошса (яъни

бўлса) бундай нокайишқок тўқнашув экзотермик тўқнашувлади. Равшанки, экзотермик тўқнашувда зарранинг ички энергияси хисобига унинг кинетик энергияси ошади. Мазкур жараённинг ҳар қандай қийматларида ҳам амалга ошиши мумкин. Нинг парчаланиши экзотермик жараёнга мисол бўла олади, яъни аланиш натижасида ҳосил бўлган зарраларнинг кинетик энергиялари нолга тенг ($Q=0$) бўлиши ҳам мумкин.

Тўқнашув натижасида зарраларнинг умумий кинетик энергиялари ўйса (яъни $Q<0$ бўлса) бундай нокайишқок тўқнашув эндотермик тўқнашув дейилади. Демак, эндотермик тўқнашувда зарраларнинг кинетик энергиялари хисобига уларнинг ички энергияси ошади. Нокайишқок тўқнашув жараёнида ички энергиянинг қисми зарралар хусусиятларининг ўзгаришига олиб келади: бир қисми зарра иккинчи турдаги заррага (янги заррага) айланиши билан, Нокайишқок тўқнашувда зарраларнинг бир турдан иккинчи турга айланиши учун унинг ички энергияси муайян миқдорга ошиши керак. Мазкур энергиянинг миқдори зарранинг ўз хусусиятларига қараб бўлиб, у $|Q|$ дан кам бўлмаслиги керак. Бу энергия миқдори *авий энергия* деб аталади. Зарралар бир турдан иккинчи турга ўтганда бўлса, мазкур жараёнда қандайдир реакция содир бўлганлиги демасдир. Шу боисдан бўсағавий энергия кўпинча *реакция энергияси* (реакция содир бўлиши учун зарур бўлган энергия) деб аталади.

Бундай шартлар бажарилганда мазкур жараён амалга ошишини қўлайлик. Бунинг учун зарралар тўқнашувини *М*-тизимда муҳофаза қилиш мақсадга мувофиқдир, чунки бу тизимда зарраларнинг ашгунга қадар бўлган тўлиқ кинетик энергияси бўсағавий энергиядан кам бўлмаслиги лозим, яъни $E_{\text{к}} \geq |Q|$ шарт бажарилиши керак. $E_{\text{к}} = |Q|$ бўлганда, тизим кинетик энергиясининг ҳаммаси зарраларнинг ички энергиясини оширишга сарф бўлади. Бу шарт қўйилганда, *М*-тизимда тўқнашиш натижасида зарралар тўхтаб қолди. Бошқача айтганда, зарралар кинетик энергияларининг қисми реакцияни амалга оширишга сарф бўлиши керак. Бунинг учун зарралар импульсларининг вектор йиғиндиси нокайишқок тўқнашувдан олдин ва ундан кейин нолга тенг бўлиши талаб қилинади. Бу шарт эса факат инерция маркази билан боғлиқ санок қисми (*М*-тизим) дагина амалга ошади. Лаборатория санок қисмида эса тўқнашувчи зарралар кинетик энергияларининг қисми уларнинг ички энергиясига айлантириш мумкин эмас. Бунинг учун нокайишқок тўқнашувдан кейин инерция (масса) маркази ҳаракати билан боғлиқ бўлган кинетик энергия реакцияни амалга оширишда иштирок этмайди. Бошқача айтганда, лаборатория санок қисмида тизимида (импульснинг сақланиш қонунига кўра) тўқнашгунгача зарралар зарралар импульсларининг вектор йиғиндиси улар ашгундан кейин ҳам ўзгармай қолиши керак.

Зарраларнинг нокайишқок тўқнашувда реакцияни амалга ошириш учун, одатда, тезлатилган зарралар тинч турган заррага (шонга) йўналтирилади. Бу ҳолда тезлатилган зарраларнинг

энергияси тинч турган зарраларникига нисбатан, яъни лаборатория санок тизимида нисбатан аникланади. Ноқайишқоқ тўқнашув натижасида зарралар кинетик энергияларининг ички энергияга айланиш жараёнини яхшироқ тасаввур қилиш учун икки протоннинг ўзаро тўқнашувини олиб қарайлик ва лаборатория санок тизимида тинч турган протонга (нишонга) тезлатилган протон бориб урилганда энергиянинг қанча қисми уларнинг ички энергиясига айланишини (реакцияни амалга оширишга сарф бўлишини) аниқлайлик. Бунда икки ҳолни — кичик тезликлар ($v \ll c$) билан боғлиқ энергия соҳасини ва катта тезликлар билан боғлиқ энергия соҳасини алоҳида-алоҳида қараб чиқайлик:

А. Кичик тезликларда тўқнашувчи зарраларнинг кинетик энергиялари протоннинг тинч ҳолатдаги ички энергияси ($m_p c^2$) га нисбатан жуда кичик эканлиги ўз-ўзидан аён. Шу боисдан жараёни мутакаббил (классик) физика нуктаи назаридан қараб чиқиш мумкин. Лаборатория санок тизимида v тезликкача тезлатилган протон тинч турган протонга бориб урилганда тўқнашувчи зарралардан иборат тизимнинг тўлиқ кинетик энергияси:

$$E_{\text{кл}} = \frac{1}{2} m_p v^2 \quad (8.13)$$

($E_{\text{кл}}$ — лаборатория санок тизимидаги кинетик энергия). Ноқайишқоқ тўқнашувдан кейин инерция марказининг тезлиги нолдан фарқли бўлганлиги туфайли (8.13) кўринишда ифодааланган энергиянинг ҳаммаси зарраларнинг ички энергиясига айланмайди — бу энергиянинг бир қисми инерция марказининг ҳаракат энергияси бўлиб қолади. Мазкур энергиянинг қанча қисми реакцияни амалга оширишда иштирок этмаслигини (ички энергияга айланмаслигини) аниқлаш мақсадида ноқайишқоқ тўқнашув жараёнини M -тизимда олиб қарайлик. Юқорида таъкидлаб ўтганимиздек, бу санок тизимида зарралар кинетик энергияларининг ҳаммаси уларнинг ички энергиясини оширишга сарф бўлиши мумкин. Мазкур тизимда тинч турган протоннинг инерция марказига нисбатан тезлиги — $\frac{1}{2} v$ га

тенг; унга бориб урилувчи протоннинг тезлиги эса $\frac{1}{2} v$ га тенг;

M -тизимда умумий кинетик энергия тўқнашувчи протонлар кинетик энергияларининг йиғиндисидан иборат:

$$E_{\text{км}} = \frac{1}{2} m_p \left(\frac{1}{2} v\right)^2 + \frac{1}{2} m_p \left(\frac{1}{2} v\right)^2 = \frac{1}{4} m_p v^2 \quad (8.14)$$

($E_{\text{км}}$ — зарраларнинг M -тизимдаги кинетик энергиялари). (8.13) ва (8.14) тенгликлардан кўринадик, зарраларнинг лаборатория санок тизимидаги кинетик энергиялари M -тизимдаги кинетик энергияга нисбатан икки марта кўп, яъни лаборатория санок тизимида нисбатан тезлатилган протон кинетик энергиясининг фақат ярми тўқнашувчи протонларнинг ички энергиясини оширишга сарф бўлиши мумкин; энергиянинг қолган қисми инерция марказининг ҳаракатига сарф бўлади.

Энди тинч турган протонга катта тезликка эга бўлган протон урилганда кинетик энергиянинг канча қисми тўқнашувчи ларнинг ички энергиясига айланишини қараб чиқайлик. Тан, тезлатилган протоннинг кинетик энергияси унинг тинч даги ички энергияси ($m_p c^2$) дан катта бўлсин. У ҳолда юкорида рилган ((7.58) ифодага к.) релятив зарраларнинг тўлиқ яси (E) ва импульси (p)ни ўзаро боғловчи муносабат

$$E^2 - p^2 c^2 = m^2 c^4 = \text{inv}$$

ойдаланамиз. Бу тенглик бир инерциал санок тизимидан чисига ўтганда ўзгармайди, яъни мазкур тенглик лаборатория тизими (қисқача L) дан M -тизимга (қисқача M) ўтганда бир ўринишга эга, яъни инвариантдир. Шундай қилиб, юкоридаги ик нишон томонга йўналтирилган протон учун куйидаги ишга эга бўлади:

$$(E_1^2 - p_1^2 c^2)_L = (E_1^2 - p_1^2 c^2)_M. \quad (8.15)$$

лаборатория тизимида тинч турган протоннинг тўлиқ энергиясини E_2 , ьсини p_2 орқали белгилаб, иккита протондан иборат тизим учун ифодани

$$E_1 + E_2)^2 - (\bar{p}_1 + \bar{p}_2)^2 c^2]_L = [(E_1 + E_2)^2 - (\bar{p}_1 + \bar{p}_2)^2 c^2]_M \quad (8.16)$$

а ёзамиз. Таърифга кўра M -тизимда $\bar{p}_1 + \bar{p}_2 = 0$. Лаборатория тизимида иккинчи протон қўзғалмас бўлганлиги сабабли унинг яси фақат тинч ҳолатдаги (яъни кичик) энергиядан иборат , импульси эса нолга тенг:

$$E_2 = m_p c^2; \quad \bar{p}_2 = 0. \quad (8.17)$$

формулада $E_1 + E_2 = E_{\text{тн}}$ — M -тизимда иккала протоннинг энергияси. Бинобарин, (8.17) ни назарда тутиб, (8.16)ни ағича ёзамиз:

$$[(E_1 + m_p c^2)^2 - p_1^2 c^2]_L = E_{\text{тн}}^2$$

$$[(E_1^2 - p_1^2 c^2) + 2E_1 m_p c^2 + m_p^2 c^4]_L = E_{\text{тн}}^2.$$

а кичик қавс ичидаги ифода $m_p^2 c^4$ га тенг эканлигини эътиборга охирги формулани

$$2m_p c^2 (E_1 + m_p c^2)_L = E_{\text{тн}}^2$$

ишда ёзиш мумкин; бунда $E_1 + m_p c^2 = E_{\text{тл}}$ — лаборатория санок ида иккала протоннинг тўлиқ энергиясини ифодалаганлиги ли

$$2E_{\text{тл}} m_p c^2 = E_{\text{тн}}^2$$

а бўламиз; бу ифодадан лаборатория тизимида иккала ининг тўлиқ энергияси учун

$$E_{\text{тл}} = \frac{E_{\text{тн}}^2}{2m_p c^2} \quad (8.18)$$

га эга бўламиз. (8.18) нисбатни аниқлаш учун протоннинг тинч ҳолатдаги энергияси $m_p c^2$ ни ҳисоблайлик. Маълумки, $m_p = 1,67 \times 10^{-27}$ кг, $c = 3 \cdot 10^8$ м/с. Тезлатилган ва тинч ҳолатдаги зарраларнинг энергиялари одатда электронвольт (эВ) ларда ифодаланади. 1 эВ — заряди электрон зарядига тенг бўлган заррани потенциаллар фарқи $u_1 - u_2 = 1$ вольт (В) бўлган майдонда тезлатилганда, у эришган энергияга тенг. Электрон заряди $e = 1,6 \cdot 10^{-19}$ кулонга тенг бўлганлиги учун $1 \text{ эВ} = e(u_1 - u_2) = 1,6 \cdot 10^{-19}$ Кл · В $= 1,6 \cdot 10^{-19}$ Ж бўлади. У ҳолда $m_p c^2 = 1,67 \cdot 10^{-27} \cdot (3 \cdot 10^8)^2 = 1,50 \cdot 10^{-10}$ Ж $\approx 0,938 \cdot 10^9 \text{ эВ} \approx 10^9 \text{ эВ}$.

Айтайлик, реакция амалга ошиши учун М-санок тизимида тезлатилган протоннинг тўлиқ энергияси 10^{10} эВ га тенг бўлиши талаб қилинсин. Лаборатория санок тизимида протон қандай энергиягача тезлатилиши кераклигини аниқлайлик. (8.18) формулага $m_p c^2 = 10^9 \text{ эВ}$ ва $E_{\text{тл}} = (10^{10})^2 = 10^{20} \text{ эВ}$ қийматларни қўйсак,

$$E_{\text{тл}} \approx \frac{10^{20}}{2 \cdot 10^9} = 5 \cdot 10^{10} \text{ эВ}$$

бўлади. Демак, инерция (масса) маркази билан боғланган санок тизимида протонлар 10^{10} эВ га тенг энергияга эришишлари учун лаборатория санок тизимида уларни 5 марта катта энергиягача тезлатиш лозим бўлади, яъни тезлаткичнинг фойдали иш коэффициентини 0,2 га тенг бўлади.

Максадга кўра лаборатория санок тизимида имкон қадар кам энергия сарфлаб зарраларнинг энергиясини шу қадар ошириш керакки, натижада янги зарралар ҳосил бўлсин. Бунга ҳар иккала тўқнашувчи заррани ҳаракатга келтириш билан эришиш мумкин. Бу усул рўпаравий тўқнашувчи зарралар дастаси (нури) ҳосил қилинадиган тезлаткичларда амалга оширилади. Ҳозирги замон тезлаткичларида зарралар дастаси (зарралардан иборат нур)нинг ҳар бири иккинчиси томон йўналтирилади. Мазкур усул қўлланганда, бир хил импульсга эга бўлган зарраларнинг ҳар бири иккинчиси томон йўналтирилиб, улар иккита тезлаткичнинг ўртасидаги фазода тўқнашадилар. Бу ҳолда тўқнашувчи зарраларнинг инерция маркази лаборатория санок тизимида нисбатан ҳаракатсиз бўлади. Бошқача айтганда, лаборатория санок тизими зарралар инерция маркази билан боғланган санок тизими бўлиб қолади. Мазкур усул билан зарралар тўқнашуви амалга оширилганда тўқнашувдан сўнг зарралар инерция марказининг ҳаракатига энергия сарф бўлмайди.

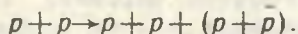
Ҳозирги замон тезлаткичлари элементар зарраларни 10^{12} эВ гача тезлатиш имкониятига эга. Катта тезликларгача тезлатилган зарралар нишонга бориб урилганда табиий шароитларда учрамайдиган янги зарралар ҳосил бўлади. Янги зарраларни ҳосил қилишда, юкорида айтилганидек, рўпаравий тўқнашувчи зарралар дастаси ҳосил қилинадиган қурилмалар анчагина устунликларга эга. Рўпаравий тўқнашувчи зарралар дастаси усули аслида қуйидагича амалга оширилади: учрашувчи зарралар дастаси (нури) нинг бири тезлаткичда катта тезликларгача тезлатилгандан кейин кучли магнит майдонга киритилади. Мазкур майдонда зарраларга магнит куч

Лоренц кучи) таъсир этади. Бу куч, маълумки, зарраларнинг факат аракат йўналишинигина ўзгартириб, тезлигини (энергиясини) ўзгартирмайди. Натижада зарралар дастаси айланма шаклдаги раектория бўйлаб ҳаракатланади. Зарралар ҳаракатини мазкур раектория бўйлаб узок вақт сақлаб туриш мумкин. Магнит майдонда ҳаракатланаётган зарраларнинг тезликларига тенг тезлик-ача тезлатилган яна бир зарралар дастаси магнит майдондаги зарралар билан карама-қарши йўналишда тўқнаштирилади. Рўпара-ий тўқнашувчи зарралар дастаси «бегона» атом ва молекулалар билан тўқнашмаслиги учун қурилмада юкори вакуум ҳосил қилинади.

8.6-§. АНТИПРОТОН ҲОСИЛ БЎЛИШИНING БЎСАҒАВИЙ ЭНЕРГИЯСИ

Маълумки, протон — водород атомининг ядросини ташкил этувчи қусбат зарядли (заряди $+e = 1,6 \cdot 10^{-19}$ Кл, массаси $m_p = 1,67 \times 10^{-27}$ кг) элементар заррадир. Антипротон эса протондан факат арядининг ишораси ($-e$) билан фарқ қилади. Ҳозирги вақтда маълум бўлган ҳар бир элементар зарранинг антизарраси аниқ-анган. Масалан, электрон-позитрон, нейтрон-антинейтрон, нейтри-о-антинейтрино ва бошқ. Антизарра одатда унга мос келувчи аррани ифодалайдиган ҳарф билан белгиланиб, ўша ҳарфнинг стига чизикча қўйилади (масалан p — протонни, $\bar{p}$ — антипротонни ифодалайди).

Биринчи марта $6,3 \cdot 10^9$ эВ гача тезлатилган протонлар мис нишонга бориб урилганда жуфт зарралар — протон ва антипротон ҳосил бўлиши кузатилган. Антипротоннинг ҳосил бўлиш реакцияси қуйидагича ёзилади:



Бу формуладан кўринишича, бир-бири билан тўқнашувчи икки протон билан бир қаторда реакция натижасида нишондан яна протон-антипротон жуфти ажралиб чиқади. Ҳосил бўлган протон-антипротон жуфтидаги зарядларнинг алгебраик йиғиндиси нолга тенг а бинобарин, бу ерда зарядларнинг сақланиш қонуни ҳам ажарилади. Антипротон ва протондан ташқари бир вақтнинг ўзида на иккита протон ҳосил бўлиши — зарядлар сақланиш қонунининг амоеън бўлишидир.

Мазкур реакцияни амалга ошириш учун зарур бўлган бўсағавий нергияни аниқлайлик. Ҳосил бўлган протон ва антипротоннинг массалари ўзаро тенг бўлганлиги туфайли уларнинг тинч ҳолатдаги нергиялари $2m_p c^2$ га тенг. Бинобарин, реакция амалга ошиши учун нерция (масса) маркази санок тизими (M -тизим) да ўзаро ўқнашувчи протонларнинг кинетик энергиялари $2m_p c^2$ дан кам ўлмаслиги лозим. Бундан ташқари, бу энергияга яна тўқнашувчи протонларнинг ҳар бирининг тинч ҳолатдаги энергиялари $m_p c^2$ ҳам ўшилади. Шундай қилиб, M -тизимда тўлиқ энергия

$$E_{\text{тн}} = 4m_p c^2 \quad (8.19)$$

дан кам бўлмаслиги зарур.

Энди, M -санок тизимида (8.19) формула орқали акс эттирилган энергияни лаборатория санок тизимида ифодалайлик. (8.1) га асосан

$$E_{\text{тл}} = \frac{E_{\text{тм}}^2}{2m_p c^2} = \frac{(4m_p c^2)^2}{2m_p c^2} \quad (8.20)$$

бўлади; бунда $2m_p c^2$ — тўқнашувчи икки протоннинг тинч ҳолатдаги энергиясини ва $4m_p c^2$ — уларнинг кинетик энергиясини ташкил этади. Демак, протон-антипротон жуфтининг ҳосил бўлиш бўсағавий энергияси (маълумки, протон учун $m_p c^2 = 0,94 \cdot 10^9$ эВ)

$$6m_p c^2 \approx 6 \cdot 0,94 \cdot 10^9 \text{ эВ} = 5,64 \cdot 10^9 \text{ эВ} = 5,64 \text{ ГэВ}$$

бўлиши керак. Ҳисоблашдан олинган бу натижа тезлатилган протон тинч турган якка протон билан тўқнашган ҳол учун тўғридир. Агар тезлаткичда тезлатилган протон тинч турган якка протон билан тўқнашмасдан яхлит мисдан иборат нишонга бориб урилаётганини (яъни протон-нишон ядро билан боғланганлигини) эътиборга олсак, протон-антипротон жуфти ҳосил бўлиш бўсағавий энергияси камаяди. Ҳақиқатан, тажрибада кузатилишича, протон-антипротон жуфтининг ҳосил бўлиш бўсағавий энергияси $4,4 \cdot 10^9$ эВ ни ташкил этган. Бу энергия эса тезлатилган протон эркин ҳолдаги протон-нишон билан тўқнашгандагига қараганда $1,2 \cdot 10^9$ эВ қадар камдир.

IX БОБ

ҚАТТИҚ ЖИСМЛАР МЕХАНИКАСИ

9.1-§. ҚАТТИҚ ЖИСМНИНГ ҲАРАКАТ ВА МУВОЗАНАТ ТЕНГЛАМАСИ

Қаттиқ жисм ҳаракатини ўрганишда шу пайтгача биз унинг катталиги ва шаклини эътиборга олмай, уни моддий нукта деб қараган эдик. Қуйида биз жисмнинг катталиги ва шакли муҳим аҳамиятга эга бўлган ҳаракатларни ҳам қараб чиқамиз. Шу мақсадда қаралаётган қаттиқ жисмни биз мутлак қаттиқ жисм деб ҳисоблаб, уни фикран жуда кичик (элементар) бўлакчаларга бўлиб чиқишимиз ва уни моддий нукталар тизимидан иборат деб қарашимиз мумкин. Шу босидан моддий нукталар тизими ҳаракати учун ўринли бўлган қонуниятларни қаттиқ жисмнинг ҳаракати учун қўллашимиз.

Қаттиқ жисм ҳаракатининг энг оддийси — илгариланма ҳаракат бўлиб, бунда унинг барча нукталари бир хил тезлик ва бир хил тезланиш билан ҳаракатланади. Қаттиқ жисм ҳаракатининг бошқа тури — унинг бирор нукта ёки ўқ атрофидаги айланма ҳаракатидир. Шуни алоҳида таъкидлаш лозимки, айланма ҳаракатда жисмнинг ҳар хил нукталари ўққа тик бўлган текисликларда ётувчи айланалар бўйлаб ҳаракатда бўлади.

Маълумки (1.10-§ га қ.), мутлак қаттиқ жисмнинг эркинлик даражалари сони 6 га тенг, яъни унинг ҳаракати 6 та мустақил тенглама орқали аниқланади. Мазкур тенгламаларнинг 3 таси қаттиқ жисм инерция (масса) марказининг ҳаракат тенгламасидир:

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} = \sum_i F_x; \quad m \frac{d^2 y}{dt^2} = \sum_i F_y; \quad m \frac{d^2 z}{dt^2} = \sum_i F_z; \quad (9.1)$$

ки

$$m \frac{dv_x}{dt} = \sum_i F_x; \quad m \frac{dv_y}{dt} = \sum_i F_y; \quad m \frac{dv_z}{dt} = \sum_i F_z \quad (9.1, a)$$

бунда x, y, z — жисм инерция марказининг координаталари; v_x, v_y, v_z — масса маркази тезлигининг координата ўқларидаги проекциялари; $\sum_i F_x, \sum_i F_y, \sum_i F_z$ — жисмга таъсир этувчи ташки кучларнинг ос равишда X, Y, Z ўқлардаги проекцияларининг йиғиндиси). Олинган учта тенглама — X, Y, Z ўқларга нисбатан олинган моментлар тенгламасидир ((5.17) га к.):

$$\frac{dL_x}{dt} = \sum_i M_x; \quad \frac{dL_y}{dt} = \sum_i M_y; \quad \frac{dL_z}{dt} = \sum_i M_z, \quad (9.2)$$

унда L_x, L_y, L_z — моддий нукталар тизимидан иборат каттик жисм импульс моментининг X, Y, Z ўқлардаги проекциялари; $\sum_i M_x, \sum_i M_y, \sum_i M_z$ —

M_x, M_y, M_z — айланиш ўқиға нисбатан ташки кучлар моментларининг гебраик йиғиндиси.

Механикада *жисм мувозанати* деб унинг шундай ҳолати шуниладики, жисм қаралаётган инерциал санок тизимига нисбатан нч ҳолатда бўлади. Жисм мувозанатда бўлиши учун уни гариланма ва айланма ҳаракатга келтирувчи сабаб бўлмаслиги зим. Бунинг учун жисмни илгариланма ҳаракатга келтирувчи чларнинг X, Y, Z ўқлардаги проекциялари ва айланиш ўқиға нисбатан куч моментларининг мазкур координата ўқлардаги проекцияларининг алгебраик йиғиндиси нолға тенг бўлиши шарт:

$$\sum_i F_x = \sum_i F_y = \sum_i F_z = 0; \quad (9.3)$$

$$\sum_i M_x = \sum_i M_y = \sum_i M_z = 0. \quad (9.4)$$

3) ва (9.4) шартлар X, Y, Z ўқлар учун бажарилса, у ҳолда тиёрий олинган бошқа ўқлар учун ҳам бажарилади.

Агар каттик жисмга таъсир этаётган кучларни уларнинг таъсир зиги бўйлаб кўчирсак айланиш ўқиға нисбатан кучларнинг елкаси гармайди; бинобарин, мазкур кучларнинг ўққа нисбатан моментла- хам ўзгармайди, яъни мазкур ўзгаришлар жисмнинг ҳаракатига и тинч ҳолатига таъсир этмайди. Шунингдек, жисмга таъсир аётган барча кучлар уларнинг тенг таъсир этувчиси билан, барча чларнинг бирор ўққа нисбатан моментларининг вектор йиғиндиси а тенг таъсир этувчи кучнинг шу ўққа нисбатан моменти билан маширилиши мумкин. Жисмга таъсир этувчи барча ташки чларнинг тенг таъсир этувчисини $\vec{F}$ билан ва унинг қаралаётган

ўққа нисбатан моментини $\bar{M}$ билан белгиласак, жисмнинг мувозанат шарти куйидаги кўринишни олади:

$$m \frac{d\vec{v}}{dt} = \vec{F} = 0; \quad (9.5)$$

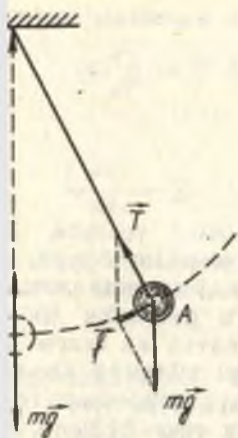
$$\frac{d\vec{L}}{dt} = \vec{M} = 0, \quad (9.6)$$

бунда $\vec{v}$ — жисм масса (инерция) марказининг тезлиги. Жисм мувозанатда бўлиши учун бу шартлар зарур шартлар бўлиб, лекин етарли эмас. Гап шундаки, бу шартлар бажарилганда жисмнинг масса маркази қаралаётган санок тизимига нисбатан ўзгармас ($v = \text{const}$) тезлик билан илгариланма ҳаракатда ва жисм бирор ўққа нисбатан ўзгармас бурчак тезлик билан айланма ҳаракатда бўлиши мумкин. Шу боис жисмнинг барча нукталарининг тезлиги қаралаётган санок тизимига нисбатан нолга тенг бўлиши лозим (етарли шарт).

