

*მალაქანავრული, მსუბუქი, შეპრუნებული ისრისმაგვარი ფრთის, შინა ჰაერის ტივის პართიის,  
ორსიგებრიული, მოკლე განძილზე აფრენა-დაჯდომის, ძრავის რევერსის პიპერგვერითი (5 მანზე მეტი)  
სიჩქარის მქონე, გრავალფუნქციური სამხედრო თვითმფრინავი*



*აღნიშნულ პროექტზე ვმუშაობთ სხვადასხვა მიმართულებით, კერძოდ ინოვაციურ კაბინაზე, კომპარსორზე, ძრავებზე, კონსტრუქციაზე,  
უბილზო ტყუიამფრქვეზე და სხვა. წინაპილგარე სტაბილური განხილულია ანტიგადატვირთვის კაბინა თეორიული მუქანიის ღონეზე.*

*თბილისი 2017*



# ანტიგადატვირთვა

გიორგი ქაჩლიშვილი

გაგა ლურსმანაშვილი

ელ-ფოსტა: [giorgi.kachlishvili339@ens.tsu.edu.ge](mailto:giorgi.kachlishvili339@ens.tsu.edu.ge)

ზუსტ და საბუნებისმეტყველო მეცნიერებათა ფაკულტეტი

ივ. ჯავახიშვილის სახელობის თბილისის სახელმწიფო უნივერსიტეტი

ქავჭავაძის გამზირი №3

თბილისი

ჩვენი სტატია ეძღვნება ავია - კოსმოსურ პრობლემას, კერძოდ დიდ სიჩქარეზე მოხვევის დროს გადატვირთვა აღემატება დასშვებს, რის გამოც ადამიანი იღუპება. ჩვენი მიზანია შევქმნათ ისეთი სისტემა, რომელიც გადაჭრის ამ პრობლემას. აღნიშნული სისტემა შეიძლება გამოყენებულ იქნეს უამრავი, რადიკალურად განსხვავებული მიმართულებით, თუმცა ამ კონკრეტულ შემთხვევაში ჩვენ ვმუშაობთ ინოვაციურ სამხედრო თვითმფრინავზე და ინოვაციურ კოსმოსურ მოძრაობაზე.

ერთი შეხედვით თითქოს შეუძლებელია ისეთი "ჭურჭლის" შექმნა, რომელშიც  $m$  მასის სხეულს (ფორმის დაურღვევლად), ყველგან შეღწევად ველშიც კი, ექნება უმნიშვნელო "წონა". თუმცა მეცნიერების ვალია თითქოსდა ყველასთვის ჭეშმარიტ პოსტულატებშიც კი ეჭვის შეტანა.

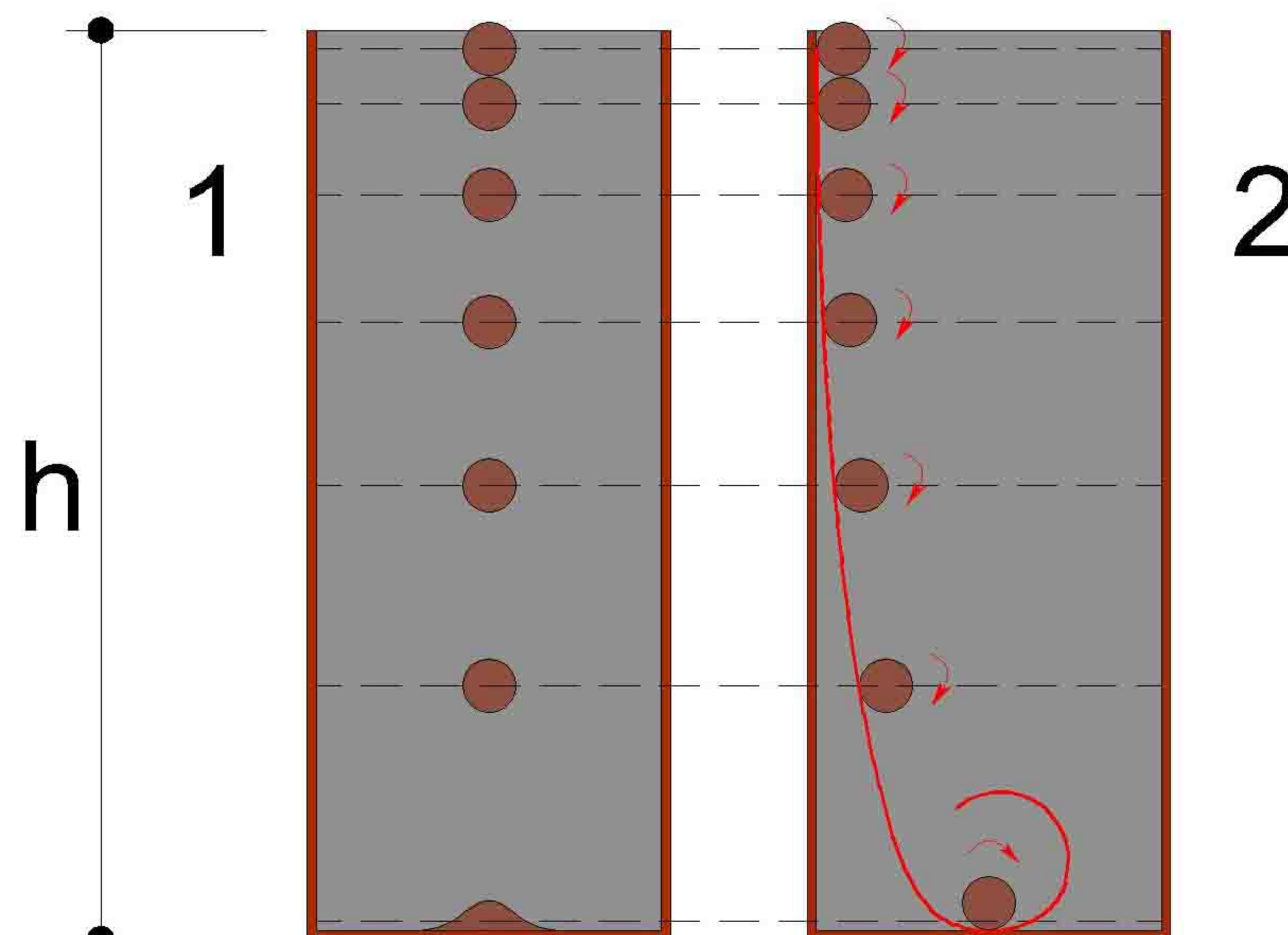
ლიტერატურა

სხვადასხვა თეორიული მექანიკის სახელმძღვანელო.



წინამდებარე სტატიაში აღწერილია ინოვაციური ტექნოლოგიის იდეა, რომელიც დაკავშირებულია აჩქარებულად მოძრავ სხეულზე მოქმედი ძალის გადანაწილებასთან. ე.ი პრობლემა შემდეგშია: *პირობითად  $m$  მასის სხეულზე თუ მოქმედებს რაიმე  $F$  ძალა, რომელიც  $M$  სხეულს ანიჭებს  $a$  აჩქარებას, შესაძლებელია კი ამ ძალის  $M$  სხეულის მთელს ზედაპირზე გადანაწილება?!* სადი აზრი გვკარნახობს, რომ შესაძლებელია. მსგავსი ეფექტი ხდება უამრავ ბუნებრივ თუ ადამიანის მიერ შექმნილ პროცესებში. მაგალითად თუ მინის ჭიქას გადმოვაგდებთ სიმალიდან მყარ ზედაპირზე აუცილებლად გატყდება, მაგრამ თუ იგივე სიმალიდან იგივე ჭიქას ჩავაგდებთ წყალში ჭიქა არ გატყდება.

ანალოგიური მოვლენა ხდება შემდეგ სიტუაციაშიც. განვიხილოთ  $h$  სიმაღლის ორი ჭურჭელი. პირველ ჭურჭელში ვაგდებთ სხეულს, რომელიც ვარდება თავისუფალი  $g$  აჩქარებით და ჭურჭლის ფსკერზე დაცემისას ტყდება. მეორე ჭურჭელში იგივე  $h$  სიმალიდან გარკვეული ტრაექტორიით გორდება იგივე სხეული, რომელსაც ანალოგიური ვერტიკალური სიჩქარე აქვს, მაგრამ ჭურჭლის ფსკერზე მიღწევისას არ ტყდება. გარკვეული მანევრის შესრულების შემდეგ ჩერდება. ბრუნვის ენერგიის გამო ურთიერთქმედების ძალა გადანაწილდა დიდ ფართობზე დიდ დროში.



სხეული ვარდება ერთნაირი  
ვერტიკალური სიჩქარით პირველ  
შემთხვევაში თყდება მეორეში არა



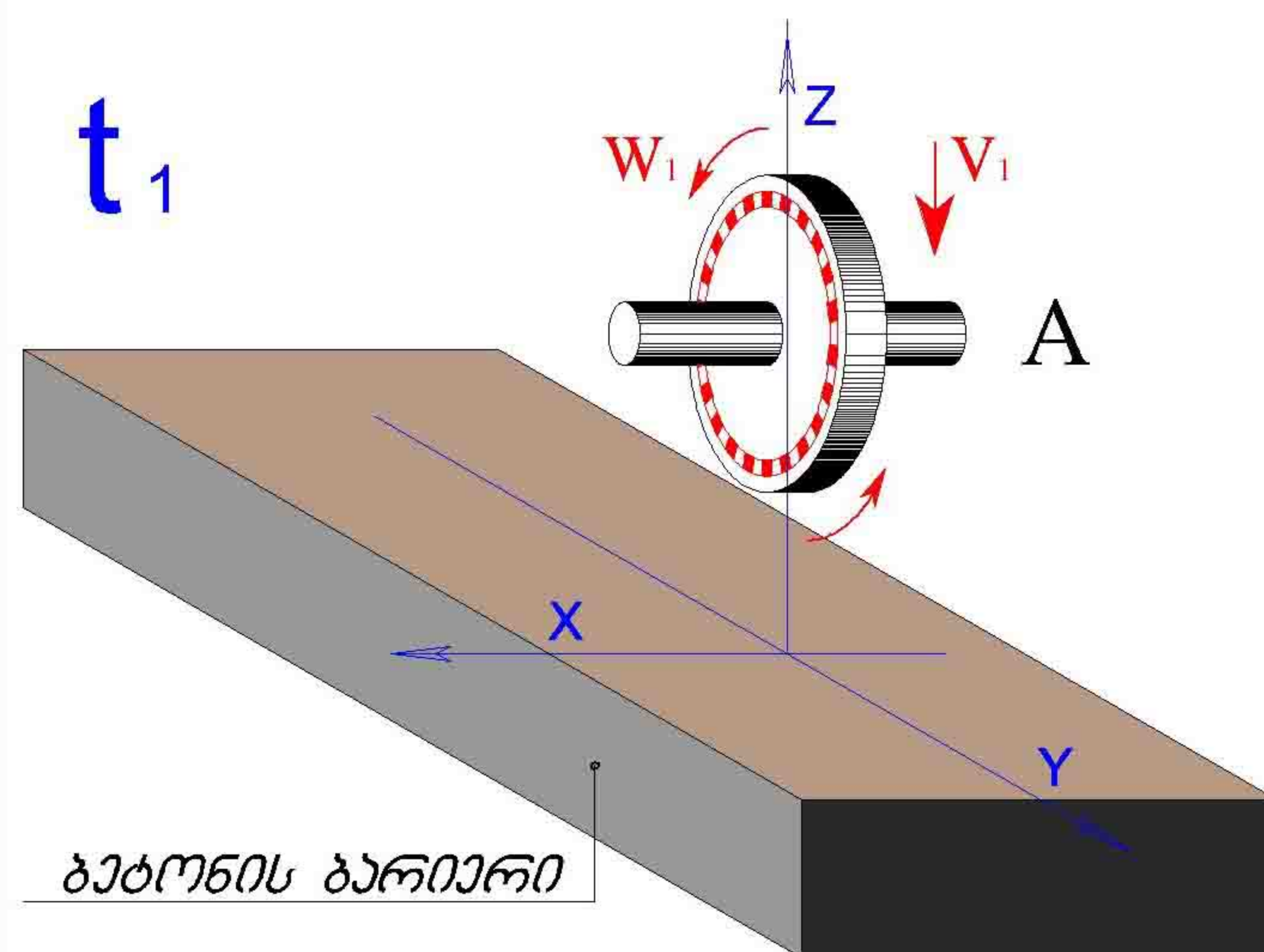
ჩვენს იდეას შესაძლოა ქონდეს უამრავი გამოყენება სხვადასხვა მიმართულებით, რადგანაც ეს არის ერთგვარი ჭურჭელი, რომელიც თავისებურ ევრანირებას უკეთებს ისეთ ყველგან შეღწევად ველებსაც კი, როგორიც არის გრავიტაცია. ამ შემთხვევაში წინამდებარე მოდელი წარმოადგენს ავია-კოსმოსურ ტექნოლოგიას.

აღნიშნული პრობლემის გადასაჭრელად შესაძლებელია გამოყენებულ იქნას უამრავი მიდგომა, მაგალითად აერო-დინამიკური განტოლებების ჩაწერა და შესაბამისი ამონახსნების მოძიება. თუმცა ჩვენ ეს პრობლემა ჩავწერთ ეილერ-ლავრანჟის განტოლებებში, რადგანაც აღნიშნული მიდგომა გულისხმობს სისტემის მინიმალურ ენერგიას. არ ვამტკიცებთ, რომ ეს მიდგომა საუკეთესოა, ანდა საუკეთესოდ ან თუნდაც რაიმე აზრით ოპტიმალურად წყვეტს ჩვენს პრობლემას, უბრალოდ გთავაზობთ პრობლემის გადაჭრის ერთ-ერთ კარგად შესწავლილ გზას.

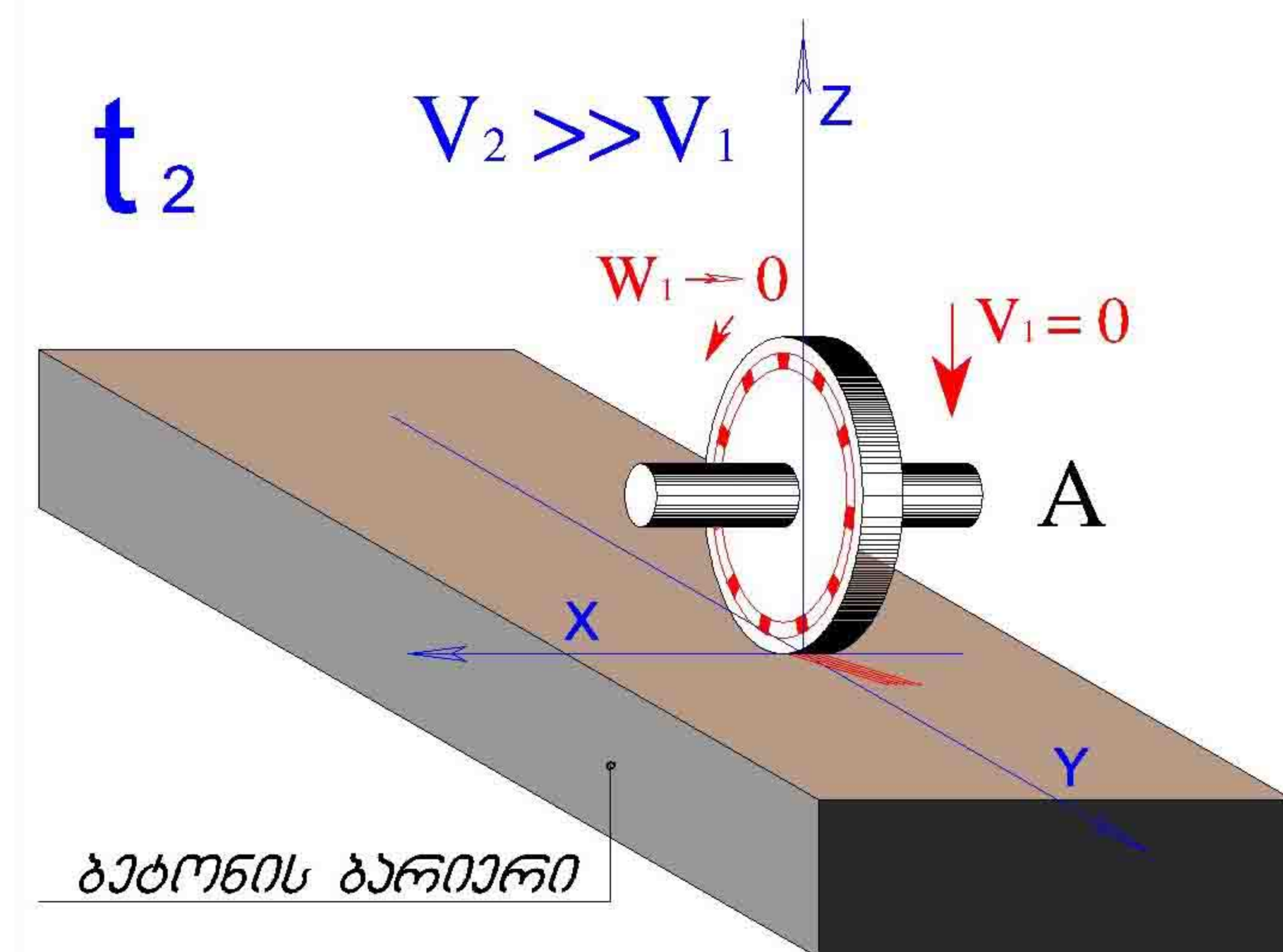
სტატია არ გულისხმობს, რომ შესაძლებელია ნებისმიერი ძალის გადანაწილება სივრცე-დროში. ასევე პრობლემის სირთულის გამო მოვახდინეთ სხვადასხვა გამარტივება. მაგალითად,  $M$  სხეულის მაგივრად განვიხილეთ  $m$  წერტილოვანი მასა, რაც გარკვეულ მიახლოებაში დასაშვებია.

