

Άνοδος

Το βάρος και η οπισθέλκουσα έχουν την ίδια φορά προς τα κάτω και επιβραδύνουν το σώμα και οι δύο έως ότου να το σταματήσουν σε κάποιο μέγιστο ύψος.

$$\vec{a} = \frac{\vec{F}_{net}}{m} \Rightarrow \frac{d\vec{v}}{dt} = -g\hat{y} - \frac{c}{m}v^2\hat{y} \Rightarrow \frac{dv}{dt} = -g - \frac{c}{m}v^2 = -g \left(1 + \frac{c}{mg}v^2 \right)$$

Ορίζουμε την οριακή ταχύτητα $v_{term} = \sqrt{\frac{mg}{c}}$ ώστε να γράψουμε πιο κομψά την εξίσωση

$$\frac{dv}{dt} = -g \left(1 + \frac{v^2}{v_{term}^2} \right) \quad \text{κατά την άνοδο}$$

Αριστερό μέλος έχει μονάδες επιτάχυνσης. Δεξιό μέλος έχει επίσης διαστάσεις επιτάχυνσης $[g] = \frac{N}{kg} = kg \times m/s^2$. Ο λόγος $\frac{v}{v_{term}}$ είναι αδιάστατος, δεν έχει μονάδες.

Σχέση ταχύτητας – ύψους

$$\frac{dv}{dt} = \frac{dv}{dy} \frac{dy}{dt} = \frac{dv}{dy} v$$

$$v \frac{dv}{dy} = -g \left(1 + \frac{v^2}{v_{term}^2} \right) \Rightarrow dy = -\frac{v dv}{-g \left(1 + \frac{v^2}{v_{term}^2} \right)}$$

$$u = \frac{v}{v_{term}} \Rightarrow v = v_{term} u \Rightarrow dv = v_{term} du$$

$$dy = -\frac{v dv}{-g \left(1 + \frac{v^2}{v_{term}^2} \right)} = -\frac{v_{term}^2 u du}{g (1+u^2)} = -\frac{v_{term}^2 d(1+u^2)}{2g (1+u^2)} = -\frac{v_{term}^2 dx}{2g x} \Rightarrow \int_0^y dy = -\frac{v_{term}^2}{2g} \int_{1+v_0^2/v_{term}^2}^{1+v^2/v_{term}^2} \frac{dx}{x} \Rightarrow$$

$$y = -\frac{v_{term}^2}{2g} \ln \left(\frac{1+v^2/v_{term}^2}{1+v_0^2/v_{term}^2} \right) = \frac{v_{term}^2}{2g} \ln \left(\frac{1+v_0^2/v_{term}^2}{1+v^2/v_{term}^2} \right) \Rightarrow$$

$$y = \frac{v_{term}^2}{2g} \ln \left(\frac{v_{term}^2 + v_0^2}{v_{term}^2 + v^2} \right) \quad \text{ή} \quad y = \frac{m}{2c} \ln \left(\frac{mg + cv_0^2}{mg + cv^2} \right) \quad (1)$$

$$\frac{v_{term}^2}{2g} = \frac{mg/c}{2g} = \frac{m}{2c}$$

Όταν η ταχύτητα μηδενιστεί $v=0$ φτάνω στο μέγιστο ύψος y_{max}

$$y_{max} = \frac{v_{term}^2}{2g} \ln \left(1 + \frac{v_0^2}{v_{term}^2} \right) \quad \text{ή} \quad y_{max} = \frac{m}{2c} \ln \left(1 + \frac{cv_0^2}{mg} \right)$$

Παρατηρούμε ότι το κλάσμα $x = \frac{cv_0^2}{mg}$ είναι ο λόγος της αρχικής αντίστασης του αέρα προς το βάρος του σώματος. Για μικρή αντίσταση αέρα $x \ll 1$ ανακτούμε το αποτέλεσμα της κατακόρυφης βολής χωρίς οπισθέλκουσα:

$$y_{\max} = \frac{v_0^2}{2g}, \quad \text{όταν } c \rightarrow 0$$

Χρησιμοποιούμε την ανάπτυξη σε απειροσειρά Taylor

$$\ln(1+x) = \sum_{n=1}^{\infty} (-1)^{n+1} \frac{x^n}{n} = x - \frac{x^2}{2} + \frac{x^3}{3} - \dots \quad \text{για } |x| < 1$$

ή το όριο $\lim_{x \rightarrow 0} \frac{\ln(1+x)}{x} = 1$ (L' Hospital ή L' Hôpital)