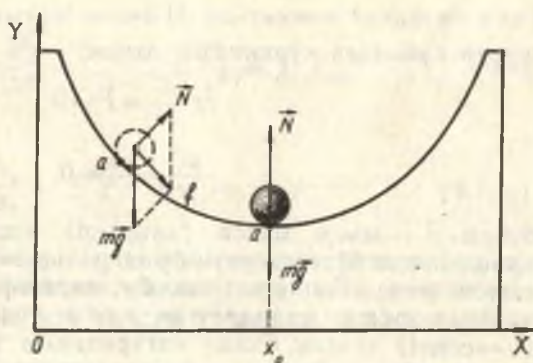
Шуни алоҳида таъкидлаш лозимки, мувозанатда бўлган жисм шу вазиятда исталганча узоқ вақт тура олмаслиги ҳам мумкин. Амалда мувозанатда турган ҳар қандай жисмга кичик ташки туртки таъсир этиши мумкин ва бу туртки уни мувозанат ҳолатдан чиқара олади. Бу ҳолда (9.3) ва (9.4) шартлар (умумий ҳолда (9.5) ва (9.6) шартлар) бажарилмайди. Натижада бу кичик таъсир туфайли ўз мувозанат вазиятидан чиққан жисм, вужудга келган шароитга кўра, яна мувозанат ҳолатига қайтиши ёки қайтмаслиги мумкин. Жисмнинг ўз мувозанат ҳолатига қайтиши ёки қайтмаслиги — у мувозанат ҳолатидан чиққандан кейин унга таъсир қилаётган кучлар ёки куч моментлари қайси йўналишда таъсир этишига боғлиқ. Мазкур кучлар ва куч моментларининг таъсир йўналишига қараб жисмнинг ҳолати турғун мувозанат ва турғунмас мувозанатга ажратилади. Жисм мувозанат ҳолатидан бир оз чиқарилганда вужудга келган куч ёки куч momenti уни мувозанат ҳолатига қайтарса, жисмнинг бу мувозанати *турғун мувозанат* дейилади. Жисм мувозанат ҳолатидан бир оз чиқарилганда вужудга келган куч ёки куч momenti уни бу ҳолатдан янада узоқлаштира бундай мувозанат *турғунмас мувозанат* дейилади.

Масалан, ипга солинган A шарчанинг мувозанат ҳолатида (9.1-расм) унинг оғирлик кучи $m\vec{g}$ ва ипнинг таранглик кучи $\vec{T}$ нинг X ўқидаги проекцияларининг (X ўқ ип бўйлаб юқорига йўналган) алгебраик йиғиндиси нолга тенг: $T_x - mg_x = 0$ ёки вектор кўринишда $\vec{T} + m\vec{g} = 0$. Энди шарчани мувозанат ҳолатидан биров четга чиқариб қўйиб юборсак, $m\vec{g}$ ва $\vec{T}$ кучларнинг тенг таъсир этувчиси нолга тенг бўлмай қолади: $m\vec{g}$ ва $\vec{T}$ ларнинг тенг таъсир этувчиси — $\vec{f}$ куч жисмни мувозанат ҳолатига қайтаради.

Яна бир мисол: радиуси r бўлган шарча силлик эгри сиртли чуқурликда мувозанат ҳолатда турган бўлсин (9.2-расм). Чуқурликнинг пастки нуктасида (координатаси x_0 бўлган нуктада) шарнинг оғирлик кучи ($m\vec{g}$) ва тагликнинг акс таъсир кучи



9.1-расм



9.2-расм

бир n = бирини мувозанатлайди — шарча мувозанат ҳолатда бўлади ($-mg_y = 0$). Энди шарча мувозанат вазиятидан бир оз четгарилиб, кейин ўз ҳолига қўйилса, шарчага унинг мувозанат яти томон йўналган куч таъсир қилади. Бу куч шарчани занат вазиятига қайтаради. Бу ерда шу нарсани таъкидлаш ки, шарча мувозанат вазиятидан чиқарилгандан кейин, уни занат вазиятига қайтарувчи $\vec{f}$ куч билан бир қаторда шу куч н боғлиқ бўлган куч моменти ҳам вужудга келади; натижада та мувозанат вазиятига қайтиш жараёнида илгариланма ҳаракат ши билан бирга марказидан ўтган ўк (9.2-расмда бу ўк расм лигига тик йўналган) атрофида айланма ҳаракат ҳам қилади алайди). Шу боис, радиуси r бўлган шарчани айланма ҳаракатга ғрувчи кучнинг моменти нимага тенг деган саволнинг туғилиши й. Айланма ҳаракат жараёнида вақтнинг ҳар бир пайтида ни у тегиб турган a нуктадан ўтувчи оний ўк (расм лигига тик йўналган ўк) атрофида айланыпти деб қараш ин. Жисмнинг симметрия ўкидан фаркли равишда оний ўк жисм ча) сирти бўйлаб силжиб боради. 9.2-расмдан кўриниб ьдики, елкаси r бўлган $\vec{f}$ кучнинг a нуктадан ўтувчи оний исбатан моменти $\vec{M}_z = [\vec{r}, \vec{f}]$ га тенг (қўзғалувчан z ўк расм лигига тик равишда биздан нариги томонга йўналган). Шарча занат вазиятда бўлганда $\vec{f} = 0$ ва $\vec{M}_z = 0$. Демак, мазкур муво- г турғун мувозанатдир ва шу вазиятда жисм исталганча узок тура олади. Турғун мувозанатда жисмнинг потенциал энергияси ичик (минимум) бўлади. Юқоридаги мисолимизда потенциал иянинг энг кичик бўлиш шарти

$$\frac{\partial E_n}{\partial y} = 0 \quad (9.7)$$

ифодаланади. Бундан ва (6.29) дан $\sum F_y = 0$; $\sum M_z = 0$

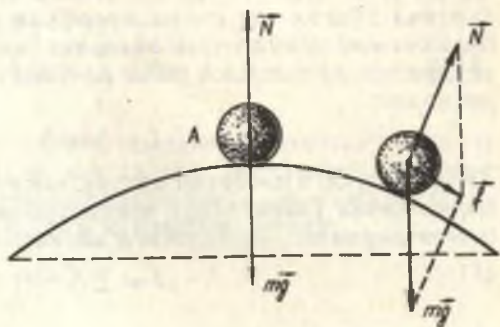
ийки, $\sum F_x = \sum F_z = 0$; $\sum M_x = \sum M_y = 0$) эканлиги келиб чи-

кади, яъни (9.3) ва (9.4) шартлар, шунингдек (9.5) ва (9.6) шартлар бажарилади.

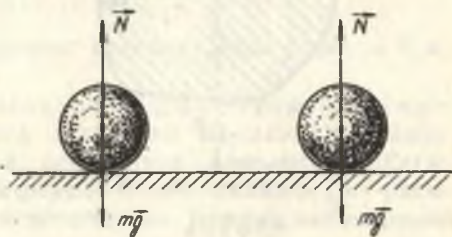
Жисмнинг турғун бўлмаган мувозанати 9.3-расмда тасвирланган. А шарча силлик дўнгликда турган бўлса, бу вазиятда оғирлик кучи (mg) билан шарча турган силлик сиртининг акс таъсир кучи (N) ўзаро тенг ва қарама-қарши томонга йўналган,

яъни бу жисмнинг вазиятида ҳам юқорида келтирилган мувозанатлик шартлари бажарилади. Лекин мазкур вазият турғунмас вазиятдир, чунки жуда кичик ташқи таъсир остида ҳам жисм ўзининг мувозанат вазиятидан чиқади ва бунинг натижасида вужудга келган $\vec{f}(mg + N = \vec{f})$ куч жисмни мувозанат вазиятига қайтармайди, аксинча, у жисмни мувозанат вазиятидан узоклаштиради. Равшанки, турғунмас мувозанатда жисмнинг потенциал энергияси энг катта қийматга эга бўлади.

Агар жисм уфқ текислигида мувозанат ҳолатда турган бўлса (9.4-расм), уни уфқ текислиги бўйлаб бу вазиятдан чиқарилган ҳолда ҳам оғирлик кучи (mg) билан жисм турган тагликнинг акс таъсир кучи (N) бир-бирини мувозанатлайди ва жисмни аввалги ҳолатга келтирувчи куч вужудга келмас ҳам жисм ўзининг тинч ҳолатини сақлайверади. Мувозанатнинг бу тури фарқсиз мувозанат дейилади. Бундай мувозанатда жисмнинг потенциал энергияси уфқ текислигига нисбатан энг кичик (нолга тенг) бўлиб, у бир вазиятдан иккинчи вазиятга ўтганда ўзгармайди.



9.3-расм



9.4-расм

9.2- §. ЖИСМНИНГ АЙЛАНИШ УҚИГА НИСБАТАН ИНЕРЦИЯ МОМЕНТИ

Юқорида биз бурчак тезлик, бурчак тезланиш (1.7-§) ва куч моменти (5.1-§) деган катталиклар билан танишдик. Қаттиқ жисмнинг айланма ҳаракатини ўрганишда юқоридаги катталиклар билан бир қаторда инерция моменти деган катталиқдан ҳам фойдаланилади. Бу катталиқ ҳақида муайян тасаввур ҳосил қилиш учун OO' ўқ атрофида айланаётган қаттиқ жисмни олиб қарайлик (9.5-расм); уни фикран массалари Δm_i бўлган n та жуда майда бўлақларга бўлиб, ҳар бир майда (элементлар) бўлақчадан айланиш

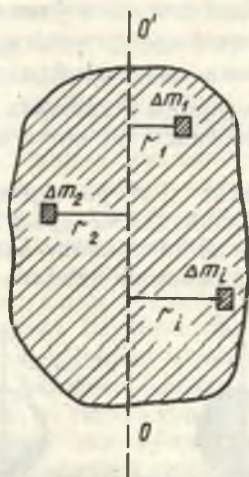
ача бўлган энг қисқа масофани r_i билан белгилайлик. Майда қисқа массасини ундан айланиш ўқиғача бўлган энг қисқа масофасига кўпайтмаси унинг шу ўққа нисбатан инерция моменти (I_i) тади:

$$I_i = \Delta m_i r_i^2. \quad (9.8)$$

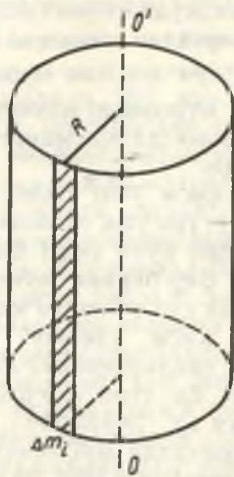
ниш ўқиға нисбатан қаттиқ жисмнинг инерция моменти (I) деб, а кичик (элементар) массаларнинг шу ўққа нисбатан инерция моментларининг йигиндисиға айтилади:

$$I = \sum_i \Delta m_i r_i^2. \quad (9.9)$$

ифдан кўринадики, жисмнинг инерция моменти айланиш ўқиға тан аниқланади. Бу борада шу нарсани таъкидлаш лозимки, сандай жисм тинч ҳолатда ёки айланма ҳаракатда бўлишиға



9.5-расм



9.6-расм

с бўлмаган ҳолда унинг ихтиёрий ўққа нисбатан инерция ги мавжуд. Бу ерда жисмнинг инерция моментини унинг иға киёс қилиш мумкин: жисм ҳаракатда ёки тинч ҳолатда идан қатъи назар, унинг массаси (инертлиги) мавжуддир. Ҳарият ҳолларда жисмнинг массаси унинг ҳажми бўйлаб бир тақсимланган (жисм бир жинсли) бўлади. Шунинг учун инг инерция моментини унинг зичлиги орқали ифодалаш м. Маълумки бир жинсли жисмнинг зичлиги $\rho = m/V$ (V — и m бўлган жисмнинг ҳажми) тарзда ифодаланади. Шу

муносабат билан жисм инерция моментини ифодаловчи (9.9) йиғиндини интеграл билан алмаштириш мумкин:

$$I = \lim_{\Delta m \rightarrow 0} \sum_i r_i^2 \Delta m_i = \int_V r^2 dm, \quad (9.10)$$

бунда интеграллаш жисмнинг бутун ҳажмидаги элементар массалар (dm) бўйича амалга оширилади. dm га тенг элементар массанинг ҳажми dV эканлигидан ва зичликнинг таърифидан $dm = \rho dV$ ни ҳосил қиламиз; натижада (9.10) қуйидаги кўринишни олади:

$$I = \rho \int_V r^2 dV. \quad (9.11)$$

Энди, баъзи жисмларнинг инерция моментларини акс эттирувчи ифодани топайлик. Радиуси R га тенг юпка деворли (ковак) цилиндрнинг симметрия ўқи (OO') га нисбатан инерция моментини топиш учун унинг деворларини OO' ўқка параллел бўлган n та энсиз бўлакчаларга 9.6-расмда кўрсатилгандек фикран бўлиб чиқамиз. Цилиндрнинг девори юпка бўлганлиги туфайли ҳар бир энсиз бўлакча OO' ўқдан бир хил масофада жойлашган деб ҳисоблаш мумкин. i -бўлакчанинг массасини Δm_i деб белгиласак, унинг OO' ўқка нисбатан инерция моменти

$$I_i = \Delta m_i R^2$$

бўлади. Юпка цилиндрнинг ўша ўқка нисбатан инерция моменти эса қуйидагича ифодаланади:

$$I = \sum_i \Delta m_i R^2 = R^2 \sum_i \Delta m_i = m R^2, \quad (9.12)$$

бунда $\sum_i \Delta m_i = m$ — юпка цилиндрнинг массаси. Энди радиуси R ва

баландлиги h бўлган бир жинсли яхлит цилиндрнинг симметрия ўқига нисбатан инерция моментини акс эттирувчи ифодани топайлик. Бунинг учун цилиндрни радиуси r ва деворининг калинлиги dr бўлган ичма-ич жойлашган цилиндрларга фикран бўлиб чиқайлик (9.7-расмда шундай цилиндрдан биттаси тасвирланган). Бундай цилиндрнинг ҳажми

$$dV = 2\pi r dr \cdot h.$$

Охирги формулани (9.11) га қўйиб ва ичма-ич жойлашган цилиндрларнинг радиуслари 0 дан R гача ўзгаришини назарда тутиб, қуйидагини ҳосил қиламиз:

$$I = \rho \int_0^R r^2 2\pi r dr \cdot h = 2\pi \rho h \int_0^R r^3 dr = \frac{1}{2} \pi \rho h R^4.$$

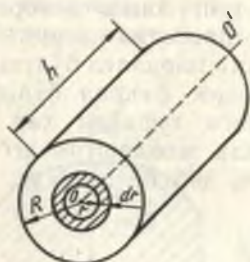
Бу формуланинг ўнг томонидаги $\pi R^2 h$ — яхлит цилиндрнинг ҳажми ва $\pi R^2 h \rho = m$ унинг массаси эканлигини эътиборга олсак, бир жинсли яхлит цилиндрнинг (шунингдек, бир жинсли дискнинг) симметрия

(9.7-расм, OO' ўқ) нисбатан инерция моменти куйдагича алалади:

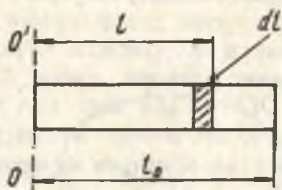
$$I = \frac{1}{2} m R^2. \quad (9.13)$$

унлиги l_0 ва массаси m бўлган бир жинсли ингичка таёкчанинг чидан унга тик равишда ўтувчи ўққа нисбатан (9.8-расм) ия моментини топиш учун уни кичик узунликдаги бўлакчаларга н бўлиб чиқамиз. Бир жинсли таёкчанинг узунлик бирлигига келувчи массаси m/l_0 бўлганлиги учун, dl узунликдаги чанинг массаси

$$dm = \frac{m}{l_0} dl$$



9.7-расм



9.8-расм

и; бу бўлакчанинг OO' ўққа нисбатан инерция моменти

$$dI = l^2 dm = \frac{m}{l_0} l^2 dl$$

абат билан ифодаланади. Таёкчанинг OO' ўққа нисбатан ия моментини топиш учун охирги формулани 0 дан l_0 гача аллаймиз:

$$I = \int dI = \frac{m}{l_0} \int_0^{l_0} l^2 dl = \frac{1}{3} m l_0^2. \quad (9.14)$$

и таёкчанинг ўртасидан унга тик равишда ўтувчи ўққа нисбатан ия моменти

$$I = \frac{1}{12} m l_0^2 \quad (9.15)$$

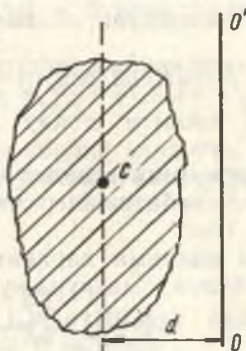
игини ҳисоблаш қийин эмас. Шунингдек, радиуси R ва массаси ан бир жинсли шарнинг унинг марказидан ўтувчи ўққа нисба- ерция моменти

$$I = \frac{2}{5} m R^2 \quad (9.16)$$

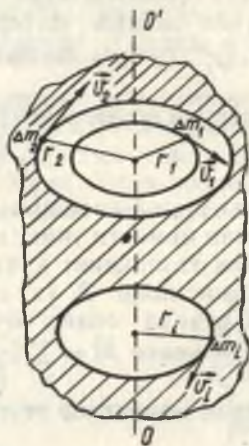
ла билан ифодаланади.

(9.12) — (9.15) ифодаларни таккослаб шундай хулосага келамизки, жисмларнинг инерция моментлари айланиш ўқиға нисбатан улар массасининг тақсимотиға (массанинг ўққа нисбатан жойлашишиға) боғлиқ катталиқ экан.

Ҳозиргача биз жисмларнинг инерция моментларини уларнинг масса марказидан ўтувчи ўққа нисбатан аниқладик. Масса марказидан ўтмаган бошқа ўққа нисбатан жисмнинг инерция моменти эса масса марказидан ўтган ўққа нисбатан аниқланган инерция моментидан фарқ қилади, чунки ўқнинг вазияти ўзгариши билан жисм массасининг ўққа нисбатан нисбий жойлашиши ҳам ўзгаради. Шунинг учун жисмнинг масса маркази (C нукта, 9.9-расм)



9.9-расм



9.10-расм

орқали ўтмаган ўққа (масалан, OO' ўққа) нисбатан инерция моментини аниқлашда Штейнер (1796—1863, Швейцария олим) теоремасидан фойдаланилади: *ихтиёрий ўққа нисбатан жисмнинг инерция моменти (I) ўша ўққа параллел равишда масса маркази орқали ўтувчи ўққа нисбатан аниқланган инерция момент (I_c) ва жисм массаси (m) билан ўқлар орасидаги масофа (d) квадратининг кўпайтмаси тарзида аниқланадиган катталиқ йиғиндисига тенг:*

$$I = I_c + md^2 \quad (9.17)$$

9.3-§. УҚ АТРОФИДА АЙЛАНУВЧИ ЖИСМНИНГ ҲАРАКАТ ТЕНГЛАМАСИ

Бирор қўзғалмас ўқ (айтайлик, Z ўқ) атрофида ўзгармас бурчак тезлик (ω) билан айланма ҳаракат қилаётган каттиқ жисмни олиб қарайлик ва уни массалари Δm_i бўлган n та майда бўлақчаларға фикран шундай бўлиб чиқайликки, уларнинг ҳар бирини моддий нукта деб қараш мумкин бўлсин. Ҳар бир бўлақчадан айланиш ўқиғача бўлган энг яқин масофани r_i билан белгиласак (9.5-расмга

ралаётган каттик жисмнинг айланиш ўкига нисбатан импульс (5.6)га кўра

$$L_z = \Sigma L_{zi} = \Sigma \Delta m_i v_i r_i \quad (9.18)$$

ифодаланади; бунда v_i — массаси Δm_i бўлган бўлакчанинг тезлиги. Каттик жисм бирор ўк атрофида айланаётганда ари Δm_i бўлган унинг ҳар бир майда бўлакчаси (шунингдек, ҳар бир нуктаси)нинг траекторияси айланиш ўкига тик илган текисликларда ётувчи ва радиуслари r_i бўлган айлан иборат бўлади (9.10-расм). Ҳар бир бўлакчанинг читезлиги (1.35)га кўра айланиш радиусига мутаносиб, яъни $v_i = \omega r_i$ бўлади. Бунга асосан (9.18)ни қуйидагича ёзамиз ($\omega = \text{const}$): $\Sigma \Delta m_i r_i^2$. (9.9)га биноан $\Sigma \Delta m_i r_i^2$ жисмнинг айланиш ўкига инерция моментини ифодалайди. Натижада, охири тенглик

$$L_z = I\omega \quad (9.19)$$

шга келади. Бинобарин, каттик жисм импульсининг кўзгалмас исбатан momenti унинг мазкур ўкка нисбатан инерция momenti бурчак тезликнинг кўпайтмасига тенг.

тик жисмнинг Z ўк атрофидаги айланма ҳаракати ташки таъсирида содир бўлаётган бўлса, мазкур кучларнинг айвий momenti $\vec{M} = \Sigma [\vec{r}_i, \vec{F}_i]$ бўлади ((5.10)га к.) ва ўша

исбатан моментлар тенгламаси (5.15) қуйидагича ёзилади:

$$\frac{dL_z}{dt} = \frac{d}{dt} (I\omega) = M_z. \quad (9.20)$$

смининг айланиш ўкига нисбатан инерция momenti вақтга бўлмаган катталиқ бўлганидан ва $\frac{d\omega}{dt} = \epsilon$ — бурчак тезланишини эътиборга олсак, юқоридаги ифода қуйидаги кўринишни

$$M_z = I\epsilon.$$

гор кўринишда бу тенглик

$$\vec{M} = I\vec{\epsilon} \quad (9.20, a)$$

ёзилади ($\vec{M}$ ва $\vec{\epsilon}$ векторларнинг йўналиши бир хил).

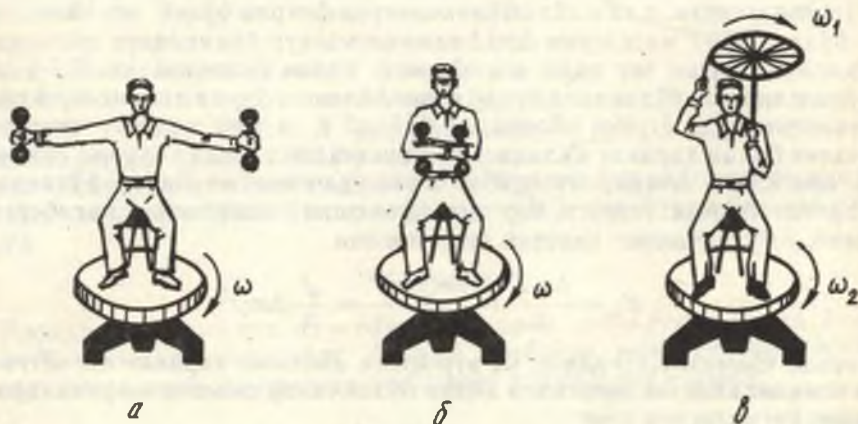
0, a) формула кўзгалмас ўк атрофида айланувчи каттик айланма ҳаракат динамикасининг асосий амаси дейилади. У илгариланма ҳаракат қилаётган моддий динамикасининг асосий тенгламаси $\vec{F} = m\vec{a}$ (Ньютоннинг II)га ўхшашдир. Бунда масса вазифасини инерция momenti, и тезланиш вазифасини бурчак тезланиш, куч вазифасини куч и ўтайди.

Кўзгалмас ўқ атрофида айланаётган жисмга ташки кучлар таъсир қилмаса, яъни $\sum_i \vec{F}_i = 0$ ва $M_z = 0$ бўлса, (9.20) дан

$$I\omega = \text{const} \quad (9.21)$$

эканлиги келиб чиқади. Бу муносабат кўзгалмас ўқ атрофида айланаётган жисм импульс моментининг сақланиш қонунини ифодалайди. Бу қонундан кўринадики, жисмнинг ўққа нисбатан импульс моменти ўзгармаганда ($I = \text{const}$) мазкур жисм ўзгармас бурчак тезлик билан айланма ҳаракатда бўлади; айланиш жараёнида бирор сабабга кўра жисмнинг инерция моменти ўзгарса, унинг бурчак тезлиги ҳам ўзгаради (I ортса, ω камаяди ва аксинча).

Ўқ атрофида айланаётган жисм импульс моментининг сақланиш қонунини Жуковский курсиси деб аталувчи қурилма ёрдамида намоиш қилиш мумкин. Жуковский курсиси тик жойлашган ўқ атрофида айлана оладиган дискдан иборат. Унда шарикли подшипниклар қўлланилгани туфайли ишқаланиш кучлари жуда кичик.