ცნობილია, რომ მრავალი გადატვირთვის პირობებში ადამიანის გული არის ერთ-ერთი ყველაზე სუსტი რგოლი. ამის გამო შემდგომში ჩავთვლით, რომ  $m$  მასის წერტილოვან სხეულში იგულისხმება სწორედ გული.

წინამდებარე ნახატებზე გამოსახული  $A$  სხეული არ წარმოადგენს რაიმე ღირსშესანიშნავს. ჩვენ მისი გამოგონება დაგვჭირდა შემდეგი ფაქტის ასახსნელად.



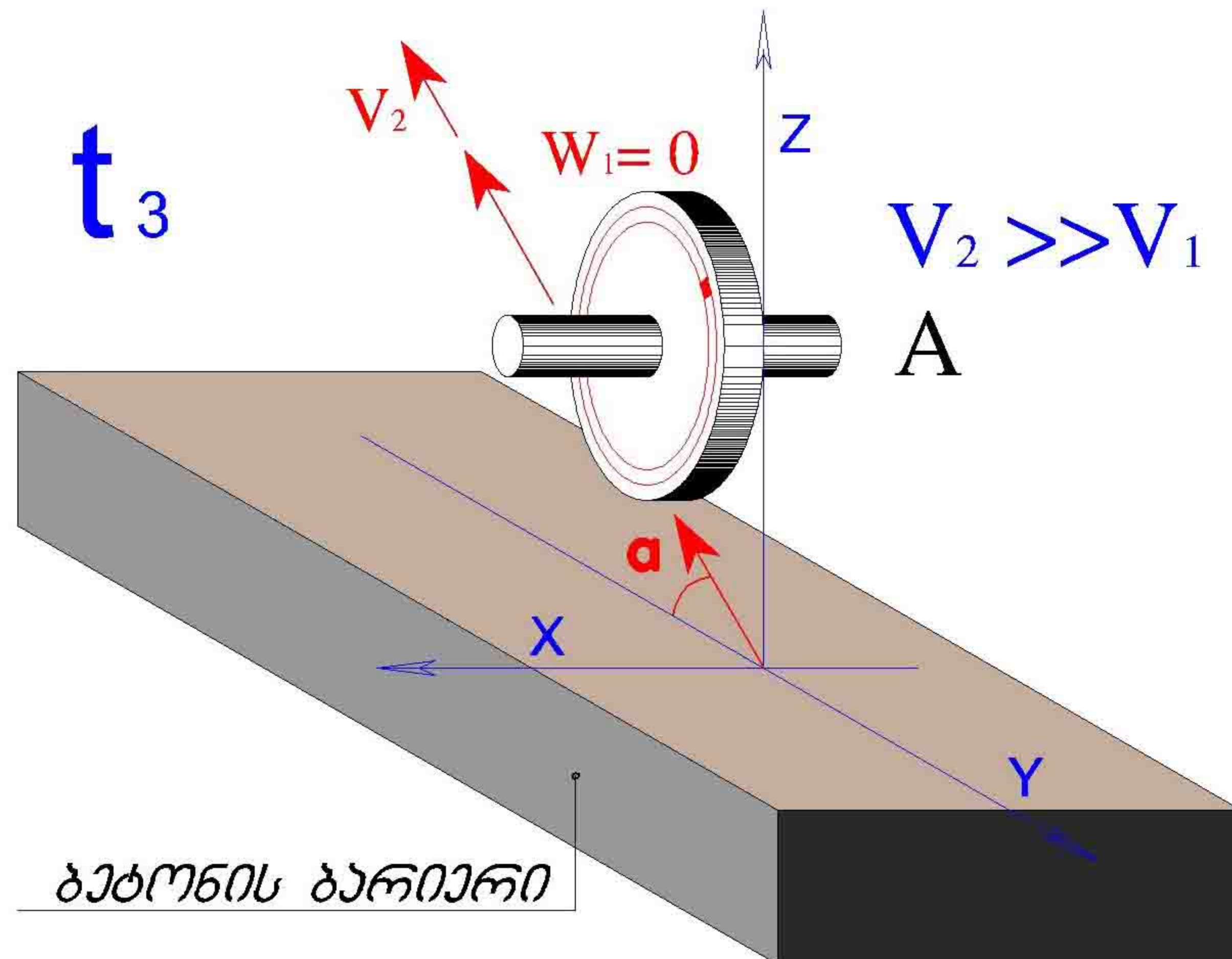
დაუგვანო  $A$  სხეული მცირე  $V_1$  სიჩქარით და დიდი  $W_1$  ჰორიზონტალური სიჩქარით მოძრაობს ბატონის ბარიერისკენ.



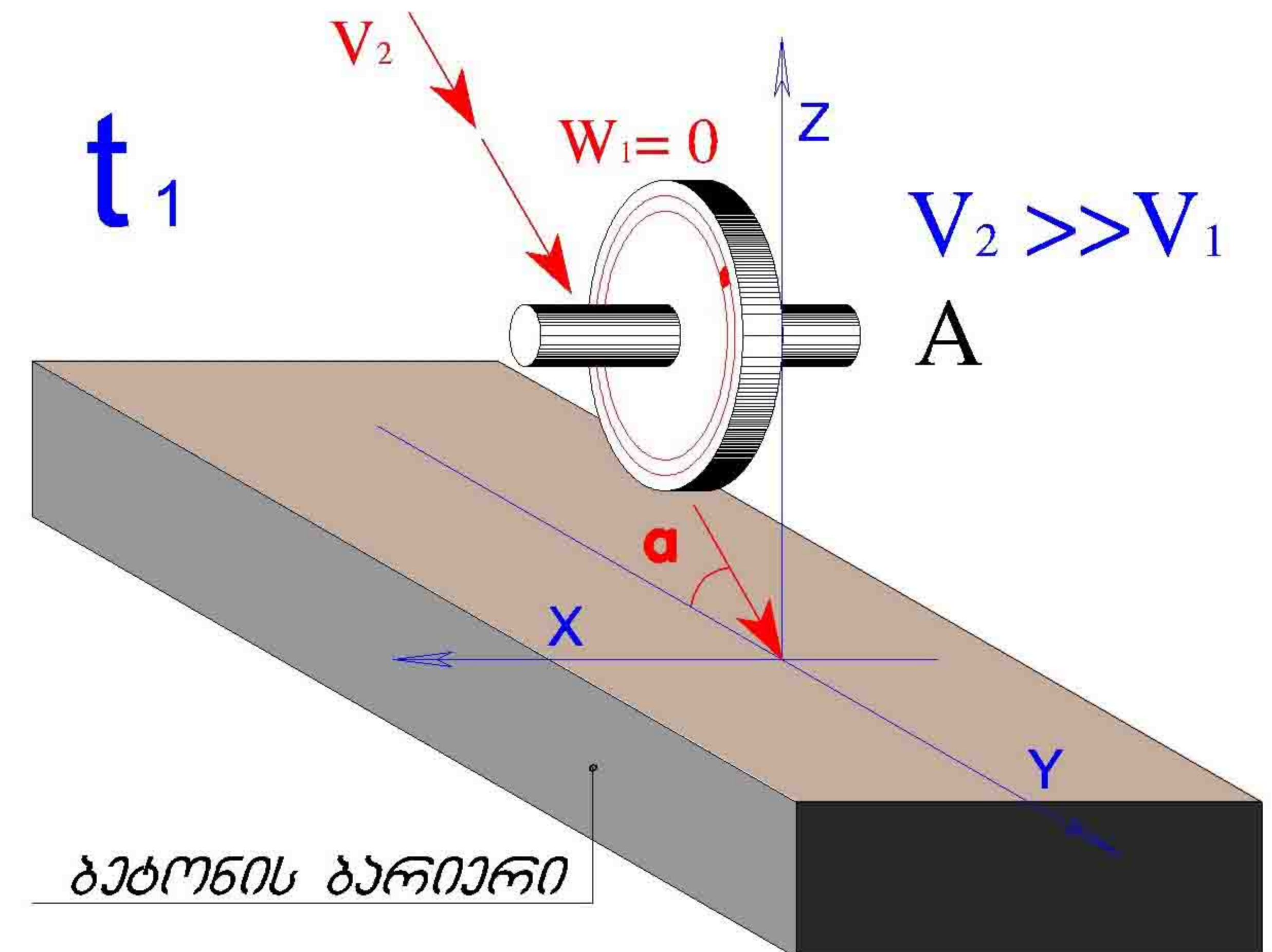
დროის  $t_2$  მომენტში  $A$  სხეული მცირე  $V_1$  სიჩქარით და დიდი  $W_1$  ჰორიზონტალური სიჩქარით გახსნა ბატონის ბარიერს.



გაბონის ბარიერის ინარჩუნების გამო A სხეულის  $W_1$  ჯეტური სიჩქარის შესაბამისი ბრუნვითი ენერგია თითქმის მთლიანად გარდაიქმნება A სხეულის ჰინეტიკურ ენერგიად, შესაბამისი  $V_2$  წირითი სიჩქარით. მივიღებთ რეჟიმ მოძრაობას გაბონის ბარიერისადმი  $\alpha$  ჯეტით.

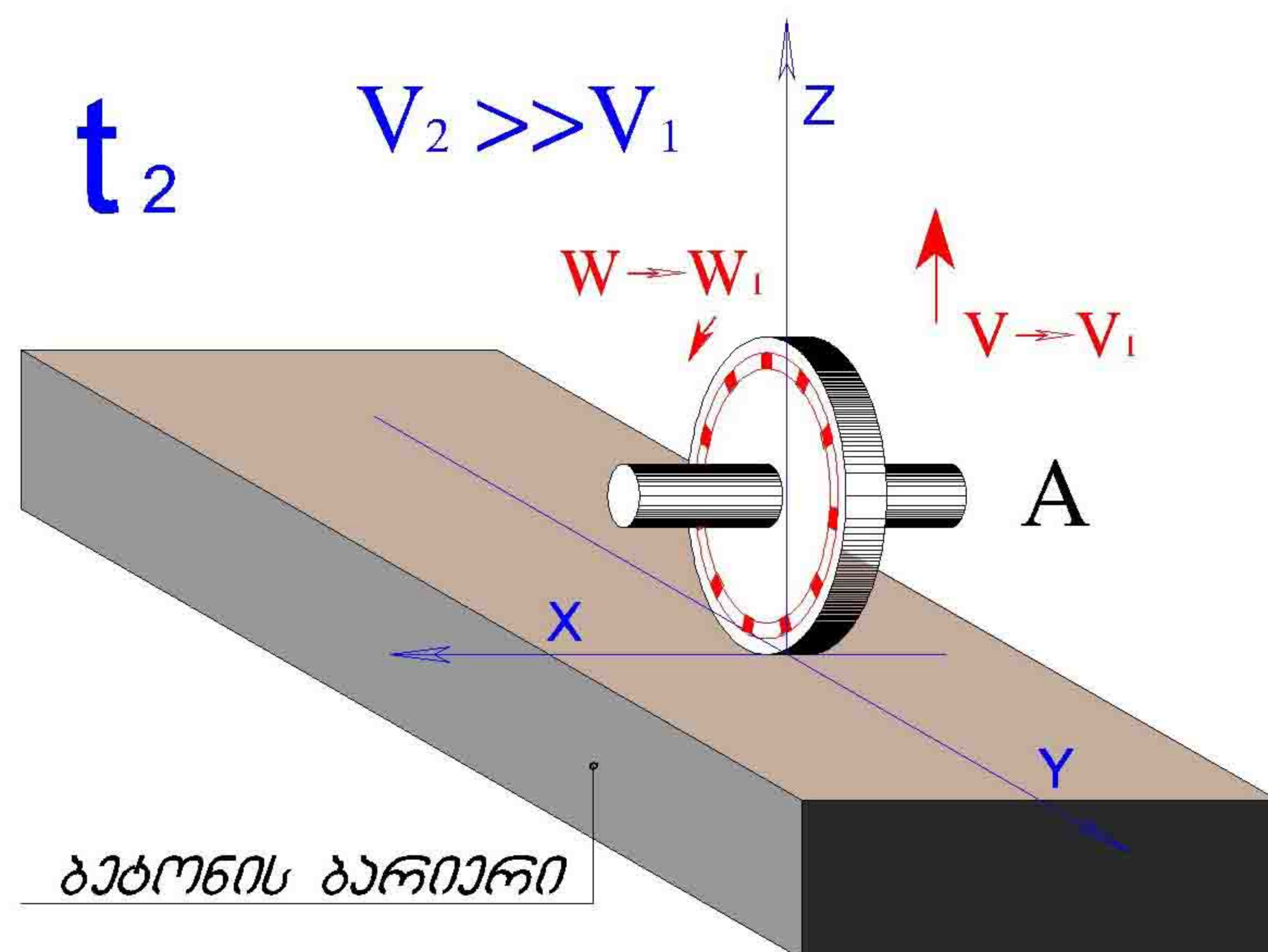


განვიხილოთ იგივე სიტუაცია დროის შუბრებით. A სხეული დიდი  $V_2$  წირითი სიჩქარით უახლოვდება ინარჩუნ გაბონის ბარიერს  $\alpha$  ჯეტით. ამ დროს მას არ გააჩნია ბრუნვითი ენერგია (არ ბრუნავს).

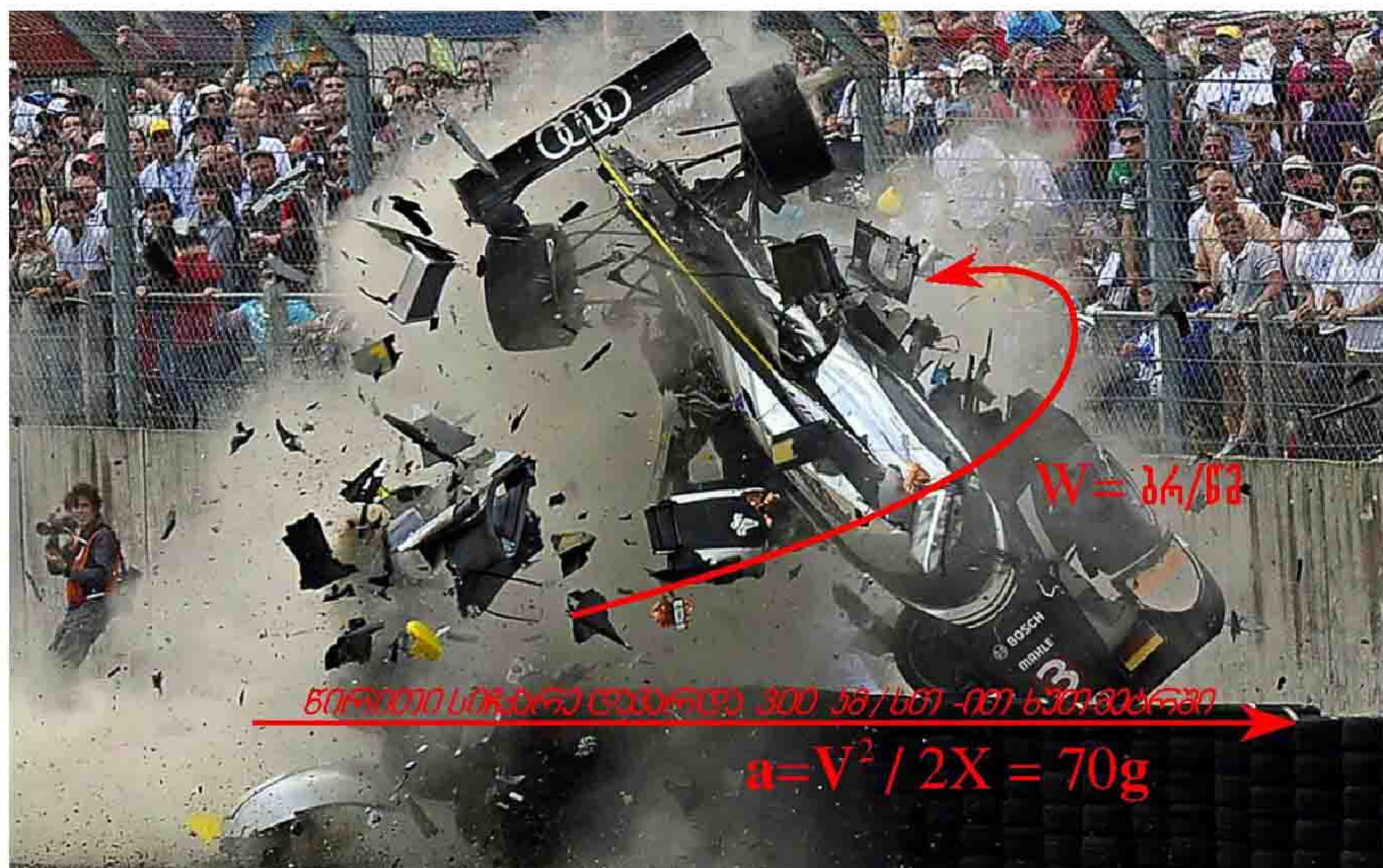




დროის  $t_2$  მომენტში A სხეული დიდი  $V_2$  წიქარით სიჩქარით და ნულოვანი  $W_1$  ჯუთხური სიჩქარით ეახება ბეტონის ბარიერს. ხდება გზისგაყვანილობის პროცესი, თითქმის მთელი  $V_2$ -ის შესაბამისი ენერგიული ენერგია გარდაიქმნება  $W_1$ -ის შესაბამის ბრუნვით ენერგიად.

