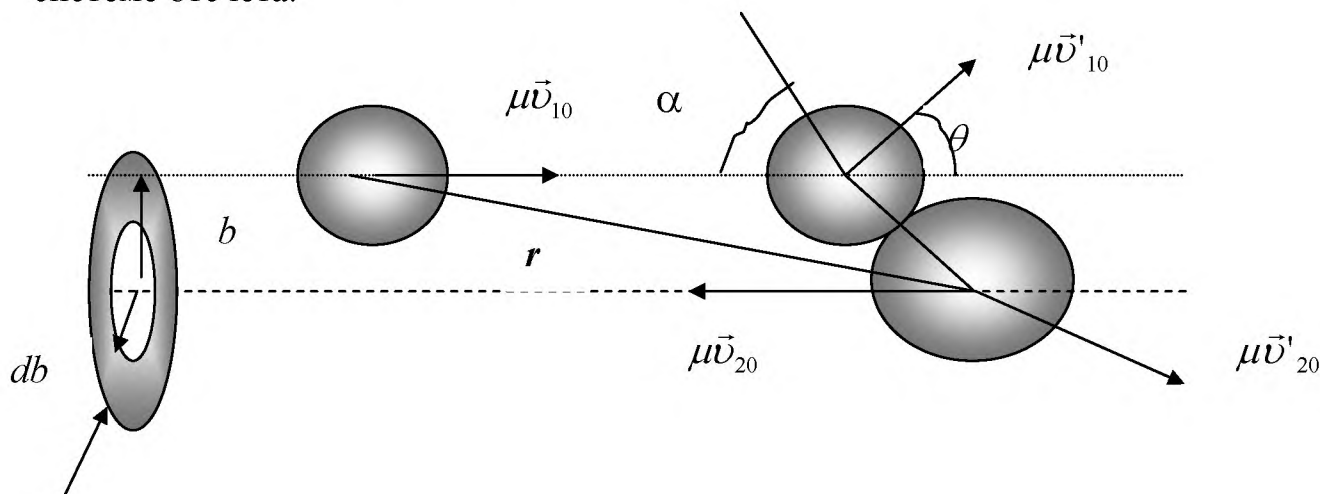


Упругое столкновение шаров

1. Постановка задачи. Рассмотрим две частицы с массами m_1 и m_2 , расположенные на расстояниях \vec{r}_1 и \vec{r}_2 от начала лабораторной системы отсчета. Величины \vec{v}_1 и \vec{v}_2 есть скорости движения этих частиц, в той же системе отсчета.



Задача состоит в рассмотрении упругих столкновений этих шаров

Здесь приведенная масса равна $\mu = \frac{m_1 m_2}{m_1 + m_2}$.

Определение направления движения после упругого взаимодействия.

Пусть \vec{R} радиус вектор центра масс в лабораторной системе отсчета

$$(m_1 + m_2) \vec{R} = m_1 \vec{r}_1 + m_2 \vec{r}_2.$$

Тогда скорость центра масс определится как

$$\vec{V}_c = \frac{m_1 \vec{v}_1 + m_2 \vec{v}_2}{m_1 + m_2}.$$

В момент столкновения шаров в системе центра масс скорость будет равна

$$\vec{v}_{10} = \vec{v}_1 - \vec{V}_c,$$

$$\vec{v}_{20} = \vec{v}_2 - \vec{V}_c.$$

Изменение скорости после столкновения

$$\vec{v}'_{10} = \vec{v}_{10} - 2\vec{v}_{\vec{r}\parallel},$$

$$\vec{v}'_{20} = \vec{v}_{20} + 2\vec{v}_{\vec{r}\parallel},$$

где $\vec{v}_{\vec{r}\parallel} = \frac{(\vec{V}_c \vec{r})}{|\vec{r}|} \vec{r}$.

Направление скоростей после столкновения в лабораторной системе координат

$$\vec{v}'_1 = \vec{v}'_{10} + \vec{V}_c,$$

$$\vec{v}'_2 = \vec{v}'_{20} + \vec{V}_c.$$

Эти уравнения составляют основу определения направления движения шаров после упругого столкновения.

3. Уравнение движения в лабораторной системе координат. Траекторию движения упругого шара можно получить из законов сохранения импульса, энергии и момента импульса. В сферической системе координат они имеют вид

$$m_1 \dot{r}_1 + m_2 \dot{r}_2 = (m_1 + m_2) \vec{v} = m_1 \vec{v}_1 + m_2 \vec{v}_2 = m_1 \vec{v}'_1 + m_2 \vec{v}'_2,$$

$$\frac{1}{2} \mu v^2 = \frac{1}{2} \mu \left(\left(\frac{dr}{dt} \right)^2 + r^2 \alpha^2 \right) + U(r),$$

$$L = \mu r^2 \frac{d\alpha}{dt},$$

где μ - приведенная масса. Эти уравнения описывают рассеяние частицы, относительной скоростью v и моментом импульса L . Поскольку орбитальный момент импульса является постоянным, величину $\frac{d\alpha}{dt}$ можно исключить и представить в виде

$$\dot{r} = \frac{dr}{d\alpha} \frac{d\alpha}{dt} = \frac{v \cdot b}{r^2} \frac{dr}{d\alpha},$$

подставляя, получаем уравнение траектории

$$\frac{dr}{d\alpha} = \pm \frac{r^2}{b} \left[1 - \frac{b^2}{r^2} - \frac{2U(r)}{\mu v^2} \right]^{\frac{1}{2}}.$$