9.11-р а с м

Диск устида киши тикка туриши ёки диск устига стулча қўйиб ўтириб олиши мумкин. Курсига бирор киши қўлларини кенг ёйган ҳолда ўтириб олгандан кейин уни айланма ҳаракатга келтирилади (9.11, а-расм). Курси билан бирга айланаётган киши қўлларини пастга туширса (ёки қўлларини қовуштирса) унинг инерция моменти камаяди. $I\omega$ кўпайтма (9.21) га кўра ўзгармай қолиши учун бурчак тезлик ω ортади — курси тез айлана бошлайди (9.11, б-расм). Курсидаги кишининг қўлларида оғир тошлар (айтайлик гантель) бўлса, бу ўзгариш ёркинрок намоён бўлади.

Жуковский курсиси ёрдамида импульс моментининг вектор катталиқ эканини ҳам намоиш қилиш мумкин. Бунинг учун тинч ҳолатда бўлган курсида ўтирган киши қўлига велосипед филдирагига

илдиракнинг ўқини бир қўлида тик йўналишда ушлаб туриб қўли билан ғилдиракни айланма ҳаракатга келтирса, у курси эга тескари йўналишда айлана бошлайди (9.11, в-рasm). Бу дағича тушунтирилади: ғилдиракнинг инерция моментини I_1 , езлигини ω_1 , кишининг курси билан биргаликдаги инерцентини I_2 десак, импульс моментининг сакланиш қонуни $\omega_2 = \text{const} = 0$) га асосан, курси ва ундаги киши олган езлиқ

$$\bar{\omega}_2 = -\frac{I_1}{I_2} \bar{\omega}_1$$

бунда манфий ишора $\bar{\omega}_1$ ва $\bar{\omega}_2$ (яъни $\bar{L}_{z1}$ ва $\bar{L}_{z2}$) вектор-йўналиши қарама-қарши эканлигини ифодалайди.

ИЛЛАНАЕТГАН ЖИСМНИНГ КИНЕТИК ЭНЕРГИЯСИ ВА БАЖАРГАН ИШИ

ик жисм қўзғалмас ўқ атрофида ўзгармас бурчак тезлик ан айланма ҳаракат қилаётган бўлсин. Уни 9.5-рasmда гандек, n та майда бўлакчаларга фикран бўлиб чиқайлик ва анинг массасини Δm_i билан ва мазкур бўлакчадан айланиш бўлган энг яқин масофани r_i билан белгилайлик. 9.3-§ да идек, бўлакчанинг ҳар бири айланиш ўқиға тик жойлашган ларда ётувчи айланалар бўйлаб v_i га тенг ҳар хил чизикли лан ҳаракат қилади. Чизикли тезлик v_i билан бурчак тезлик даги $v_i = \omega r_i$ муносабат мавжудлигини ва барча бўлакча-бурчак тезлиги бир хил ($\omega = \text{const}$) эканлигини эътиборға ўлакчанинг кинетик энергиясини

$$E_{ki} = \frac{\Delta m_i v_i^2}{2} = \frac{\Delta m_i (\omega r_i)^2}{2} = \frac{\omega^2}{2} \Delta m_i r_i^2$$

замиз. Қўзғалмас ўқ атрофида айланма ҳаракат қилаётган г кинетик энергияси айрим бўлакчалар кинетик энергиялари-индисига тенг:

$$E_k = \sum_i E_{ki} = \frac{\omega^2}{2} \sum_i \Delta m_i r_i^2,$$

$\sum_i \Delta m_i r_i^2$ — маълумки ((9.9) га қ.), жисмнинг айланиш ўқиға инерция моментини ифодалайди. Шундай қилиб, қўзғалмас рида айланаётган жисмнинг кинетик энергияси қуйидагича нади:

$$E_k = \frac{I \omega^2}{2}. \quad (9.22)$$

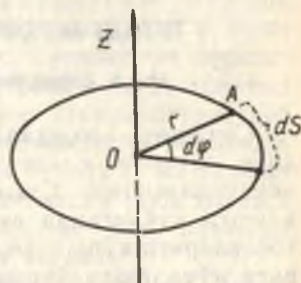
улани илгариланма ҳаракат қилаётган жисмнинг кинетик и ($mv^2/2$) билан таққосласак, бунда жисм массаси ўрнида моменти, чизикли тезлик ўрнида эса бурчак тезлик турганини

Жисм бир вақтнинг ўзида ҳам илгариланма, ҳам айланма ҳаракат қилиши мумкин. Жисм аксарият ҳолларда унинг масса марказидан ўтган ўқ атрофида айланади; ўқ эса ўз навбатида илгариланма ҳаракат қилади. Автомобиль гилдирагининг ҳаракати, цилиндр шаклидаги жисмнинг бирор текислик устида думалаши шулар жумласидандир. Бундай ҳаракатнинг тўлиқ кинетик энергияси илгариланма ва айланма ҳаракат кинетик энергияларининг йиғиндисидан иборат бўлади:

$$E_k = \frac{mv_c^2}{2} + \frac{I\omega^2}{2}, \quad (9.23)$$

бунда m — жисмнинг массаси, v_c — масса марказининг илгариланма ҳаракатдаги тезлиги.

Тинч турган жисмни бирор ўқ атрофида айланма ҳаракатга келтириш учун ташки кучлар ишқаланиш кучларини енгиб иш бажаради. Шу иш ҳисобига жисм айланма ҳаракатдаги кинетик энергияга эга бўлади. Мазкур иш ифодасини топайлик. 9.1-§ да қуриб ўтдикки, жисм қўзғалмас ўқ атрофида айланганда унинг ҳар бир нуктасининг траекторияси айланмиш ўқига тик жойлашган текисликларда ётувчи ҳар хил радиусли айланалардан иборат бўлади. Жисм Z ўқи атрофида айланаётган бўлсин (9.12-расм). Жисмдаги A нуктанинг айланиш радиуси $d\varphi$ бурчакка бурилганда бу нукта айлананинг ёйи бўйлаб ds масофани босиб ўтади. Бунда бажарилган иш



9.12-расм

$$dA = Fds.$$

Расмдан кўринишича $ds = r d\varphi$, бинобарин, $dA = Fr d\varphi$; бунда $Fr = M$ — ташки кучларнинг Z ўққа нисбатан моменти эканлигини эътиборга олиб, юқоридаги тенгликни қуйидагича ёзамиз:

$$dA = M d\varphi. \quad (9.24)$$

Жисм муайян φ бурчакка бурилганда бажарилган тўлиқ иш эса

$$A = M\varphi \quad (9.25)$$

бўлади. Бу формулани илгариланма ҳаракатда ташки кучлар бажарган иш формуласи ($A = F_s ds$) билан таққосласак, шу нарса аён бўладики, куч вазифасини ташки кучлар моменти, чизикли кўчиш вазифасини эса бурчак кўчиш ўтайди.

Биз юқорида жисмнинг илгариланма ва айланма ҳаракатларини тавсифловчи ифодалар (ва катталиклар) орасида мос ўхшашликлар борлигини кўрдик. Мазкур ўхшашликлар қуйидаги жадвалда қайд этилган:

Илгариланма ҳаракат	Айланма ҳаракат
m s $\vec{v}$ $\vec{a}$ $\vec{p} = m\vec{v}$ механиканинг асосий тенглама- $= m\vec{a}$ Кинетик энергия $mv^2/2$ $A = F \cdot ds$	Инерция моменти I Бурчак кўчиш Φ Бурчак тезлик $\vec{\omega}$ Бурчак тезланиш $\vec{\epsilon}$ Импульс моменти $\vec{L} = I\vec{\omega}$ Куч моменти $\vec{M}$ Динамиканинг асосий тенглама- $\vec{M} = I\vec{\epsilon}$ Кинетик энергия $I\omega^2/2$ Иш $dA = M d\phi$

Х Б О Б

ТУТАШ МУҲИТЛАР МЕХАНИКАСИ ЭЛЕМЕНТЛАРИ

10.1-5. СУЮҚЛИК ВА ГАЗЛАРНИНГ УМУМИЙ ХОССАЛАРИ

Суюқлик — моддаларнинг каттиқ ва газсимон ҳолатлари ораси-
 грегат ҳолат бўлиб, унинг асосий хоссаларидан бири
 илгидир. Суюқликнинг иккинчи асосий хоссаси — унинг
 қуйилганда газ сингари идиш шаклини олишидир. Баъзи
 рига кўра суюқлик каттиқ жисмга ўхшайди, бошқа хоссала-
 ра газга ўхшайди. Лекин суюқлик таркибидаги молекула-
 ҳаракати (иссиқлик ҳаракати) ўзига хос табиатга эга бўлиб,
 кат каттиқ жисм ва газ молекулаларининг ҳаракатидан фарк
 Оддий шароитда газ молекулалари деярли ўзаро таъ-
 майди (улар орасидаги ўзаро таъсир кучи жуда кичик), чунки
 асидаги масофа молекулаларнинг ўз ўлчамларидан камида
 ча ўн минг марта ортиқ. Газ молекулалари орасидаги
 иш кучлари уларни бир-бири яқинида тутиб туролмайди ва
 ин, газлар чексиз кенгая олади. Шунинг учун газлар улар
 н идиш ҳажмининг ҳаммасини эгаллайди ва идиш шаклини

нинг ҳолати босим (P), ҳажм (V) ва ҳарорат (T) билан
 тангилгидан уларнинг ўзгаришига қараб газ ҳар хил
 тларга эга бўлиши мумкин. Масалан, кучли сиқилган газнинг
 зий хусусиятлари оддий шароитдаги газникдан кескин фарк
 Суюқликларда эса молекулалар орасидаги масофа жуда
 бўлиб, бу масофанинг ўртача қиймати молекулаларнинг
 ига яқиндир. Шунинг учун суюқликнинг ҳар бир молекуласи
 екуласидан бошқача ҳаракат қилади, яъни у мувозанат
 атрофида тебранма ҳаракат қилиш билан бирга молекулалар
 ги бўшлиқлар бўйлаб (мураккаб эгри чизикли траектория
 силжийди.

Суюқлик идишга қуйилганда идиш ҳажмининг муайян қисмини
 ди ва шу билан бирга ўша ҳажмдаги идиш шаклини олади.
 шу хоссалари билан суюқлик газга ўхшайди. Каттиқ жисм
 дан асосан шу билан фарк қиладики, у муайян ҳажмга эга

бўлиш билан бирга ўзига хос шаклга ҳам эга. Суюклик молекулаларининг ўзаро таъсир кучлари билан каттик жисм молекулаларининг ўзаро таъсир кучлари тахминан бир хил бўлади. Суюкликларда ва каттик жисмларда мазкур ўзаро таъсир жуда кучли, шу боис уларнинг молекулалари газ молекулалари каби таркалиб кетмайди. Суюк ва каттик жисмлар зичликлари газларникига нисбатан анча катта бўлиб, улар ташки куч таъсирида жуда кам сиқилади. Бу ҳол суюк ва каттик жисм молекулалари орасидаги масофа жуда кичиклиги билан боғлиқ. Шу жиҳатдан суюклик каттик жисмга ўхшайди. Суюкликнинг каттик жисм ва газлардан яна бир асосий фарқи шундан иборатки, унда юза катлами (суюклик юзаси) мавжуд.

Ташки шароит (масалан, ҳарорат, босим ва ҳажм)нинг ўзгариши билан муайян молданинг ўзи ё каттик жисм ҳолатида ё суюк ҳолатда ё ҳуд газ ҳолатида бўлиши мумкин. Сувнинг уч агрегат ҳолатда — муз (каттик жисм), сув (суюклик) ва буғ (газ) ҳолатда бўлиши бизга маълум. Газларни критик ҳарорат (температура) деб аталган ҳарорат (T_k) гача совитилганда улар суюкликка айланади. Масалан, кислороднинг критик ҳарорати 154 K (-119°C)ни ташкил этади. Агар уни 154 K дан паст ҳароратгача совитилса у суюк ҳолатга ўтади. Азот ва водород учун критик ҳарорат мос равишда 126 K (-147°C) ва 33 K (-240°C)ни ташкил этади.

Пировардида шуни таъкидлаш лозимки, қуйида биз суюкликларнинг ҳаракатини ўрганишда уларни муттасил (узлуксиз) муҳит деб қараймиз, яъни суюкликларнинг алоҳида зарралардан — молекулалардан тузилганлигини эътиборга олмаймиз.

10.2- §. БОСИМ

Кундалик ҳаётимиздан маълумки, юмшоқ қор устида турган киши қорга ботиб кетади. Аммо у оёғига чанғи боғласа, қорга ботмай бемалол юриши мумкин. Бунинг сабаби нимада? Ваҳоланки, кишининг оғирлиги ҳар икки ҳолда ҳам бир хил-ку? Бунинг сабаби шундаки, биринчи ҳолда оғирлик кучи кичик юзага таъсир этса, иккинчи ҳолда ўша куч анча катта юза (чангилар юзаси) бўйлаб тақсимланади. Бундан босим кучи таъсирининг натижаси бу кучнинг миқдоригагина эмас, балки куч тик таъсир қиладиган сирт юзига ҳам боғлиқлиги келиб чиқади. Бинобарин, *босим деб сиртнинг бирлик юзига тик равишда таъсир қилувчи кучга тенг бўлган катталиққа айтилади*. Босим бирлиги қилиб 1 м^2 юзага тик равишда таъсир этаётган 1 Н кучнинг босими қабул қилинган: агар босимни p билан, кучни F билан ва юзани S билан белгиласак,

$$p = \frac{F}{S} = \left[\frac{\text{Н}}{\text{м}^2} \right].$$

Бу соҳада кўп ишлар қилган француз олими Паскаль шарафига 1 Н/м^2 босим бирлиги *Паскаль* (Па) деб аталади:

$$\frac{1 \text{ Н}}{1 \text{ м}^2} = 1 \text{ Па}.$$

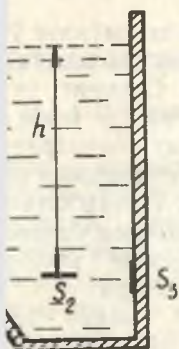
босими каттик жисм ва суюкликлар босимидан фарк қилиб, молекулаларининг идиш деворларига урилиши натижасида келадиган босимдан иборат. Оддий шароитда ҳавода аларнинг идиш деворларининг 1 см^2 юзига 1 с да урилишлар 3 га яқинлиги аниқланган. Айрим молекулаларнинг зарблари ўлсада, бундай сондаги молекулаларининг идиш деворларига нча сезиларли бўлиб, у газ босимини ҳосил қилади.

Эмас ҳароратдаги газнинг босими идишнинг ҳажмига тес- таносиб бўлса, бир хил ҳажмдаги босими эса унинг ҳа- м тўғри мутаносибдир.

Суюкликлар ва газларга берилган босим каттик жисмлардагидек фақат куч таъсир қилган йўналишдагина эмас, балки ҳамма йўналишларда узатилиши шу суюк- лик ва газлар зарраларининг эркин ҳаракатланишидан келиб чиқади. Бу хусу- сиятдан келиб чиқадиган асосий натижа Паскаль қонунидан иборат: *суюқ- лик ва газга таъсир этаётган ташқи босим суюқлик ёки газнинг ҳар бир нуқтасига ўзгаришсиз узатилади*. Бу қонундан техникада пневматик асбоблар- ни ясада фойдаланилади.

Оғирлик кучи таъсир қилаётган суюк- лик ичидаги босим унинг баландлигига боғлиқ. Юқоридан пастга қараб босим ўради, чунки суюкликнинг ҳар бир катлами юқори катламлар а дучор бўлади; идиш тубидаги суюкликни эса юқорида ётган катламлар босади. Паскаль қонунига мувофиқ бу босимлар йўналишлар бўйича узатилади; шунинг учун суюқлик идиш деворларида ҳамда унга ботирилган ҳар қандай жисм босим ҳосил қилади. Масалан, 10.1-расмда кўрсатилган ги идишда суюқлик бўлсин. Идиш ичида ҳар хил текисликда ган ва ҳар қайсисининг юзаси бир бирликка тенг бўлган учта $=S_3$ юзачаларни фикран олиб қарайлик. Мазкур юзача- ҳар бири суюқлик юзасидан h чуқурликда жойлашган Паскаль қонунига биноан, ҳар бир юзага баландлиги h ва нг кесим юзаси бир бирликка тенг бўлган ҳажмдаги книнг оғирлигига тенг куч таъсир этади. Суюқликнинг бу ини Q билан, зичлигини ρ билан белгиласак, ҳар бир юзачага этаётган босим $\bar{p} = \frac{\bar{Q}}{S} = \frac{\rho g h S}{S} = \rho g h$ бўлади (g — жисмнинг даги эркин тушиш тезланиши). Демак, юзачаларнинг қандай ганидан қатъи назар, суюқликнинг юқори катламлари дан уларга $\bar{p} = \rho g h$ босим таъсир этади.

Мулоҳазалардан кўринадики, ҳар қандай суюқликнинг (ва инг) пастки катламларига, шунингдек, уша катламларни аб турган идиш деворига улардан h баландликда жойлашган томонидан h катталikka мутаносиб бўлган босим таъсир



10.1-расм

Зотан, Ерни куршаб олган ҳаво қатлами (*атмосфера*)нинг баландлиги бир неча километрни ташкил этади. Оғирлик кучи таъсирида ҳавонинг юқоридаги қатламлари, океандаги сув каби, пастки қатламларга босим беради. Натижада Ер сирти ва ундаги жисмларга ҳаво қатламининг босими — *атмосфера босими* таъсир қилади. Бу босимнинг миқдорини биринчи марта XIX асрда итальян олими Торричелли аниқлаб, атмосфера босим кучининг Ер сиртидаги қатталиги 760 мм симоб устуни оғирлигига тенг эканлигини кўрсатди.

Суюқлик босими асосан гидро механик (суюқликнинг бирор нуктасидаги), гидростатик (тинч ҳолатдаги суюқликка оид) ва гидродинамик (ҳаракатдаги суюқликка оид) босимларга бўлинади. Гидромеханик босимнинг атмосфера босимидан ортиғи ортикча босим деб аталади; атмосфера босимидан кичик босим вакууметрик (бўшликдаги) босим бўлади. Динамик босим — ҳаракатдаги суюқлик зарраларининг ҳажм бирлигидаги кинетик энергиясини ифодаловчи қатталиқдир. Бундан ташқари ҳаво босими, буғ босими, парциал босим (турли хил газлар аралашмасига оид) деган тушунчалардан фойдаланилади. Бирор идиш ичидаги ва унинг атрофидаги муҳит босими биргаликда мутлақ босим деб аталади.

СИ тизимидаги босим бирлиги (Па) дан ташқари физика ва техникада қуйидаги босим бирликлари қўлланилади:

1) Олдий шаронгта денгиз сатҳидаги ($15^{\circ}\text{C} = 288\text{ K}$) *атмосфера босими* — $1\text{ атм} = 1,013 \cdot 10^5\text{ Па}$.

2) $p = \rho gh$ формулада ρ ва g берилган қатталиқлар бўлгани учун *босимнинг симоб устуни* (h)нинг миллиметрларда ўлчанган бирлиги (мм сим. уст.) қўлланилади: $1\text{ атм} = 760\text{ мм сим. уст.}$; $1\text{ мм сим. уст.} \approx 133\text{ Па}$.

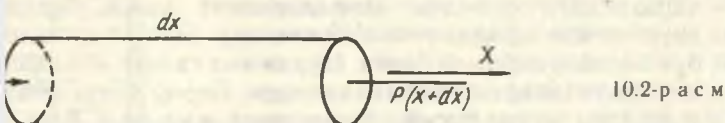
10.3- §. СУЮҚЛИКЛАРНИНГ ҲАРАКАТ ВА МУВОЗАНАТ ТЕНГЛАМАСИ

Суюқликлар ҳаракатининг ҳақиқий манзарасини аниқлаш учун механика қонунларини татбиқ этган вақтда суюқлик заррачалари инерциясининг намоён бўлишидан ташқари, яна ички ишқаланиш кучлари борлигини ҳам (анча катта тезликлар билан ҳаракатланувчи газлар учун сиқилувчанликнинг вужудга келишини ҳам) ҳисобга олиш зарур. Суюқликлар ва газлар ҳаракатининг мураккаб манзарасини тушуниш учун биз уларни дастлаб ёпишмайдиган ва сиқилмайдиган суюқлик (*идеал суюқлик*) сифатида қараб чиқамиз.

Ҳаракат тезликлари катта бўлмаганда енгил сиқилувчи газлар ҳам унда ҳаракатланувчи жисмларга худди сиқилмайдиган суюқликлардек таъсир кўрсатади. Кичик тезликлар билан ҳаракатланувчи суюқлик ичига киритилган жисмларга таъсир этувчи кучларнинг пайдо бўлишига асосан ёпишқоқлик сабаб бўлади, катта тезликларда эса суюқликларнинг инерцияси кўпроқ таъсир кўрсатади. Бу кучларнинг миқдори ва йўналиши суюқлик билан унга киритилган қаттиқ жисмнинг бир-бирига нисбатан кўчиш тезлигига боғлиқ бўлади.

Умуман, суюқликларда таъсир этувчи кучларни ҳажмий кучларга ва сирт кучларига ажратиш мумкин. Ҳажмий кучлар масса dm

у билан боғлиқ бўлган кучга мутаносибдир. Бу кучни $\int dV$ деб ласак, $\int$ ни ҳажмий кучларнинг зичлиги дейиш мкин. Ҳажмий кучга оғирлик ва инерция кучлари мисол бўла . Равшанки, оғирлик кучининг ҳажмий зичлиги $\vec{f} = \rho \vec{g}$ (ρ — ик зичлиги, $\vec{g}$ — эркин тушиш тезланиши). Сирт кучлари /юкликнинг ҳар бир кичик ҳажмига уни ўраб турган суюклик лари томонидан таъсир этувчи тик ва уринма тарзда йўналган рдан иборат. Тинч турган суюклик (гидростатик идеал ик) учун уринма кучларни эътиборга олмай, фақат тик ган босим кучларидан иборат ҳолни кўриб чиқайлик. Кичик бўлакчаси dV учун узунлиги dx ва кўндаланг кесими юзаси dS н цилиндрни олайлик (10.2-рasm). Босим кучининг цилиндрнинг



чи асосига таъсир этувчисини $p(x)dS$ десак, иккинчиси $dx)dS$ га тенг бўлади. Аслида p куч y ва z координаталарга в акт t га ҳам боғлиқ бўлади. Цилиндрнинг ён томонларига р этувчи босим кучлари X ўкига тик бўлганидан, уни ҳисоблаш- ва z ўқлар бўйлаб таъсир этувчи кучларни қараб ўтирмасак ўлади.

ралаётган ҳажм бўлакчасига таъсир этувчи босим кучининг йўналишидаги ташкил этувчиси $[p(x) - p(x + dx)] dS$ га тенг и. Чексиз кичик ўзгаришни дифференциал билан алмаштириш нлигидан,

$$p(x + dx) - p(x) = -dp = -\frac{dp}{dx} dx$$

зиш мумкин. y , z ва t ларни ўзгармас деб қаралаётганда, p , y , z , t) функциянинг x бўйича олинган ҳосиласи хусусий ҳосила- борат бўлгани туфайли,

$$-\frac{dp}{dx} dx = -\frac{\partial p}{\partial x} dx = T_x dx$$

мумкин. Шунга ўхшаш, p нинг y ва z лар бўйича хусусий сини $\frac{\partial p}{\partial y}$ ва $\frac{\partial p}{\partial z}$ десак, босим кучининг X , Y ва Z ўқлари а ташкил этувчиларини қуйидагича ёзиш мумкин:

$$T_x = -\frac{\partial p}{\partial x}, \quad T_y = -\frac{\partial p}{\partial y}, \quad T_z = -\frac{\partial p}{\partial z}. \quad (10.1)$$

йй қилиб, суюкликнинг бирлик ҳажмига босим p туфайли га келган қуйидаги сирт кучлари таъсир этади:

$$\vec{T} = -\frac{\partial p}{\partial x} \vec{i} - \frac{\partial p}{\partial y} \vec{j} - \frac{\partial p}{\partial z} \vec{k} \quad (10.2)$$

яр катталиқнинг градиентини

$$\text{grad } p = \frac{\partial p}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial p}{\partial y} \vec{j} + \frac{\partial p}{\partial z} \vec{k} \quad (10.3)$$

деб белгиласак,

$$\vec{T} = -\text{grad } p \quad (10.4)$$

деб ёиш мумкин, яъни $\vec{T}$ вектор p скаляр катталикининг тескари ишора билан олинган градиентига тенг экан. Шундай қилиб, $\vec{T}$ вектор босим p нинг миқдори билан эмас, балки унинг фазодаги йўналишлар бўйлаб ўзгариши билан аниқланади.

Суюкликнинг мувозанат ҳолатида T куч ҳажмий куч $\vec{f}$ билан мувозанатда бўлиши туфайли қуйидагига эга бўламиз:

$$\text{grad } p = \vec{f}. \quad (10.5)$$

Бу тенглама *гидростатиканинг асосий тенгламаси* дейилади. (10.5) тенгламанинг координаталар бўйича ёзилган кўриниши қуйидагича:

$$\frac{\partial p}{\partial x} = f(x), \quad \frac{\partial p}{\partial y} = f(y), \quad \frac{\partial p}{\partial z} = f(z). \quad (10.6)$$

Агар идеал суюклик қандайдир $\vec{v}$ тезлик билан ҳаракатланаётган бўлса, (10.4) ва (10.5) формулаларни ҳисобга олиб, суюкликнинг ҳаракат тенгламасини қуйидагича ёзишимиз мумкин:

$$\rho \frac{d\vec{v}}{dt} = \vec{f} - \text{grad } p. \quad (10.7)$$

Бу тенглама *идеал суюклик гидродинамикасининг асосий тенгламаси* бўлиб, у *Эйлер тенгламаси* деб ҳам аталади. Реал суюкликларда (ишқаланиш ҳисобга олинганда) суюкликнинг ҳаракат тенгламалари анча мураккаблашади.