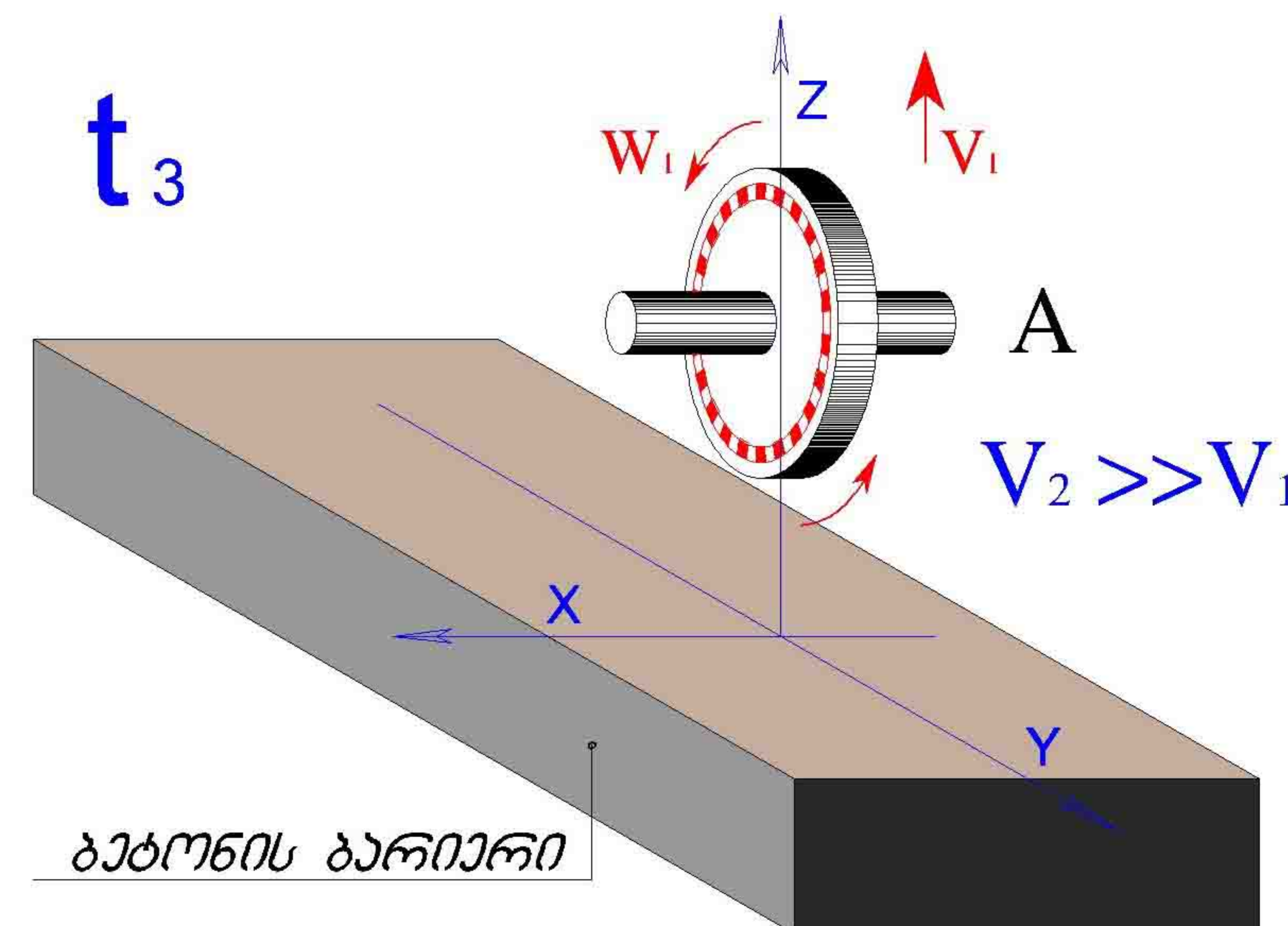


ზოგჯერ ისიც ხდება, რომ ბეტონის ბარიერზე დაჯახებისას მანქანა 300 კმ / სთ სიჩქარეს ჯარგავს ხუთ მეტრში, სამაგიეროდ კი იძენს დაახლოებით 20 გრ / წმ სიხშირის გუნჯების ჯუთხურ იჩქარეს. ამ დროს ავტოლო ჩქარება წავს 70 g-ს.



დროის  $t_3$  მომენტში მივიღებთ A სხეულის მცირე  $V_1$  წიქარით სიჩქარეს და დიდ  $W_1$  ჯუთხურ სიჩქარეს.

ამდგომარეობით შეიძლება აიხსნას როგორ გარდაიქმნება წიქარითი სიჩქარე ჯუთხურ სიჩქარედ.



ძველი იმის მტკიცება რა გზელა ამ აღმომჩენის გადარჩენის ჯუთხი მიჯუზი, მაგრამ არსებობს საფუძვლიანი ევკლიდის იმისა, რომ ამის მიჯუზი გზელა მანქანის ბრუნვა საუთუარი ღარის გარშემო დიდი სიჩქარით, ანა მიღებული ენერგია გადუნაწილდა დიდ ფართობზე.





ცნობილია, რომ ყოფილა შემთხვევა, როცა ადამიანმა ჩაჰვინთა 330 მ. სიღრმეზე. თუ დაუფვამთ, რომ ადამიანის ზედაპირის ფართობია დაახლოებით 2 კვ.მ მაშინ მივიღებთ, რომ ადამიანზე იმოქმედა 660 000 ჯილოგრამა. შევძიებლან ჩავთვალოთ, რომ წყალი არის ერთგვარი სასწორი, მაშინ ადამიანის წონა, გარკვეულ პირობებში, ყოფილა 660 ტონა.

ე.ი. თუ 1 g -ს პირობებში ადამიანის წონა არის 90 ჯილოგრამი, მაშინ 660000 ჯილოგრამის შესაბამისი აჩქარება გამოდის დაახლოებით 7333 g.

ეს ყველაფერი მიგვითითებს იმაზე, რომ ადამიანის სხეულს აქვს სახმარისი რესურსი, რისი გამოყენებაც არ ხდება.

თანამედროვე სამხედრო თვითმფრინვებში გადატვირთვა არ აღემატება 10 g-ს, ისიც ერთადერთი მიმართულებით. ჩვენი მოზანია ამ ლიმიტის გზაზე.



$h=330$  მეტრზე წყლის წნევა 1 კვ.მ ფართობზე გამოდის 330 000 კგ. ე.ი. თუ ადამიანის ზედაპირის ფართობი დაახლოებით არის 2 კვ.მ მაშინ გამოდის, რომ ადამიანი იტანს 660 000 ჯილოგრამ დაწოლას.



## რას ნიშნავს გადატვირთვა?

რაიმე აზრით გადატვირთვა დაუკავშიროთ წონას, ანუ როდესაც  $m$  მასის სხეული იმყოფება დედამიწის გრავიტრაციულ ველში და დევს რაიმე საყრდენზე ან ჭიმავს საკიდელს, მაშინ სასწორი გვიჩვენებს მის  $m$  წონას.

ცნობილია რომ დედამიწის მახლობლად  $\approx 1g$  აჩქარების პირობებში სასწორი ისეა დაგრაღებული, რომ წონა ემთხვევა მასას. მაგრამ თუ ჩვენ  $m$  მასის სხეულს გამოძრავებთ აჩქარებით ვერტიკალურად ზევით ან ქვევით შეიცვლება სხეულის წონა, სწორედ ამ შემთხვევაში ვიტყვით, რომ სხეულზე მოქმედებს გადატვირთვა ან სხეული იმყოფება გადატვირთვაში. იმის მიხედვით, თუ რომელი მიმართულებით იცვლება სხეულის წონა შეგვიძლია შემოვიღოთ დადებითი და უარყოფითი გადატვირთვა. ნათქვამიდან გამომდინარე სხეულის წონის ცვლილება, ანუ გადატვირთვა ნიშნავს, რომ გარეშე ძალის გავლენით სხეული სხვაგვარად ურთიერთქმედებს საყრდენთან ან საკიდთან.

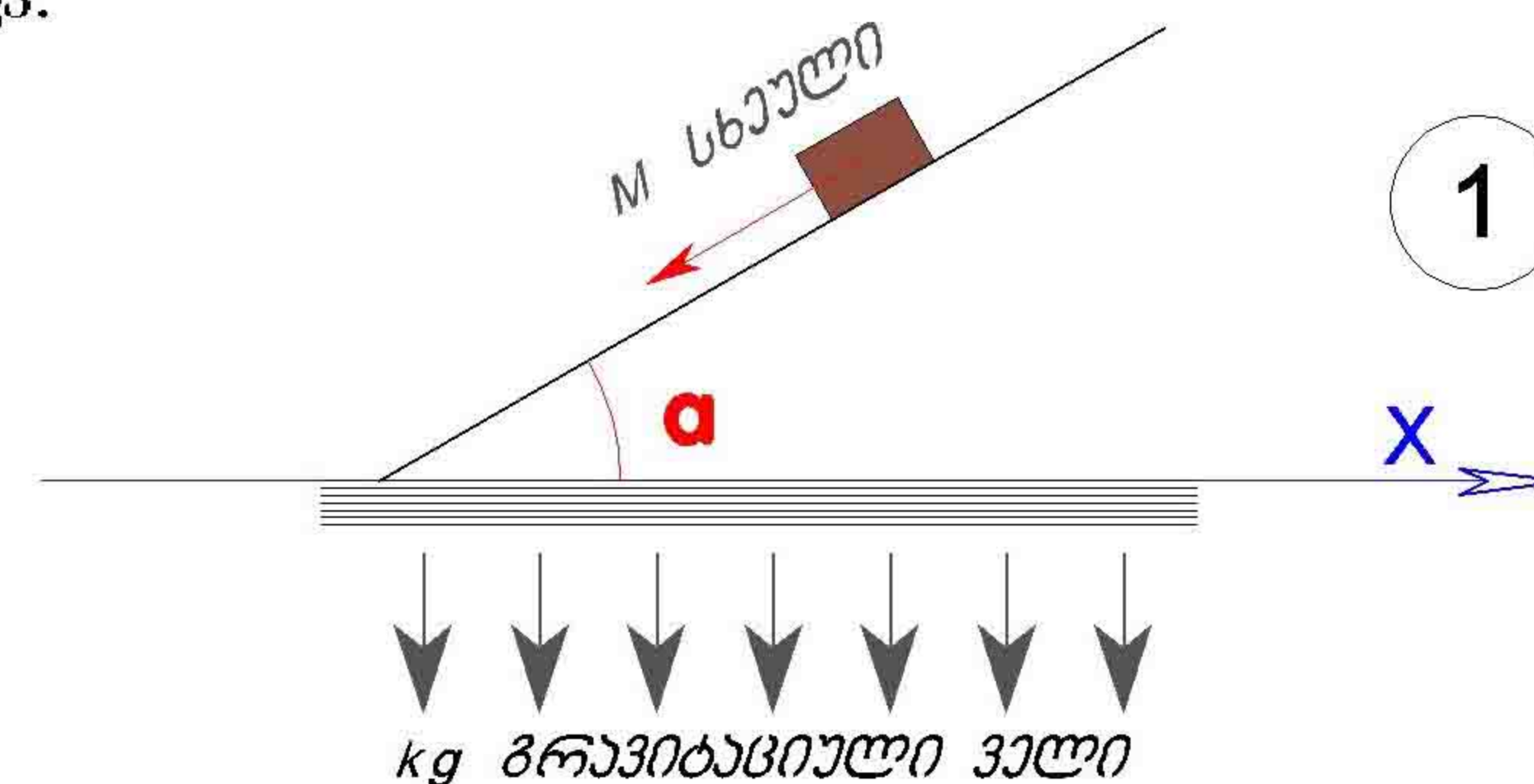
მართლაც თუ სხეული ვარდება, თავისუფალი ვარდნის აჩქარებით, მაშინ სხეული თავისუფალია ყოველგვარი საყრდენისგან ან საკიდისგან და ის იმყოფება უწონო მდგომარეობაში ანუ გადატვირთვა ნულოვანია.

ახლა განვიხილოთ მავთული, რომელიც აბსოლიტურად წრფივია და დედამიწის მახლობლად არის, რაღაც  $\alpha$  კუთხით დახრილი (ნახ.1). რისი ტოლი იქნება ამ შემთხვევაში  $m$  მასის სხეულის წონა? ამ საკითხში უკეთ გასარკვევად შემოვიღოთ „წონის ნაკადი“ ცნება. ე.ი. „წონის ნაკადი“ იყოს საყრდენის ფართის ერთეულზე მოქმედი წონა. ან უფრო სწორედ საყრდენის ფართის ერთეულში გამავალი წონა  $\vec{G}$ . მაშინ წონის ნაკადი იქნება:

$$\vec{N} = \int \vec{G} d\vec{f} \quad (1)$$

ჩვენ შეგვიძლია განვიხილოთ  $\frac{\partial \vec{N}}{\partial t} = \psi(x)$  ნაკადის სიჩქარე, რომელიც აღიწერება  $\psi(x)$  ფუნქციით ან უწყვეტობის განტოლებას:

$$\frac{dN_i}{dx_i} = 0. \quad \text{და სხვა.}$$





დაუშვათ გვაქვს რაიმე სასრული ჩაკეტილი ზედაპირი, რომელიც შემოსაზღვრავს სასრულ  $dV$  მოცულობას. მაშინ გაუს-ოსტოგრადსკის ფორმულის თანახმად

$$\iiint \operatorname{div} \vec{G} dV = \oint \vec{G} d\vec{f} \quad (2).$$

ამ ფორმულიდან ჩანს, რომ თუ  $dV$  მოცულობის შემოსაზღვრელ ფართობს წავიღებთ უსასრულობაში, მაშინ წონის ნაკადი, ან რაც იგივეა გადატვირთვა, გადანაწილდება უსასრულო ფართობზე. მივიღებთ, რომ სხეულზე, რომელზეც მოქმედებს უსასრულო საყრდენი ქმნის ნოლოვან წონას, გადატვირთვას. რადგანაც საყრდენის თითოეულ წერტილში საყრდენის რეაქციის ძალა არანულოვანი რომ ყოფილიყო, მაშინ წონა გამოვიდოდა უსასრულო ე.ი.

$$\iiint \operatorname{div} \vec{G} dV = \oint \vec{G} d\vec{f} = 0$$

წონა ნოლდება, როცა  $\vec{f}$  ზედაპირი მიისწრაფის  $\infty$ -კენ.

ისევე როგორც  $V$  მოცულობისთვის  $\vec{f}$  ზედაპირი, ანალოგიურად შეგვიძლია განვიხილოთ  $S$  ზედაპირის ზედაპირად  $I$  წირი. მაშინ გაუს-ოსტოგრადსკის ფორმულის თანახმად გვექნება:

$$\oint \operatorname{div} \vec{G} dS = \oint \vec{G} d\vec{l} \xrightarrow{l \rightarrow \infty} 0$$

ანუ თუ უსასრულო მავთულზე დავკიდებთ  $m$  მასის სხეულს, მაშინ მავთულის თითოეულ წერტილში სხეულის წონა იქნება ნოლოვანი. გავარგვიოთ რას ნიშნავს უსასრულო მავთული და როგორ შეიძლება მისი სასრულ საზღვრებში წარმოდგენა.

