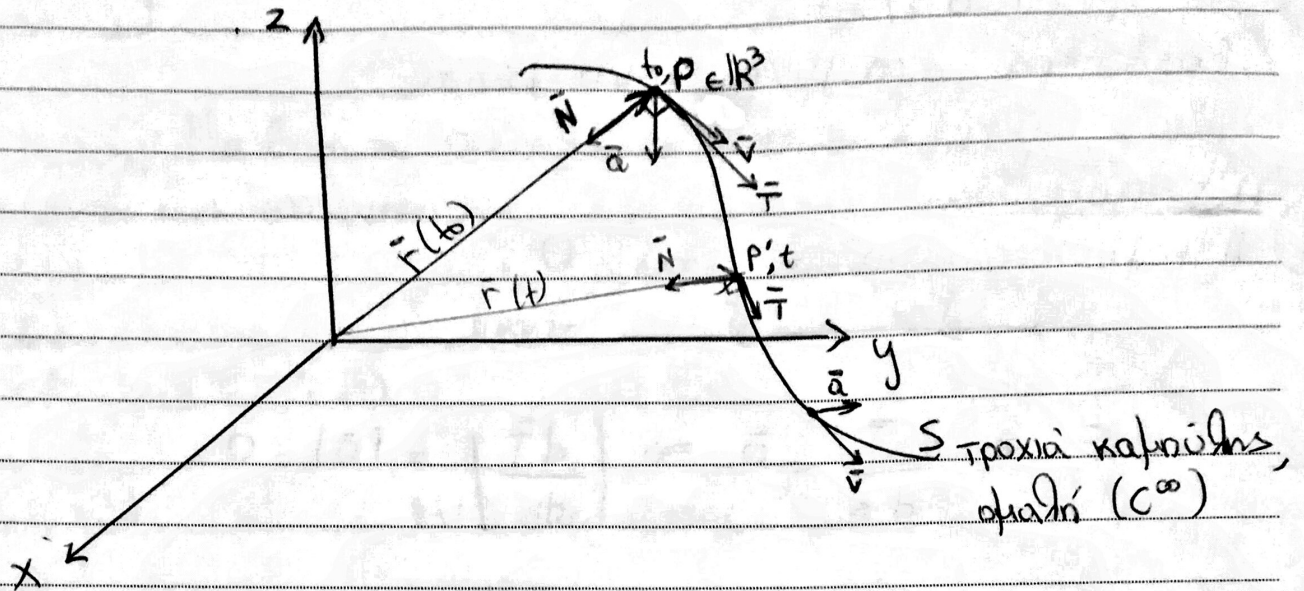
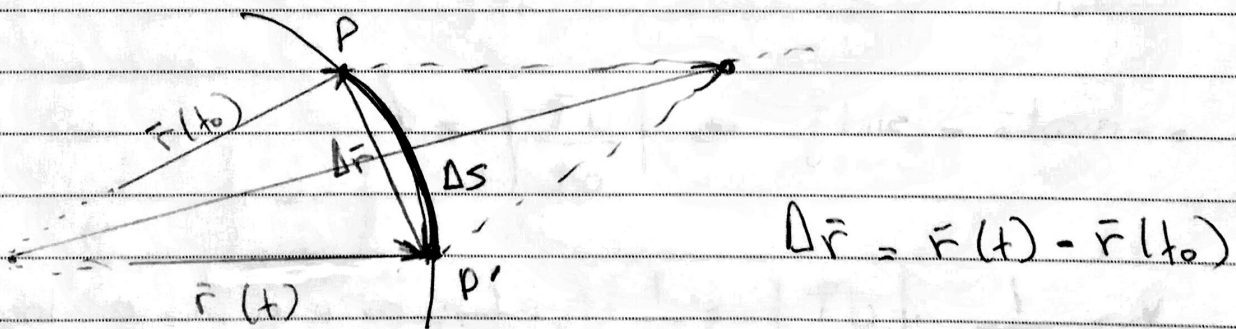


Μαθημα 3<sup>ο</sup>



Παραδείγματος μήκους τόξου:

$$s(t) = \int_{t_0}^t |\dot{\mathbf{r}}| dt' = \int_{t_0}^t \sqrt{(\dot{x})^2 + (\dot{y})^2 + (\dot{z})^2} dt'$$



$$\Delta \mathbf{r} = \mathbf{r}(t) - \mathbf{r}(t_0)$$

$$|\dot{\mathbf{r}}| = \frac{ds}{dt} = \left| \frac{d\mathbf{r}}{dt} \right|, \quad \hat{\mathbf{r}} = \frac{d\mathbf{r}}{ds}$$