10.4. §. СИҚИЛМАЙДИГАН СУЮҚЛИК ГИДРОСТАТИКАСИ

Агарда суюкликлардаги ҳажмий кучларни йўқ деб фараз қилсак, у ҳолда $\vec{f} = 0$ ва демак, $\frac{\partial p}{\partial x} = \frac{\partial p}{\partial y} = \frac{\partial p}{\partial z} = 0$ бўлади, яъни ҳажмий кучлар бўлмаганда мувозанат шароитида суюкликнинг барча нукталарида босим бир хил бўлади.

Хусусан, ҳажмий кучлар бўлмаганда суюкликнинг бирдан-бир мувозанат шарти шундан иборатки, бу ҳолда суюклик сиртининг барча нукталарига таъсир этувчи босим бир хил ва у ташқи босимдан иборат бўлади. Акс ҳолда суюкликнинг ҳаракати вужудга келади. Ҳажмий кучлар бўлмаганда суюклик сиртига берилувчи муайян босим суюклик ичидаги барча нукталарда шундай босимни вужудга келтиради.

Агар суюклик оғирлик майдонида бўлса, у ҳолда $\vec{f} = \rho \vec{g}$. Бу кучни Z ўқи бўйлаб йўналган деб ҳисобласак, мувозанатдаги суюкликнинг асосий тенгламаси қуйидагидан иборат бўлади:

$$\frac{\partial p}{\partial x} = \frac{\partial p}{\partial y} = 0; \quad \frac{\partial p}{\partial z} = -\rho g. \quad (10.8)$$

3) формуладан кўриниб турибдики, мувозанатда бўлган суюқ-
а босим X ва Y ўқларга боғлиқ бўлмасдан фақат Z га боғлиқ
ди. Z га тик текисликлар эса бир хил босимли текисликлар
ди ва бундан суюқликларнинг зичлиги фақат баландликка
ик, деган хулоса келиб чиқади.

нди фараз қилайлик, суюқлик бир жинсли ва сиқилмайдиган
(const) бўлсин ҳамда эркин тушиш тезланиши g ҳам баландликка
ик бўлмасин. Бу шароитларни ҳисобга олган ҳолда (10.8) тенг-
нинг интегралли қуйидагини беради:

$$p = p_0 - \rho g z. \quad (10.9)$$

Интеграллаш доимийси p_0 маъно жихатидан $z=0$ даги суюқ-
нинг босимидан иборат.

10.9) формула идишдаги суюқликнинг тагига ва деворларига
а суюқликка ботирилган жисмнинг сиртига таъсир этувчи
арни ҳам аниқлаш имконини беради.

Маълумки, Архимед қонунига биноан суюқлик ва газга боти-
ан ҳар қандай жисмга у сиқиб чиқарган суюқлик ёки газ
лигига тенг гидростатик кўтариш кучи таъсир қилади. Бу куч
и сиртига суюқлик ёки газ томонидан таъсир қилувчи босим
арининг тенг таъсир этувчиси бўлиб, тик равишда юқорига
лади. Жисмнинг оғирлиги кўтариш кучидан катта бўлса жисм
ди, кичик бўлса чўкмайди. Бу сўнгги ҳусусият жисмларнинг
лик ва газларда сузиш қонунининг асосини ташкил этади.

гар суюқликка қандайдир жисм киритилган бўлса ва у механи-
й нуқтаи назардан мувозанатда бўлса, у ҳолда унга таъсир
и ташқи кучларни жисмнинг оғирлик кучи ва жисмга ҳар
ндан таъсир этувчи босим кучларидан — Архимед кучларидан
ат деб қараш мумкин. Бу кучлар бир-бирига тенг ва қарама-
и йўналган бўлса, жисм мувозанатда бўлади. Масалан,
нинг сузишини текширадиган бўлсак, сув устида бемалол сузиб
ни учун кеманинг сувга ботирилган қисми сиқиб чиқарган
нинг оғирлиги кеманинг юки билан биргаликдаги ҳаводаги
лигига тенг бўлиши лозим.

10.5. §. ИДЕАЛ СУЮҚЛИКНИНГ ТУРҒУН ҲАРАКАТИ.

БЕРНУЛЛИ ТЕНГЛАМАСИ

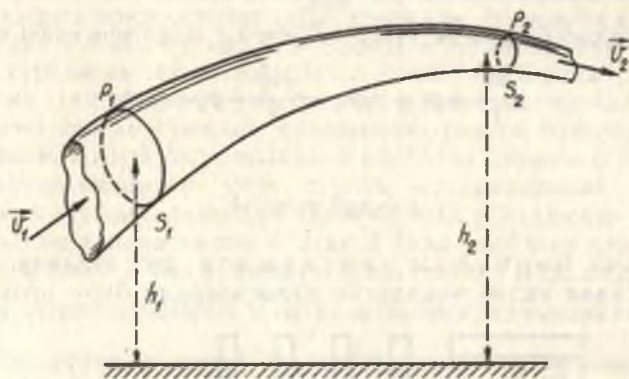
еал суюқликлар ҳаракатининг қонунларини ўрганиш анча
қаб бўлгани учун биз асосан ёпишқоқлик кучларини ҳисобга
сдан, идеал суюқликнинг ҳаракатини қарайлик. Албатта, бу
а суюқликларда мавжуд бўладиган ички ишқаланишнинг тик ва
ма кучларини ҳисобга олмасдан, идеал суюқликнинг ҳаракати
ликдаги мавжуд бўлган бирдан-бир куч — унинг тик йўналган
м кучидир. Бу босим кучи (p) суюқликнинг зичлиги билан
ланади.

уюқликнинг қўндаланг қисми турлича бўлган оқим найида
и жараёнини қараб чиқайлик. Маълумки, суюқлик оқимининг ҳеч

ерда узилмаслиги, яъни унинг узлуксизлигидан суюклик тезлигининг оқим найининг кўндаланг кесимига кўпайтмасининг ўзгармас эканлиги келиб чиқади. Бу эса маълум вақт оралиғида найнинг бир учидан оқиб кираётган суюкликнинг ҳажми унинг қарама-қарши томонидан оқиб чиқаётган суюклик ҳажмига тенг бўлишини билдиради (10.3-расм):

$$v_1 S_1 = v_2 S_2,$$

яъни Δt вақт оралиғида S_1 кесим орқали оқиб кираётган суюкликнинг тезлиги v_1 ва босими p_1 бўлса, худди шу вақт ичида S_2 кесимдан v_2 тезлик ва p_2 босимларда бир хил суюклик массаси оқиб ўтар экан.



10.3-расм

Оғирлик кучи таъсирида рўй берувчи турғун ҳаракатни қараб чиқайлик. Бу ҳаракат учун энергиянинг сақланиш қонунини татбиқ этиш мумкин.

Оқим турғун бўлганлигидан, найнинг ажратиб олинган қисмларида энергия тўпланмайди ҳам, сарф бўлмайди ҳам. Демак, Δt вақт ичида S_1 кесим орқали узатилаётган энергия худди шу вақтда S_2 кесим орқали узатилаётган энергияга тенг бўлиши керак. Бу ҳолда S_1 кесимдан оқиб ўтаётган m массали суюкликнинг кинетик энергияси $mv_1^2/2$ ва потенциал энергияси mgh_1 бўлганидан, Δt вақт оралиғида оғирлик кучлари таъсирида S_1 кесим орқали узатиладиган энергия

микдори $\frac{mv_1^2}{2} + mgh_1$ бўлади. Бундан ташқари орқадаги суюклик

ўзининг олдидаги суюкликни силжитиши учун $p_1 S_1 v_1 \Delta t$ йўлга кўпайтмасига тенг бўлган иш бажаради. Шундай қилиб, Δt вақтда кўндаланг кесим орқали узатиладиган умумий энергия микдори қуйидагига тенг бўлади:

$$E = \frac{mv_1^2}{2} + mgh_1 + p_1 S_1 v_1 \Delta t. \quad (10.10)$$

айнинг ҳеч бир қисмида энергия тўпланмаганлиги ва сарф ҳам
аганлиги сабабли, S_2 кесим орқали Δt вақтда узатиладиган
ия ҳам худди шундай қўшилувчилар йигиндисига тенг бўлади.
к,

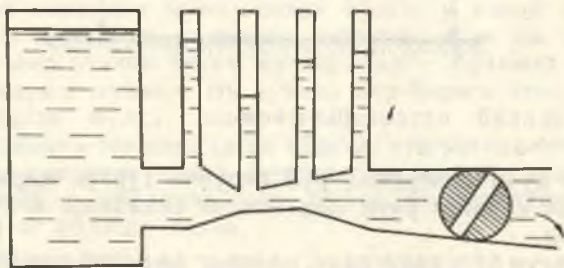
$$\frac{mv_1^2}{2} + mgh_1 + p_1 S_1 v_1 \Delta t = \frac{mv_2^2}{2} + mgh_2 + p_2 S_2 \Delta t. \quad (10.11)$$

кимнинг узлуксизлик шартига мувофиқ Δt вақтда найга оқиб
ётган суюқлик ҳажми $S_1 v_1 \Delta t$ га, худди шу вақт ичида ундан оқиб
ётган суюқлик ҳажми $S_2 v_2 \Delta t$ га тенг. (10.11) нинг икки томонини
нг ҳажмларга бўлсак ва $\frac{m}{Sv\Delta t} = \rho$ — суюқликнинг зичлиги
игини ҳисобга олсак, (10.11) ўрнига қуйидагини ёзиш мумкин:

$$\frac{\rho v_1^2}{2} + p_1 + \rho gh_1 = \frac{\rho v_2^2}{2} + p_2 + \rho gh_2$$

$$\frac{\rho v^2}{2} + p + \rho gh = \text{const}. \quad (10.12)$$

энглама Бернулли тенгламаси деб аталади. Бернулли
амасидан келиб чиқадиган хулосалардан бири шундай: *оқим*



10.4-расм

инг ингичка қисмида суюқликнинг тезлиги бошқа қисмларда
қараганда катта бўлади. Найнинг ингичка қисмига оқиб
ган суюқликка найнинг йўгон қисмида оқаётган суюқлик
идан йўгон ва ингичка жойлардаги статик босимлар фарқи p_2 —
а тенг бўлган куч таъсир этади. Бу куч найнинг ингичка қисмига
йўналган бўлади. Демак, оқим найнинг тор жойларидаги
кенг жойларидагига қараганда пастроқ бўлади (10.4-расм).
з Бернулли тенгламасини оқаётган суюқликнинг кинетик ва
циал энергиялари йигиндиси ўзгармас бўлган ҳол учун келтириб
дик. Аслида бу энергияларнинг бир қисми ишқаланиш
рига қарши иш бажаришга сарф бўлади, натижада суюқ-
нг молекуляр ҳаракат энергияси ортади (суюқлик исийди).
иш уфқ текислиги бўйлаб рўй бераётган бўлса, статик ва
ик босимлар йигиндиси ўзгармайди, шунинг учун оқаётган

суюкликда статик босим доим ҳаракатсиз тургандагига караганда кам бўлади.

Агар найнинг кенг қисмидаги босим атмосфера босимиға тенг бўлса, унинг тор қисмидаги босим атмосфера босимидан кам бўлади. Кўпгина қурилмаларнинг, масалан, инжектор, сув парраги, насослар ва карбюраторларнинг ишлаш принципи ана шу ҳодисаға асосланган.

10.6- §. СУЮҚЛИКНИНГ НАЙЛАРДА ОҚИШИ.

ПУАЗЕЙЛЬ ФОРМУЛАСИ

Реал суюкликларда ҳаракат идеал суюкликлардагидан фаркли бўлиб, уларда ички ишқаланиш кучлари вужудға келади. Бундай суюкликларда ички ишқаланиш кучлари қатламларнинг ҳаракатиға ва демак, ундаги жисмларнинг ҳаракатиға ҳам, қаршилиқ кўрсатувчи куч сифатида намоён бўлади. Бу ҳодисани ўрганиш учун биз бирор суюклик суртилган икки пластинка олиб (10.5-расм), устидаги пластинкани остидагисига нисбатан ҳаракатлантирайлик. Бунда уларға тегиб турган суюклик қатламлари уларға ёпишади, қолган барча қатламлар эса бир-бирларига нисбатан сирпаниб кўчади. Бу ҳолда пластинкалардан узоқ турган қатламларнинг сирпаниш тезлиги яқин турганларникидан катта бўлади. Қатламлар ҳаракатининг тезлигини ҳаракатға тик бўлган Z ўққа нисбатан қарайлик. Бу ҳолда ҳаракатнинг Z ўқи бўйича ўзгариш тезлиги (тезлик градиенти)

$\frac{d\bar{v}}{dz}$ бўлади. Агар координата z ортиши билан қатламларнинг тезлиги бир текисда ортса, у ҳолда тезлик градиенти суюкликнинг барча массаси учун бир хил бўлади. Бир-биридан Δz узоқликда турган қатламларнинг тезликлари $\bar{v}_1$ ва $\bar{v}_2$ бўлса, у ҳолда тезлик градиенти $\frac{v_2 - v_1}{\Delta z}$ бўлади.

Суюклик қатламлари орасида мавжуд бўлган ишқаланиш кучи $\bar{F}$ учун Ньютон қуйидаги қонуниятни аниқлади:

$$\bar{F} = \eta \left| \frac{d\bar{v}}{dz} \right| S, \quad (10.13)$$

бунда η — суюкликнинг ковушоклик коэффиценти; S — қатламлар юзаси; dv/dz катталиқ (тезлик градиенти) бир қатламдан иккинчи қатламға ўтганда суюклик қатламлари тезликларининг ўзгариш жадаллигини ифодалайди. Ишқаланиш кучи ($\bar{F}$) икки «кўшни» қатламнинг тезроқ ҳаракатланаётганини тўхтатишға, секинроқ ҳаракатланаётганини эса тезлатишға интилади.

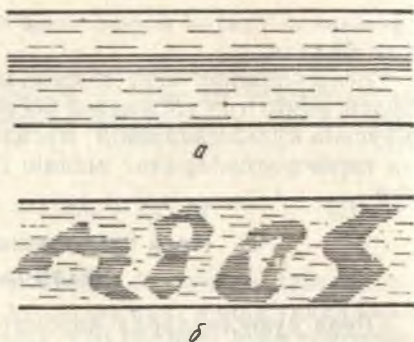
(10.13)ға кўра η нинг СИ даги бирлиги килиб шундай суюкликнинг ковушоклиги олинадики, бунда тезлик градиенти

$\frac{dv}{dz} = 1 \frac{\text{м}}{\text{с} \cdot \text{м}} = \frac{1}{\text{с}}$ бўлганда, суюкликнинг икки «кўшни» қатламлари

орасидаги $S = 1 \text{ м}^2$ сиртда мавжуд бўлган ишқаланиш кучи 1 Н га тенг бўлади. Бу бирлик паскаль-секунд ($\text{Па} \cdot \text{с}$) деб аталади.



10.5-р а с м



10.6-р а с м

ча катта бўлмаган тезликларда суюқлик қатлам-қатлам бўлиб. Бундай оқиш *ламинар оқиш* дейилади. Ламинар оқишда (10.6, а) суюқлик қатламлари най деворларидан қанча узоқ турса, трига нисбатан шунча каттароқ тезлик билан сирпанади. Ламиникнинг ламинар оқишида най ичига юборилган бўёқлик аниқ чегараланган шаклда қолаверади). Тезлик ортиши суюқлик қатламларининг аралашиб оқиши вужудга келади. й оқиш *турбулент оқиш* дейилади. Бунда тоза ва бўялган иклар орасидаги кескин чегара йўқолиб, найнинг ҳамма ирида тартибсиз уюрмавий ҳаракатлар юзага келади (10.6, б). Ламинар оқим турбулент оқимга айланиш пайтидаги тезлик *с тезлик* деб аталади.

ника тараққиётининг бугунги босқичида суюқликларнинг ҳар йиллардаги ўртача тезликларини билиш катта амалий аҳамиятга эриб балоқларда аниқкланишича, ҳар хил диаметрли найларнинг ланг кесим юзидан вақт бирлигида оқиб ўтадиган суюқлик ри M ўртача оқиш тезлиги v_y нинг кўндаланг кесим юзи S га тмасига тенг экан:

$$M = v_y \cdot S.$$

анцуз олими Пуазейль (1841) суюқликларнинг найларда оқиш ларини тажриба йўли билан ўрганиб, *суюқликнинг най бўйлаб а ламинар оқиш тезлиги най узунлик бирлигига босимнинг ии ҳамда най радиусининг квадратига тўғри мутаносиб ва оққлик коэффициентига тесқари мутаносиб эканлигини аниқла-*

$$v_y = \frac{p_1 - p_2}{l} \cdot \frac{R^2}{8\eta}. \quad (10.14)$$

унинг учун ҳам бу қонун *Пуазейль қонуни* деб аталади. Най $S = \pi R^2$ ва $M = v_y S$ эканлигини ҳисобга олиб Пуазейль қонунини ағича ёзиш мумкин:

$$M = \frac{p_1 - p_2}{l} \cdot \frac{\pi R^4}{8\eta}. \quad (10.15)$$

Ўлчамлари маълум бўлган найдаги босимлар тушишини билган ҳолда (10.15) формуладан фойдаланиб оқаётган суюкликнинг ковушоклик коэффициенти η ни топиш мумкин.

Найда ламинар оқаётган суюкликнинг стационар ҳаракатини ўрганиб, (10.15) формулани қуйидаги йўл билан ҳам

келтириб чиқариш мумкин: най орасида узунлиги l ва радиуси r бўлган цилиндрларни ажратиб олайлик (10.7-расм). Оқим стационар бўлганда бир хил кўндаланг кесимга эга бўлган найдаги барча суюклик зарраларининг тезлиги ўзгармас бўлганидан, суюкликнинг исталган ҳажмига таъсир этувчи ташқи кучларнинг йиғиндиси нолга тенг бўлади. Шунинг учун ажратиб олинган цилиндрга таъсир этувчи ва ҳаракат йўналиши бўйича йўналган кучлар йиғиндисини $(p_1 - p_2)\pi r^2$ дейиш мумкин. Бундан ташқари, цилиндрнинг ён томонларига таъсир этувчи ишқаланиш кучи:

$$F = \eta \left| \frac{dv}{dr} \right| 2\pi r l.$$

Стационар ҳолатда бу кучлар ўзаро тенг:

$$(p_1 - p_2)\pi r^2 = \eta \left(\frac{dv}{dr} \right) 2\pi r l. \quad (10.16)$$

Суюкликнинг тезлиги найнинг марказидан четга томон камайиб боришини, яъни $dv/dr = -dv/dr$ эканлигини назарда тутиб, (10.16) формулани қуйидагича ўзгартириш мумкин:

$$-\frac{dv}{dr} = \frac{(p_1 - p_2)r}{2\eta l} \quad \text{ёки} \quad dv = -\frac{p_1 - p_2}{2\eta l} r dr. \quad (10.17)$$

(10.17)ни интеграллаб,

$$v = -\frac{p_1 - p_2}{4\eta l} r^2 + C \quad (10.18)$$

ни ҳосил қиламиз. $r = R$ бўлган нукталарда суюкликнинг тезлиги $v = 0$ бўлгани учун, (10.18) дан интеграллаш доимийси (C) қуйидагига тенг бўлади:

$$C = \frac{p_1 - p_2}{4\eta l} R^2.$$

Натижада, (10.18) қуйидаги кўринишни олади:

$$v(r) = \frac{p_1 - p_2}{4\eta l} (R^2 - r^2) = \frac{p_1 - p_2}{4\eta l} R^2 \left(1 - \frac{r^2}{R^2} \right). \quad (10.19)$$

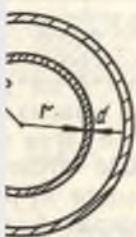
Цилиндрнинг (найнинг) марказидаги ($r=0$) тезлиги

$$v_0 = v(0) = \frac{p_1 - p_2}{4\eta l} R^2 \quad (10.20)$$

дан, (10.19) куйидагича ёзилади:

$$v(r) = v_0 \left(1 - \frac{r^2}{R^2}\right). \quad (10.21)$$

дан кўриниб турибдики, найларда суюқликларнинг ламинар эги тезлиги най марказидан деворга томон парабола қонуни ўзгарар экан.



8-расм

Энди найнинг кўндаланг кесимидан вақт бирлигида ламинар оқиб ўтаётган суюқлик миқдори M ни ҳисоблаб топайлик. Шу мақсадда радиуси R бўлган найнинг кўндаланг кесимини қалинлиги dr бўлган майда ҳалқачаларга фикран бўлиб чиқамиз (10.8-расм). Ички радиуси r ва ташқи радиуси $r + dr$ бўлган ҳар бир ҳалқача орқали бирлик вақтда оқиб ўтувчи суюқлик миқдори:

$$dM = v_0 \left(1 - \frac{r^2}{R^2}\right) 2\pi r dr$$

Бутун най бўйлаб унинг кўндаланг кесимидан бирлик вақтда ўтувчи суюқлик миқдори эса

$$M = \int_0^R dM = \int_0^R v_0 \left(1 - \frac{r^2}{R^2}\right) 2\pi r dr = \frac{1}{2} \pi R^2 v_0$$

Бундаги v_0 ўрнига унинг (10.20) даги қийматини қўйиб и Пуазейль формуласини ҳосил қиламиз:

$$M = \frac{p_1 - p_2}{l} \cdot \frac{\pi R^4}{8\eta}$$

10.7-§. СУЮҚЛИК ВА ГАЗЛАРДА ЖИСМЛАРНИНГ ҲАРАКАТИГА ТАЎЛАДИГАН ҚАРШИЛИК. ГИДРОДИНАМИКАДА ЎХШАШЛИК ҚОНУНИ

1 суюқлик ёки газларда ишқаланиш кучлари мавжудлиги и уларда ҳаракатланувчи жисмларга таъсир этувчи қарши-члари пайдо бўлади. Бу кучларнинг миқдори асосан рнинг ҳаракат тезлигига боғлиқ бўлади. Стокс катта ин v тезликлар билан ҳаракатланувчи r радиусли шарсимон рга муҳит томонидан таъсир этувчи қаршилик кучи F жисм-езлиги ва ўлчамларига ҳамда муҳитнинг қовушоқлик центи η га тўғри мутаносиб эканлигини кўрсатди:

$$F = 6\pi\eta r v. \quad (10.22)$$

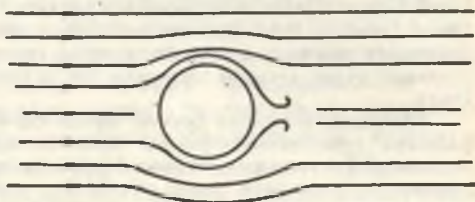
Стокс формуласи дейилади. Бу формуланинг амалий ти шундан иборатки, у жисмнинг қовушоқ муҳитда эркин тезланишини аниқлашда, ҳар хил зичликка эга бўлган арда томчи ёки кичик зарраларнинг радиусларини уларнинг бу арда эркин тушишини кузатиш орқали аниқлашда ва шу каби ларни ҳал қилишда қўлланилади.

Катта тезликларда газ ва суюкликларнинг қаршилиги асосан уюрма ҳосил қилиш учун иш бажарилиши натижасида юзага келади. Бу қаршилиқ *пешона қаршилиқ* деб аталиб, у Ньютон кашф қилган қонунга биноан, *ҳаракат тезлигининг квадрати билан жисм ҳаракатига тик бўлган кўндаланг кесим юзасига мутаносибдир*:

$$F = C_x \cdot \frac{\rho v^2}{2} S, \quad (10.23)$$

бу ерда ρ — муҳитнинг зичлиги; C_x — пешона қаршилиқ коэффициенти бўлиб, унинг қиймати жисмнинг шаклига боғлиқ.

Юқорида айтилганидек, пешона қаршилиқ муҳитда ҳосил бўлувчи уюрмалар таъсирида вужудга келади (10.9-расм). Кўплаб суюклик ва газларда олиб борилган тажрибалар Ньютоннинг пешона қаршилиқ учун чиқарган формуласи тезлиқнинг баъзи бир қийматлари учун тўғри эканлигини кўрсатди.