განვიხილოთ რაიმე  $R$  რადიუსიანი წრეწირი და  $R$  წავიღოთ უსასრულობაში, მაშინ წრეწირის სიმრუდისთვის გვექნება

$$\rho = \frac{1}{R}$$

ფორმულის თანახმად

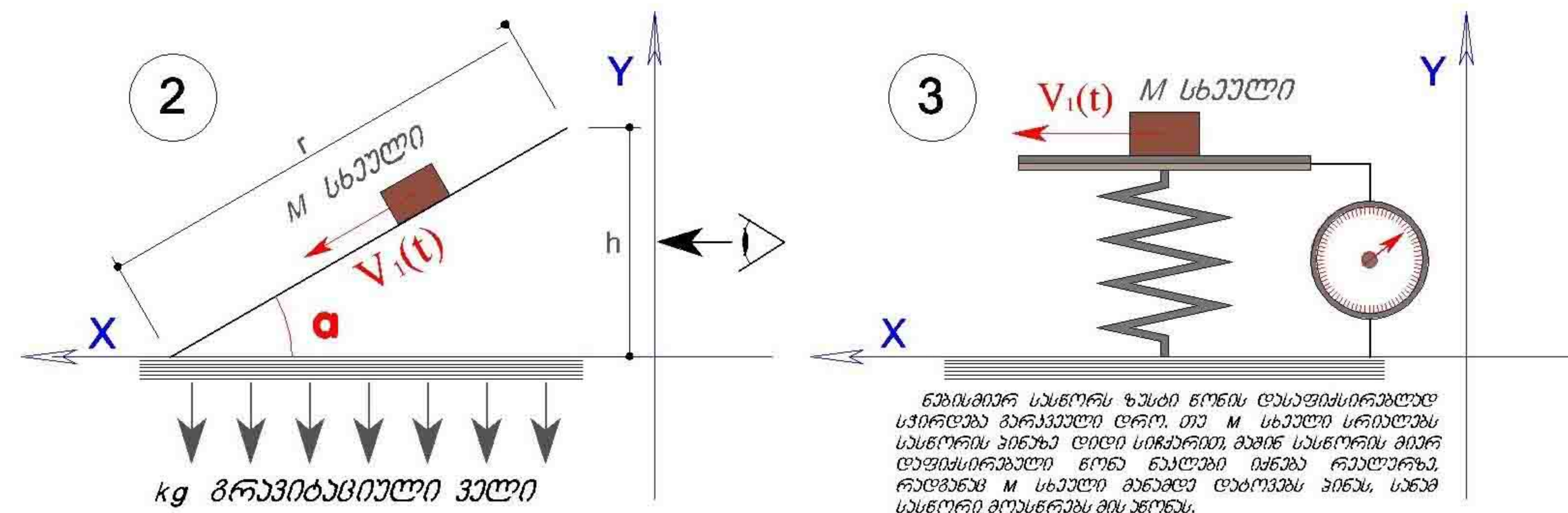
$$\rho \rightarrow 0 \text{ როცა } R \rightarrow \infty.$$

ანუ უსასრულო რადიუსიან წრეწირს ვერაფრით გავარჩევთ წრფისგან, რომლის სიმრუდის რადიუსიც ნოლის ტოლია.

მივიღეთ, რომ თუ სხეული დაკიდებულია (გადანაწილებულია) უსასრულო მავთულზე, მაშინ მისი წონა 0-ია.

როგორ შეიძლება იყოს სასრული ზომის სხეული განაწილებული უსასრულო წრფეზე? ვფიქრობ ამის წარმოდგენა ამ ეტაპზე სცდება ნორმალური ადამიანის შესაძლებლობებს და ამიტომ განვიხილოთ გამარტივებული ვერსია. როგორც ზევით გვქონდა აღნიშნული, დაუშვათ გვაქვს უსასრულო მავთულის რაიმე სასრული  $l$  მონაკვეთი, რომელიც არის  $\alpha$  კუთხით დახრილი დედამიწის ზედაპირის მიმართ (ნახ.2).

$M$  მასის სხეულს შეუძლია ხახუნის გარეშე სრიალი მავთულზე. მარტივი მისახვერია შემდეგი ფაქტი: დაუშვათ  $m$  სხეული დევს სასწორზე. იმისთვის, რომ სასწორმა გვიჩვენოს სხეულის ზუსტი წონა, აუცილებელია სხეული გავაჩეროთ გარკვეული  $\Delta t$  დროით სასწორზე (ნახ.3).





თუ  $m$  მასის სხეული სრიალებს სასწორზე, მაშინ შესაძლებელია ისე შევარჩიოთ მისი  $\vec{v}$  სიჩქარე, რომ სასწორის AB უბანზე  $m$  სხეულის გაჩერების დრო ნაკლები იყოს, იმ დროზე რაც სჭირდება სასწორს  $m$  სხეულის ასაწონად. კონკრეტულ  $\vec{v}$  სიჩქარეზე საჭირო იქნება მოინახოს სასწორის პინას ზომა, ისეთი რომ მან მოასწოროს სხეულის აწონა მანამ სანამ  $m$  სხეული დატოვებს მას. რაც მეტია სიჩქარე მით დიდი პინაა საჭირო. ე.ი სხეულის წონა და შესაბამისად გადატვირთვა, გადანაწილდება მით უფრო დიდ სასწორზე, რაც მეტია მისი სიჩქარე.

თუ (ნახ.2) -ზე გამოსახულ სისტემას შევხედავთ  $x$  ღერზის გასწვრივ ისრის მიმართულებით დავინახავთ ვერტიკალურ მავთულს, რომელზეც სრიალებს  $m$  მასის სხეული (ნახ.3). ჩვენ შეგვიძლია  $\vec{v}_1(t)$  სიჩქარე ისე შევარჩიოთ (ცხადია  $\vec{v}_1(t)$  არ არის მუდმივი ფუნქცია), რომ (ნახ.4) ში დახატულ სურათში მოგვეჩვენოს თითქოს  $m$  მასის სხეული ვარდება თავისუფლად  $\vec{g}$  აჩქარებით. ასეთ შემთხვევაში ვიტყვი, რომ  $m$  მასის სხეულზე არ მოქმედებს ვერტიკალური მიმართულებით არანაირი საყრდენი ანუ მას არ გააჩნია წონა და შესაბამისად გადატვირთვაც ნულოვანია.

მაგრამ იმისათვის, რომ სხეულმა შეძლოს მავთულის გასწვრივ წრფივი მოძრაობა, საჭიროა  $x$  -ის გასწვრივ მოქმედებდეს

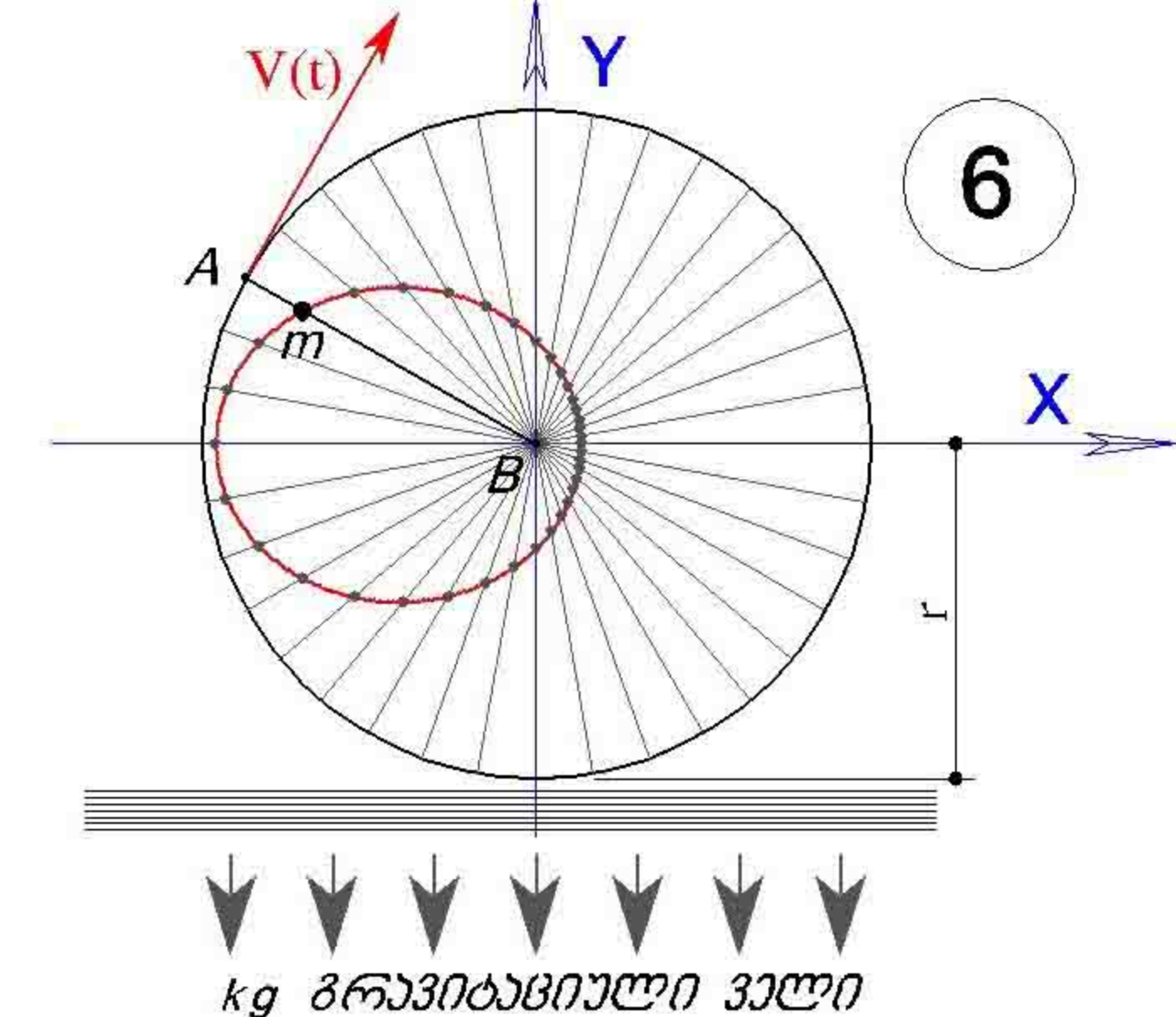
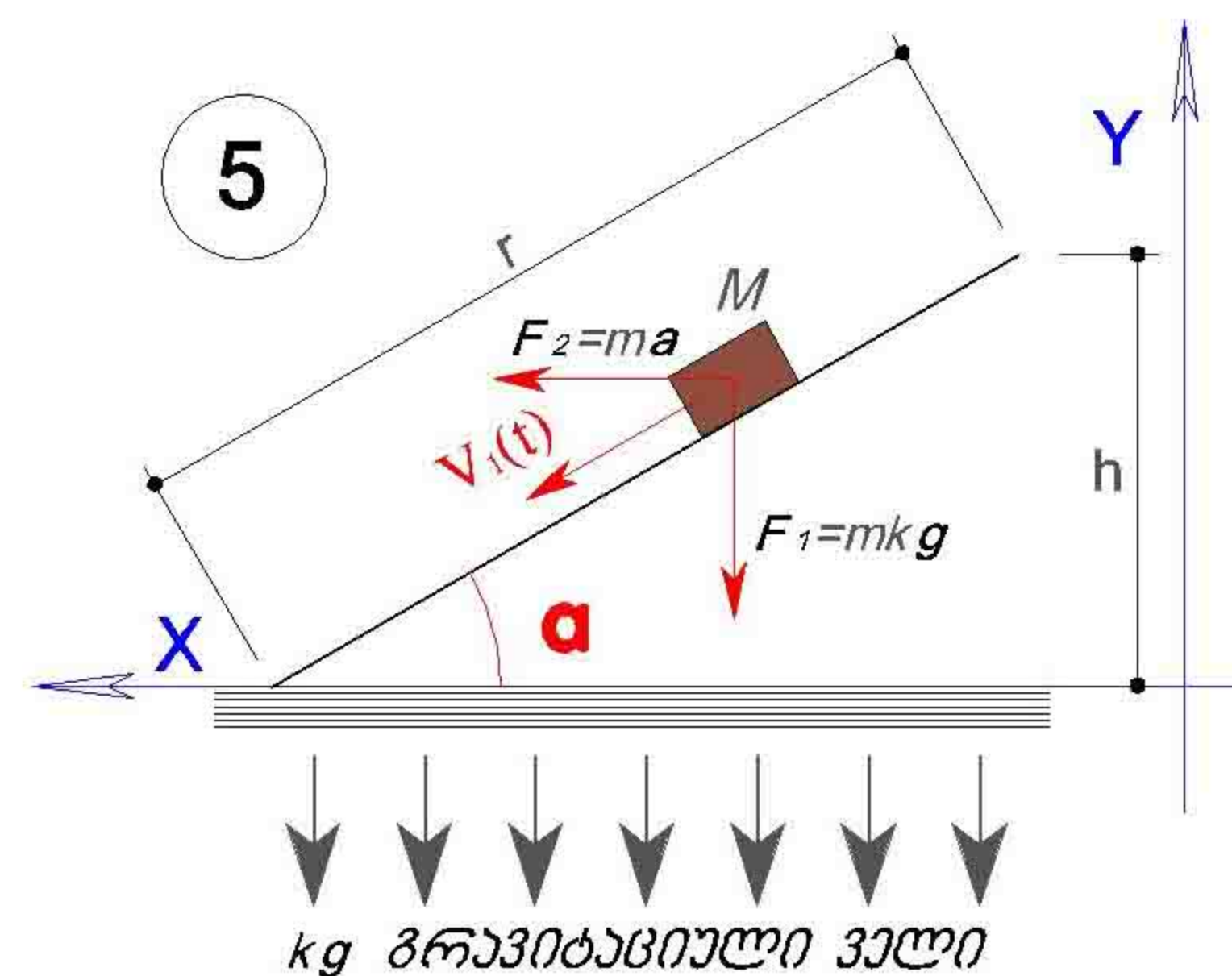
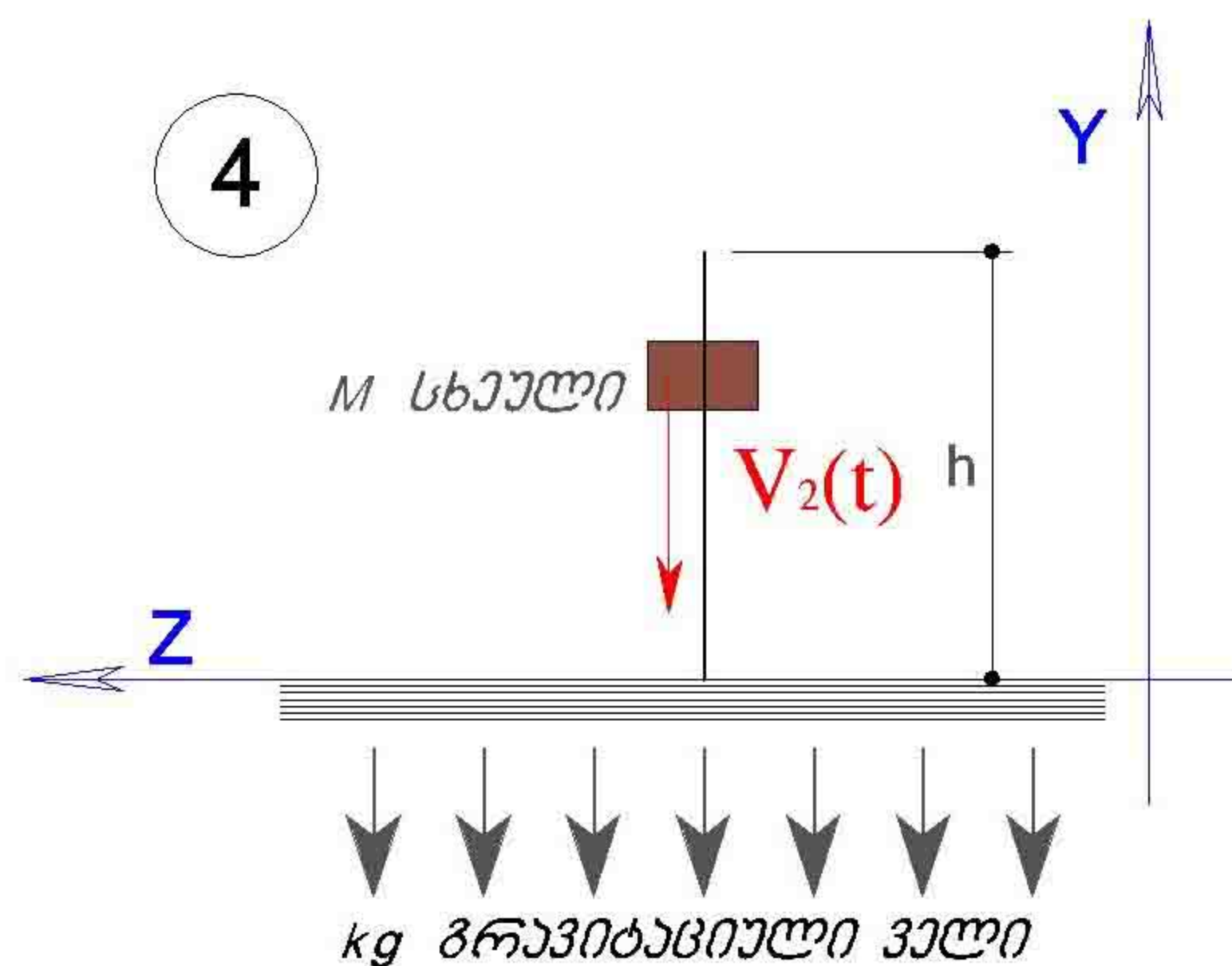
$$\vec{F}_2 = m\vec{a}$$

ძალა, რომელიც  $m$  სხეულს ანიჭებს  $\vec{a}$  აჩქარებას (ნახ.5). მოდიოთ ამ ფაქტს დავარქვათ სხეულზე მოქმედი წონის გადანაწილება ან რაც იგივეა გადატვირთვის გადანაწილება.