Οπότε

$$y_{\max} = \frac{m}{2c} \ln \left(1 + \frac{cv_0^2}{mg} \right) = \frac{m}{2c} \left[\frac{cv_0^2}{mg} - \frac{1}{2} \left(\frac{cv_0^2}{mg} \right)^2 + O(c^3) \right] = \frac{v_0^2}{2g} - \frac{1}{4} \frac{cv_0^4}{mg^2} + O(c^2) \xrightarrow{c \rightarrow 0} \frac{v_0^2}{2g}$$

$$y_{\max} = \frac{m}{2c} \ln \left(1 + \frac{cv_0^2}{mg} \right) = \frac{v_0^2}{2g} \frac{\ln(1+x)}{\frac{cv_0^2}{mg}} = \frac{v_0^2}{2g} \frac{\ln(1+x)}{x} \xrightarrow{x \rightarrow 0} \frac{v_0^2}{2g}$$

Σχέση ταχύτητας - χρόνου (χρονική εξάρτηση)

$$\frac{dv}{dt} = -g \left(1 + \frac{v^2}{v_{\text{term}}^2} \right) \Rightarrow dt = \frac{dv}{-g \left(1 + \frac{v^2}{v_{\text{term}}^2} \right)}$$

$$u = \frac{v}{v_{\text{term}}} \Rightarrow v = v_{\text{term}} u \Rightarrow dv = v_{\text{term}} du$$

$$dt = \frac{dv}{-g \left(1 + \frac{v^2}{v_{\text{term}}^2} \right)} = -\frac{v_{\text{term}}}{g} \frac{du}{(1+u^2)} \Rightarrow \int_0^t dt = -\frac{v_{\text{term}}}{g} \int_{v_0/v_{\text{term}}}^{v/v_{\text{term}}} \frac{du}{1+u^2} \Rightarrow$$

$$t = -\frac{v_{\text{term}}}{g} \left[\tan^{-1} \left(\frac{v}{v_{\text{term}}} \right) - \tan^{-1} \left(\frac{v_0}{v_{\text{term}}} \right) \right] \Rightarrow$$

$$t = \frac{v_{\text{term}}}{g} \left[\tan^{-1} \left(\frac{v_0}{v_{\text{term}}} \right) - \tan^{-1} \left(\frac{v}{v_{\text{term}}} \right) \right] \quad \text{ή} \quad t = \sqrt{\frac{m}{gc}} \left[\tan^{-1} \left(\frac{v_0}{\sqrt{mg/c}} \right) - \tan^{-1} \left(\frac{v}{\sqrt{mg/c}} \right) \right]$$

$$\frac{v_{\text{term}}}{g} = \frac{\sqrt{\frac{mg}{c}}}{g} = \sqrt{\frac{m}{gc}}$$

Λύνουμε ως προς την ταχύτητα

$$t = \frac{v_{\text{term}}}{g} \left[\tan^{-1} \left(\frac{v_0}{v_{\text{term}}} \right) - \tan^{-1} \left(\frac{v}{v_{\text{term}}} \right) \right] \Rightarrow \tan^{-1} \left(\frac{v_0}{v_{\text{term}}} \right) - \tan^{-1} \left(\frac{v}{v_{\text{term}}} \right) = \frac{gt}{v_{\text{term}}} \Rightarrow$$

$$\tan^{-1} \left(\frac{v}{v_{\text{term}}} \right) = \tan^{-1} \left(\frac{v_0}{v_{\text{term}}} \right) - \frac{gt}{v_{\text{term}}} \Rightarrow$$

$$\frac{v}{v_{term}} = \tan \left[\tan^{-1} \left(\frac{v_0}{v_{term}} \right) - \frac{gt}{v_{term}} \right] \Rightarrow$$

$$v(t) = v_{term} \tan \left[\tan^{-1} \left(\frac{v_0}{v_{term}} \right) - \frac{gt}{v_{term}} \right] \quad \eta \quad v(t) = \sqrt{\frac{mg}{c}} \tan \left[\tan^{-1} \left(\sqrt{\frac{cv_0^2}{mg}} \right) - \sqrt{\frac{gc}{m}} \cdot t \right] \quad (2)$$