$\hat{\mathbf{T}} = \frac{\dot{\mathbf{r}}}{|\dot{\mathbf{r}}|} = \frac{d\mathbf{r}}{ds}$ , παραδείγματος ίδιες κατεύθυνσης και γοφοί με το διάνυσμα ταχύτητας

Κλίση τροχιάς:  $k = \frac{1}{|\dot{v}|} \left| \frac{d\vec{T}}{dt} \right| = \left| \frac{d\vec{T}}{ds} \right|$  βαθμιαίο μήκος

$\vec{N} = \frac{1}{|\dot{v}|} \frac{d\vec{T}}{dt} = \frac{d\vec{T}}{ds}$  Σιωστήροιο μήκος

Ορίσμος: Ορίστηκε το παραδεδειγμένο κάθετο Σιωστήροιο μήκος εφόσον κληθεί με  $k \neq 0$ , :  $\vec{N} = \frac{1}{k} \frac{d\vec{T}}{ds}$ ,  $k = \left| \frac{d\vec{T}}{ds} \right|$

Τα Σιωστήροια  $\vec{N}$ ,  $\vec{T}$  είναι κάθετα  $\Rightarrow$   
 $\vec{N} \cdot \vec{T} = 0$

Επίσης είναι και παραδεδειγμένα

Παράδειγμα: Βρείτε τα  $\vec{T}$  και  $\vec{N}$  για την κίνηση:  
 $\vec{r} = \cos(2t)\vec{i} + \sin(2t)\vec{j}$

Απάντηση: Θέτω  $x = \cos(2t)$  και  $y = \sin(2t)$

Μετασχηματίζοντας σε πολικές:

$\vec{r} = x\vec{i} + y\vec{j}$  Η κίνηση είναι κυκλική και παραδεδειγμένη  
έχει παραδεδειγμένο κέντρο, δηλαδή:

$$x^2 + y^2 = \cos^2(2t) + \sin^2(2t) = 1 \quad (= r^2)$$

Άρα κέντρο κέντρου (0,0) και ακτίνας r.

Το  $2t$  είναι η γωνία με την οποία κινείται το σημείο  
επίσης και παραδεδειγμένα εξαρτάται από τον χρόνο.

Αναγκαστικά 2 φορές γωνία από κίνηση γρηγορότερα.

Ταχύτητα:  $\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt} = -2\sin(2t)\vec{i} + 2\cos(2t)\vec{j}$

$$|\dot{v}| = 2$$

Θέτω το εξαντιστικό  $\vec{T}$ :  $\vec{T} = \frac{\vec{v}}{|\dot{v}|} = \sin(2t)\vec{i} + \cos(2t)\vec{j}$



$$\bar{N} = \frac{1}{\kappa} \frac{d\bar{T}}{ds} = \frac{1}{\left| \frac{d\bar{T}}{ds} \right|} \frac{d\bar{T}}{ds} = \frac{|\bar{v}|}{\left| \frac{d\bar{T}}{dt} \right|} \frac{d\bar{T}}{dt}$$

Exo pna diavoloziti avipznon :  $\bar{T}(s(t)) \rightarrow \bar{T}(t)$

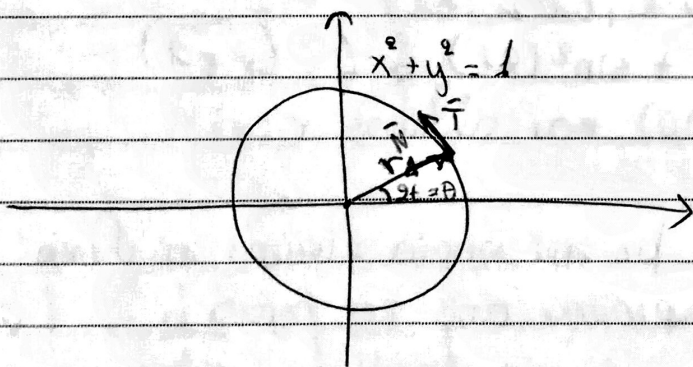
$$\frac{d\bar{T}}{ds(t)} = \frac{d\bar{T}}{dt} \frac{dt}{ds} = \frac{d\bar{T}/dt}{ds/dt}$$