ახლა შევქმნათ კონსტრუქცია, რომელიც საშუალებას მოგვცემს  $r$  სიგრძის მავთულზე უსასრულოდ ვარდებოდეს  $m$  სხეული. ამისათვის  $r$  სიგრძის მავთულის ერთი ბოლო დავამაგრეთ და მეორე ბოლო ვატრიალოთ, ზოგადობის შეუზღუდავად  $xBy$  სიბრტყეში. მაშინ მავთულის თავისუფალი ბოლო, რომელიც  $A$  წერტილით აღვნიშნეთ შემოწერს  $r$  რადიუსიან წრეწირს (ნახ.6). როგორც (ნახ.6) -დან ჩანს მბრუნავი მავთული მოთავსებულია  $k\vec{g}$  სიდიდის გრავიტაციულ ველში, რომლის გამოც  $m$  მასის სხეულზე მოქმედებს

$$\vec{F} = k\vec{g}m$$

ძალა, რადგანაც  $m$  სხეული თავისუფლად დასრიალებს  $r$  სიგრძის მავთულზე, ამიტომ  $\vec{F}$  ძალა აიძულებს მას ისროლოს ხან  $B$  ცენტრისკენ, ხან  $A$  წერტილისკენ. ისლა დაგვჩვენია ისეთნაირად შევარჩიოთ  $\vec{\omega}(t)$  კუთხური სიჩქარე, რომ  $m$  სხეული  $A$  და  $B$  წერტილებს უახლოვდებოდეს არა უმცირეს წინასწარ დასახელებული რაიმე  $\varepsilon > 0$  მანძილისა, მაშინ ცხადია, რომ  $m$  სხეულზე  $A$  და  $B$  „საყრდენი“ არ იმოქმედებს, ანუ  $A$  და  $B$  „საყრდენებზე“  $m$  სხეულის წონა იქნება ნულოვანი და აქედან გამომდინარე  $m$  სხეულს  $A$  და  $B$  წერტილებში ექნება ნულოვანი გადატვირთვა.





დარჩა გასარკვევი თუ როგორ შევქმნათ  $k\vec{g}$  „გრავიტაციული“ ველი?! პასუხი მარტივია, ამისთვის საჭიროა (ნახ.6) გამოსახული სისტემა,  $r$  რადიუსიანი წრეწირი ცენტრით  $B$ , ვამოძრაოთ რაიმე  $R$  რადიუსიანი წრეზე ცენტრით  $O'$  შესაბამისი  $\Omega$  კუთხური სიჩქარით. მართლაც თუ გადავალთ  $m$  სხეულის (ნახ.6) გამოსახულ საკუთარ სისტემაში ვნახავთ რომ  $k\vec{g}$  „გრავიტაციული“ ველი არაფრით განსხვავდება  $x'o'y'$  სისტემაში ხელოვნურად შექმნილი ცენტრისკენული ძალის  $\vec{F}' = k\vec{g}m'$  შესაბამისი ველისგან, სადაც  $r(t)$  ფუნქციით აღიწერება  $|\vec{r}|$  რადიუსის ცვლილება,  $\varphi_1(t)$  ფუნქციით  $\vec{R}$  რადიუსის ცვლილება, ხოლო  $\varphi_2(t)$  ფუნქციით  $\vec{r}$ -ის ცვლილება (ნახ.7). ამ ნახატზე გამოსახული მოძრაობა თუმცა დასაშვებია, მაგრამ ჩვენთვის საინტერესოა ოპტიმალური ვარიანტის მოძიება, რაშიც დაგვეხმარება (ნახ.7) სისტემის დაგრუიანის ჩაწერა.

მივიღეთ საინტერესო სისტემა და ისლა დაგვრჩენია მოვიყვანოთ მისი პრაქტიკაში გამოყენების მაგალითები.

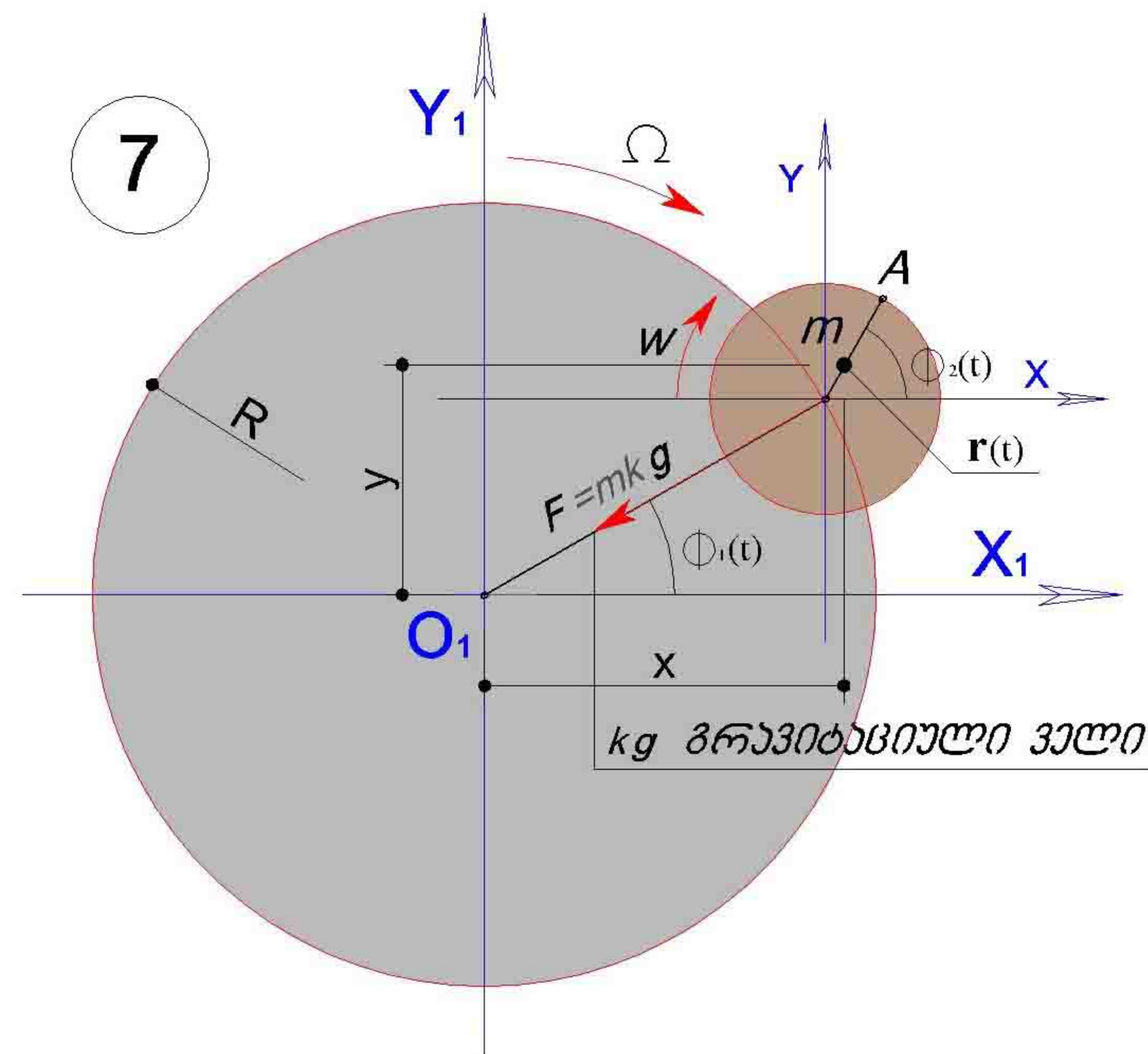
ჩვენ რამოდენიმე წელია ვმუშაობთ სამხედრო თვითმფრინავის ინოვაციურ კონცეფციაზე, სადაც ერთ-ერთი წამყვანი მიმართულებაა მაღალი გადატვირთვის ამტანი პილოტის კაბინის შექმნა.

გავერკვეთ რისთვის არის ეს საჭირო.

ცნობილია, რომ მაგალითად ამერიკული მრავალფუნქციური სამხედრო თვითმფრინავის  $F-22$  -ის ღირებულება სრული აღჭურვილობით აღემატება 300 000 000 \$-ს, ხოლო მაღალი კლასის ჰაერი-ჰაერის ან მიწა-ჰაერის ლაზერული დამიზნების რაკეტის ფასი მერყეობს 1 000 000 \$-ს მიდამოში. ამასთან რაკეტის მიერ მიზანის დაჭერის ალბათობა ზოგჯერ 90% -საც კი აღემატება, სამხედროები ამ მოვლენას ასიმეტრიულ პასუხს უწოდებენ.

იმისთვის, რომ ლაზერული დაზიანება შეუძლებელი გაეხადათ ამერიკელებმა  $F-22$  -ის შემთხვევაში აირჩიეს ანტირადარული სისტემა, რომელიც კატასტროფული ფასი ღირს და თანაც არსებობს სერიოზული ეჭვი იმისა, რომ შესაძლებელია მისი დამნახავი რადარის შექმნა (თუ ჯერ კიდევ არ არის შექმნილი). გარდა ამისა ინფრაწითელი დამიზნების რაკეტისგან მას ეს სისტემა ვერ იცავს.

ანტი ავიაციური რაკეტის კონცეფცია მარტივია: საჭიროა ჰქონდეს ოპტიმალური სიჩქარე და ოპტიმალური მანევრი მინიმალური წონის და მინიმალური ფასის პირობებში. ეს ყველაფერი ითვლება მისი სამიზნე თვითმფრინავის შესაბამისად. იმისთვის, რომ რაკეტას ჰქონდეს მაღალი სიჩქარე, მინიმალური წონა და მინიმალური ფასი, მას უკეთებენ მცირე ფრთებს. სწორედ მცირე ფრთების გამოა, რომ დიდი სიჩქარეზე დიდი კუთხით ზუსტი მანევრირება მას ძალიან უჭირს. თუ გავზრდით რაკეტის ფრთებს, ამავედროულად მინიმუმ კუბის პროპორციულად გაიზრდება წინააღმდეგობის ძალა და შესაბამისად შემცირდება სიჩქარე. ეს თავის მხრივ გამოიწვევს არაწრფივად, რაკეტის მასის და ფასის ზრდას, რის შედეგადაც, თუ თვითმფრინავის ფასსაც ჩამოვწევთ, მაგალითად 10-ჯერ, ანტი რადარული სისტემის ამოღების, ზომის შემცირების და უფრო ჰკვიანური აერო-დინამიკური ფორმის ხარჯზე, მივიღებთ საკმაოდ დაახლოებულ რაკეტის და თვითმფრინავის ფასებს. ეს ყველაფერი კი, გამოიწვევს ანტისიმეტრიული პასუხის გაბათილებას.





დაუშვათ გვაქვს რაიმე სასრული ჩაკეტილი ზედაპირი, რომელიც შემოსაზღვრავს სასრულ  $dV$  მოცულობას. მაშინ გაუს-ოსტოგრადსკის ფორმულის თანახმად

$$\iiint \operatorname{div} \vec{G} dV = \oint \vec{G} d\vec{f} \quad (2).$$

ამ ფორმულიდან ჩანს, რომ თუ  $dV$  მოცულობის შემოსაზღვრელ ფართობს წავიღებთ უსასრულობაში, მაშინ წონის ნაკადი, ან რაც იგივეა გადატვირთვა, გადანაწილდება უსასრულო ფართობზე. მივიღებთ, რომ სხეულზე, რომელზეც მოქმედებს უსასრულო საყრდენი ქმნის ნოლოვან წონას, გადატვირთვას. რადგანაც საყრდენის თითოეულ წერტილში საყრდენის რეაქციის ძალა არანულოვანი რომ ყოფილიყო, მაშინ წონა გამოვიდოდა უსასრულო ე.ი.

$$\iiint \operatorname{div} \vec{G} dV = \oint \vec{G} d\vec{f} = 0$$

წონა ნოლდება, როცა  $\vec{f}$  ზედაპირი მიისწრაფის  $\infty$ -კენ.

ისევე როგორც  $V$  მოცულობისთვის  $\vec{f}$  ზედაპირი, ანალოგიურად შეგვიძლია განვიხილოთ  $S$  ზედაპირის ზედაპირად  $I$  წირი. მაშინ გაუს-ოსტოგრადსკის ფორმულის თანახმად გვექნება:

$$\oint \operatorname{div} \vec{G} dS = \oint \vec{G} d\vec{l} \xrightarrow{l \rightarrow \infty} 0$$

ანუ თუ უსასრულო მავთულზე დავკიდებთ  $m$  მასის სხეულს, მაშინ მავთულის თითოეულ წერტილში სხეულის წონა იქნება ნოლოვანი. გავარგვიოთ რას ნიშნავს უსასრულო მავთული და როგორ შეიძლება მისი სასრულ საზღვრებში წარმოდგენა.

განვიხილოთ რაიმე  $R$  რადიუსიანი წრეწირი და  $R$  წავიღოთ უსასრულობაში, მაშინ წრეწირის სიმრუდისთვის გვექნება

$$\rho = \frac{1}{R}$$

ფორმულის თანახმად

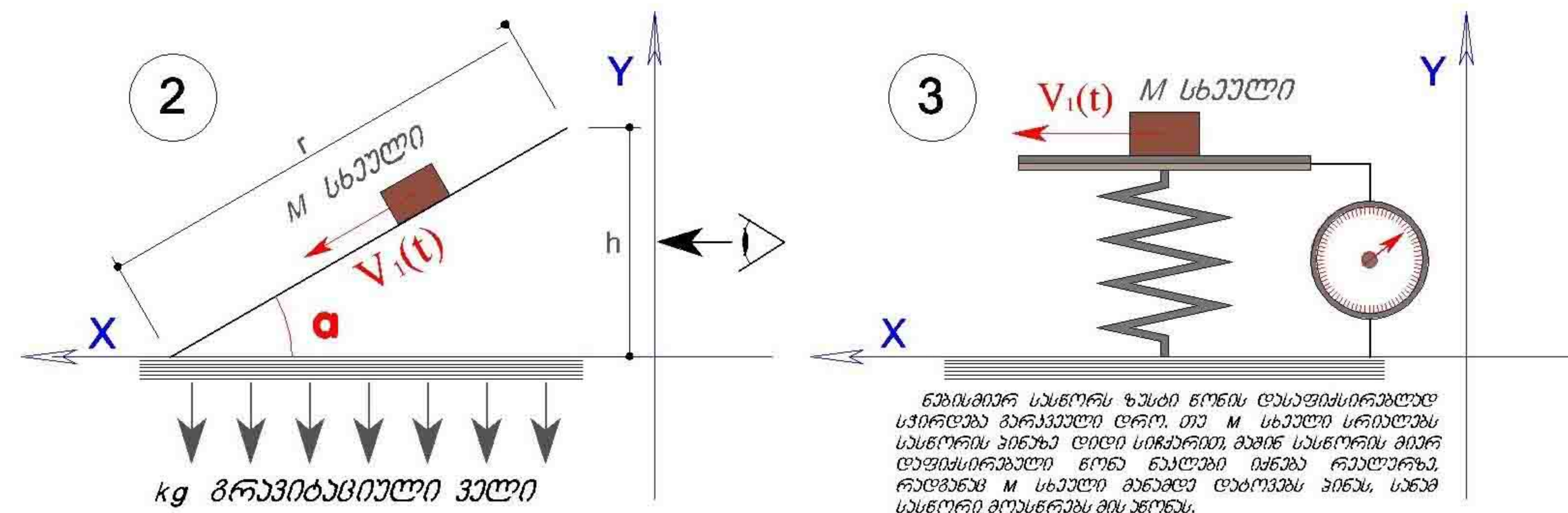
$$\rho \rightarrow 0 \text{ როცა } R \rightarrow \infty.$$

ანუ უსასრულო რადიუსიან წრეწირს ვერაფრით გავარჩევთ წრფისგან, რომლის სიმრუდის რადიუსიც ნოლის ტოლია.