10.9-расм

Масалан тезлиқнинг кичик қийматларида қаршилиқ, Стокс формуласига мувофиқ, тезлиқнинг иккиламчи даражасига эмас, балки бирламчи даражасига мутаносиб бўлар экан. Товуш тезлигига яқин тезликларда бу боғланиш v^3 га, товуш тезлигидан жуда катта бўлган тезликларда яна v^2 га мутаносиб бўлар экан. Шундай қилиб, ҳар хил тезликларда ҳаракатланувчи суюклик ва газлардаги турли шаклдаги жисмларга таъсир этувчи кучларни қарашда биз (10.23) формуладаги қаршилиқ коэффициенти C_x ни муҳитнинг ковушоқлик коэффициенти (η), зичлиги (ρ) ва жисмнинг ҳаракат тезлиги (v) ҳамда ўлчамлари (r) нинг қандайдир функциясидан иборат дейишимиз ҳақиқатга яқин бўлади. Олиб борилган изланишлар C_x нинг фақат $\frac{\rho l v}{\eta}$ га боғлиқ эканлигини кўрсатди:

$$C_x = f(Re), \quad Re = \frac{\rho l v}{\eta}. \quad (10.24)$$

(10.24) даги Re ўлчамсиз катталиқ бўлиб, *Рейнольдс сони* деб аталади. Муҳит ковушоқлик коэффициентининг унинг зичлигига нисбати η/ρ эса *кинематик қовушоқлик* деб аталади:

$$\frac{\eta}{\rho} = \nu. \quad (10.25)$$

Амалда Рейнольдс сони ковушоқлик коэффициенти орқали эмас, балки кинематик ковушоқлик орқали ифодаланади:

$$Re = \frac{l v}{\nu}. \quad (10.26)$$

Ҳаракатланаётган суюликда ишқаланиш кучлари (η нинг қиймати) қанчалик кичик бўлса, Рейнольдс сони шунчалик катта бўлади. (10.24) дан кўринадики, идеал

р учун ($\eta=0$) Рейнольдс сони ∞ га тенг (маълумки бундай суюкликлар рас).

ик ва газларда жисмларнинг ҳаракатини ўрганишда ҳаракатнинг нисбийлиб чиқиб суюкликдаги жисм тинч турибди, суюклик эса жисмга нисбатанлик билан ҳаракатланяпти деб қараш мумкин. Шу бонс куйида биз нг жисмга (ёки жисмлар тизими)га) нисбатан ҳаракатини таҳлил қиламиз. ун иккита жисм олиб, дастлаб суюликда биринчи жисм бўлган ҳолдаги, а у жисм ўрнида иккинчи жисм бўлган ҳолдаги оқим манзараларини к. Тажрибаларнинг кўрсатишича, оқим тезлиги ва суюкликнинг ўзига хос р (зичлик, қонушоклик ва бошқалар) маълум шартларни қаноатлантирган-ётган суюкликлар оқими манзараларида муайян механикавий ўхшашлик гини кузатиш мумкин. Модомики, ўхшашлик мавжуд бўлса, биринчи ҳол манзарасини билган ҳолда иккинчи ҳол учун оқим манзарасини олдиндан ш мумкин экан. Бошқача айтганда, кичик ўлчамларга эга бўлган жисмлар кликларда (ёки газларда) тажриба ўтказиб, олинган натижаларни катта жисмларга қўллаш мумкин (моделлаш усули). Кемасозлик ва тайёра-қудди шундай қилинади. Бу усулнинг асосида ўхшашлик қонун

илик қонунини умумий тарзда қараб чиқайлик. Фараз қилайлик, $\bar{r}$ ва $\bar{v}$ мос суюкликнинг ўхшаш нукталаридаги радиус-вектори ва тезлиги, l — ўлчами, v_0 — оқимнинг жисмга нисбатан тезлиги. Ўз навбатда суюк-усусиятлари унинг зичлиги ρ , қонушоклик коэффициенти η ва муайян нлиги билан аниқланади. Шу билан бирга ўхшашлик қонунда оғирлик таъсири эркин тушиш тезланиши (g) билан, нотўғун оқим оқимнинг икдан чиқиб вақти t билан, суюкликнинг сикилувчанлиги эса товушнинг тезлиги (c) билан ифодаланади.

ат тенгламаларида v , v_0 , $\bar{r}$, l , ρ , η , c , g , t катталиклар орасида муайян мавжуд бўлиши лозим. Бу катталиклар ёрдамида бир-бирига боғлиқ 6 та ўлчамсиз муносабатни ҳосил қилиш мумкин экан. Буларга $\bar{v}/v_0$, $\bar{r}/l$ ва яна 4 та ўлчамсиз сонлар — кийматли боғланишлар қиради:

$$Re = \frac{\rho l v_0}{\eta} = \frac{l v_0}{\nu}; \quad (10.27)$$

$$F = \frac{v_0^2}{g l}; \quad (10.28)$$

$$M = \frac{v_0}{c}; \quad (10.29)$$

$$S = \frac{v_0 t}{l}. \quad (10.30)$$

ликлар қондасидан фойдаланиб, қуйидаги функцияларни ёзиш мумкин:

$$\frac{v}{v_0} = f\left(\frac{\bar{r}}{l}, Re, F, M, S\right). \quad (10.31)$$

$$v = v_0 f\left(\frac{\bar{r}}{l}, Re, F, M, S\right) \quad (10.32)$$

икки оқим учун (10.27) — (10.32) боғланишлардан бештаси бир-бири билан а, у ҳолда олтинчиси мос келар экан. Бу умумий оқимларнинг ўхшашлик н иборат. Оқимларнинг ўзи эса механикавий ёки гидродинамикавий ўхшаш деб аталади. (10.27) формуладаги сон — Рейнольдс сони, (10.28) даги — и, (10.29) даги — Мах сони, (10.30) даги — Струхал сони деб аталади. Фруд н боғлиқ бўлган F сон юқорида биз кўрган Рейнольдс сонига ўхшаш маънога атталиқ нукта назаридан суюклик кинетик энергиясининг бу энергиянинг иўлда оғирлик қучининг бажарган иши туфайли вужудга келган кинетик

энергияга нисбатидан иборат. Фруд сони қанча катта бўлса, инерциянинг оғирликка нисбатан таъсири шунча катта бўлади ва аксинча.

Струхал сони асосан турғун бўлмаган суюқликлар учун маълум аҳамиятга эга бўлса, Мах сони эса сикилмайдиган суюқликлар учун маънога эга бўлганлигидан турғун оқаётган суюқликлар учун (10.32) тенглама ўрнига

$$\bar{v} = \bar{v}_0 f\left(\frac{r}{l}, Re, F\right)$$

тенгламани ёзиш мумкин. Бундан Рейнольдс ва Фруд сонлари бир хил бўлган суюқликларнинг оқими бир хил бўлади деган хулоса келиб чиқади.

10.8-§. ГИДРОДИНАМИКАВИЙ НОТУРГУНЛИК. ТУРБУЛЕНТЛИК

Юкоридаги бандларда биз суюқликларнинг ҳаракатини текширганимизда асосан ламинар оқиш ҳолларини қараб чиқдик. Ламинар оқишнинг асосий хусусиятларидан бири унинг узлуксизлиги д-р. Текис жойларда оқувчи суюқлик ва газларнинг ҳаракати асосан най деворларига параллел бўлган ҳаракат траекториясига эга бўлади. Аммо етарли даражада катта тезликларда ламинар оқишнинг бузилиши — ламинар оқишнинг бекарорлиги вужудга келади. Бунинг натижасида ҳаракат турбулент ҳаракатга айланади. Турбулент ҳаракатда суюқлик ёки газнинг гидродинамикавий хоссалари (тезлик, босим, газлар учун эса зичлик ва ҳарорат) тез ва тартибсиз ҳолда ўзгариб туради. Турбулент оқимга тоғ дарёларидаги сувнинг ҳаракати, тез сузувчи кеманинг орқасидаги сувнинг ҳаракати ҳамда қувурлардан тартибсиз чикувчи тутунлар ва бошқалар мисол бўлади. Бундай ҳаракатларнинг ҳаммаси гидродинамикавий нотурғунлик юзага келувчи оқимларда содир бўлади. Турбулент оқимда суюқлик зарраларининг траекториялари най ўкига параллел бўлмасдан, мураккаб эгри чизиқлардан иборат бўлади. Траекториялар вақт давомида турғун бўлмасдан, ўзгариб туради. Шундай қилиб, табиатан нотурғунлик, тезликнинг суюқликнинг асосий кўчма ҳаракати йўналишига тик бўлган ташкил этувчилари мавжудлиги турбулент оқимни ламинар оқимдан фарқлаб турувчи муҳим белгилар ҳисобланади. Қувур ва ариқларда ламинар оқимдан турбулент оқимга ўтишда Рейнольдс сони ўхшашлик қонунининг мезони бўлиб хизмат қилади. Ҳар хил кўндаланг кесим юзасига эга бўлган қувур ва ариқлар учун Рейнольдс сони бир хил қийматга эга бўлса, уларда суюқликнинг оқиш манзараси бир хил бўлади. Кўндаланг кесими доира шаклидаги қувурларда ламинар оқимдан турбулент оқимга ўтишда Рейнольдс сони 1200 ни ташкил қилади, яъни $Re > 1200$ дан бошлаб оқим турбулент манзарага эга бўлади.

XI БЎБ

ТЕБРАНМА ҲАРАКАТ

11.1-§. ТЕБРАНМА ҲАРАКАТ ҲАҚИДА ТУШУНЧА

Тебранма ҳаракат табиатда энг кўп тарқалган ҳаракатдир. Дарахтларнинг шохи ёки далалардаги майсаларнинг тебраниб турганини кўп кузатганмиз. Дутор, рубоб каби мусика асбобларининг

, осма соат тебрангичи, ички ёнув двигатели цилиндридаги тарнинг ҳаракати тебранма ҳаракатдир. Мотор ишлаб а машина ва дастгоҳларнинг корпуслари титраб тебранма қилади; телефонда гаплашганимизда, радиодан товуш қа, улардаги юпқа парда (мембрана) тебраниб туради.

мисоллардан кўриниб турибдики, бунда ҳаракат бирор да такрорланиб туради. Бинобарин, *вақт ўтиши билан аниб турадиган ҳаракатларга тебранма ҳаракат дейилади.*

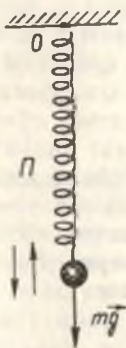
рида келтирилган мисоллар механикавий тебранма ҳаракатга идир. Табиатда механикавий тебранма ҳаракатлар билан торда механикага оид бўлмаган такрорланиб турадиган лар ҳам кўп учрайди. Ўзгарувчан ток занжиридаги зарядли лар (электронлар) ҳаракати, ички ёнув двигатели цилиндри- з босимининг ўзгариши ва бошқалар шулар жумласидан механикавий тебранма ҳаракатларни эса умумий тебранма ларнинг бир тури деб қараш мумкин. Тебранма ҳаракатлар икавий тебранма ҳаракат, электромагнит нма ҳаракат, электромеханикавий тебранма ат (телефон ва радиолардаги товуш чиқарувчи мембрана- тебраниши ва бошқ.) каби турларга бўлинади. Тебранма ларнинг табиатлари ҳар хил бўлса ҳам улар ягона қонуният содир бўлади.

рғи замон техникасининг кўп соҳалари тебранма ҳаракат рига асосланган ва тебранма ҳаракат қонунларини билмай еелефон, радио, ойнаижаҳон, радиолокация ва шунга ўхшаш 1 замон техникасини яратиб бўлмас эди.

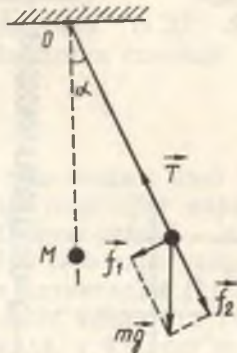
анма ҳаракатга мисол тарикасида 11.1-расмда кўрсатилган ий тизимни олиб қарайлик. Тизимдаги пружина (P) нинг бир мда кўрсатилгандек, штативнинг O нуктасига маҳкамланган в расмда кўрсатилмаган), пружинанинг иккинчи учига али юк (металл шарча) осилган. Бу юк таъсирида пружина чўзилади, бунда пружинанинг қайишқоқлик кучи юкнинг с кучи билан мувозанатлашади. Юкнинг бу вазияти унинг ат вазиятини акс эттиради. Агар юкни мувозанат вазиятидан алишда пастга ёки юқорига бир оз силжитиб сўнг қўйиб к, у пружинанинг қайишқоқлик кучи таъсирида пастга ва а қараб тебранма ҳаракат қила бошлайди, яъни тизимнинг ги даврий равишда такрорлана бошлайди. Бундай тизим али тебрангич деб юритилади.

анма ҳаракатга иккинчи мисол тарикасида штативнинг исига ингичка ип билан осилган m массали юк (кичкина металл дан иборат тизимни олиб қарайлик (11.2- расм). Тизим мувозанат вазиятида MO ҳолатда бўлади; бу ҳолатда инг оғирлик кучи ($m\vec{g}$) ипнинг таранглик кучи (T) билан атда бўлади. Агар шарчани мувозанат вазиятидан бир оз иб, сўнг қўйиб юборсак, тизим ўзининг мувозанат ҳолати да тебранма ҳаракатга келади — шарчанинг ҳаракати M нук- исбатан даврий равишда такрорланаверади. Ҳаракатнинг

бундай такрорланишига сабаб шундаки, тизим мувозанат ҳолатига нисбатан α бурчакка четлатилганда шарча ўз оғирлик кучининг $f_1 = mg \sin \alpha$ га тенг ташкил этувчиси (11.2-расмга к.) таъсирида бўлади. Бу куч тизимни ҳамма вақт мувозанат вазиятига (шарча чап томонда бўлса ҳам, ўнг томонда бўлса ҳам) қайтаришга интилади. Мувозанат вазиятидан ўтаётганда эса тебранаётган шарча бирдан



11.1-расм



11.2-расм

тўхтаб қола олмайди — бунга унинг инерцияси ҳалақит беради (инерция кучи юқорида кўриб ўтилган пружинали тебрангичнинг тебранишида ҳам асосий сабаблардан биридир). 11.2-расмда акс эттирилган тизим одатда математикавий тебрангич дейилади (математикавий тебрангичнинг аниқроқ таърифини кейинроқ келтирамыз).

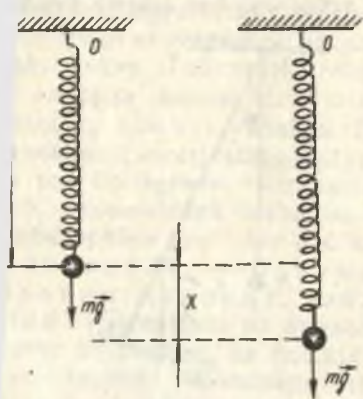
Тизимга таъсир этувчи кучларнинг табиатига кўра тебранма ҳаракатлар эркин (ёки хусусий) тебранишларга, мажбурий тебранишларга ва автотебранишларга бўлинади.

Мувозанат вазиятидан чиқарилган тизимда ташки кучлар таъсирисиз (ички кучлар таъсирида) вужудга келадиган тебранишлар *эркин тебранишлар* дейилади. 11.1- ва 11.2-расмлар ёрдамида тавсифланган тебранишлар, равшанки, эркин тебранишлардир. Даврий равишда ўзгарадиган кучлар таъсирида вужудга келадиган тебранишлар *мажбурий тебранишлар* дейилади. Агар 11.1- ва 11.2-расмларда келтирилган тизимларга даврий тарзда ташқаридан туртки бериб турилса, уларнинг тебранишлари мажбурий тебраниш бўлади. *Автотебранишларда* ташки кучларнинг таъсири тизимнинг ўзи воситасида амалга оширилади. Осма соат тебрангичининг тебраниши автотебранишдир.

Табиатда кўп учрайдиган тебранма ҳаракатлар ичида *гармоник тебранишлар* деб аталувчи тебранишлар муҳим ўринни эгаллайди. Гармоник тебранишлар тебранма ҳаракатлар ичида энг муҳими бўлиши билан бирга энг оддийси ҳамдир. Тебранма ҳаракат қонуниятларини ўрганишни мана шу гармоник тебранишлардан бошлаймиз.

11.2-§. ГАРМОНИК ТЕБРАНИШЛАР

Тебранувчи жисм ҳаракат траекториясининг вақт бўйича ўзгариш синус ва косинус конуни бўйича ўзгарадиган тебранишларга *гармоник тебранишлар* дейилади, 11.3-расмда тасвирланган пружинли тебрангичнинг мувозанат вазиятида металл шарчанинг оғирлик кучи пружинанинг қайишқоқлик кучи билан мувозанатда бўлади ва t_0



11.3-расм

ўзунликдаги пружина шарчанинг оғирлик кучи таъсирида бир оз чўзилиб, унинг узунлиги l га тенг бўлиб қолади. Энди шарчани расмда кўрсатилгандек, x масофага пастга ёки юқорига силжитиб, сўнг қўйиб юборсак, у мувозанат вазияти атрофида тебранма ҳаракат қила бошлайди.

Пружинанинг кичик чўзилишлари (ёки сиқилишлари) *Гук қонуни* орқали ифодаланади:

$$F = -kx, \quad (11.1)$$

бу ерда x — пружинанинг узайиши ёки қисқариши бўлиб, уни одатда *силжиш* деб юритилади; k — ўзгармас катталиқ бўлиб, ўша пружинанинг қайишқоқлик ёки бикрлик коэффициентини дейилади. Манфий ишора $\bar{F}$ кучнинг силжишга тескари, яъни тебранувчи жисмнинг мувозанат вазиятига томон йўналганини билдиради.

Гармоник тебранма ҳаракатнинг таърифига кўра силжиш конуни қуйидагича ифодаланади:

$$x = A \sin(\omega_0 t + \alpha), \quad (11.2)$$

бунда x — шарчанинг мувозанат вазиятидан силжиши, A — шарчанинг мувозанат вазиятидан энг катта силжиши бўлиб, бу катталиқ тебраниш амплитудаси номи билан юритилади (ҳақиқатан ҳам синуснинг энг катта қиймати бирга тенг бўлгани туфайли $x = A$ бўлади); ω_0 — доиравий частота; $\omega_0 t + \alpha$ эса гармоник тебранишнинг фазаси дейилади ва у кузатилаётган онда (ихтиёрий t пайтда) тебранувчи жисм қандай вазиятда ва қайси йўналишда эканлигини аниқлайди; α — ўзгармас катталиқ бўлиб, бошланғич фаза дейилади ва у кузатиш бошланиши олдида ($t = 0$ пайтда) мувозанат вазиятига нисбатан жисм ҳаракатининг йўналиши ва вазиятини аниқлайди. Масалан, (11.2) дан $t = 0$ пайт учун

$$x_0 = A \sin \alpha \quad (11.3)$$

га эга бўламиз. Бундан A ва α орқали жисмнинг $t = 0$ пайтдаги вазиятини аниқловчи x_0 катталиқни топамиз. Кузатишнинг бошла-

ниш пайти ўзгариши билан бошланғич фазанинг қиймати ҳам ўзгаради. Жисмнинг тебраниш манзарасини соддалаштириш мақсадида (11.2) ифодадаги бошланғич фазани нолга тенг ($\alpha=0$) деб оламиз; бу ҳол шуни акс эттирадики, кузатишни биз жисм ўзининг мувозанат вазиятидан ўтаётган пайтдан бошляпмиз. Шунга кўра (11.2) ифода

$$x=A \sin \omega_0 t \tag{11.4}$$

кўринишда ёзилади. Энди $\omega_0=2\pi/T$ эканлигини ((1.37) формулага к.) эътиборга олсак, (11.4) ифода қуйидагича ёзилади:

$$x=\sin \frac{2\pi}{T} t. \tag{11.5}$$

Бу ифодадан кўринадики, ҳар $t=T$ вақт оралиғида x нинг қиймати нолга тенг бўлади, яъни ҳар бир $t=T$ вақтдан сўнг ҳаракатнинг ўзгариш манзараси такрорланиб боради. Шунинг учун T — жисмнинг тўла тебраниш даври дейилади. Тўла тебраниш даврида пружинага осилган жисм ўзининг мувозанат вазиятидан (11.3-расмда M вазият) пастга силжиб, сўнг у мувозанат вазиятига томон ҳаракат қилади, мувозанат вазиятига келганда, у ўзининг инерцияси билан ҳаракатини давом эттиради (юқорига кўтарилади) ва ниҳоят, у яна пастга томон силжиб, ўзининг мувозанат вазиятига қайтади. Математикавий тебрангич мисолида (11.2-расмга к.) тебранувчи жисм $t=T$ вақт давомида ўзининг мувозанат вазияти (11.2- расм, M нукта)дан, айтайлик, ўнг томонга тўла четланиб, сўнг мувозанат вазиятига қайтиб келади ва ўз инерцияси таъсирида чап томонга тўла четлангандан сўнг яна ўзининг мувозанат вазиятига қайтиб келади. Бинобарин, $t=T$ вақт оралиғида тебранувчи жисм тўрт амплитуда ($4 A$) га тенг масофани ўтишини англаш қийин эмас. (Бу мисолимизда содда бўлиши учун бошланғич фазани нолга тенг деб олдик, яъни вақт ҳисобини жисм мувозанат вазиятидан ўтаётган пайтдан бошладик.)

Вақт бирлиги ичидаги тебранишлар сони тебраниш частотаси дейилади ва ν ҳарфи билан белгиланади. Частота ва тўла тебраниш даври

$$\nu=\frac{1}{T}$$

муносабат билан боғланган; доиравий частота ω ва оддий частота ν эса ((1.38) формулага к.)

$$\omega=\frac{2\pi}{T}=2\pi\nu \tag{a}$$

муносабат билан ўзаро боғланган. Охирги икки формуладан кўринадики, СИ тизимида доиравий частота ω_0 жисмнинг 2π секунд давомида неча марта тўла тебранишини ифодаловчи катталиқдир; частота ν эса жисмнинг 1 секунд давомида неча марта тўла тебранишини акс эттиради. Доиравий частота бурчак тезлик каби радиан таксим секундларда ўлчанади. Частота ν нинг ўлчов бирлиги

оддий
андек,
эгизиб

ан ва
ўрса-
алари
коғоз
игини
бран-
нинг
борат

оддий
йича

лиги
г:

1.7)

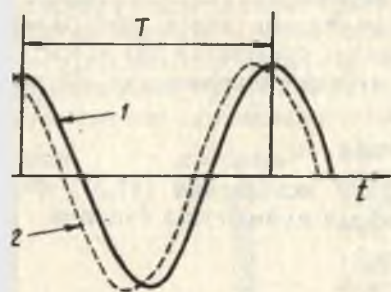
икни

1.8)

инг
ҳам
ва
дий
дар
иш
енг
лга
да

ча
ча

9)



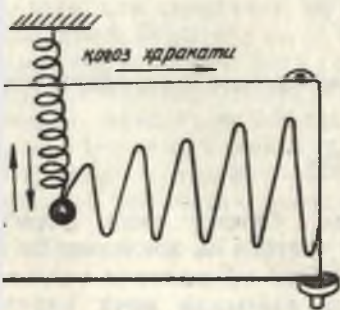
11.4-расм

герц [Гц] деб юритилади. Агар 1 секунд давомида жисм бир марта тўла тебранса, унинг частотаси 1 Гц га тенг бўлади. Бинобарин (а) ифодадан кўринадики, бир тўла тебранишдан сўнг жисмнинг тебраниш фазаси 2π га ўзгаради, яъни у ўзининг дастлабки вазиятига қайтади. (11.2) ифодани қуйидагича ҳам ёзиш мумкин:

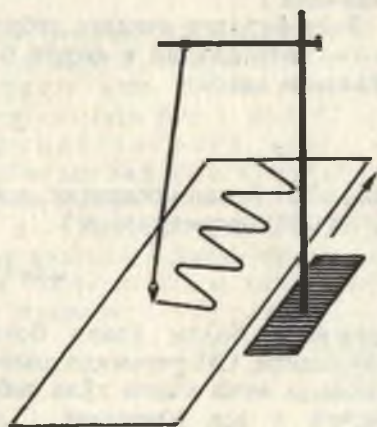
$$x = A \cos(\omega_0 t + \alpha_1), \quad (11.6)$$

$\alpha_1 = \alpha - \frac{\pi}{2}$. (11.6) формула ҳам гармоник тебранма хара-
 ғи силжиш қонунини ифода қилади. (11.2) ва (11.6) ифодалардан
 адики, гармоник тебранма ҳаракатда силжишнинг вақтга
 слик эгри чизиғи синусоида ((11.6) ифодага кўра — косинусои-
 эгри чизиғидан иборат бўлиши керак. 11.4- расмдаги
 чизик бошланғич фаза нолга тенг бўлган ҳол учун гармоник
 ишда силжишнинг вақтга боғлиқлик эгри чизиғи ((11.5) функ-
 нг вақтга боғлиқлик эгри чизиғи)ни акс эттиради. Худди шу
 а 2 эгри чизик орқали бошланғич фазаси $\alpha = \frac{\pi}{6}$ бўлган
) қонуниятга асосан) гармоник тебранишда силжишнинг
 1 боғлиқлик эгри чизиғи ифодаланган.

рмоник тебранишда силжишнинг вақтга боғлиқлик эгри чизиғи
 ифодадан (ёки косинусоидадан) иборат эканлиги қуйидаги
 ибаларда намоён бўлади:



11.5-расм



11.6-расм

а) пружинали тебрангичдаги тебранувчи жисмга кичкина оддий калам ўрнатиб, бу каламнинг учини 11.5-расмда кўрсатилгандек, ўзгармас тезлик билан ҳаракатланаётган қоғоз лентага тегизиб кўйиш кифоя.

б) 11.6-расмда тебранувчи жисм сифатида кум тўлдирилган ва ингичка илга осилган идишча (математикавий тебрангич) кўрсатилган. Идишчанинг пастки тешигидан тушаётган кум доналари ҳосил қилган «из» ўзгармас тезлик билан ҳаракатланаётган қоғоз сиртида гармоник тебранишнинг вақтга боғлиқлик эгри чизигини тасвирлайди. Шундай қилиб, пружинали ва математикавий тебрангичларнинг тебранишлари гармоник тебраниш бўлиб, силжишнинг вақтга боғлиқлиги эса, синусоидадан ёки косинусоидадан иборат экан.