Για $v=0$ παίρνουμε τον χρόνο ανόδου t_a

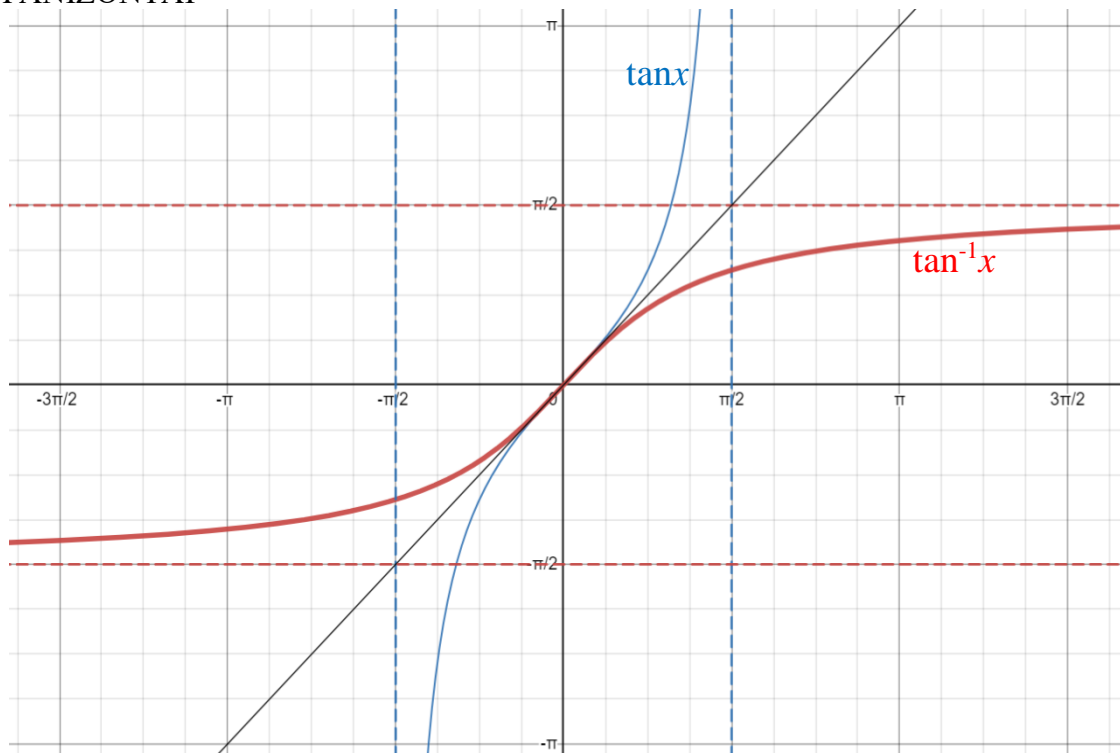
$$\tan \left[\tan^{-1} \left(\frac{v_0}{v_{term}} \right) - \frac{gt_a}{v_{term}} \right] = 0, \quad \text{όμως } \tan x = 0 \Rightarrow x = 0 \quad \text{άρα} \quad \frac{gt_a}{v_{term}} = \tan^{-1} \left(\frac{v_0}{v_{term}} \right)$$

$$t_a = \frac{v_{term}}{g} \tan^{-1} \left(\frac{v_0}{v_{term}} \right) \quad \eta \quad t_a = \sqrt{\frac{m}{gc}} \tan^{-1} \left(\sqrt{\frac{cv_0^2}{mg}} \right)$$

Μετά τη χρονική στιγμή $t = t_a$ η χρονική εξάρτηση της ταχύτητας θα αλλάξει επειδή το σώμα θα αρχίσει να κατέρχεται.

Η γραφική παράσταση της αντίστροφης εφαπτομένης ή τόξο εφαπτομένης ($\tan^{-1} x$ ή $\arctan x$) φαίνεται παρακάτω (κόκκινη). Είναι η συμμετρική συνάρτηση της εφαπτομένης (μπλε) ως προς την ευθεία των 45° ($y = x$).

ΣΕ ΠΑΡΑΡΤΗΜΑ ΣΤΟ ΤΕΛΟΣ ΕΒΑΛΑ ΓΡΑΦΙΚΕΣ ΠΑΡΑΣΤΑΣΕΙΣ ΟΛΩΝ ΤΩΝ ΣΥΝΑΡΤΗΣΕΩΝ ΠΟΥ ΕΜΦΑΝΙΖΟΝΤΑΙ



Για μικρά x ($|x| < 1$) η συνάρτηση συμπεριφέρεται ως : $\tan^{-1} x = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n}{2n+1} x^{2n+1} = x - \frac{x^3}{3} + \frac{x^5}{5} - \dots$