Apox: 
$$\bar{N} = \frac{d\bar{T}/dt}{\left| d\bar{T}/dt \right|}$$

$$\frac{d\bar{T}}{dt} = -2\cos(2t)\bar{i} - 2\sin(2t)\bar{j}, \quad \left| \frac{d\bar{T}}{ds} \right| = 2.$$

Apox: 
$$\bar{N} = -\cos(2t)\bar{i} - \sin(2t)\bar{j}$$

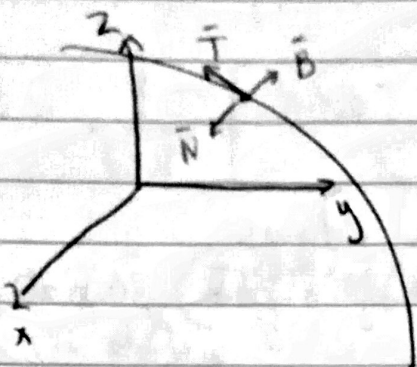
$$\bar{v} = \frac{d\bar{r}}{dt}, \quad |\bar{v}| = \left| \frac{d\bar{r}}{dt} \right| \dot{s}$$



$$\bar{T} : x < 0, y > 0$$

$$\bar{N} : x < 0, y < 0$$

→  $\vec{B} = \vec{N} \times \vec{T}$ , τότε τα διανύσματα  $\vec{B}$ ,  $\vec{N}$ ,  $\vec{T}$  ορίζουν ένα τριπλό, κινούμενο, δεξιόστροφο σύστημα συντεταγμένων (υπόκεινται ευστοχία ανακρούσε)



Παρατηρήσεις:

$$\frac{d\vec{B}}{ds} = \frac{d}{ds} (\vec{N} \times \vec{T}) = \frac{d\vec{T}}{ds} \times \vec{N} + \vec{T} \times \frac{d\vec{N}}{ds}$$

SQS.  $\frac{d\vec{T}}{ds} \parallel \vec{N}$  γιατί:  $\frac{d\vec{T}}{ds} \times \vec{N} = \vec{0}$

SQS  $\frac{d\vec{B}}{ds} = \vec{T} \times \frac{d\vec{N}}{ds}$

SQS κάθετο στα  $\vec{T}$  και  $\frac{d\vec{N}}{ds}$

από και στο  $\vec{B}$ . Από και το  $\frac{d\vec{B}}{ds} \parallel \vec{N}$

Από:  $\frac{d\vec{B}}{ds} = -\tau \vec{N}$

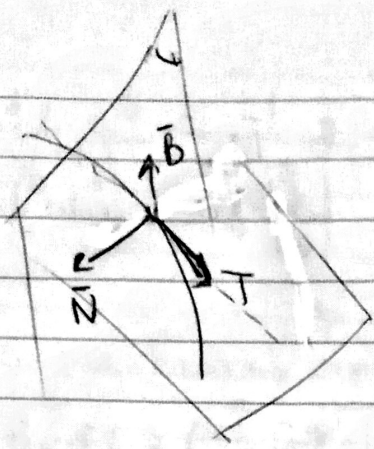
⇒  $\frac{d\vec{B}}{ds} = -\tau \vec{N}$  ⇒  $\tau = -\frac{d\vec{B}}{ds} \cdot \vec{N}$  στρίψη

όμως όπως είναι μεγαλύτερο ή μικρότερο το  $\frac{d\vec{B}}{ds}$  από το  $\vec{N}$  βαθμωτά ποσοίμενα το  $\tau$ . Από θέρμα εναρμόνισμα σημ. Το «-» είναι για αίσθηση.

Παρατηρήσεις:

- 1) Η καμπυρότητα παίρνει πάντα θετικές τιμές:  $\kappa > 0$
- 2) Η στρίψη παίρνει όλες τις τιμές:  $\tau \in \mathbb{R}$
- 3) Η καμπυρότητα είναι ο ρυθμός με τον οποίο εφθίγγεται το κάθετο εφαπτόμενο επίπεδο κατά το  $\chi$ .  $\vec{z}$  κινείται πάνω στην τροχιά.
- 4) Η στρίψη είναι ο ρυθμός μεταβολής με τον οποίο το εφαπτόμενο επίπεδο στρίγγεται ως προς τον άξονα του  $\vec{T}$





Η σπiral περιγράφεται ως προς τις συντεταγμένες.