11.3-§. ГАРМОНИК ТЕБРАНМА ҲАРАКАТ ҚИЛУВЧИ ЖИСМНИНГ ТЕЗЛИГИ ВА ТЕЗЛАНИШИ

Гармоник тебранма ҳаракат қилаётган жисмнинг (моддий нуктанинг) силжиши синуслар қонуни, яъни (11.2) қонуният бўйича содир бўлаётган бўлсин:

$$x = \sin(\omega_0 t + \alpha).$$

Гармоник тебранувчи моддий нуктанинг исталган пайтдаги тезлиги силжишдан вақт бўйича олинган биринчи тартибли ҳосилага тенг:

$$v = \frac{dx}{dt} = \dot{x} = A\omega_0 \cos(\omega_0 t + \alpha) = v_m \cos(\omega_0 t + \alpha), \quad (11.7)$$

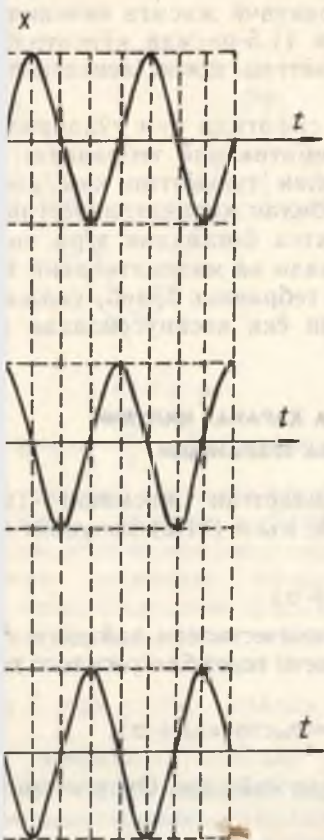
бунда $A\omega_0 = v_m$ — тезликнинг амплитуда қиймати. Охирги тенгликни қуйидагича ёзамиз:

$$v = v_m \sin(\omega_0 t + \alpha + \frac{\pi}{2}). \quad (11.8)$$

(11.8) формуладан кўринадики, тебранувчи моддий нуктанинг тезлиги ҳам гармоник қонун бўйича ўзгаради, яъни тезлик ҳам силжиш каби ω_0 частота билан (T давр билан) ўзгаради. (11.2) ва (11.8) ифодаларни такқосласак, гармоник тебранувчи моддий нуктанинг тезлиги силжишига нисбатан фаза жиҳатдан $\pi/2$ қадар олдинда эканлиги аён бўлади. Охирги иборани қуйидагича тушуниш керак: силжиш энг катта қийматга эришганда тезлик нолга тенг ва аксинча, тезлик энг катта қийматга эга бўлганда силжиш нолга тенг бўлади, яъни моддий нукта мувозанат вазиятидан ўтаётганда ($x=0$) унинг тезлиги энг катта қийматга эришади.

Тебранувчи моддий нуктанинг тезланиши тезликдан вақт бўйича олинган биринчи тартибли ҳосилага ёки силжишдан вақт бўйича олинган иккинчи тартибли ҳосилага тенг:

$$a = \frac{d^2 x}{dt^2} = \ddot{x} = -A\omega_0^2 \sin(\omega_0 t + \alpha), \quad (11.9)$$



11.7-расм

бунда $A\omega_0^2$ — тезланишнинг амплитуда қиймати (a_m) бинобарин, (11.9)ни

$$a = a_m \sin(\omega_0 t + \alpha + \pi) \quad (11.10)$$

кўринишда ёзиш мумкин. Бу тенгликдан кўринадики, тебранувчи моддий нукта тезланишнинг ўзгариши ҳам частотаси ω_0 (ва даври T) бўлган гармоник тебранма ҳаракат қонуни бўйича содир бўлади. (11.2) ва (11.9) ифодаларни таққослашдан гармоник тебранувчи моддий нуктанинг тезланиши силжишга нисбатан фаза бўйича π қадар олдинда эканлиги келиб чиқади, яъни тезланиш ва силжиш қарама-қарши фаза бўйича ўзгаради. (11.2) ифодага асосан (11.9) формула

$$a = -\omega_0^2 x \quad (11.11)$$

кўринишга эга бўлади. Бундан кўринадики, гармоник тебранма ҳаракатдаги тезланиш силжишга мутаносиб бўлиб, йўналиши бўйича моддий нуктанинг мувозанат вазияти томон йўналган (манфий ишора тезланиш ва силжиш бирига нисбатан қарама-қарши фазада ўзгаришини билдиради). 11.7-расмда гармоник тебранма ҳаракат қилувчи моддий нукта-

силжиши, тезлиги ва тезланиши орасидаги фазалар фарқлари слаб кўрсатилган.

5. ГАРМОНИК ТЕБРАНМА ҲАРАКАТНИНГ ДИФФЕРЕНЦИАЛ ТЕНГЛАМАСИ

тебранма ҳаракатнинг дифференциал тенгламаси дейилганда янаётган моддий нуктанинг ҳаракат тенгламаси тушунилади. Оқибатда тебранма ҳаракат қилаётган моддий нуктанинг ҳаракат тенгламаси исталган пайтда унинг вазиятини ёки ҳолатини аниқлаш имкон беради. Пружинали тебрангич мисолида тебранаётган моддий нуктага тезланиш берувчи куч — пружинанинг (11.1) формула билан ифодаланган қайишқоқлик кучидир:

$$F = -kx.$$

Бу куч таъсирида тебранувчи моддий нукта

$$a = \frac{d^2 x}{dt^2} = -A\omega_0^2 \sin(\omega_0 t + \alpha)$$

тезланиш олади ((11.9) ифодага к.). У ҳолда Ньютоннинг иккинчи қонуни қуйидаги кўринишга эга бўлади:

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} = -kx \text{ ёки } m\ddot{x} + kx = 0.$$

Охирги тенгламани

$$\ddot{x} + \frac{k}{m} x = 0$$

тарзда ёзамиз ва ундаги $\frac{k}{m}$ нисбат мусбат сон бўлганлиги туфайли, уни ω_0^2 орқали белгилаймиз:

$$\frac{k}{m} = \omega_0^2. \quad (11.12)$$

Натижада гармоник тебранма ҳаракатнинг қуйидаги дифференциал тенгламасига эга бўламиз:

$$\ddot{x} + \omega_0^2 x = 0. \quad (11.13)$$

Демак, пружинали тебрангичнинг ҳаракат тенгламаси бир жинсли иккинчи тартибли (вақт бўйича силжишдан олинган ҳосиланинг тартибига кўра) дифференциал тенглама тарзида ифодаланadi. (11.13) тенглама пружинали тебрангич мисолида келтириб чиқарилган бўлса ҳам, у барча гармоник тебранишлар учун ўринлидир ва унинг ечими гармоник тебранма ҳаракат қилаётган моддий нуктанинг ҳаракат қонунини ифодалайди. (11.13) тенгламанинг ечими

$$x = A \sin(\omega_0 t + \alpha) \quad (б)$$

$$\text{ёки} \quad x = A \cos(\omega_0 t + \alpha) \quad (в)$$

эканлигига ишонч ҳосил қилиш мумкин. Бунинг учун (11.13) тенгламадаги x ўрнига (11.9) ифодани, x ўрнига (11.2) ифодани қўйсак, (11.13) тенглама айниятга айланади, яъни (11.2) ва (11.9) тенгликлар (11.13) тенгламани қаноатлантиради. Бундан кўринадики, (11.13) дифференциал тенглама гармоник тебранма ҳаракат қилаётган моддий нуктанинг ҳаракат тенгламасидир ва унинг ечими бўлган (б) ва (в) ифодалар (силжиш қонунлари) тебранаётган моддий нуктанинг исталган пайтдаги вазиятини ва ҳолатини аниқлашга имкон беради.

Гармоник тебранма ҳаракатнинг асосий хусусиятларидан бири унинг даври йлигидир. Юқоридаги (а) ва (11.12) тенгламалардан пружинали тебрангичнинг тебраниш даври учун

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{m}{k}} \quad (11.14)$$

а бўламиз, яъни мазкур тебрангичнинг тебраниш даври нага осилган юк массасининг квадрат илдизига тўғри келадиган ва унинг қайишқоклик коэффициентининг квадрат илдизи-скари мутаносибдир. (11.12) ифодадаги ω_0 — пружинали гичнинг хусусий тебраниш частотаси деб аталади. ининг мувозанат вазияти атрофида гармоник тебранма ҳаракат тан тизимни гармоник осциллятор дейилади. Биноба- (11.13) дифференциал тенглама гармоник осцилляторнинг т тенгламасидир (осциллятор — «тебранувчи» деган маънони ади).

11.5-§. МАТЕМАТИКАВИЙ ТЕБРАНГИЧ

илмайдиган вазнсиз ипдан ва унга осилган, массаси m бўлган и нуктадан иборат тизимни математикавий тебрангич дейилади (асм). Амалий жиҳатдан, узунлиги l бўлган чўзилмайдиган огирлиги унга осилган моддий нуктанинг огирлигига нисбатан а олмаслик даражасида кичик бўлиши лозим. Тебрангич нат вазиятида бўлганда, 11.1-§ да таъкидлаб ўтилганидек, шарчанинг огирлик кучи ипнинг таранглик кучи билан натда бўлади. Тебрангични мувозанат вазиятидан чиқарсак, ни мувозанат вазиятига нисбатан φ бурчакка огдирсак, уни нат вазиятига қайтарувчи куч пайдо бўлади. Бу куч сон дан куйидагига тенг (11.2-расмга к.):

$$f_1 = mg \sin \varphi. \quad (11.15)$$

пружинанинг қайишқоклик кучига жуда ўхшаш, чунки бу куч пружинанинг қайишқоклик кучи ҳам тебранувчи тизимни нат вазиятига қайтаришга интилади. Шу туфайли f_1 куч қоклик кучи бўлмаса ҳам уни квазикайишқок (қокка ўхшаш) куч деб юритилади. имни мувозанат вазиятига қайтарувчи f_1 куч таъсирида и m бўлган шарча a тезланиш олади. Бу хусусий ҳол учун ининг иккинчи конуни куйидагича ёзилади:

$$m\ddot{a} = -m\bar{g} \sin \varphi, \text{ бундан } \ddot{a} = -g \sin \varphi. \quad (11.16)$$

й ишора $\ddot{f}_1$ кучнинг йўналиши силжишга (яъни $\sin \varphi$ га) и-қарши эканлигини билдиради. Математикавий тебрангич акка четланганда, шарча босиб ўтган траекторияни радиуси ин (11.2-расмга к.) айлананинг ёйи деб караш мумкин. Шу н шарчанинг айлана ёйи бўйлаб ҳаракатидаги бурчак иш (φ) чизикли тезланиш (a) билан куйидагича боғланган ифодага к.):

$$a = e l = \ddot{\varphi} l,$$

$e = \ddot{\varphi}$ эканлиги эътиборга олинди. Энди бу ифодани (11.16) га , уни

$$\ddot{\varphi} l = -g \sin \varphi \text{ ёки } \ddot{\varphi} l + g \sin \varphi = 0 \quad (11.17)$$

тарзда ёзиш мумкин. Тебрангичнинг кичик тебранишлари (тизимнинг унча қатта бўлмаган бурчакка оғиши) билан чегараланамиз; у ҳолда $\sin\varphi \approx \varphi$ деб қабул қилиш мумкин. Шунга кўра (11.17) ифодани қуйидагича ёзамиз:

$$\ddot{\varphi}l + g\varphi = 0 \text{ ёки } \ddot{\varphi} + \frac{g}{l}\varphi = 0.$$

Охирги тенгламада

$$\frac{g}{l} = \omega_0^2 \quad (11.18)$$

белгилашни киритиш муайян физикавий маънога эга. Натижада

$$\ddot{\varphi} + \omega_0^2\varphi = 0 \quad (11.19)$$

кўринишдаги дифференциал тенгламага эга бўламиз. Бу дифференциал тенглама (11.13) тенгламанинг худди ўзи, фақат силжиш (x) четланиш бурчаги орқали, чиқиқли тезланиш (x) эса бурчак тезланиш (φ) орқали ифодаланган. Шу боисдан (11.19) тенгламанинг ечими:

$$\varphi = A \sin(\omega_0 t + \alpha) \quad (11.20)$$

ёки

$$\varphi = A \cos(\omega_0 t + \alpha) \quad (11.21)$$

эканлиги табиий (бунда α — тебранишнинг бошланғич фазаси, A — четланиш бурчагининг амплитуда киймати). (11.20) ва (11.21) тенгламалар гармоник ҳаракат тенгламаларидир.

Демак, кичик тебранишларда математикавий тебрангич ўзининг мувозанат вазияти атрофида

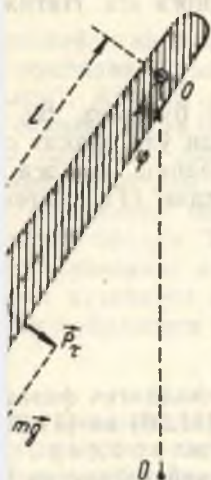
$$\omega_0 = \sqrt{\frac{g}{l}} \quad (11.22)$$

доиравий частота билан тебранма ҳаракат қилади. Бу частота математикавий тебрангичнинг хусусий тебраниш частотаси дейилади. Иккинчи томондан $\omega_0 = \frac{2\pi}{T}$ эканлигини ва (11.22) тенгликни назарда тутсак, математикавий тебрангичнинг тўла тебраниш даври

$$T = \frac{2\pi}{\omega_0} = 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}} \quad (11.23)$$

бўлади. Бундан кўринадики, математикавий тебрангичнинг тўла тебраниш даври (ва хусусий тебраниш частотаси) фақат унинг узунлигига ҳамда оғирлик кучи таъсирида жисмнинг эркин тушиш тезланишига боғлиқ бўлиб, тебранувчи жисмнинг массасига ва тебраниш амплитудасига боғлиқ эмас.

физикавий тебрангич деб, оғирлик марказидан ўтмайдиган ўқ
 да тебранма ҳаракат қила оладиган қаттиқ жисмга айтилади
 (масм). Мазкур ўқ (O нуқтадан ўтган ўқ) осилиш ўқи дейи-
 бу ўқ оғирлик маркази (C) дан l масофада жойлашган.
 ғични мувозанат вазияти (OO') дан бирор бурчакка,
 ик чап томонга, оғдирсак, оғирлик кучининг ташкил этувчиси
 мувозанат вазиятига қайтаришга интилади. Тебрангич оғирлик



11.8-расм

видан ўтаётганда ўз инерцияси таъсирида ҳаракатини давом
 эттириб, ўнг томонга оғади ва бу жараён
 такрорланади, яъни у мувозанат вазияти
 атрофида тебранма ҳаракат қилади. Агар
 осилиш ўқидаги ишқаланиш кучини ҳисоб-
 га олмасак, тебраниш оғирлик кучининг
 $\vec{p}_\tau = -mg \sin \varphi$ ташкил этувчиси туфайли
 содир бўлади. Манфий ишора $\vec{p}_\tau$ кучнинг
 четланиш ($\varphi \sim \sin \varphi$) га қарама-қарши
 эканлигини билдиради. $\vec{p}_\tau$ нинг таъсирида
 тебрангични мувозанат вазиятига қайта-
 рувчи

$$M = -mgl \sin \varphi \quad (11.24)$$

га тенг куч моменти вужудга келади; бунда
 l — осилиш ўқида нисбатан $\vec{p}_\tau$ кучнинг
 елкаси.

Осилиш ўқида нисбатан жисмнинг
 инерция моментини I билан белгиласак,
 жисмга қўйилган куч моменти (қаттиқ
 жисм айланма ҳаракати динамикасининг
 асосий тенгламаси)

$$M = I\epsilon = I\dot{\omega} = I\ddot{\varphi} \quad (11.25)$$

ифодаланади. (11.24) ва (11.25) тенгликлардан қуйидагига
 аямиз:

$$I\ddot{\varphi} = -mgl \sin \varphi. \quad (11.26)$$

а айтилганларга кўра кичик тебранишлар учун $\sin \varphi \approx \varphi$ деб
 қилиб, (11.26) тенгликни

$$I\ddot{\varphi} + mgl\varphi = 0 \text{ ёки } \ddot{\varphi} + \frac{mgl}{I}\varphi = 0 \quad (11.27)$$

шда ёзамиз. Охирги ифодани (11.19) тенглама билан
 тасак,

$$\frac{mgl}{I} = \omega_0^2 \quad (11.28)$$

чиқади; бунда ω_0 — физикавий тебрангичнинг хусусий
 ниш частотаси дейилади. Шунга кўра (11.27) тенглама-

$$\ddot{\varphi} + \omega_0^2 \varphi = 0 \quad (11.29)$$

кўринишда ёзамиз. Бу тенглама (11.19) тенглама билан бир хил ва у гармоник тебранма ҳаракатнинг дифференциал тенгламасидир, чунки (11.29) да силжиш ўрнида оғиш бурчаги (φ) катнашаяпти. Маълумки унинг ечими $\varphi = A \sin(\omega_0 t + \alpha)$ ёки $\varphi = A \cos(\omega_0 t + \alpha)$ кўринишга эга. (11.28), (11.29) ва охириги тенгликлардан шундай хулосага келамизки, кичик тебранишларда физикавий тебрангич

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{mgl}{I}} \quad (11.30)$$

хусусий частота билан ўзининг мувозанат вазияти атрофида гармоник тебранма ҳаракат қилади. Унинг тўла тебраниш даври, равшанки,

$$T = \frac{2\pi}{\omega_0} = 2\pi \sqrt{\frac{I}{mgl}} \quad (11.31)$$

формула билан аниқланади. Бу формулага кўра физикавий тебрангичнинг тебраниш даври унинг массаси (m) га боғлиқдек кўринади; аслида эса у массага эмас, балки массанинг тебрангичда тақсимланишини ифодаловчи катталиқ I/m га боғлиқ.

(11.31) тенгликни худди математикавий тебрангичнинг тебраниш даврига ўхшатиб

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{L}{g}}$$

кўринишда ёзиш мумкин, бундаги $L = \frac{I}{ml}$ — физикавий тебрангичнинг келтирилган узунлиги дейилади ва у 11.8-расмда кўрсатилган OO' нукталар орасидаги узунликка тенг. O' нукта шундай хусусиятга эгаки, агар физикавий тебрангич осилган O нуктадаги ўқни OC чизикнинг давомидаги O' нуктага кўчирсак, унинг тебраниш даври ўзгармайди.

(11.31) ифодадан кўринадики, кичик тебранишларда физикавий тебрангичнинг (пружинали ва математикавий тебрангичларнинг ҳам) тебраниш даври унинг тебраниш амплитудасига боғлиқ эмас. Агар тебраниш даври амплитудага боғлиқ бўлмаса, бундай тебранишлар *изохрон тебранишлар* дейилади. Демак, физикавий тебрангичнинг тебранишлари *изохрон тебранишлар*дир. Тебрангичларнинг *изохронлик* хусусияти улардан вақт ўлчагич асбоб сифатида фойдаланишга имкон беради. Тебрангичли соатлар *изохронлик* ходисаси асосида ишлайди. Катта бурчакка (0,02 радиан ва ундан ортиқ) четланишларда тебрангичнинг *изохронлиги* бузилади.

11.7-§. ГАРМОНИК ТЕБРАНМА ҲАРАКАТ ЭНЕРГИЯСИ

Гармоник тебранма ҳаракат қилаётган тизим ўзининг мувозанат вазиятидан четланганда, потенциал энергия учун ноль сатҳ деб ҳисобланган сатҳ (мувозанат вазият)га нисбатан вақт ўтиши билан у ҳар хил баландликка кўтарилади, яъни тизимнинг потенциал энергияси вақт ўтиши билан ўзгаради. Бу билан бир қаторда унинг кинетик энергияси ҳам вақт ўтиши билан ўзгаради: тизим ўзининг

нат вазиятидан ўтаётганда, унинг тезлиги энг катта қийматга
ди ва аксинча, мувозанат вазиятидан энг четга оғганда унинг
и нолга тенг бўлади.

Эргиянинг сакланиш қонунига кўра берк тизимнинг тўла
яси (яъни потенциал ва кинетик энергиялар йиғиндис) вақт
билан ўзгармай қолади: тебраниш жараёнида тизимнинг
иал энергияси кинетик энергияга ва аксинча, кинетик
яси потенциал энергияга айланиб туради — жисм ўзининг
инат вазиятидан энг катта четланганда унинг тўла энергияси
потенциал энергиядан, мувозанат вазиятидан ўтаётганда эса
тўла энергияси фақат кинетик энергиядан иборат бўлади.
Эргиянинг сакланиш қонунини пружинали тебрангич мисолида
чиқайлик. (6.22) ифодага кўра мувозанат вазиятидан
офага силжитилган пружинали тебрангичнинг потенциал
яси:

$$E_n = \frac{kx^2}{2}.$$

и ((11.12) ифодага к) ва $x = A \sin(\omega_0 t + \alpha)$ эканлигини
рга олиб, юқоридаги тенгликни қуйидаги кўринишда ёзамиз:

$$E_n = \frac{1}{2} m \omega_0^2 A^2 \sin^2(\omega_0 t + \alpha). \quad (11.32)$$

р тенглама тизим потенциал энергиясининг вақт ўтиши билан
шини ифодалайди.

лиги нолдан фаркли бўлган барча вазиятларда массаси
ган моддий нуктанинг кинетик энергияси ҳам нолдан фаркли,

$$E_k = \frac{1}{2} m v^2.$$

ник тебранма ҳаракат қилаётган моддий нуктанинг тезлиги ҳам
ик тарзда ўзгаради. Шунинг учун (11.7) ифодани назарда
, тебранаётган моддий нуктанинг кинетик энергияси

$$E_k = \frac{1}{2} m \omega_0^2 A^2 \cos^2(\omega_0 t + \alpha) \quad (11.33)$$

ишда ёзилади.

(32) ва (11.33) ифодалардан кўринадики, моддий нуктанинг
иал ва кинетик энергиялари вақт ўтиши билан 0 дан
 A^2 гача гармоник равишда ўзгаради.

Эргиянинг сакланиш қонунига кўра гармоник тебранма ҳаракат
ган моддий нуктанинг тўла энергияси E унинг потенциал ва
к энергияларининг йиғиндисидан иборат:

$$E = E_n + E_k = \frac{1}{2} m \omega_0^2 A^2 [\sin^2(\omega_0 t + \alpha) + \cos^2(\omega_0 t + \alpha)];$$

бунда ўрта кавс ичидаги ифода, маълумки, 1 га тенг. Шундай қилиб, гармоник тебранма ҳаракатнинг тўла энергияси

$$E = \frac{1}{2} m \omega_0^2 A^2 = \text{const} \quad (11.34)$$

накҳ ўтиши билан ўзгармайди (бу ердаги m , ω_0 , A — қаралаётган тизим учун ўзгармас катталиклар).

Тригонометриядан маълум бўлган

$$\cos^2(\omega_0 t + \alpha) = \frac{1}{2}[1 + \cos 2(\omega_0 t + \alpha)],$$

$$\sin^2(\omega_0 t + \alpha) = \frac{1}{2}[1 - \cos 2(\omega_0 t + \alpha)]$$

формулалардан фойдаланиб, (11.32) ва (11.33) ифодаларни қуйидаги кўринишда ёзиш мумкин:

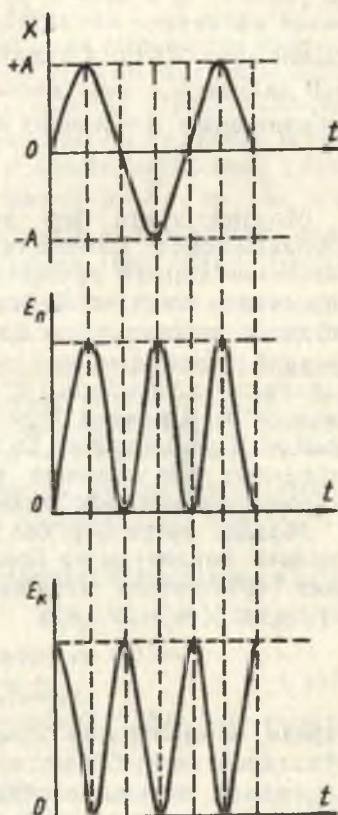
$$E_n = \frac{1}{4} m \omega_0^2 A^2 [1 - \cos(2\omega_0 t + 2\alpha)], \quad (11.35)$$

$$E_k = \frac{1}{4} m \omega_0^2 A^2 [1 + \cos(2\omega_0 t + 2\alpha)]. \quad (11.36)$$

Охирги икки формуладан кўринадики, гармоник тебранаётган моддий нуктанинг кинетик ва потенциал энергиялари ҳам вақт ўтиши билан гармоник қонуният бўйича ўзгаради, лекин мазкур ўзгариш силжиш (x) га нисбатан икки баравар катта частота ($2\omega_0$) билан ва $\frac{1}{4} m \omega_0^2 A^2$ амплитуда

билан содир бўлади. 11.9-расмда x , E_n ва E_k катталикларнинг вақтга боғлиқлик эгри чизиклари келтирилган (E_t — тўла энергия).

Пировардида шуни таъкидлаш лозимки, гармоник тебранма ҳаракатларда энергиянинг бир турдан иккинчи турга (кинетик энергия потенциал энергияга ва аксинча) айланишининг ҳамда энергиянинг сақланиш қонунининг яққол намоён бўлишини кўрамиз.