Για μεγάλα x ($|x| > 1$) η συνάρτηση συμπεριφέρεται ως :

$$\tan^{-1} x = \frac{\pi}{2} \frac{\sqrt{x^2}}{x} - \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-1)^n}{2n+1} x^{-2n-1} = \pm \frac{\pi}{2} - \frac{1}{x} + \frac{1}{3x^3} - \frac{1}{5x^5} + \dots$$

από όπου βλέπουμε ότι τείνει στο $\pm\pi/2$: $\tan^{-1}(x \rightarrow \pm\infty) = \pm \frac{\pi}{2}$

Για μικρή αντίσταση αέρα $c \rightarrow 0$ το όρισμα της εφαπτομένης είναι πολύ μικρό $\sqrt{\frac{c v_0^2}{mg}} = x \ll 1$ και θα δώσει

$\tan^{-1} x \approx x$ οπότε ανακτούμε τον χρόνο ανόδου $t_a = \frac{v_0}{g}$ για κατακόρυφη βολή χωρίς οπισθέλκουσα ($c=0$):

$$t_a = \sqrt{\frac{mg}{c}} \tan^{-1} \left(\sqrt{\frac{c v_0^2}{mg}} \right) \approx \sqrt{\frac{m}{gc}} \sqrt{\frac{c v_0^2}{mg}} = \frac{v_0}{g}$$

Για μεγάλη αρχική ταχύτητα $v_0 \rightarrow \infty$ δηλαδή για μεγάλα x παρατηρούμε ότι το σώμα πάλι θα σταματήσει σε πεπερασμένο χρονικό διάστημα, επειδή για μεγάλα x η συνάρτηση $\tan^{-1} x$ τείνει στο $\pi/2$. Δηλαδή, ακόμα και να εκτοξεύαμε το σώμα με άπειρη αρχική ταχύτητα αυτό θα σταματούσε μετά από χρόνο

$$t_a = \frac{v_{term}}{g} \tan^{-1} \left(\frac{v_0}{v_{term}} \right) \xrightarrow{v_0 \rightarrow \infty} t_a = \frac{\pi v_{term}}{2g}$$

Εξίσωση κίνησης - $y(t)$

Για να βρούμε την εξίσωση κίνησης ολοκληρώνουμε την $v(t)$:

$$v(t) = v_{term} \tan \left[\alpha - \frac{gt}{v_{term}} \right]$$

Όπου γράψαμε τη σταθερά μέσα στην εφαπτομένη ως $\tan^{-1} \left(\frac{v_0}{v_{term}} \right) = \alpha$ για οικονομία χώρου.

$$v = \frac{dy}{dt} = v_{term} \tan \left[\alpha - \frac{gt}{v_{term}} \right] \Rightarrow \int_0^y dy = v_{term} \int_0^t \tan \left[\alpha - \frac{gt}{v_{term}} \right] dt$$

Αλλάζουμε μεταβλητή $u = \alpha - \frac{gt}{v_{term}} \Rightarrow du = -\frac{g dt}{v_{term}} \Rightarrow dt = -\frac{v_{term}}{g} du$ και το ολοκλήρωμα γίνεται

$$y = -\frac{v_{term}^2}{g} \int_{\alpha}^{\alpha - gt/v_{term}} \tan u du = \frac{v_{term}^2}{g} \ln \left| \cos u \right|_{\alpha}^{\alpha - gt/v_{term}} = \frac{v_{term}^2}{g} \left[\ln \left| \cos \left(\alpha - \frac{gt}{v_{term}} \right) \right| - \ln \left| \cos \alpha \right| \right]$$

$$y(t) = \frac{v_{term}^2}{g} \ln \left[\frac{\cos \left(\tan^{-1} \left(\frac{v_0}{v_{term}} \right) - \frac{gt}{v_{term}} \right)}{\cos \left(\tan^{-1} \left(\frac{v_0}{v_{term}} \right) \right)} \right] \quad \text{για } t \leq t_a \quad (3)$$

[Ισοδύναμα θα μπορούσαμε να εισάγουμε τη χρονική εξάρτηση της ταχύτητας $v(t)$ από την εξίσωση (2) στην εξίσωση του ύψους ως προς την ταχύτητα στην εξίσωση (1) και χρησιμοποιώντας την ταυτότητα

$$1 + \tan^2 \theta = \frac{1}{\cos^2 \theta} \text{ να καταλήξουμε στον ίδιο τύπο}$$