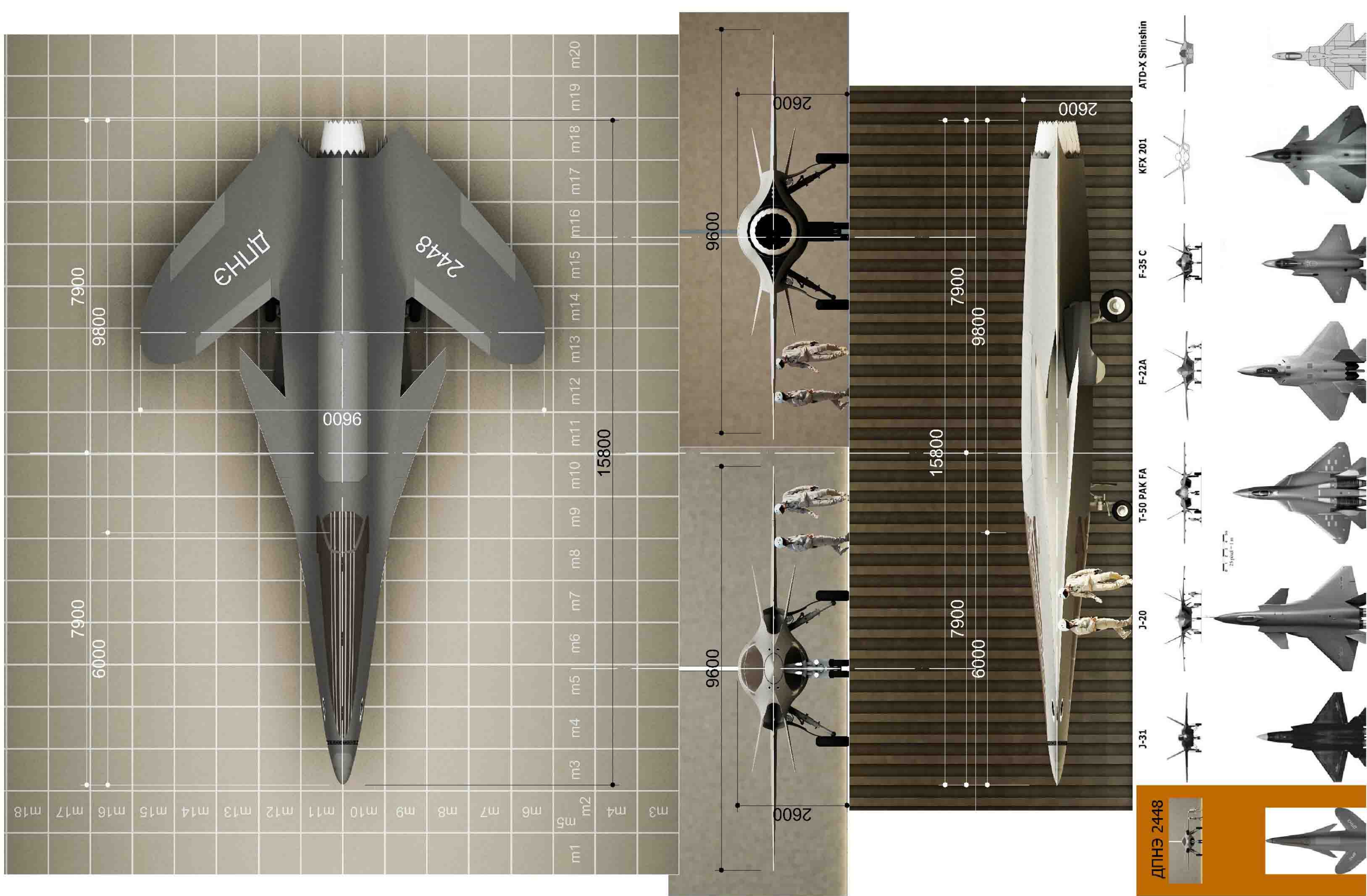
მივიღეთ, რომ თუ სხეული დაკიდებულია (გადანაწილებულია) უსასრულო მავთულზე, მაშინ მისი წონა 0-ია.

როგორ შეიძლება იყოს სასრული ზომის სხეული განაწილებული უსასრულო წრფეზე? ვფიქრობ ამის წარმოდგენა ამ ეტაპზე სცდება ნორმალური ადამიანის შესაძლებლობებს და ამიტომ განვიხილოთ გამარტივებული ვერსია. როგორც ზევით გვქონდა აღნიშნული, დაუშვათ გვაქვს უსასრულო მავთულის რაიმე სასრული  $l$  მონაკვეთი, რომელიც არის  $\alpha$  კუთხით დახრილი დედამიწის ზედაპირის მიმართ (ნახ.2).

$M$  მასის სხეულს შეუძლია ხახუნის გარეშე სრიალი მავთულზე. მარტივი მისახვერია შემდეგი ფაქტი: დაუშვათ  $m$  სხეული დევს სასწორზე. იმისთვის, რომ სასწორმა გვიჩვენოს სხეულის ზუსტი წონა, აუცილებელია სხეული გავაჩეროთ გარკვეული  $\Delta t$  დროით სასწორზე (ნახ.3).









[illegible][illegible]



ძირითადი, ძლიერ ფაქტობად საფრეხე მომუშაო იმავლსური ძრავა ინოვაციური პოტენციალით, უზრუნველყოფს ჰიპერგრაფიკით სიჩქარეს, მრავალფუნქციური, ძლიერ ფაქტობად საფრეხე მომუშაო მცირე იმავლსური ძრავა, მისი ძირითადი ფუნქციაა პირველადი ნივთიერების გამოყენება, სფერული მანქანის ჯაბინა, უზრუნველყოფს ბევრად მაღალ მანქანებაზე გადატვირთვადობას ვიდრე არსებულ თვითმფრინავებში. ბარაზული ტიპის სარაბათო გაფრეხი მოწყობილობა, ბოჭბის სავარაუდო მაქს. მასა 4.8 ტ. ასეთი გადაწყვეტა უზრუნველყოფს დიდ სიჩქარეზე გასროლას, 30 მმ. ორლულიანი სწრაფმსროლელი ტყვიამფრეხავი 50. გას/წმ. საბრძოლო პოტენციალი 1000 მ. უმეტესო ჭრევი. მისი გაფრეხი მცირე ძრავა. უტანს ტიპის ტრეხლანი, ასეთი გადაწყვეტა უზრუნველყოფს მაღალმანქანობას და უსლოტიტარე ამფეხ ძალას მიწიდან ნივთიერების პირობაში. წვეის ჰეხტორის 40 მრალსიანი ჟეხტით გადახრა ნებისმიერი მიმართულებით.

[illegible]















გადაღწევაზე, თავადი შეკრებულნი წარსდგებიან ფრთხ, მიწა-წყარს მიმდ, პარტის, ორგანიზაციულ, მრავალ მანძილზე აფრენა-დაცდომის, კრავის რეპრის, ენერგეტიკით (ხუთ მანზე მემი) სირიარს მონე მიმდომიანთი. ჯგუფურთან ერთად აქვს ინოვაციური პრე-პროგრესიანე-ორგანიზაციული კრავი. მემიარ კრავი განთავსებული მხიარზე, რეპრადიტი კრავა-ლუწმეტიარა. ზაქად მონეარის, რეპრის ენერგეტიკით მოქმედიანა ზაქაქარული ფუნქციონისა, აქვს ღაგეზებითი, ეპოქურ ინოვაციური მემიარ-ფუნქციონის კავშირითი ფუნქცი. მიკროთარე პრინციპი: მიუმი, პარტიტი კავრავ ფუნქციარ.

- ## ANTI G-FORCE 18



ძირითადი, ძლიერ ფაქტობად საწვავზე მომუშავე იმპულსური ძრავა ინოვაციური ჯოგჯერსკრით, უზრუნველყოფს ჰიპერგაჩრდიტ სიჩქარეს. მრავალფუნქციური, ძლიერ ფაქტობად საწვავზე მომუშავე მცირე იმპულსური ძრავა, მისი ძირითადი ფუნქციაა ჯოგჯერსკა ნივთიერების გამცირება. სფერული მანქანის ჯაბინა, უზრუნველყოფს გვერდ მალა მანქანებზე გადატვირთვამაქლორებს ვიდრე არსებულ თვითმფრინვებში. გარჯნული ტიპის სარაბატო გამგვამი მოწყობილობა, გოგჯის სავარაუდო მაქს. მაქს 4.8 ტ. ასეთი გადაწყვეტა უზრუნველყოფს დიდ სიჩქარეზე გასროლას. 30 მმ. ტრეტულანი სწრაფსროლული ტყვიამფრეკვაი 50 გან/მმ. საბოლოო ჯოგჯერსკა 1000 ც. უმილზო ჭურვი. მისი გამგვამი მცირე ძრავა. უტანს ტიპის ტრეტლანი, ასეთი გადაწყვეტა უზრუნველყოფს მალამანქანულრებს და ახსოვტიტარ ამგვრ ძალას მინიბალური ნივთიერების ჰიროგებში. ნავის ჰაქტორის 40 გრალუსიანი ჯუთხით გადახრა ნავისმიერი მიბართულაბით.

გადაღმანავალი, მსაგები, მფარვენაჲსი ისრაჲსაჲსი ფართს, მიწა-პაჲსს გინს მართუის, ორსიმეგრეოჲსი, მოჲდა მანძილჲზე აუჲრან-ღუჲღოის, ძაჲსს რაჲეისს, უნაჲგაგაბიითი (ხუთი ათჲზე მეთი) სიზაჲსს მჲრე თჳითმცინაჲთ. ყველაფერსაჲთაჲ ვართჲდ აჲსს ისრაჲსიური ვართ ამჲგარსოკინი ორსაჲთი იმჲჲსჲნი ძაჲდა. მითჲა ძაჲდა განთხაზუაჲნი სხიურთი, რჲრეჲთი ჰაჲაჲაღუჲნთი. ჰაჲდა მოჲჲჲსს, რაჲეისს უნაჲგაგაბიითი მოჲჲჲსიჲსს აჲსაჲილი უჲნთიჲსა, აჲსს ღაჲმეხითი, უჲოჲო ისრაჲსიური გჳნაგჳრჲჲჲსს აჲჲჲჲთი უჲნთი. ძირითადი პრინციპი: იგიჲ, პარტიიჲი გარჲა უჲეგჲჲთი.

1. უჲნთი: ძირითადი პანაღღჲგჲგჲთი - ღაჲჲჲთი მჲრეჲთი მოიწიჲა, მოჲღაჲმეჲთ და ისრაჲსიური უჲნთი: გაღა-მანძილჲთი გირთჲჲთი და აჲჲჲთი მოჲჲჲსს გაღაჲჲთი ფართსანი რაჲეჲსს გაჲანღღჲგჲგჲთი.
2. გჳაჲრეჲთი ზოგადი: 15 მ. X 2.6 მ. X 9.6 მ. პარტიიჲი № 2448 გჳს ზოგადი: 203 - 35, 35 - 35, გირეჲს, რაჲჲსს და აჲჲგჲგჲგჲს, თჳეჲ ყველა ნაჲრთჲოლჲზე აჲგჲაჲ.
3. ორსიმეგრეოჲსი გაღაჲჲთი: ორსაჲსი გაღაჲჲთი, (განსიჲღჲთი უჲნთი მითიჲღჲთი გაღაჲსს პირგჲგჲთ, პრინციპით, რაჲ გარეჲსაჲაჲ გინე ჭრეჲგჲთი ორი სჲჲჲსჲღსს გჳჲჲთი უჲეჲსს მჲრთჲთი, მანძილჲ ღაჲჲაჲ ღაჲჲთი ორი ისრაჲსიური გჳრე-რაჲეჲთი იმჲჲსჲნი ძაჲდა, აჲჲა ღაჲჲაჲ მანძილჲზე გარანდოი გინე სარაჲჲთ გჳჲჲთი მოჲჲჲოჲოჲა და ორი უჲოჲო სარაჲსოლჲთი 30 მ. გჳნაგჳრჲჲჲთი. ორსაჲსა ღოღ მანძილჲ ღაჲგჲჲთი თხეჲთი ფართს სჲჲჲსაჲს გჳჲჲთი რაჲ იწჲჲს სჲჲსაჲსა აჲჲაჲ ჰაღს და უგანჲჲღოჲს სჲჲსაჲსა გჳთითი ფრჲს (ღაჲა სიზაჲჲჲთი მეთი აჲჲთი ჰაღა და მეთი ორსიმეგრეოჲსი სჲჲჲთიჲთი) 1. ანდოჲჲთი პრინციპით სჲჲაჲ გჳსს ღაჲჲაჲ გჳსსა, გჳრეჲთი რაჲეჲსს მჲრე იმჲჲსჲნი ძაჲსს აჲჲჲთი ღოგინი სჲჲსაჲსა რაჲეჲთიჲთი გჳჲსს რაჲეჲთიჲთი გჳჲსს რაჲეჲთიჲთი აჲჲთი გარეჲსაჲს 30 მ. გარეჲსი გჳჲჲთიჲთი. აჲთი გარეჲსაჲს ისრაჲსიური და განაჲრეჲსს გაღა მანძილჲზე, აჲჲა ისრაჲსიური ძაჲსს რაჲეჲსი რაჲ უჲიწჲჲღოჲსაჲსი აჲჲა-ღაჲჲსს ღოგინ და აჲჲაჲ ნარეჲჲსსს უჲეჲჲთი სარაჲთი მანძილჲ. ორსაჲსი პრინციპი: 1. სჲჲაჲს, გინე რაჲ აჲგჲთჲე განაჲრეჲსს გაღაჲჲსაჲოჲსა, ორსიმეგრეოჲსი რაჲაჲ განაჲრეჲსსს ღოგინ და უნაჲღჲთი აჲთი. 2. გინეჲჲოჲსაჲ ღოგინ ღოგინ რაჲეჲსსაჲს რაჲ განაჲრეჲს სარაჲთი გჳჲჲთი გარეჲსსს წინაჲრეჲსა, აჲოგინ მოსაგჲთი ყველა პირჲაჲს იმისთი, რაჲ პირჲაჲს ნაჲღი იმის ღაჲინდოჲთი.



ძირითადი, ძლიერ ფაქიზად საფარავი მონაწილე იმავალსავე ძრავა ინოვაციური პროექტით, უზრუნველყოფს ჰიპერგაბარიტ სიჩქარეს. მრავალფუნქციური, ძლიერ ფაქიზად საფარავი მონაწილე იმავალსავე ძრავა, მისი ძირითადი ფუნქციონირება უზრუნველყოფს სიჩქარეს, სიფრთხილი მანევრის უნარი, უზრუნველყოფს გარდაცემულ მდგომარეობაში გადარჩენის უნარს. გარდაცემული ტიპის საფარავი მონაწილეობს, გარდაცემის საფარავი მონაწილეობს. მას 4.8 ტ. ასეთი მდგომარეობა უზრუნველყოფს დიდ სიჩქარეს, 30 მმ. მრავალფუნქციური სიჩქარეს, 50 მმ/წმ. საფარავი პროექტი 1000 ტ. უზრუნველყოფს, მისი მდგომარეობა მონაწილეობს. უზრუნველყოფს, ასეთი მდგომარეობა უზრუნველყოფს მრავალფუნქციურ და უზრუნველყოფს მონაწილეობს მონაწილეობს. მონაწილეობს 40 მრავალფუნქციური მონაწილეობს მონაწილეობს.

[illegible]







[illegible]

გადასწავლის შემდეგ შეეძლო ინტენსიური სამსახური წესით. ამის გამოც ბევრი გარდაიცვალა, რის გამოც ბევრი, ვინც პენიონაზე იყო დასაქმებული, აქედან გადარჩა. (ხედავს პენიონაზე) სივრცის გარეშე მოხერხდა ბევრი ინტენსიური სამსახური, რაც მოგვიანებით მოგვიანებით იმდენი ინტენსიური სამსახური გადარჩა. ამიტომ არაა განთავსებული ინტენსიური, რამდენიმე გარდასწავლილი. გარდა ამისა, რამდენიმე ინტენსიური სამსახური გადარჩა, რამდენიმე ინტენსიური სამსახური გადარჩა, რამდენიმე ინტენსიური სამსახური გადარჩა. ამიტომ არაა განთავსებული ინტენსიური, რამდენიმე გარდასწავლილი. გარდა ამისა, რამდენიმე ინტენსიური სამსახური გადარჩა, რამდენიმე ინტენსიური სამსახური გადარჩა.

- [illegible]







[illegible]



ძირითადი, ძლიერ ფაქტობად საფრთხე მომუშავე იმპულსური ძრავა ინოვაციური პროექტის საფუძველზე, უზრუნველყოფს ჰიპერბორეული სიჩქარის, მრავალფუნქციური, ძლიერ ფაქტობად საფრთხე მომუშავე მცირე იმპულსური ძრავა, მისი ძირითადი ფუნქციაა პროექტის წინდობის გამოცდები. სფერული მანქანის სახით, უზრუნველყოფს ბევრად მაღალ მანქანებზე გადატვირთვადობას ვიდრე არსებულ თვითმფრინავებში. ბარანული ტიპის სარკაბო გამოცდები მოწყობილობა, გოგების სარკაბო მაქს. მასა 4.8 ტ. ასეთი გადაწყვეტა უზრუნველყოფს დიდ სიჩქარეზე გასროლას. 30 მმ. ორლულიანი სფერული ორლული ტიპის ორლული 50 ტონა/მმ. საბრძოლო პროექტები 1000 ტ. უმცირეს ჭრავში. მისი გამოცდები მცირე ძრავა. უტანს ტიპის ტონალები, ასეთი გადაწყვეტა უზრუნველყოფს მაღალმანქანულ ტონა და უსრული ტონა ანუ ახლანდელი წინდობის პირობებში. წვეთის კაბოტის 40 გრადუსიანი კუთხით გადახრა ნებისმიერი მიმართულებით.