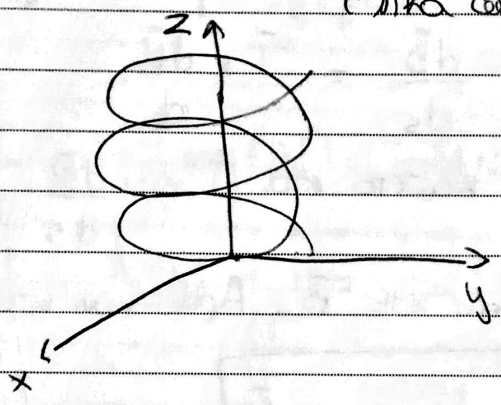
Παράδειγμα: Να βρείτε τα κ, τ της έλικας

$$\vec{r}(t) = (a \cos t) \vec{i} + (a \sin t) \vec{j} + (bt) \vec{k}, \quad a, b > 0, \quad a^2 + b^2 > 0$$

έλικα του Αρχιμήδη

↑ κωνικός  
 b αρα τω b αυξάνεται  
 τω τω για μεγαλύτερη κωνική

Λύση



παράγει τριγωνομετρικές ως προς t  
 και παράγωγο t

$$\vec{v} = (-a \sin t) \vec{i} + (a \cos t) \vec{j} + b \vec{k}$$

$$|\vec{v}| = \sqrt{a^2 \sin^2 t + a^2 \cos^2 t + b^2} = \sqrt{a^2 + b^2}$$

$$\vec{T} = \frac{\vec{v}}{|\vec{v}|} = \frac{(-a \sin t) \vec{i} + (a \cos t) \vec{j} + b \vec{k}}{\sqrt{a^2 + b^2}} = \frac{-a \sin t}{\sqrt{a^2 + b^2}} \vec{i} + \frac{a \cos t}{\sqrt{a^2 + b^2}} \vec{j} + \frac{b}{\sqrt{a^2 + b^2}} \vec{k}$$

$$\vec{N} = \frac{d\vec{T}/dt}{|d\vec{T}/dt|} = \frac{\left( \frac{-a}{\sqrt{a^2 + b^2}} \cos t \vec{i} - \frac{a}{\sqrt{a^2 + b^2}} \sin t \vec{j} + 0 \cdot \vec{k} \right)}{\frac{a}{\sqrt{a^2 + b^2}}} =$$

$$= -\cos t \vec{i} - \sin t \vec{j} + 0 \vec{k} \quad \Delta \text{ιδιοκόζατο} \rightarrow \text{στο } Oxy \text{ επίπεδο}$$

$$\kappa = \frac{1}{|\vec{v}|} \left| \frac{d\vec{T}}{dt} \right| = \frac{1}{\sqrt{a^2 + b^2}} \cdot \frac{a}{\sqrt{a^2 + b^2}} = \frac{a}{a^2 + b^2}$$

$$\vec{B} = \vec{T} \times \vec{N}$$

$$\bar{B} = \bar{T} \times \bar{N} = \begin{vmatrix} \bar{i} & \bar{j} & \bar{k} \\ -\frac{a}{\sqrt{a^2+b^2}} & \frac{a}{\sqrt{a^2+b^2}} & \frac{b}{\sqrt{a^2+b^2}} \\ -\cos t & -\sin t & 0 \end{vmatrix} = \dots \Rightarrow$$

$$\bar{B} = \frac{1}{\sqrt{a^2+b^2}} \left[ b \sin t \bar{i} - b \cos t \bar{j} + \bar{k} \right]$$

Apakah:  $\frac{d\bar{B}}{ds} = \frac{d\bar{B}/dt}{ds/dt} = \frac{1}{|\dot{V}|} \frac{d\bar{B}}{dt} = \frac{1}{a^2+b^2} [b \cos t \bar{i} + b \sin t \bar{j}]$

Kon:  $\bar{T} = -\frac{d\bar{B}}{ds} \cdot \bar{N} = \frac{b}{a^2+b^2}$  Apakah  $\delta t$  (jika  $\delta t$  kecil) (masuk ke  $\theta$  ke  $\bar{i}$ )