Ορίζουμε για οικονομία $\alpha(t) = \alpha - gt/v_{term}$ ενώ $\frac{v_0}{v_{term}} = \tan \alpha$

$$y(v(t)) = \frac{v_{term}^2}{2g} \ln \left(\frac{v_{term}^2 + v_0^2}{v_{term}^2 + v^2(t)} \right) = \frac{v_{term}^2}{2g} \ln \left(\frac{v_{term}^2 + v_0^2}{v_{term}^2 + v_{term}^2 \tan^2 \alpha(t)} \right) = \frac{v_{term}^2}{2g} \ln \left(\frac{1 + v_0^2/v_{term}^2}{1 + \tan^2 \alpha(t)} \right) =$$

$$\frac{v_{term}^2}{2g} \ln \left(\frac{1 + \tan^2 \alpha}{1 + \tan^2 \alpha(t)} \right) = \frac{v_{term}^2}{2g} \ln \left(\frac{\cos^2 \alpha(t)}{\cos^2 \alpha} \right) = \frac{v_{term}^2}{g} \ln \left(\frac{\cos \alpha(t)}{\cos \alpha} \right) = y(t) \quad \text{συμφωνεί με την (3)]}$$

Ελεγχος. Αν στην εξίσωση (3) βάλω στο χρόνο την τιμή $t = t_a = \frac{v_{term}}{g} \tan^{-1} \left(\frac{v_0}{v_{term}} \right)$ θα βρω το μέγιστο ύψος

$$y_{max} = \frac{v_{term}^2}{2g} \ln \left(1 + \frac{v_0^2}{v_{term}^2} \right) \quad \text{που βρήκα από την εξίσωση (1)?}$$

$$\frac{gt_a}{v_{term}} = \frac{g}{v_{term}} \cdot \frac{v_{term}}{g} \tan^{-1} \left(\frac{v_0}{v_{term}} \right) = \tan^{-1} \left(\frac{v_0}{v_{term}} \right) = \alpha$$

$$y(t_a) = \frac{v_{term}^2}{g} \ln \left[\frac{\cos \left(\tan^{-1} \left(\frac{v_0}{v_{term}} \right) - \frac{gt_a}{v_{term}} \right)}{\cos \left(\tan^{-1} \left(\frac{v_0}{v_{term}} \right) \right)} \right] = \frac{v_{term}^2}{g} \ln \left[\frac{\cos(\alpha - \alpha)}{\cos(\alpha)} \right] = \frac{v_{term}^2}{g} \ln \left[\frac{\cos(0)}{\cos(\alpha)} \right] \Rightarrow$$

$$y(t_a) = \frac{v_{term}^2}{g} \ln \left[\frac{1}{\cos(\alpha)} \right] = \frac{v_{term}^2}{2g} \ln \left[\frac{1}{\cos^2(\alpha)} \right] = \frac{v_{term}^2}{2g} \ln(1 + \tan^2 \alpha) = \frac{v_{term}^2}{2g} \ln \left(1 + \frac{v_0^2}{v_{term}^2} \right) = y_{max} \quad \checkmark \text{ ΙΣΧΥΕΙ}$$

Κάθοδος

Οι δύο δυνάμεις έχουν αντίθετη φορά. Το σώμα ξεκινάει από την ηρεμία και η ταχύτητά του θα είναι πάντα αρνητική $v < 0$.

Κατά την έναρξη της καθόδου το βάρος δρα στο σώμα που βρίσκεται στιγμιαία ακίνητο στο μέγιστο ύψος και το επιταχύνει προς τα κάτω με επιτάχυνση αρχικά ίση με g καθώς δεν υπάρχει εκείνη τη στιγμή αντίσταση αέρα αφού το σώμα έχει ταχύτητα μηδέν. Όσο η ταχύτητά του μεγαλώνει θα μεγαλώνει και η αντίσταση του αέρα και η επιτάχυνση θα γίνεται μικρότερη. Όταν η αντίσταση του αέρα γίνει ίση με το βάρος του τότε οι δύο δυνάμεις θα αλληλοεξουδετερώνονται και η επιτάχυνση θα σταματήσει. Στη συνέχεια το σώμα θα κατεβαίνει με σταθερή ταχύτητα (αν δεν έχει χτυπήσει στο έδαφος). Η ταχύτητα αυτή είναι η οριακή ή τερματική (terminal) ταχύτητα και βρίσκεται από την ισότητα των μέτρων των δύο δυνάμεων :

$$F_D = F_G \Rightarrow cv_{term}^2 = mg \Rightarrow v_{term} = \sqrt{\frac{mg}{c}} \quad \text{θετική σταθερά}$$