მადლმანერად, გთხოვთ, შეკრდნენ ინტეგრირი ფორმა, მიწ-პარკი გზის გარშემო, რეკონსტრუქციის, მოვლა განმარტება ადრენა-დავლენის, ქვემოთ კომპონენტი (ბუნთ გაცხე გეტი) სივრცის გეგმა ტერიტორიისათვის. ყველაფერთან ერთად ასევე ინფორმაციის გეგმა სივრცისათვის რეკონსტრუქციის, მოვლა განმარტება ადრენა-დავლენის, ქვემოთ კომპონენტი (ბუნთ გაცხე გეტი) სივრცის გეგმა ტერიტორიისათვის. ყველაფერთან ერთად ასევე ინფორმაციის გეგმა სივრცისათვის რეკონსტრუქციის, მოვლა განმარტება ადრენა-დავლენის, ქვემოთ კომპონენტი (ბუნთ გაცხე გეტი) სივრცის გეგმა ტერიტორიისათვის.



## ზოგადი დახასიათება

მაღალმანევრული მსუბუქი, შებრუნებული ისრისმაგვარი ფრთის მიწა-ჰაერი ტიპის მართვის, ორსიმეტრიული, მოკლე მანძილზე აფრენა-დაჯდომის, ძრავის რევერსის ჰიპერბგერითი (5 მაჩზე მეტი) სიჩქარის მქონე თვითმფრინავი. აქვს ინოვაციური ერთკომპრესორიანი ორმაგი იმპულსური ძრავა. მცირე ძრავა განთავსებულია ცხვირის ნაწილში, რომელიც მრავალფუნქციურია. გარდა მოხვევის, რევერსის, ჰიპერბგერითი მოძრაობისას გაზამრიდი ფუნქციებისა, აქვს დამატებითი, უგილზო ინოვაციური ტყვიამფრქვევის გამშვები ფუნქცია.

ძირითადი პრინციპი: იაფი, მარტივი მაგრამ ეფექტური.

- ფუნქცია: ძირითადი გამანადგურებელი-დამჭერი, მეორადი მოიერიშე, ბომბდამშენი და ინოვაციური ფუნქცია: მაღალმანევრული ბირთვული და ვაკუუმური ბომბების გადამტანი ფრთოსანი რაკეტების გამანადგურებელი.
- გაბარიტული ზომები: 15.8×2.6×9.6 მ. პროექტი # 2448 გავს ზომებით МИГ-35, F-35, GRIFEN, RAFAL, თუმცა ყველა ჩამოთვლილზე პატარაა.
- კონსტრუქციული გადაწყვეტა: კორპუსი გადაწყვეტილია, „მაქსიმალური ეფექტი მინიმალური ბალასტის პირობებში“ პრინციპით, რაც გამოიხატება განივ ჭრილებში ორი სამკუთხედის მაგვარი ფიგურის შეერთებით. ცენტრალურ ღერძზე არის დასმული ორი ინოვაციური ტურბო-რეაქტიული იმპულსური ძრავა. ამავე რერძზეა განლაგებული ბარაზნული სარაკეტო გამშვები მოწყობილობა და ორი უგილზო, ორლულიანი, სწრაფმსროლელი 30 მმ. ტყვიამფრქვევი. კორპუსზე დიდ მანძილზე დამაგრება, თხელი ფრთის განხორციელების საშუალებას იძლევა ზედმეტი ბალასტის გარეშე.

ეკონომიური რეჟიმის მქონე იმპულსური ძრავის ამგვარი დიზაინი საშუალებას იძლევა რეაქტიული ჭავლის ვექტორის 40° კუთხით გადახრას 360° მიმართულებით. მცირე ძრავის რევერსი უმნიშვნელოვანესია აფრენა დაფრენის დროს და ასევე წარმოადგენს ეფექტურ საჰაერო მუხრუჭს. კორპუსი არის „უტკას“ ტიპის რაც აგრეთვე განაპირობებს მაღალმანევრულობას. კორპუსი ორსიმეტრიულია, რასაც განაპირობებს ფორმა და უნიკალური კაბინა. ეს მნიშვნელოვნად ზოგავს დროს მანევრირებისას, რაც მანევრულ საჰაერო ბრძოლებში გამარჯვების წინაპირობაა.



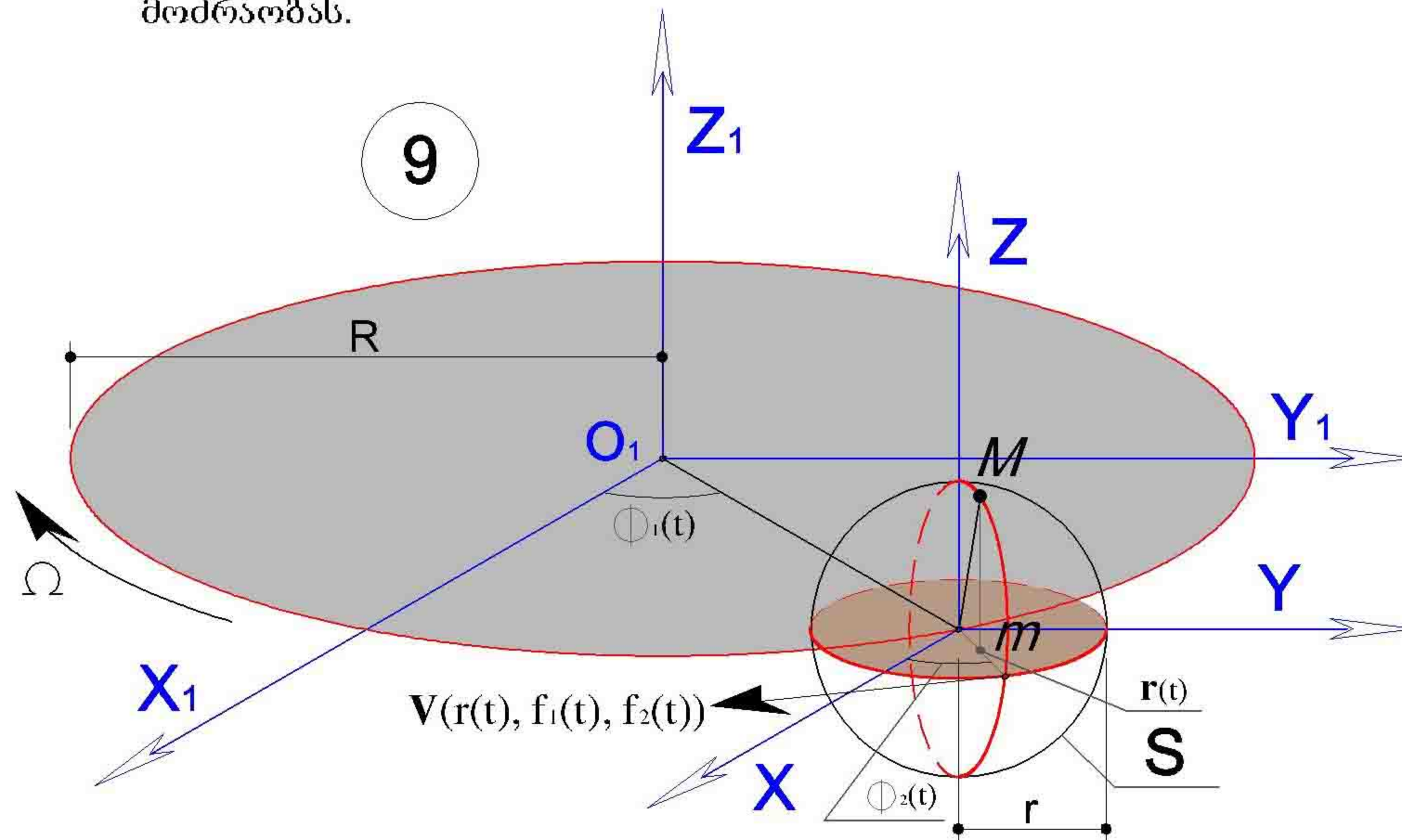
მაშას, როდესაც თვითმფრინავი უხვევს  $R$  რადიუსიან წრეზე, წარმოვიდგინოთ შემდეგი გამარტივებული ამოცანა (ნახ.9). სადაც  $S$  სფერო არის თვითმფრინავის კაბინა. მოვახდინოთ პირველი მიახლოება. გადატვირთვის დროს ადამიანში ყველაზე სუსტი წერტილია გული, ამიტომ მას დავრქვათ  $m$  წერტილი და ამ ეტაპზე მისთვის შევასრულოთ ანტიგადატვირთვის გამომწვევი „სფერული მანევრი“.  $m$  არის  $M$  -ის პროექცია  $XOY$  სიბრტყეში. როგორც ავლიშნეთ, დავუშვათ თვითმფრინავი უხვევს  $R$  რადიუსიან წრეზე, მაშინ ჩვენი სისტემა სამგანზომილებიან სივრცეში დაიხატება შემდეგნაირად (ნახ.9).

მოვახდინოთ კიდევ ერთი გამარტივება, კერძოდ (ნახ.9) სისტემას დავხედოთ  $Z$  ღერძის გასწვრივ. მაშინ ჩვენ დავინახავთ ზემოთ განხილულ (ნახ.6) სისტემის ანალოგიურ სისტემას (ნახ.10).

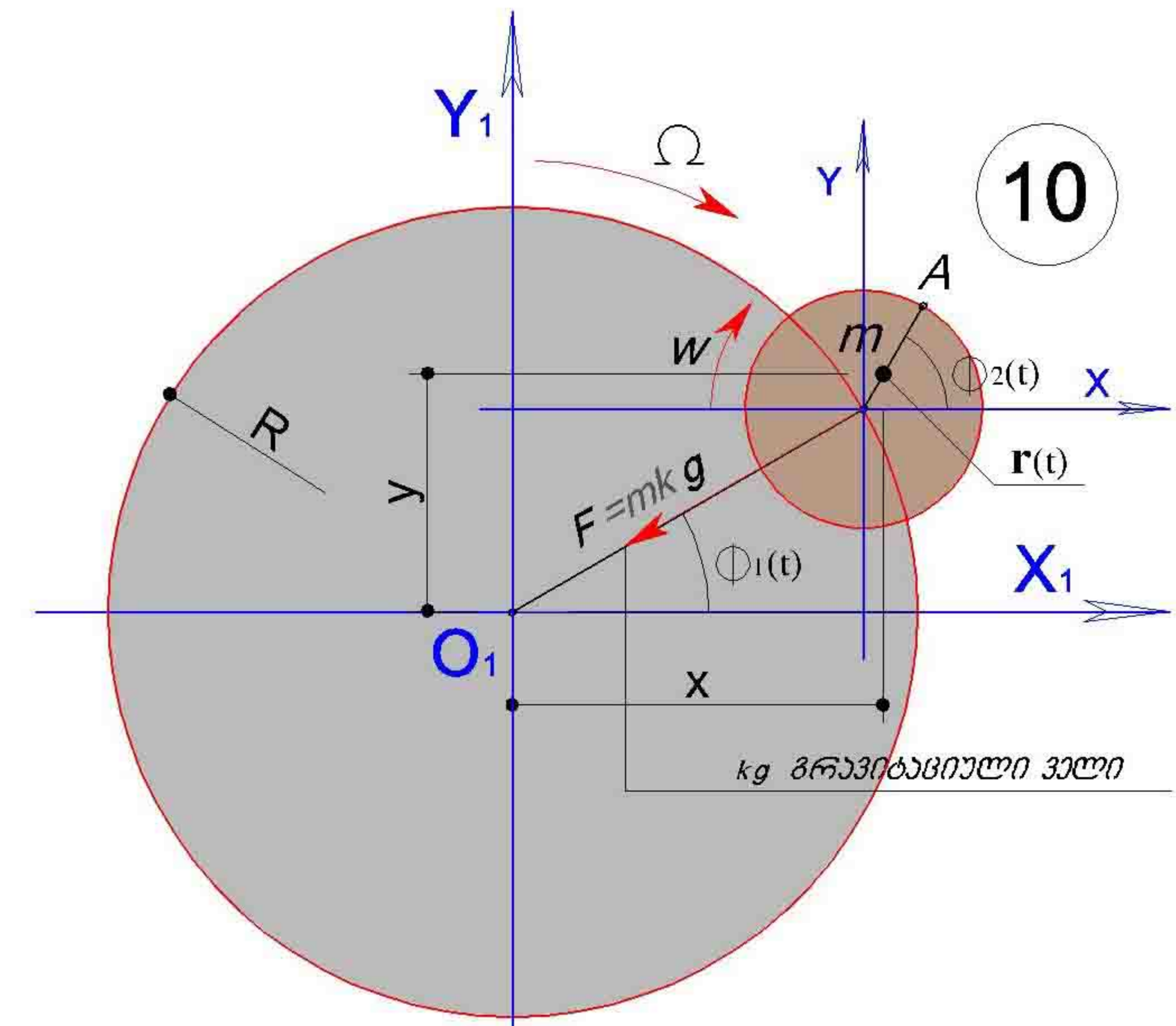
მოვახდინოთ შემდეგი გამარტივება. დავუშვათ  $R$  მუდმივია და შემოვიღოთ  $t$  პარამეტრი და დავუშვათ, რომ  $\varphi_1(t)$ ,  $\varphi_2(t)$ ,  $r(t)$  არიან  $t$  პარამეტრის ფუნქციები. შესაძლებელია  $\varphi_1(t)$ ,  $\varphi_2(t)$  და  $r(t)$  დამოუკიდებელი ცვლადების მიმართ შევადგინოთ  $m$  წერტილის მოძრაობის განტოლებების უამრავი ვარიანტი. თუმცა ცნობილია, რომ თუ მოძრაობის განტოლებები მიღებულია ქმედების ვარიაციის 0-თან ტოლობიდან:

$$\delta S = \delta \int L dt = 0 \quad (1)$$

მაშინ  $m$  წერტილის მოძრაობის აღმწერი განტოლებათა სისტემა აღწერს  $m$  წერტილის მინიმალური ენერგიის პირობებში მოძრაობას.



თვითმფრინავი უხვევს  $R$  რადიუსიან წრეზე  $\Omega$  კუთხური სიჩქარით. ნახატზე გამოსახული  $S$  სფერო არის თვითმფრინავის კაბინა.  $M$  წერტილი იყოს კაბინაში მჯდომი პილოტის გული, ხოლო  $m$  წერტილი პილოტის მისი პრоекცია  $XOY$  სიბრტყეში. როგორც ნახატზე ჩანს  $M$  წერტილის რადიუსი მუდმივია სიდიდით და  $r$  -ის ტოლია. მას შეუძლია მოძრაობა სფეროზე ნებისმიერად. ნახატის მიხედვით  $m$  წერტილის რადიუს-ვექტორი გამოდის  $t$  პარამეტრის ფუნქციად, ისევე როგორც  $\varphi_1(t)$  და  $\varphi_2(t)$  ფუნქციები.



6 ნახატის ანალოგიურ ნახატს მივიღებთ, თუ განვიხილავთ 11 ნახატის პროექციას  $XOY$  სიბრტყეში.

თვითმფრინავი უხვევს  $R$  რადიუსიან წრეზე  $\Omega$  კუთხური სიჩქარით. ნახატზე გამოსახული პატარა წერტილი არის თვითმფრინავის კაბინა.  $m$  წერტილი არის კაბინაში მჯდომი პილოტის გულის შესაბამისი  $M$  წერტილის პროექცია  $XOY$  სიბრტყეში. როგორც ნახატზე ჩანს  $m$  წერტილის რადიუსი არის  $t$  პარამეტრის ფუნქცია. მას შეუძლია მოძრაობა  $r$  რადიუსიან წრეზე ნებისმიერად.  $t$  პარამეტრის ფუნქციებია ასევე  $\varphi_1(t)$  და  $\varphi_2(t)$ .



(1) განტოლებაში  $\mathcal{L} = T - U$  წარმოადგენს ლაგრანჟის ფუნქციას. ვიპოვოთ  $m$  მასის სხეულის  $\vec{v}$  სიჩქარე.

$$\begin{cases} x = R \cos(\varphi_1(t)) + r(t) \cos(\varphi_2(t)) \\ y = R \sin(\varphi_1(t)) + r(t) \sin(\varphi_2(t)) \end{cases}$$

აქედან

$$\begin{cases} \dot{x} = -R \sin(\varphi_1(t)) \dot{\varphi}_1(t) + \dot{r} \cos \varphi_2 - r(t) \sin(\varphi_2(t)) \dot{\varphi}_2(t) \\ \dot{y} = R \cos(\varphi_1(t)) \dot{\varphi}_1(t) + \dot{r} \cos \varphi_2 + r(t) \sin(\varphi_2(t)) \dot{\varphi}_2(t) \end{cases}$$

$$v^2 = \dot{x}^2 + \dot{y}^2$$

სისტემიდან მივიღებთ სიჩქარის კვადრატს განმსაზღვრელ ფორმულას

$$v^2 = R^2 \dot{\varphi}_1^2 + \dot{r}^2 + \varphi_2^2 r^2 + 2R\dot{r}(\sin(\varphi_2 - \varphi_1))\dot{\varphi}_1 + 2Rr(\cos(\varphi_2 - \varphi_1))\dot{\varphi}_1\dot{\varphi}_2$$

$m$  წერტილის კინეტიკური ენერგია იქნება

$$T = \frac{mv^2}{2}$$

რომლის განსაზღვრა მარტივია.