11.9-расм

1.8- §. АМПЛИТУДА-ВЕКТОР УСУЛИ. БИР ЙЎНАЛИШДАГИ БИР ХИЛ ЧАСТОТАЛИ ТЕБРАНИШЛАРНИ ҚЎШИШ

моник тебранишлар кўпинча чизма равишда амплитуда-усули билан тасвирланади ва бу усул вектор диаграмма деб ҳам аталади. Бу усулнинг моҳияти қуйидагидан иборат: аги ихтиёрий O нуктадан узунлиги тебраниш амплитудасининг A матиға тенг бўлган A векторни шундай жойлаштирамизки (расм), бу вектор OX ўқи билан тебранишнинг бошланғич α га тенг бурчак ҳосил қилсин. Агар A векторни O нукта да соат милиға тескари йўналишда ω_0 бурчак тезлик билан а ҳаракатға келтирсак, бу векторнинг X ўқидағи проекцияси x A орасида ўзгаради. Расмдан кўринишича, t вақтдан сўнг X ўқидағи проекцияси

$$x = A \cos(\omega_0 t + \alpha)$$

, бу эса тебранувчи моддий нуктанинг t пайтдағи сил жири. Шундай қилиб, ω_0 частота билан содир бўлаётган гармоник ишни X ўқидағи ихтиёрий нукта атрофида ω_0 бурчак тезлик айланувчи амплитуда-вектори ($\vec{A}$) нинг шу ўқдағи проекция-вақт бўйича ўзгариши тарзида тасвирлаш мумкин; бунда $t = 0$ йтдағи $\vec{A}$ векторнинг X ўқ билан ташкил қилган бурчағи ишнинг бошланғич фазасини ифодалайди.

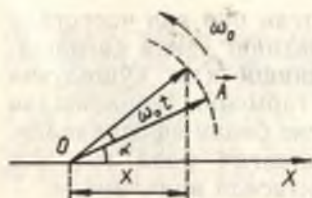
моддий нукта бир вақтнинг ўзида икки ва ундан ортиқ ишларда қатнашиши мумкин. Масалан, юриб кетаётган инг шипиға пружинали тебранғични осиб ва уни мувозанат дан чиқариб (айтайлик x масофаға пастға чўзиб) қўйиб к, тебранғич вагоннинг шипиға нисбатан тик йўналишдағи i тебранишлардан ташқари вагон билан биргаликда тебранма тда қатнашади, чунки вагоннинг ўзи ҳам темир йўлнинг н жойларидан ўтганда тик йўналишда тебранма ҳаракатға . Шундай қилиб, Ер билан боғлиқ санок тизимида пружинали гич бир томонға уфққа нисбатан тик йўналган иккита ишда иштирок этади.

моддий нукта бир хил йўналиш бўйича бир хил частота, лекин а амплитуда ва бошланғич фазалар билан содир бўлаётган тебранишда қатнашаётган бўлсин. Шунга кўра бу икки иш конуниятлари:

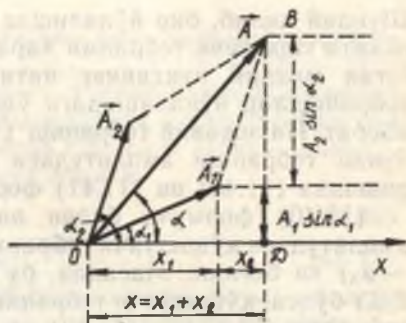
$$x_1 = A_1 \cos(\omega_0 t + \alpha_1), \quad (11.37)$$

$$x_2 = A_2 \cos(\omega_0 t + \alpha_2) \quad (11.38)$$

ифодаланиши мумкин. Ҳар икки тебранма ҳаракат бир ишда содир бўлаётганлиғи туфайли натижавий тебраниш, яъни x x_1 x_2 силжиш алоҳида силжишларнинг йигиндисидан иборат гини тасаввур этиш қийин эмас. Қўшилувчи тебранишларнинг алари (даврлари) бир хил бўлганлиғи туфайли T вақт



11.10-расм



11.11-расм

ўтгандан сўнг x_1 ва x_2 силжишлар ўзларининг дастлабки қийматларига эга бўлади. Шунинг учун тебранишларнинг (силжишларнинг) алгебраик йиғиндиси (x) ҳам частотаси ω_0 га тенг бўлган даврий тебранма ҳаракатдан иборат бўлади, яъни

$$x = x_1 + x_2 = A \cos(\omega_0 t + \alpha). \quad (11.39)$$

Натижавий тебранишдаги x , A , α катталикларни топиш учун юқорида баён этилган айланувчи амплитуда-вектор усулини қўлаймиз. Шу максатда $\vec{A}_1$ ва $\vec{A}_2$ векторларни 11.11-расмда кўрсатилгандек, X ўқидаги O нуктадан бошлаб мос равишда α_1 ва α_2 бурчак остида чизамиз. Векторларни қўшиш қондасига асосан натижавий тебранишларнинг амплитуда вектори ($\vec{A}$) — томонлари $\vec{A}_1$ ва $\vec{A}_2$ векторлардан иборат бўлган параллелограммнинг диагонаlidir. Энди, $\vec{A}_1$ ва $\vec{A}_2$ векторларни бир хил бурчак тезлик (ω_0) билан O нукта атрофида соат милага тескари йўналишда айлантирсак, натижавий вектор $\vec{A}$ ҳам ω_0 бурчак тезлик билан ўша йўналишда айланади, чунки иккала вектор бир хил бурчак тезлик билан ҳаракатланганлиги туфайли улар орасидаги бурчак (фазалар фарқи) $\alpha_2 - \alpha_1$ вақт ўтиши билан ўзгармай қолади. Бундан натижавий тебраниш частотаси худди қўшилиувчи тебранишлар частотаси каби ω_0 га тенг, деган хулоса келиб чиқади. Бинобарин, $\vec{A}_1$ ва $\vec{A}_2$ векторларнинг X ўқидаги проекциялари x_1 ва x_2 (11.37) ҳамда (11.38) қонуниятлар бўйича гармоник равишда ўзгаради.

$\vec{A}$ нинг қийматини топиш учун 11.11-расмдаги параллелограммга косинуслар теоремасини қўлаймиз:

$$\begin{aligned} A^2 &= A_1^2 + A_2^2 - 2A_1A_2 \cos[\pi - (\alpha_1 - \alpha_2)] = \\ &= A_1^2 + A_2^2 + 2A_1A_2 \cos(\alpha_1 - \alpha_2). \end{aligned} \quad (11.40)$$

Натижавий векторнинг бошланғич фазасини OBD учбурчакдан топамиз:

$$\operatorname{tg} \alpha = \frac{BD}{OB} = \frac{A_1 \sin \alpha_1 + A_2 \sin \alpha_2}{A_1 \cos \alpha_1 + A_2 \cos \alpha_2}. \quad (11.41)$$

и қилиб, бир йўналишда содир бўлаётган бир хил частотали гармоник тебрانма ҳаракатда бир вақтнинг ўзида катнаша-
юддий нуктанинг натижавий тебраниши ҳам қўшилувчи
шлар йўналишидаги ўша частотали гармоник тебранишдан
Натижавий тебраниш (11.39) қонунят билан ифодаланади,
тебраниш амплитудаси (A) ва бошланғич фаза (α) мос
а (11.40) ва (11.41) формулалар воситасида аниқланади.

$$A^2 = (A_1 + A_2)^2 \text{ ёки } A = A_1 + A_2$$

$$A = A_1 - A_2$$

анишларни кўшишда юқорида зикр этилган айланувчи
уда-вектор усули физиканинг ёруғлик ҳодисаларини ўрганиш
да кенг қўлланилади. Чунончи, бир неча манбадан келаётган
частотали ёруғлик тўлқинлари фазонинг бирор нуқтасида
а, бу тўлқинларнинг натижавий амплитудасини аниқлашда
зчи амплитуда-вектор усули кўرғазмалилик жиҳатидан
а устўнликларга эга.

дий нукта бир вақтнинг ўзida узаро тик йўналишлардаги бир
стотали иккита тебранишда катнашиши мумкин. Бундай
ш билан танишиш мақсадида узунлиги l бўлган ингичка ипга
металл шарча (математикавий тебрангич)нинг X ва
ордината ўқлари бўйлаб тебранишини олиб қарайлик
асм). Бу ҳолда ҳар иккала (X ва Y) йўналишда ҳам
гикавий тебрангичнинг хусусий тебраниш частотаси бир хил,
ҳар иккала йўналишдаги тебранишлар частотаси унинг
и (l) билан аникланади. Математикавий тебрангичнинг узаро
налишлардаги тебранишларда бир вақтнинг ўзida иштирок
и амалга ошириш учун X координата ўқи йўналишида

тебраниб турган шарчага Y координата ўқи йўналишида бошланғич туртки билан таъсир этиш кифоя.

Шарчанинг натижавий тебранишдаги траекториясини аниқлаш X ва Y координата ўқлари бўйича тебранишларни қўшиш воситасида амалга оширилади. Мазкур ўқлар бўйича гармоник тебранишлардаги силжиш конуниятларини қуйидагича ёзамиз:

$$x = A_1 \sin(\omega_0 t + \alpha_1), \quad (11.42)$$

$$y = A_2 \sin(\omega_0 t + \alpha_2). \quad (11.43)$$

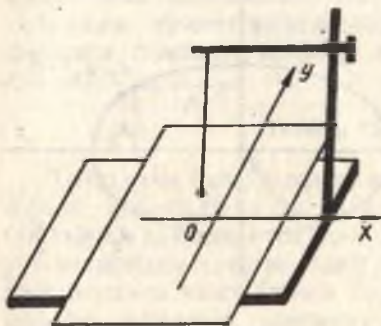
Умумий ҳолда, шарчанинг натижавий траекторияси мураккаб эгри чизикдан иборат бўлади. Бир неча хусусий ҳолларни караб чиқайлик:

1. Тебранишларнинг бошланғич фазалари ўзаро тенг ($\alpha_1 = \alpha_2$). Бу ҳолни амалга ошириш учун X координата ўқи бўйлаб тебранаётган шарчага у ўзининг мувозанат вазиятидан ўтаётганда, унга Y координата ўқи йўналишида (11.12-рasm) бошланғич туртки бериш лозим. Шарчанинг натижавий траекториясини аниқлаш учун (11.42) тенгликнинг (11.43) тенгликка нисбатини оламиз ($\alpha_1 = \alpha_2$):

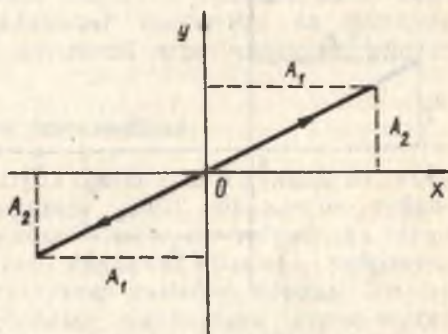
$$\frac{x}{y} = \frac{A_1}{A_2},$$

бундан

$$y = \frac{A_1}{A_2} x \quad (11.44)$$



11.12-рasm



11.13-рasm

га эга бўламиз. Бу эса тўғри чизик тенгламасидир, яъни шарча координата бошидан ўтувчи ана шу тўғри чизик бўйича тебранади (11.13-рasm). Унинг мувозанат вазиятидан силжиши

$$r = \sqrt{x^2 + y^2}$$

муносабат билан аниқланади. Бу формуладаги x ва y лар ўрнига (11.42) ва (11.43) ифодаларни қўйиб, шарчанинг мувозанат вазиятидан силжиш конуниятини топамиз:

$$r = \sqrt{A_1^2 + A_2^2} \sin \omega_0 t$$

$\alpha_1 = \alpha_2 = 0$ эканлиги назарда тутилди). Охирги тенгликдан
идики, шарча ўз мувозанат вазияти атрофида (11.44) формула
ифодаланган тўғри чизик бўйлаб частотаси ω_0 ва амплитудаси
 A_2 бўлган гармоник тебранма ҳаракат килади (11.13-расм).

$\alpha_1 - \alpha_2 = \pi$ бўлсин, бундан $\alpha_1 = \alpha_2 + \pi$ бўлади. У ҳолда
) тенглик қуйидагича ёзилади:

$$x = A_1 \sin(\omega_0 t + \alpha_2 + \pi) = -A_1 \sin(\omega_0 t + \alpha_2). \quad (11.45)$$

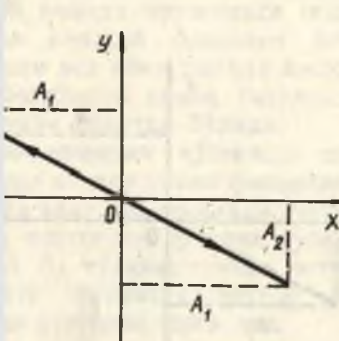
) тенгликнинг (11.45) тенгликка нисбатини олсак, қуйидагига
ламиз:

$$y = -\frac{A_2}{A_1} x. \quad (11.46)$$

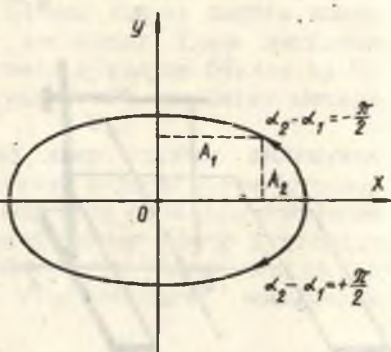
да шарчанинг натижавий тебраниш траекторияси координата
ан ўтувчи (11.46) ифода билан берилган тўғри чизик бўйича
расмда кўрсатилгандек) гармоник тебранма ҳаракатдан
бўлади.

$\alpha_1 - \alpha_2 = \pi/2$ бўлсин, бу тенгликни $\alpha_1 = \alpha_2 + \frac{\pi}{2}$ кўринишда
мумкин. У ҳолда (11.42) тенглик

$$x = A_1 \sin(\omega_0 t + \alpha_2 + \frac{\pi}{2}) = A_1 \cos(\omega_0 t + \alpha_2) \quad (11.47)$$



11.14-расм



11.15-расм

шга келади. Энди (11.47) ва (11.43) ифодаларни

$$\frac{x}{A_1} = \cos(\omega_0 t + \alpha_2), \quad \frac{y}{A_2} = \sin(\omega_0 t + \alpha_2)$$

ёзамиз. Охирги икки тенгликни квадратга кўтариб, сўнг
бир-бирига қўшсак, қуйидаги ифода келиб чиқади:

$$\frac{x^2}{A_1^2} + \frac{y^2}{A_2^2} = 1, \quad (11.48)$$

бу эса эллипс тенгламасидир. Унинг ўқлари координата ўқлари бўйлаб йўналган бўлиб, тебраниш амплитудалари (A_1 ва A_2) эллипснинг мос ярим ўқларига тенг (11.15-расм). Агар $\alpha_1 - \alpha_2 = +\frac{\pi}{2}$ бўлса, шарчанинг ҳаракати мазкур эллипс бўйича соат

милининг ҳаракат йўналиши бўйлаб, $\alpha_1 - \alpha_2 = -\frac{\pi}{2}$ бўлган ҳолда

эса соат милининг ҳаракатига тескари йўналишда содир бўлади.

(11.48) тенгликдан кўринадикки, агар қўшилувчи тебранишлар амплитудалари ўзаро тенг ($A_1 = A_2 = A$) бўлса натижавий ҳаракат траекторияси

$$x^2 + y^2 = A^2 \quad (11.49)$$

кўринишга келади. Бу эса радиуси A га тенг бўлган айлана тенгламасидир. Демак, шарча (умумий ҳолда моддий нукта) бир вақтнинг ўзида ўзаро тик йўналишлардаги бир хил частотали ва бир хил амплитудали иккита тебранишда қатнашса, тебранишнинг натижавий траекторияси айланадан иборат бўлади.

Ўзаро тик йўналишлардаги тебранишларни қўшиш бўйича юқорида қилинган хулосалар қутбланган ёруғлик нурларининг интерференциясини (физиканинг оптика бўлими) ўрганишда кенг қўлланилади.

Биз ўзаро тик йўналишлардаги тебранишларни қўшишда энг оддий хусусий ҳолларни кўриб ўтдик. Бошқа ҳолларда, масалан, қўшилувчи тебранишлар частоталари ўзаро тенг бўлмаса, натижавий тебраниш траекторияси частоталарнинг нисбатига ва фазалар фарқига боғлиқ равишда анча мураккаб эгри чизикдан иборат бўлади.

11.10- §. СЎНУВЧИ ТЕБРАНИШЛАР

Ҳозиргача биз ўзгармас амплитуда билан содир бўладиган, яъни фақат квазикайишқок куч таъсирида содир бўладиган тебранишларни қарадик. Амалда ҳар қандай тизимнинг тебраниши (агар у ташқаридан энергия олиб турмаса) сўнувчан бўлади — тебраниш амплитудаси вақт ўтиши билан узлуксиз камайиб боради. Бунинг сабаби шундаки, жисмнинг тебранма ҳаракатига атроф-муҳит томонидан қаршилиқ кўрсатилади ва бинобарин, тизим ўз энергиясини муҳит қаршилигини енгишга, таянч ва осмалардаги ишқаланишларга узлуксиз равишда сарфлайди. Шу боисдан тебранма ҳаракат тенгламасини ифодаловчи Ньютоннинг иккинчи қонунида квазикайишқок куч ($F = -kx$) билан бир қаторда муҳитнинг қаршилиқ кучи ҳам иштирок этиши лозим. Тажрибаларнинг кўрсатишича унча катта бўлмаган тезликлар учун муҳитнинг қаршилиқ кучи, шу жумладан ишқаланиш кучи ҳам, тезликка тўғри мутаносиб бўлиб, ҳаракат йўналишига нисбатан тескари томонга йўналган:

$$F_k = rv = -r \frac{dx}{dt} = -r\dot{x}, \quad (11.50)$$

r — муҳитнинг қаршилиқ коэффициенти. Сўнувчи тебранишларни ифодаловчи Ньютоннинг иккинчи қонуни қуйидаги кўринишда ёзилади:

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} = -kx - r \frac{dx}{dt}$$

$$m\ddot{x} + r\dot{x} + kx = 0.$$

Ушбу тенгламанинг ҳар иккала томонини m га бўламиз:

$$\ddot{x} + \frac{r}{m} \dot{x} + \frac{k}{m} x = 0.$$

Тенгламада

$$\frac{k}{m} = \omega_0^2, \quad \frac{r}{m} = 2\delta \quad (11.51)$$

ташларни киритсак, у қуйидаги кўринишга келади:

$$\ddot{x} + 2\delta\dot{x} + \omega_0^2 x = 0, \quad (11.52)$$

қуйидаги ω_0 тизимнинг муҳитнинг қаршилиғи бўлмаган ҳолдаги тебраниш частотаси, δ — сўнувчи коэффициент. Тенгламанинг қаршилиғини ўзида акс эттирувчи (11.52) тенгламанинг $\delta < \omega_0$ бўлган ҳол учун қуйидагича:

$$x = A_0 e^{-\delta t} \cdot \sin(\omega t + \alpha), \quad (11.53)$$

A_0 — тебранишнинг бошланғич ($t=0$ бўлгандаги) амплитуда- $e^{-\delta t}$ кўпайтма t пайтдаги сўнувчи тебраниш амплитудасини пайди; ω — сўнувчи тебраниш частотаси, унинг қиймати ω_0 муносабат билан аниқланади:

$$\omega = \sqrt{\frac{k}{m} - \frac{r^2}{4m^2}} = \sqrt{\omega_0^2 - \delta^2}. \quad (11.54)$$

Қуйидадан кўринадикки, сўнувчи тебраниш частотаси (ω) хусусий частотаси (ω_0) дан кичик.

11.54) тенгликка биноан сўнувчи тебраниш даври:

$$T = \frac{2\pi}{\sqrt{\omega_0^2 - \delta^2}}.$$

Қўрсаткичи (коэффициенти) ортиши билан тебранишлар ортади (тебранишлар частотаси камайди).

Сўнувчи тебранишда силжишнинг ((11.53) боғланишнинг) вақт билан ўзгариши 11.16-расмда тасвирланган. (11.53) формула-11.16-расмдан кўринишича, сўнувчи тебранишлар амплитудаси ўртача билан

$$A = A_0 e^{-\delta t} \quad (11.55)$$

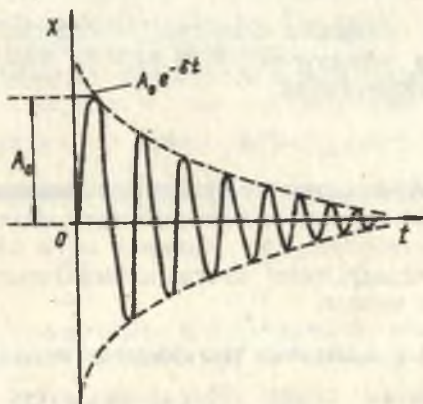
(экспоненциал қонун) бўйича камайиб боради.

Сўнувчи тебранишда бир-биридан тебраниш даври T га фарк килувчи иккита кетма-кет амплитудалар нисбати:

$$\frac{A_0 e^{-\delta t}}{A_0 e^{-\delta(t+T)}} = e^{\delta T}$$

сўниш декременти деб аталади, унинг натурал логарифми эса сўнишнинг логарифмик декременти дейилади ва λ билан белгиланади:

$$\lambda = \ln \frac{A_0 e^{-\delta t}}{A_0 e^{-\delta(t+T)}} = \delta T. \quad (11.56)$$



11.16-расм

Бу катталик сўнишнинг ўлчови сифатида қўлланилади. (11.56) тенгламадан кўринишича, сўниш коэффициенти δ бир даврга тенг вақтдаги сўнишни акс эттиради.

Сўнишнинг ўлчови бўлган λ қандай катталик эканини аниқлайлик. Шу мақсадда (11.55) ифодани

$$\frac{A_0}{A} = e^{\lambda t}$$

кўринишда, (11.56) ифодани эса $\delta = \lambda/T$ кўринишда ёзсак, бу охириги икки тенгламадан:

$$\frac{A_0}{A} = e^{\frac{\lambda}{T} t} \quad (11.57)$$

ифодага эга бўламиз; бунда A_0 — бошланғич амплитуда, A эса t пайтдаги амплитуда. Сўнувчи тебранишда амплитуда $e=2,73$ марта камайиши учун кетган $t=\tau$ вақт давомида тизим N марта тебранган бўлса:

$$N = \frac{t}{T} = \frac{\tau}{T}$$

ди ва (11.57) ифода

$$\frac{A}{A_0} = e^{N\lambda}$$

нишни олади. Шартга кўра, $A_0/A = e$ бўлганлиги учун $e^{N\lambda} = e$ ундан $N\lambda = 1$ ёки

$$\lambda = \frac{1}{N} \quad (11.58)$$

лиги келиб чиқади. Охирги тенгликдан кўринадики, *сўнишнинг дифмик декременти амплитуда е марта камайиши учун кетган ичида содир бўлувчи тебранишлар сонини аниқловчи катта-ир.*

тебранишнинг сўнишини бошқача тавсифлаш ҳам мумкин. Бу адда кўпинча тебранувчи тизимнинг аслиги (Q) деган алиқдан фойдаланилади:

$$Q = \frac{\pi}{\lambda} = \pi N.$$

ормуладан кўринадики, тебранувчи тизимнинг аслиги Q сон атдан тебранишлар амплитудаси e марта камайиши учун кетган давомидаги тебранишлар сонининг π га кўпайтмасига тенг. ача айтганда, Q нинг катта қийматларига λ нинг кичик атлари тўғри келади.

11.11-§. МАЖБУРИЙ ТЕБРАНИШЛАР. РЕЗОНАНС

абий шароитда содир бўладиган хусусий тебранишлар, ида кўрдикки, сўнувчан бўлади, чунки тебраниш жараёнида идаги энергия ишқаланиш кучини ва мухитнинг қаршилики ни енгшига сарфланиб боради. Сўнмайдиган тебранишларни л қилиш учун тизимга ташқаридан даврий равишда энергия олиб турилиши керак. Даврий ўзгарувчан ташқи куч таъсирида ида вужудга келадиган тебранишларга *мажбурий тебранишлар* лади. Масалан, биз телефонда гаплашганимизда микрофон аси (мембранаси) тебранаётган (босими ўзгараётган) ҳаво ирида, ҳаво эса бизнинг томоқ-бурун бўшлиғимиздаги товуш аларининг тебраниши таъсирида мажбурий тебранма ҳаракат ди. Радио карнайи, мотори ишлаб турган машина ёки дастгоҳ усларининг тебранишлари (титраши) мажбурий тебранишлар- Пружинали тебрангич мисолида ҳам пружинага осилган юкка алл шарчага) тик йўналишда даврий равишда туртки бериб лса, унинг тебраниши мажбурий тебраниш бўлади. *Мажбурий тебранишларнинг эркин тебранишлардан фарқи* аки, мажбурий тебранишларнинг частотаси тизимнинг ўз хусу- дан келиб чиқмай, балки ташқи таъсирнинг частотаси билан ланади. Куйида биз энг оддий ҳолни — тизимга таъсир этувчи и куч гармоник конун билан ўзгарадиган ҳолни қараб чиқиш н чегараланамиз, яъни ташқи куч ω частота билан

$$F = F_0 \cos \omega t$$

тарзда ўзгарсин, бунда $\bar{F}_0$ — ташки кучнинг амплитуда киймати. Даврий равишда ўзгариб турадиган бундай ташки кучни мажбурий этувчи куч дейилади. Тинч турган тизимга ўзгарувчан ташки куч таъсир қилса, у ўзининг мувозанат вазиятидан аста-секин қўзғала бошлайди. Мазкур жараёнда ташқаридан берилган энергия қисман тизимнинг ҳаракат энергиясини оширишга сарфланса, қисман ишқаланиш кучини ҳамда муҳитнинг қаршилиқ кучини енгилшга сарфланади, шу билан бирга тебранишнинг амплитудаси орта боради. Бирор вақтдан кейин тизим томонидан ишқаланиш кучини ва муҳитнинг қаршилиқ кучини енгилшга вақт бирлиги ичида сарфланаётган энергия ташқаридан узатилаётган энергияга тенг бўлиб қолади. Шу пайтдан бошлаб тизимнинг тебраниши барқарорлашади, яъни у ўзгармас амплитуда билан тебрана бошлайди. Барқарор ҳолатга келган тебранишларни қараб чиқайлик.