Άρα το σώμα θα έχει πάντα ταχύτητα με μέτρο μικρότερο από την οριακή ταχύτητα που είναι και η μέγιστη ταχύτητα που μπορεί να πιάσει $|v| \leq v_{term}$

$$\vec{a} = \frac{\vec{F}_{net}}{m} \Rightarrow \frac{d\vec{v}}{dt} = -g\hat{y} + \frac{c}{m} v^2 \hat{y} \Rightarrow \frac{dv}{dt} = -g + \frac{c}{m} v^2 = -g \left(1 - \frac{c}{mg} v^2 \right)$$

$$\frac{dv}{dt} = -g \left(1 - \frac{v^2}{v_{term}^2} \right) \quad \text{κατά την κάθοδο}$$

Σχέση ταχύτητας – ύψους

$$\text{Όπως και πριν γράφουμε} \quad \frac{dv}{dt} = \frac{dv}{dy} \frac{dy}{dt} = \frac{dv}{dy} v$$

$$v \frac{dv}{dy} = -g \left(1 - \frac{v^2}{v_{term}^2} \right) \Rightarrow dy = \frac{v dv}{-g \left(1 - \frac{v^2}{v_{term}^2} \right)} \Rightarrow \int_{y_{max}}^y dy = -\frac{1}{g} \int_0^v \frac{v dv}{1 - \frac{v^2}{v_{term}^2}}$$

Τώρα η ολοκλήρωση γίνεται από τα ύψη y_{max} έως y όπου η ταχύτητα θα έχει τιμές 0 στο μέγιστο ύψος και v στο τυχαίο ύψος y :

$$\text{Αλλάζουμε μεταβλητή } u = 1 - \frac{v^2}{v_{term}^2} \Rightarrow du = -2 \frac{v dv}{v_{term}^2} \Rightarrow v dv = -\frac{v_{term}^2}{2} du$$

$$y - y_{max} = \frac{v_{term}^2}{2g} \int_1^{1 - v^2/v_{term}^2} \frac{du}{u} = \frac{v_{term}^2}{2g} \left[\ln(1 - v^2/v_{term}^2) - \ln(1) \right]$$

$$y - y_{max} = \frac{v_{term}^2}{2g} \ln \left(1 - \frac{v^2}{v_{term}^2} \right)$$

Το όρισμα του λογάριθμου είναι θετικό, αφού $v^2 \leq v_{term}^2$, αλλά μικρότερο από τη μονάδα οπότε ο λογάριθμος είναι αρνητικός και το ύψος y είναι μικρότερο από το y_{max} .

Σχέση ταχύτητας - χρόνου (χρονική εξάρτηση)

$$\frac{dv}{dt} = -g \left(1 - \frac{v^2}{v_{term}^2} \right) \Rightarrow dt = \frac{dv}{-g \left(1 - \frac{v^2}{v_{term}^2} \right)} \Rightarrow \int_{t_a}^t dt = -\frac{1}{g} \int_0^v \frac{dv}{1 - \frac{v^2}{v_{term}^2}}$$

Τώρα η ολοκλήρωση γίνεται από τη χρονική στιγμή t_a ως $t > t_a$ όπου η ταχύτητα θα έχει τιμές 0 τη στιγμή t_a και v την τυχαία επόμενη στιγμή t :

$$\text{Αλλάζουμε μεταβλητή } u = \frac{v}{v_{term}} \Rightarrow v = v_{term} u \Rightarrow dv = v_{term} du$$

$$t - t_a = -\frac{v_{term}}{g} \int_0^{v/v_{term}} \frac{du}{1 - u^2} = -\frac{v_{term}}{2g} \ln \left(\frac{1+u}{1-u} \right) \Big|_0^{v/v_{term}} = -\frac{v_{term}}{2g} \left[\ln \left(\frac{1+v/v_{term}}{1-v/v_{term}} \right) - \ln(1) \right]$$

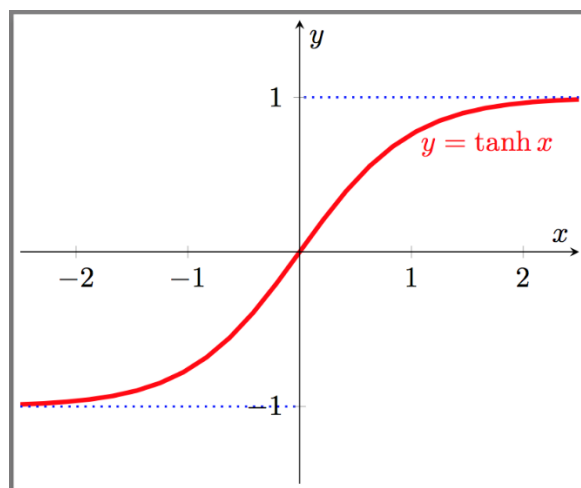
$$t - t_a = \frac{v_{term}}{2g} \ln \left(\frac{1 - v/v_{term}}{1 + v/v_{term}} \right)$$

Επειδή $v < 0$ ο αριθμητής είναι μεγαλύτερος από τον παρονομαστή και ο λογάριθμος είναι θετικός.