პრობლემას წარმოადგენს (ხურ.10)  $U$  პოტენციური ენერგია. პოტენციალის უკეთ გარკვევის მიზნით განვიხილოთ შემდეგი მაგალითი. დაუშვათ რაღაც  $m$  წერტილი მოძრაობს რომელიღაც  $l$  წირზე  $a(t)$  აჩქარებით ანუ რაღაც  $l$  მხეზი სიჩქარით. ცნობილია, რომ  $a(t)$  აჩქარება შეგვიძლია დავშალოთ ტანგენციალურ და ნორმალურ მდგენელებად. ჩვენთვის საინტერესოა აჩქარების ნორმალური მდგენელი ანუ „ცენტრისკენული აჩქარება“.

როგორც ზემოთ გვქონდა აღნიშნული შეგვიძლია დავუშვათ რომ  $m$  სხეული მოძრაობს  $k\vec{g}$  გრავიტაციულ ველში  $a(t)$  აჩქარებით. ამავდროულად გრავიტაციული

$$\vec{E} = k\vec{g}$$

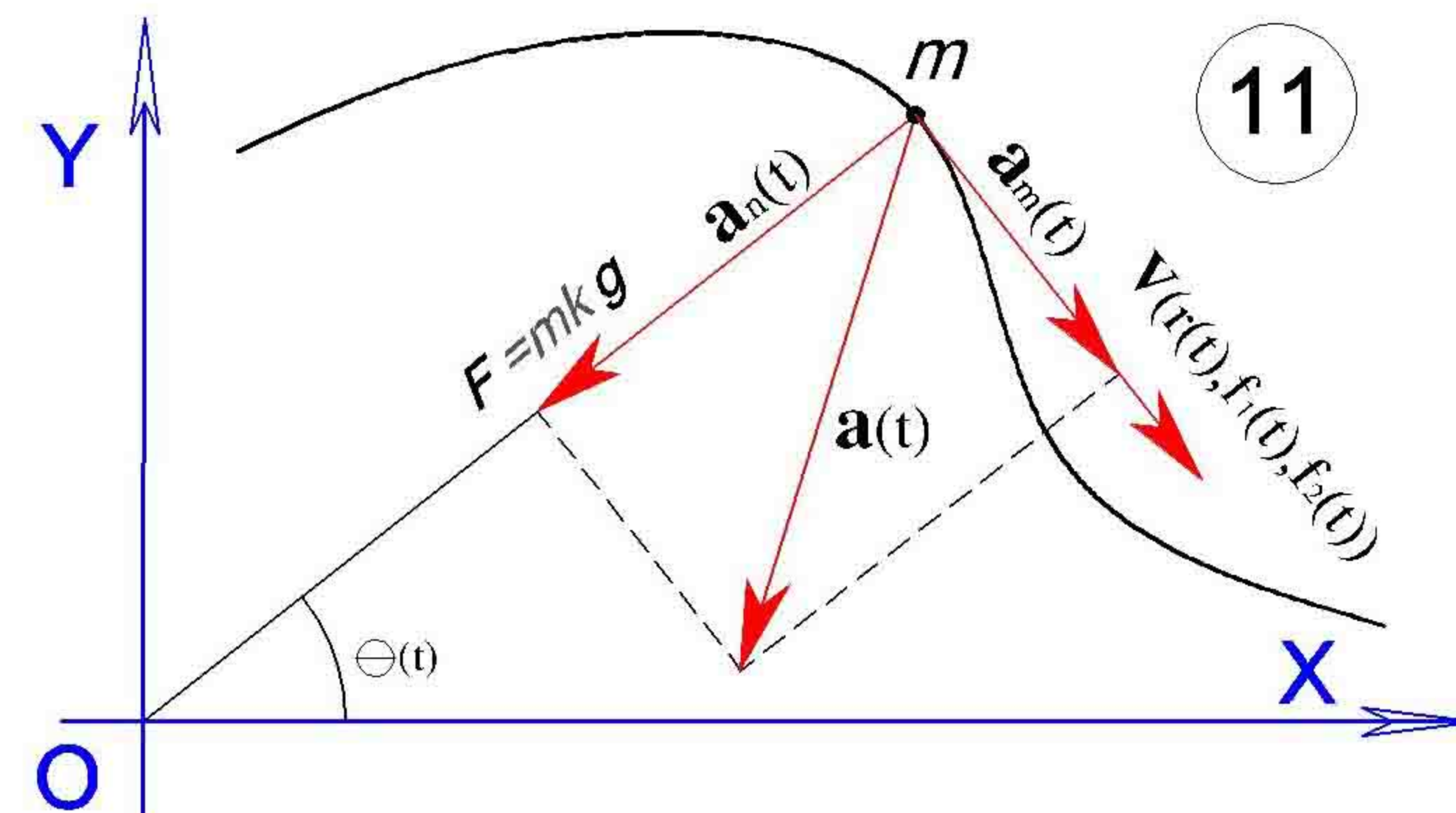
ველის წყაროა ერთეულოვანი მასის  $O$  კოორდინატთა სათავე. მაშინ შეგვიძლია ვთქვათ, რომ  $O$  ცენტრი  $m$  წერტილზე მოქმედებს:

$$\vec{F} = mk\vec{g} = ma(t)$$

ძალით. მეორე მხრივ ვიცით, რომ ასეთი სახის ძალა ცენტრისკენული ხასიათის ძალაა და შესაძლებელია ჩავწეროთ შემდეგი სახით (ნახ.11)

$$\vec{F} = \frac{m\vec{v}^2(\varphi_1(t), \varphi_2(t), t)}{\vec{r}(t)}$$

სადაც  $\vec{v}$  არის  $m$  მასის სხეულის სიჩქარე.





რადგან დაუშვით რომ  $O$  წერტილი ქმნიდა  $\vec{E}$  გრავიტაციულ ველს, საღი აზრი გვკარნახობს, რომ უნდა არსებობდეს ამ ველის შესაბამისი პოტენციალი და ამ ძალის შესაბამისი  $U$  პოტენციალური ენერგია, რომელიც გამოისახება შემდეგი სახით  $U = - \int F ds$  სადაც  $ds = d(r\theta)$ . აქედან მივიღებთ რომ სისტემის შესაბამის პოტენციალს ექნება შემდეგი სახე

$$U = - \int m v^2 d\theta(\varphi_1, \varphi_2) - \int m \frac{v^2}{r(t)} \theta(\varphi_1, \varphi_2) dt(t).$$

ეხლა საშუალება გვაქვს ჩავწეროთ ლაგრანჟიანი.

$$\mathcal{L} = \frac{mv^2}{2} + \int m v^2 d\theta(\varphi_1, \varphi_2) + \int m \frac{v^2}{r(t)} \theta(\varphi_1, \varphi_2) dt(t)$$

რომლის მეშვეობითაც უნდა ამოვხსნათ ეილერ-ლაგრანჟის მოძრაობის განტოლებები სადაც  $i=1, 2, 3$

$$\frac{d}{dt} \left( \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{q}_i} \right) - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial q_i} = 0$$

ამ განტოლებაში  $q_i$  არის განზოგადებული კოორდინატები, კერძოდ  $q_1 = \varphi_1(t)$ ,  $q_2 = \varphi_2(t)$  და  $q_3 = r(t)$ .

$$\begin{cases} m \frac{d}{dt} \left\{ \frac{\partial v^2}{\partial \dot{r}} + 2 \frac{\partial}{\partial \dot{r}} \int \frac{v^2}{\tau(\varphi_2, \varphi_1, r(t))} \tau d\theta(\varphi_2, \varphi_1, r) + 2 \frac{\partial}{\partial \dot{r}} \int \frac{v^2}{\tau} \theta d\tau \right\} - m \left\{ \frac{\partial v^2}{\partial r} + 2 \frac{\partial}{\partial r} \int \frac{v^2}{\tau} \tau d\theta + 2 \frac{\partial}{\partial r} \int \frac{v^2}{\tau} \theta d\tau \right\} = 0 \\ m \frac{d}{dt} \left\{ \frac{\partial v^2}{\partial \dot{\varphi}_1} + 2 \frac{\partial}{\partial \dot{\varphi}_1} \int \frac{v^2}{\tau(\varphi_2, \varphi_1, r(t))} \tau d\theta(\varphi_2, \varphi_1, r) + 2 \frac{\partial}{\partial \dot{\varphi}_1} \int \frac{v^2}{\tau} \theta d\tau \right\} - m \left\{ \frac{\partial v^2}{\partial \varphi_1} + 2 \frac{\partial}{\partial \varphi_1} \int \frac{v^2}{\tau} \tau d\theta + 2 \frac{\partial}{\partial \varphi_1} \int \frac{v^2}{\tau} \theta d\tau \right\} = 0 \\ m \frac{d}{dt} \left\{ \frac{\partial v^2}{\partial \dot{\varphi}_2} + 2 \frac{\partial}{\partial \dot{\varphi}_2} \int \frac{v^2}{\tau(\varphi_2, \varphi_1, r(t))} \tau d\theta(\varphi_2, \varphi_1, r) + 2 \frac{\partial}{\partial \dot{\varphi}_2} \int \frac{v^2}{\tau} \theta d\tau \right\} - m \left\{ \frac{\partial v^2}{\partial \varphi_2} + 2 \frac{\partial}{\partial \varphi_2} \int \frac{v^2}{\tau} \tau d\theta + 2 \frac{\partial}{\partial \varphi_2} \int \frac{v^2}{\tau} \theta d\tau \right\} = 0 \end{cases}$$

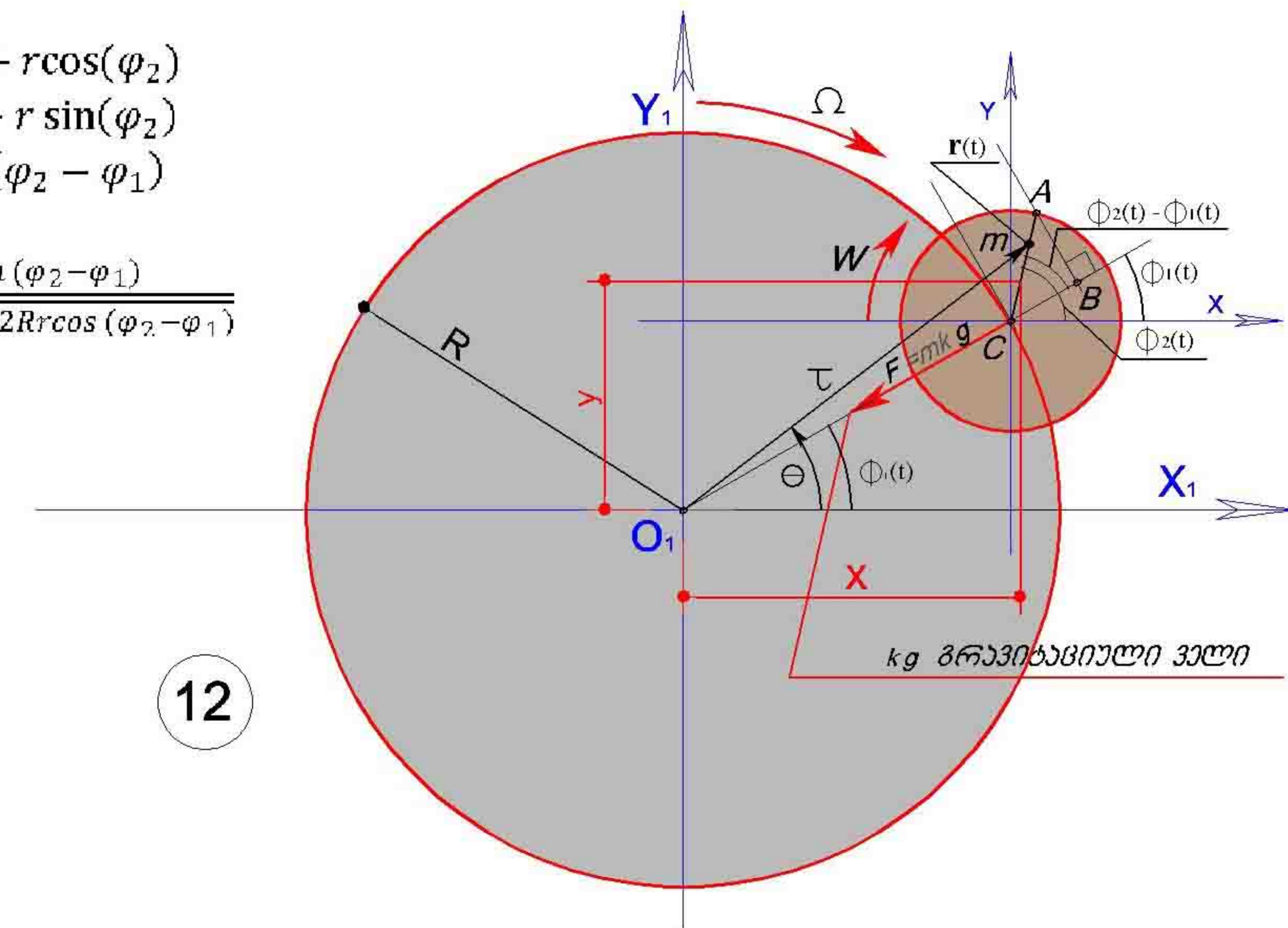
როგორც ვხედავთ ამოცანის ანალიზური ამოხსნა ძალიან რთული საქმეა, ამიტომ მივმართოთ შემდეგ ხერხს. ამოცანის გადასაჭრელად განვიხილოთ **ნახ.12** გამოსახული მოდელი.

OA წერტილების შემაერთებული ვექტორი ადენიშნით  $\tau$  ხოლო ამ ვექტორის მოზრუნების კუთხე ადენიშნით  $\theta$ -თი,  $\tau$  წინა აღნიშვნებთან დაკავშირებულია შემდეგი სისტემით

$$\begin{cases} \tau \cos(\theta) = R \cos(\varphi_1) + r \cos(\varphi_2) \\ \tau \sin(\theta) = R \sin(\varphi_1) + r \sin(\varphi_2) \\ \tau \sin(\theta - \varphi_1) = r \sin(\varphi_2 - \varphi_1) \end{cases}$$

სადაც

$$\tau = \sqrt{R^2 + r^2 + 2Rr \cos(\varphi_2 - \varphi_1)} \quad \text{და} \quad \theta = \varphi_1 + \arcsin \frac{r \sin(\varphi_2 - \varphi_1)}{\sqrt{R^2 + r^2 + 2Rr \cos(\varphi_2 - \varphi_1)}}$$



12



თუ ლაგრაჟის განტოლებების მეშვეობით განვსაზღვრავთ  $\tau$  და  $\theta$ , მაშინ ვიპოვიოთ  $r(t)$ ,  $\varphi_1(t)$ -ს და  $\varphi_2(t)$ -ს.

$m$  წერტილის კოორდინატებისათვის გვაქვს შემდეგი განტოლებები

$$\begin{cases} x = \tau(t)\cos\theta \\ y = \tau(t)\sin\theta \end{cases}$$

სიჩქარეების მდგენელებისათვის მივიღებთ

$$\begin{cases} \dot{x} = \dot{\tau}\cos\theta - \tau\sin\theta\dot{\theta} \\ \dot{y} = \dot{\tau}\sin\theta + \tau\cos\theta\dot{\theta} \end{cases}$$

ამ სისტემიდან სიჩქარის კვადრატისთვის მივიღებთ

$$v^2 = \dot{x}^2 + \dot{y}^2 = \dot{\tau}^2 + \tau^2\dot{\theta}^2.$$

(ნახ.12) მიხედვით ჩავწეროთ ლაგრაჟიანი

$$\mathcal{L} = \frac{mv^2}{2} + \int m v^2 d\theta + \int m \frac{v^2}{\tau(t)} \theta d\tau =$$

$$\frac{m(\dot{\tau}^2 + \tau^2\dot{\theta}^2)}{2} + \int m(\dot{\tau}^2 + \tau^2\dot{\theta}^2)d\theta + \int m \frac{(\dot{\tau}^2 + \tau^2\dot{\theta}^2)}{r(t)} \theta d\tau.$$

ეილერ-ლაგრაჟის განტოლებები უნდა ამოიხსნას მოცემული ლაგრაჟის ფუნქციის მიხედვით.

$$\frac{d}{dt} \left( \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \dot{q}_i} \right) - \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial q_i} = 0$$

სადაც  $q_i$  არის განზოგადებული კოორდინატები,  $i=1, 2$ .  $q_1 = \tau$  და  $q_2 = \theta$

$$\begin{cases} m\ddot{\tau} + 2m\dot{\tau}\dot{\theta}^2 + 2m\theta\dot{\theta}\dot{\tau} = m \int \frac{\dot{\tau}^2}{\tau} d\tau \\ m\ddot{\theta} + 2m\dot{\theta}\dot{\tau} + 2m\theta\frac{\dot{\tau}^2}{\tau} - m\tau\dot{\theta}^2 = 2m\tau \int \dot{\theta}^2 d\theta \end{cases}$$

ამ განტოლებებს აქვს უფრო მარტივი სახე ვიდრე ზემოთ განხილულს.

ამ სისტემის ამონახსნები საშუალებას მოგვცემს განვსაზღვროთ  $r(t)$ ,  $\varphi_1(t)$  და  $\varphi_2(t)$  საძიებელი ფუნქციები.