Мажбурий тебранма ҳаракат қилаётган тизимга бир вақтнинг ўзида квазикайишқок куч ($-kx$) ва муҳитнинг қаршилиқ кучи ($-r \frac{dx}{dt}$) дан ташқари, ташқи куч ($F = F_0 \cos \omega t$) ҳам таъсир этади.

Бинобарин, мажбурий тебранишлар учун Ньютоннинг иккинчи қонуни қуйидагича ёзишимиз мумкин:

$$m \frac{d^2 x}{dt^2} = -kx - r \frac{dx}{dt} + F_0 \cos \omega t.$$

11.11. § даги белгилашлардан фойдаланиб бу тенгламани қуйидаги кўринишда ёзамиз:

$$\ddot{x} + 2\delta \dot{x} + \omega_0^2 x = \frac{F_0}{m} \cos \omega t. \quad (11.59)$$

Барқарор ҳолатга келган мажбурий тебраниш ω частота билан содир бўлишини кўзда тутсак, (11.59) тенгламанинг ечимини

$$x = A \cos(\omega t + \alpha) \quad (11.60)$$

тарзда ифодалаш мақсадга мувофиқ бўлади. (11.60) ифода (11.59) тенгламанинг ечими эканлигини текшириб кўрамиз. Бунинг учун $x = -A \sin(\omega t + \alpha)$; $\dot{x} = -\omega A \cos(\omega t + \alpha)$ эканлигини эътиборга олиб, (11.60) ифодани ва охириги икки тенгликни (11.59) тенгламага қўямиз. Натижада мазкур тенглама айниятга айланади ва ундан мажбурий тебраниш амплитудаси A ни аниқлаймиз:

$$\begin{aligned} -\omega^2 A \cos(\omega t + \alpha) - 2\delta \omega A \sin(\omega t + \alpha) + \omega_0^2 A \cos(\omega t + \alpha) = \\ = \frac{F_0}{m} \cos \omega t. \end{aligned}$$

Маълум тригонометрик формулалардан фойдаланиб (синус ва косинусларни ёйиб чиқиб), бу тенгламани қуйидагича ёзиш мумкин:

$$\begin{aligned} -\omega^2 A (\cos \omega t \cos \alpha - \sin \omega t \sin \alpha) - 2\delta \omega A (\sin \omega t \cos \alpha + \cos \omega t \sin \alpha) + \\ + \omega_0^2 A (\cos \omega t \cos \alpha - \sin \omega t \sin \alpha) = \frac{F_0}{m} \cos \omega t. \end{aligned}$$

глама айниятга айланиши учун чап ва ўнг томондаги $\cos \omega t$ ва олдидаги коэффициентлар ўзаро тенг бўлиши керак:

$$-\omega^2 A \cos \alpha = 2\delta \omega A \sin \alpha - \omega_0^2 A \cos \alpha + \frac{F_0}{m};$$

$$\omega^2 A \sin \alpha = 2\delta \omega A \cos \alpha + \omega_0^2 A \sin \alpha.$$

и икки тенгламани

$$A(\omega_0^2 - \omega^2) \cos \alpha - 2\delta \omega A \sin \alpha = \frac{F_0}{m}, \quad (11.61)$$

$$A(\omega_0^2 - \omega^2) \sin \alpha + 2\delta \omega A \cos \alpha = 0 \quad (11.62)$$

ишда ёзамиз. Энди уларни алоҳида-алоҳида квадратга кўта-ўнгра ҳадма-ҳад кўшсак, куйидагига эга бўламиз:

$$A^2[(\omega_0^2 - \omega^2)^2 + 4\delta^2 \omega^2] = \frac{F_0^2}{m^2}.$$

н тизимнинг мажбурий тебраниш амплитудаси

$$A = \frac{F_0}{m \sqrt{(\omega_0^2 - \omega^2)^2 + 4\delta^2 \omega^2}}. \quad (11.63)$$

и ги келиб чиқади. (11.62) тенгламадан эса мажбурий тебраниш и ни аниқлаймиз:

$$\operatorname{tg} \alpha = -\frac{2\delta \omega}{\omega_0^2 - \omega^2}. \quad (11.64)$$

и) ва (11.64) тенгликлардан кўринадики, мажбурий тебраниш тудаси ва фазаси ташки кучнинг ўзгариш частотаси (ω) га қ равишда ўзгаради ($\omega_0 = \text{const}$). Амплитуда ва фаза ташки нг ўзгариш частотасига қандай боғлиқлигини қараб чиқайлик. плитуда энг катта қийматга эришиши учун (11.63) ифоданинг жи энг кичик қийматга эришиши лозим. Махраж энг кичик тга эришиши учун илдиз остидаги ифоданинг ҳосиласи нолга бўлиши керак:

$$-2(\omega_0^2 - \omega^2)2\omega + 8\delta^2 \omega = 0 \text{ ёки } -(\omega_0^2 - \omega^2) + 2\delta^2 = 0,$$

н:

$$\omega^2 = \omega_0^2 - 2\delta^2.$$

и, ташки кучнинг частотаси

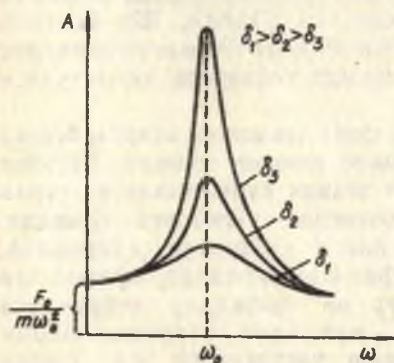
$$\omega = \omega_p = \sqrt{\omega_0^2 - 2\delta^2} \quad (11.65)$$

ида мажбурий тебраниш амплитудаси энг катта қийматга ди. Бу ходиса резонанс ходисаси дейилади ва ташки иг бу частотаси резонанс частота дейилади.

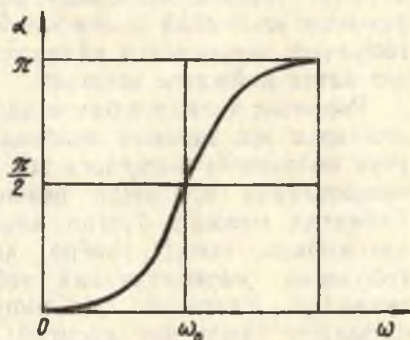
Резонанс частотада мажбурий тебраниш амплитудаси нимага тенг эканлигини аниқлайлик. Шу мақсадда (11.65) тенгликни (11.63) га қўйиб, қуйидагига эга бўламиз:

$$A_p = \frac{F_0}{2m\delta \sqrt{\omega_0^2 - \delta^2}} \quad (11.66)$$

Қўриниб турибдики, δ камайган сари мажбурий тебраниш амплитудаси A_p ошиб боради. Хусусий ҳолда, яъни сўниш бўлмаганда ($\delta = 0$ бўлганда), резонанс частота тизимнинг хусусий тебраниш частотасига тенг бўлиши ((11.65) тенгликка қ.) ва мажбурий тебраниш амплитудаси чексиз катта қийматга эришиши керак. Табиий шароитларда эса δ нинг қиймати нолдан фаркли, бинобарин A_p чексиз катта бўла олмайди. δ нинг қиймати нолдан фаркли бўлганлиги туфайли ташқи кучнинг частотаси тизимнинг хусусий тебраниш частотасига яқинлашганда резонанс ходисаси содир бўлади. Бинобарин, *резонанс ҳодисаси ташқи кучнинг ўзгариш частотаси тизимнинг хусусий тебраниш частотасига яқинлашганда мажбурий тебраниш амплитудасининг кескин ошишидан иборат экан.*



11.17-расм



11.18-расм

Сўниш коэффициентининг ҳар хил қийматларида мажбурий тебраниш амплитудасининг ташқи куч частотасига боғлиқлик эгри чизиклари 11.17-расмда тасвирланган; бу эгри чизиклар **резонанс** эгри чизиклари дейилади. Ташқи кучнинг ўзгариш частотаси нолга тенг бўлганда, яъни тизимга ўзгармас куч таъсир қилганда, резонанс эгри чизиклари амплитуда ўқини

$$A_0 = \frac{F_0}{m\omega^2} \quad (11.67)$$

қийматда кесиб ўтади (11.17-расмга қ.). Бу тизимга ўзгармас куч ($\omega=0$) таъсир этиб турса, у ўзининг мувозанат вазиятидан (11.67) ифода билан аникланадиган масофага четланиб туради деган маънони англатади.

(11.64) формулага эътибор берсак, ташқи кучнинг частотаси ўзгариши билан (δ ўзгармаган ҳолда) мажбурий тебраниш фазаси

хам ўзгариб боришини кўрамиз. Бу ўзгариш 11.18-расмда
ланган. (11.64) формуладан ва расмдан кўринадик, $\omega=0$ бўл-
силжиш ва мажбурий тебраниш бир хил фазада ($\alpha=0$) со-
ўлади. ω ортиши билан α нинг киймати ортиб боради ва
да $\alpha=\frac{\pi}{2}$ бўлади. Ташки куч частотасининг бундан кейинги

ни α нинг яна ҳам ортишига олиб келади ва $\omega \gg \omega_0$ бўлганда α
киймати π га интилади, яъни бу ҳолда мажбурий тебранишдаги
ш ва ташки куч йўналишлар бўйича қарама-қарши фазада
илар.

лжиш билан ташки куч орасидаги фазалар муносабати
анс ҳодисасининг моҳиятини чуқурроқ тушунишга имкон
и. Ҳақиқатан ҳам, (11.2) ва (11.8) формулалардан шу нарса
ўладики, гармоник тебранма ҳаракатда силжиш фаза бўйича
дан $\pi/2$ қадар орқада қолади. Иккинчи томондан, юқорида
гандек, резонанс пайтида силжиш ташки куч йўналишига
ган фаза бўйича $\pi/2$ қадар орқада қолади. Бу мулоҳазалардан
адик, тезлик ва ташки кучнинг ўзгариши бир хил фазада содир
и, яъни резонанс частотада ташки кучнинг йўналиши тебранма
ат тезлиги йўналиши билан бир хил бўлади. Шу боисдан
анс частотада ташки куч бажарган ишнинг ҳаммаси тизимнинг
иш энергиясига айланади, натижада тебраниш амплитудаси
тга кийматга эришади.

зонанс ҳодисаси баъзи ҳолларда фойдали натижаларга, бошқа
рда эса зарарли оқибатларга олиб келиши мумкин. Шунинг
айланувчи қисмларга эга бўлган техник қурилмалар ва турли
тларни яратишда резонанс ҳодисаси эътиборга олинади.
тда мавжуд бўлган ҳар бир нарса — бинолар, кўприklar,
обиль, поезд, тайёра, кема, фазовий кемалар, пружинали
гич, математикавий тебрангич ва бошқалар тебранувчи
дир. Уларнинг ҳар бири, шу жумладан уларнинг айрим
ари ўзига хос хусусий тебраниш частотасига эга. Ташки
вчан куч таъсир этганда уларда мажбурий тебраниш вужудга
и мумкин. Масалан, оғир трактор ёки шунга ўхшаш нақлиёт
си биз яшаб турган уйимизнинг орқасидаги кўчадан ўтиб
ганда уйнинг деразалари титрашини сезамиз. Бу нарса
рий тебранишнинг намоён бўлишидир. Баъзи ҳолларда
рий тебраниш амплитудаси кескин ошиб кетиши (резонанс
ага яқин частотада) ва оқибатда иншоот бузилиши мумкин.
да шундай ҳодиса ҳам кузатилган (1831 й. Манчестер шахри):
дан аскарлар саф тортиб ўтаётганда кўприк жуда катта
туда билан тебрана бошлаб бузилиб тушган. Бунинг сабаби —
книнг хусусий тебраниш частотаси ҳамда аскарларнинг оёқ
ш частотаси бир-бирига яқинлашган ва натижада резонанс
аси амалга ошган. Шунга ўхшаш ҳодиса 1905 йили Пе-
гда ҳам содир бўлган.

ки ёнув двигателлари, электромоторлар, газ ва буғ двигателла-
йёралар ва шу кабиларнинг айланувчи қисмларининг ўки аник
марказидан ўтмаганлиги туфайли улар тебранма ҳаракат

манбаи бўлиб қоладилар. Бунда механизм ўқининг вақт бирлиги ичида айланишлари сони ташки куч частотаси вазифасини ўтайди. Юқорида зикр этилган механизмлар ва улар қисмларининг хусусий тебраниш частотаси ўқининг бирлик вақт ичида айланишлар сонига яқинлашганда резонанс ҳодисаси содир бўлиши ва бу ҳодиса механизмларнинг бузилишига олиб келиши мумкин. Шу боисдан айланувчи қисмларга эга бўлган техникавий иншоотларни яратишда резонанс ҳодисасининг салбий оқибатлари ҳисобга олинади.

Резонанс ҳодисасининг ижобий натижалари техникада кенг қўлланилади. Бу ҳодисадан фойдаланиб мураккаб тебраниш жараёнини оддий тебранишлар спектрига ёйиш мумкин. Бошқача айтганда мураккаб тебранишлар таркибида мавжуд бўлган оддий (гармоник) тебранишлар частотаси аниқланади. Радиотехника ва ойнаижаҳон муҳандислик ишида асосан резонанс ҳодисаси қўлланилади.

ҲОЙДАЛАНИЛГАН АДАБИЁТ

- Завельев И. В. Курс физики. т. I. М., «Наука», 1989.
- Ихмаджонов О. Физика курси. I том, Тошкент, «Ўқитувчи», 1987.
- Сивухин Д. В. Умумий физика курси. I том, Механика. Тошкент, «Ўқитувчи», 1983.
- Беркелевский курс физики (Киттель Ч., Найт В., Рудерман М.). т. I. М., «Мир», 1983.
- Фейнман Р., Лейтон Р., Сэндс М. Фейнмановские лекции по физике. Вып. п. 2: Современная наука о природе. Законы механики. Пространство. Время. т. I. М., «Мир», 1976.
- Оррир Дж. Физика, т. I, М., «Мир», 1981.
- Детлаф А. А., Яворский Б. М. Курс физики. М., «Высшая школа», 1989.
- Матвеев А. Н. Механика и теория относительности. М., «Высшая школа», 1976.
- Астахов А. В. Курс физики. М., Наука, т. I. 1977.
- Хайкин С. Э. Физические основы механики. М., Наука, 1971.
- Расулмухамедов А. Г., Камолов Ж., Избосаров Б. Ф. Умумий физика курси. т. I., «Ўқитувчи», 1989.
- Раҳимов А. Ў. Классик механика. Т., «Ўқитувчи», 1988.

М У Н Д А Р И Ж А

Мукаддима	3
Кириш	5

I б о б. МЕХАНИКАНИНГ ФИЗИКАВИЙ АСОСЛАРИ

1.1- §. Механика мавзуи	10
1.2- §. Кинематика асослари	12
1.3- §. Ҷазо ва вақт	13
1.4- §. Харакатнинг кинематик тавсифи	15
1.5- §. Векторлар алгебраси элементлари	19
1.6- §. Моддий нуктанинг тўғри чизикли харакати	23
1.7- §. Моддий нуктанинг айлана бўйлаб харакати. Бурчак тезлик ва бурчак тезланиш	27
1.8- §. Эгри чизикли харакатда тезлик ва тезланиш. Марказга интилма ва урин- ма тезланишлар	29
1.9- §. Ҳосила ва интегралнинг физикавий масалаларга татбиқи	33
1.10- §. Эркинлик даражалари сони. Умумлашган координаталар	36

II б о б. МОДДИЙ НУКТАЛАР ДИНАМИКАСИ

2.1- §. Динамиканинг асосий вазифаси. Ньютон механикасида ҳолат тушунчаси	38
2.2- §. Куч. Масса. Импульс	39
2.3- §. Ньютон механикасининг қўлланиш чегаралари	42
2.4- §. Ньютоннинг биринчи қонуни. Инерциал санок тизимлари	43
2.5- §. Ньютоннинг иккинчи қонуни. Жисмнинг харакат тенгламаси	46
2.6- §. Ньютоннинг учинчи қонуни	50
2.7- §. Физикавий катталиклар бирликлари ва ўлчамлари	51

III б о б. МЕХАНИКАДА НИСБИЙ ҲАРАКАТ

3.1- §. Галилей алмаштиришлари	53
3.2- §. Нисбийлик принципи. Галилей алмаштиришларининг инвариантлари	55
3.3- §. Нонинерциал санок тизимлари. Инерция кучлари	56
3.4- §. Илгариланма харакат қилаётган нонинерциал санок тизимида инерция кучлари	58
3.5- §. Мутлак ҳамда нисбий тезликлар ва тезланишлар	60
3.6- §. Айланувчи санок тизимида инерция кучи. Кориолис кучи	61

06. ИМПУЛЬС ВА ИНЕРЦИЯ МАРКАЗИНИНГ САҚЛАНИШ ҚОНУНИ

Сақланиш қонунлари. Импульснинг сақланиш қонуни	67
Реактив ҳаракат. Массаси ўзгараётган жисмнинг ҳаракати	71
Инерция маркази	73
Инерция марказининг сақланиш қонуни. Массанинг аддитивлиги	75
Инерция марказининг ҳаракати ҳақидаги теорема. <i>M</i> -тизим	77

V 06. ИМПУЛЬС МОМЕНТИНИНГ САҚЛАНИШ ҚОНУНИ

Импульс моменти	78
Куч моменти	80
Импульс моментининг сақланиш қонуни. Моментлар тенгламаси	81
Марказий майдондаги ҳаракат. Кеплер қонунлари	84
Қоинотга чиқиш тезликлари	90

VI 06. ЭНЕРГИЯНИНГ САҚЛАНИШ ҚОНУНИ

Иш ва қувват. Энергия	92
Кинетик энергия	96
Турли санок тизимларидаги кинетик энергиялар орасидаги боғланиш	98
Консерватив ва ноконсерватив кучлар	100
Потенциал энергия	101
Потенциал энергия ва куч орасидаги боғланиш	106
Ички механикавий энергия	108
Механикавий энергиянинг сақланиш қонуни	109
Энергиянинг умумфизикавий сақланиш қонуни	111
Сақланиш қонунлари ҳамда фазо ва вақт симметрияси	112

VII 06. РЕЛЯТИВ ДИНАМИКА ЭЛЕМЕНТЛАРИ

Махсус нисбийлик назарияси ва унинг постулатлари	117
Лоренц алмаштиришлари	119
Лоренц алмаштиришларидан келиб чиқадиган натижалар	122
Релятив механикада тезликларни қўшиш	127
Оралик (интервал)	129
Релятив импульс	133
Релятив зарранинг ҳаракат тенгламаси	135
Ҳаракат тенгламасининг Лоренц алмаштиришларига нисбатан инвариантлиги	136
Иш ва кинетик энергия	139
Тўлиқ энергия. Энергия билан импульс орасидаги боғланиш	141
Лоренц алмаштиришларига нисбатан инвариант катталиклар	142
Энергия ва импульс учун Лоренц алмаштиришлари	144
Турли санок тизимларида импульс ҳамда энергиянинг сақланиш қонунлари	145
Масса билан энергия орасидаги боғланиш	147

VIII 06. ЖИСМЛАРНИНГ ТўҚНАШУВИ

Тўқнашув турлари	149
Мутлак қайишқок тўқнашув	150

8.3- §. Мутлак ноқайишқок тўқнашув	153
8.4- §. Инерция маркази билан боғланган санок тизими	154
8.5- §. Бўсағавий энергия. Рўпаравий тўқнашувчи зарралар тезлаткичлари	155
8.6- §. Антипротон ҳосил бўлишининг бўсағавий энергияси	160

IX боб. ҚАТТИҚ ЖИСМЛАР МЕХАНИКАСИ

9.1- §. Қаттиқ жисмнинг ҳаракат ва мувозанат тенгламаси	161
9.2- §. Жисмнинг айланиш ўқиға нисбатан инерция моменти	165
9.3- §. Ўқ атрофида айланувчи жисмнинг ҳаракат тенгламаси	169
9.4- §. Айланаётган жисмнинг кинетик энергияси ва бажарган иши	172

X боб. ТУТАШ МУҲИТЛАР МЕХАНИКАСИ ЭЛЕМЕНТЛАРИ

10.1- §. Суюқлик ва газларнинг умумий хоссалари	174
10.2- §. Босим	175
10.3- §. Суюқликларнинг ҳаракат ва мувозанат тенгламаси	177
10.4- §. Сикилмайдиған суюқлик гидростатикаси	179
10.5- §. Идеал суюқликнинг тургун ҳаракати. Бернулли тенгламаси	180
10.6- §. Суюқликларнинг найларда оқиши. Паузейль формуласи	183
10.7- §. Суюқлик ва газларда жисмларнинг ҳаракатига кўрсатиладиган қар- шилиқ. Гидродинамикада ўхшашлик қонуни	186
10.8- §. Гидродинамик нотурғунлик. Турбулентлик	189

XI боб. ТЕБРАНМА ҲАРАКАТ

11.1- §. Тебранма ҳаракат ҳақида тушунча	189
11.2- §. Гармоник тебранишлар	192
11.3- §. Гармоник тебранма ҳаракат қилувчи жисмнинг тезлиги ва тезланиши	195
11.4- §. Гармоник тебранма ҳаракатнинг дифференциал тенгламаси	196
11.5- §. Математикавий тебрангич	198
11.6- §. Физикавий тебрангич. Изохронлик.	200
11.7- §. Гармоник тебранма ҳаракат энергияси	201
11.8- §. Амплитуда-вектор усули. Бир йўналишдаги бир хил частотали тебра- нишларни қўшиш	204
11.9- §. Ўзаро тик бўлган тебранишларни қўшиш	206
11.10- §. Сунувчи тебранишлар	209
11.11- §. Мажбурий тебранишлар. Резонанс	215
Фойдаланилган адабиёт	218

Учебное пособие

**Абдувахит Касимов, Худайберди Джуракулов,
Абдуназар Сафаров**

КУРС ФИЗИКИ, Ч. I

На узбекском языке

Издательство «Ўзбекистон»—1994, 700129, Ташкент, Навои, 30

Тахририят мудир **М. САЪДУЛЛАЕВ**
Кичик муҳаррир **Ш. СОИБНАЗАРОВА**
Расмлар муҳаррири **И. КУЧЕНКОВА**
Техник муҳаррир **С. СОБИРОВА**

Мусаххилар **М. РАҲИМБЕКОВА, С. ТОХИРОВА**

Теришга берилди 01.06. 93. Босингга рухсат этилди 26.04. 94. Қозғ
ўлчам 60×90 / 16. Литературная гарнитурада юқори босма усулида
босилди. Шартли босма т. 14,0. 14,25. Нашр табоқ 14,25. Азоди
7000 нусха. № 694 Баҳис шартнома асосида.

«Ўзбекистон» нашриёти. 700129. Тошкент, Навоий, 30. Нашр № 15—93.

**Ўзбекистон Республикаси Давлат матбуот қўмитасининг ижарадаги
Тошкент матбаа комбинатида теришиб, Тошкент рангли босма фабрикасида
босилди. 700128, Тошкент, У. Юсупов қўчаси, 86.**

Қосимов А. ва бошқ.

Қ 61 Физика курси: Олий техника ўқув юрти талабалари учун ўқув қўлланма/А. Қосимов, Х. Жўракулов, А. Сафаров. 3 қисмли. Қисм I. Механика.— Т.: Ўзбекистон, 1994—222 б. I. 1,2 Ҳаммуаллиф.

ISBN 5-640-01323-0

Мазкур қўлланмада аниқланган мавзулар билан бир каторда эркинлик даражалари, умумлашган координаталар, инерция маркази билан боғланган санок тизимлари, сақланиш қонунларининг фазо ва вақт симметрияси билан боғлиқлиги, мутлақ нисбий тезлик ва тезланишлар, релятив зарра ҳаракат тенгламасининг Лоренц алмаштиришларига нисбатан инвариантлиги, бусатавий энергия ва шу каби мавзулар кенг ёритилган. Механикавий тебранма ҳаракат ҳақидаги мавзулар ҳам шу қисмга киритилди.

Қўлланма муҳандислик техника олийгоҳлари талабалари учун мўлжалланган бўлиб, у педагогика олийгоҳлари талабалари ҳамда ўқитувчилар учун ҳам қимматли манба бўлади деган фикрдамиз.

Қосимов А. и др. Курс физики. В 3 ч. Ч. 1.

22.3я73

1604000000—009

К — 11—94
М 351 (04) 94

№ 680—93

Алишер Навоий номли

Ўзбекистон Республикасининг

давлат кутубхонаси