Επίσης επειδή $\left| \frac{v}{v_{term}} \right| < 1$ το αποτέλεσμα μπορεί να εκφραστεί μέσω της αντίστροφης μιας άλλης «γνωστής» συνάρτησης, της υπερβολικής εφαπτομένης που ορίζεται ως

$$\tanh x = \frac{e^x - e^{-x}}{e^x + e^{-x}}$$

Η υπερβολική εφαπτομένη $\tanh x$ έχει παρόμοια γραφική παράσταση με της αντίστροφης εφαπτομένης $\tan^{-1} x$ αλλά τείνει στο 1 και -1 για μεγάλα x .



Για τις υπερβολικές συναρτήσεις

$$\cosh x = \frac{1}{2}(e^x + e^{-x}), \quad \sinh x = \frac{1}{2}(e^x - e^{-x}), \quad \tanh x = \frac{\sinh x}{\cosh x},$$

ισχύουν παρόμοιες ταυτότητες με τις τριγωνομετρικές συναρτήσεις $\cos x$, $\sin x$, $\tan x$:

$$\cosh(0) = 1, \quad \sinh(0) = 0$$

$$\cosh^2 x - \sinh^2 x = 1, \quad 1 - \tanh^2 x = \frac{1}{\cosh^2 x},$$

$$(\cosh x)' \equiv \frac{d \cosh x}{dx} = \sinh x \quad (\sinh x)' \equiv \frac{d \sinh x}{dx} = \cosh x$$

Αποδεικνύεται εύκολα από τους ορισμούς των συναρτήσεων ότι

$$\tanh^{-1} x = \frac{1}{2} \ln \frac{1+x}{1-x} \quad \text{για } |x| < 1$$

Άρα

$$t - t_a = \frac{v_{term}}{g} \tanh^{-1} \left(-\frac{v}{v_{term}} \right)$$

[Απόδειξη.

Έστω y η αντίστροφη συνάρτηση της υπερβολικής εφαπτομένης, $y = \tanh^{-1} x$.

Τότε $x = \tanh y$. Άρα έχουμε

$$x = \frac{e^y - e^{-y}}{e^y + e^{-y}} = \frac{e^y(e^y - e^{-y})}{e^y(e^y + e^{-y})} = \frac{e^{2y} - 1}{e^{2y} + 1} \Rightarrow x(e^{2y} + 1) = e^{2y} - 1$$

Μαζεύουμε μαζί τους όρους που έχουν y και λύνουμε ως προς y

$$1 + x = (1 - x)e^{2y} \Rightarrow e^{2y} = \frac{1+x}{1-x} \Rightarrow 2y = \ln \frac{1+x}{1-x} \Rightarrow y = \frac{1}{2} \ln \frac{1+x}{1-x}$$

Όμως $y = \tanh^{-1} x$

$$\text{Οπότε } \tanh^{-1} x = \frac{1}{2} \ln \frac{1+x}{1-x}]$$

Άσκηση

Αφού οι υπερβολικές συναρτήσεις ορίζονται από την εκθετική συνάρτηση οι αντίστροφές τους συναρτήσεις θα σχετίζονται με την αντίστροφη της εκθετικής που είναι ο λογάριθμος.

$$\text{Δείξτε ότι : 1. } \sinh^{-1} x = \ln \left(x + \sqrt{x^2 + 1} \right) \quad -\infty < x < \infty$$

$$2. \cosh^{-1} x = \ln \left(x + \sqrt{x^2 - 1} \right) \quad 1 \leq x$$

Υπόδειξη: κάντε ότι κάναμε παραπάνω για να βρούμε την $y = \tanh^{-1} x$

Τώρα μπορούμε εύκολα να αντιστρέψουμε την παραπάνω σχέση χρόνου-ταχύτητας και να βρούμε την ταχύτητα σαν συνάρτηση του χρόνου

$$t - t_a = \frac{v_{term}}{g} \tanh^{-1} \left(\frac{-v}{v_{term}} \right) \Rightarrow \tanh^{-1} \left(\frac{-v}{v_{term}} \right) = \frac{g}{v_{term}} (t - t_a) \Rightarrow$$

$$v(t) = -v_{term} \tanh \left(\frac{g}{v_{term}} (t - t_a) \right)$$

Επειδή $\tanh(x \rightarrow \infty) = 1$ βλέπουμε ότι πράγματι η ταχύτητα δεν θα ξεπεράσει ποτέ σε μέτρο την τερματική ταχύτητα.

Ισοδύναμα μπορούσαμε να αντιστρέψουμε τη σχέση χωρίς να αναφερθούμε στην \tanh . Θα καταλήγαμε στην ίδια έκφραση όμως αντί για \tanh θα είχαμε τις εκθετικές συναρτήσεις $\exp(x) = e^x$ από τις οποίες ορίζεται.

$$t - t_a = \frac{v_{term}}{2g} \ln \left(\frac{1 - v/v_{term}}{1 + v/v_{term}} \right) \Rightarrow \ln \left(\frac{1 - v/v_{term}}{1 + v/v_{term}} \right) = \frac{2g}{v_{term}} (t - t_a) \Rightarrow \frac{1 - v/v_{term}}{1 + v/v_{term}} = \exp \left(\frac{2g}{v_{term}} (t - t_a) \right) \Rightarrow$$

$$1 - v/v_{term} = (1 + v/v_{term}) \exp \left(\frac{2g}{v_{term}} (t - t_a) \right) \Rightarrow \left(1 + \exp \left(\frac{2g}{v_{term}} (t - t_a) \right) \right) \frac{v}{v_{term}} = 1 - \exp \left(\frac{2g}{v_{term}} (t - t_a) \right) \Rightarrow$$

$$\frac{v}{v_{term}} = \frac{1 - \exp \left(\frac{2g}{v_{term}} (t - t_a) \right)}{1 + \exp \left(\frac{2g}{v_{term}} (t - t_a) \right)} = \frac{\exp \left(-\frac{g}{v_{term}} (t - t_a) \right) - \exp \left(\frac{g}{v_{term}} (t - t_a) \right)}{\exp \left(-\frac{g}{v_{term}} (t - t_a) \right) + \exp \left(\frac{g}{v_{term}} (t - t_a) \right)} \Rightarrow$$

$$v(t) = -v_{term} \left[\frac{\exp \left(\frac{g}{v_{term}} (t - t_a) \right) - \exp \left(-\frac{g}{v_{term}} (t - t_a) \right)}{\exp \left(\frac{g}{v_{term}} (t - t_a) \right) + \exp \left(-\frac{g}{v_{term}} (t - t_a) \right)} \right]$$

$$\text{Φαίνεται ότι η έκφραση στις αγκύλες είναι ίση με } \tanh \left(\frac{g}{v_{term}} (t - t_a) \right)$$

Εξίσωση κίνησης - $y(t)$

Για να βρούμε την εξίσωση κίνησης ολοκληρώνουμε την $v(t)$:

$$v(t) \equiv \frac{dy}{dt} = -v_{term} \tanh \left(\frac{g}{v_{term}} (t - t_a) \right) \Rightarrow \int_{y_{max}}^y dy = -v_{term} \int_{t_a}^t \tanh \left(\frac{g}{v_{term}} (t - t_a) \right) dt$$

$$\text{Αλλαγή μεταβλητής: } u = \frac{g}{v_{term}} (t - t_a) \Rightarrow du = \frac{g}{v_{term}} dt \Rightarrow dt = \frac{v_{term}}{g} du$$

$$y - y_{max} = -\frac{v_{term}^2}{g} \int_0^{g(t-t_a)/g} \tanh u du = -\frac{v_{term}^2}{g} \ln(\cosh u) \Big|_0^{g(t-t_a)/g} = -\frac{v_{term}^2}{g} \left[\ln \left(\cosh \left(\frac{g(t-t_a)}{v_{term}} \right) \right) - \ln(\cosh 0) \right] \Rightarrow$$

$$y = y_{\max} - \frac{v_{\text{term}}^2}{g} \ln \left(\cosh \left(\frac{g(t-t_a)}{v_{\text{term}}} \right) \right) \quad \text{για } t \geq t_a$$

Για $t = t_a$ παίρνουμε $y = y_{\max}$ όπως πρέπει να συμβαίνει. Η εξίσωση κίνησης είναι συνεχής την $t = t_a$. Για $t \geq t_a$ το ύψος ξεκινά από μια θετική τιμή και στη συνέχεια συνεχώς μειώνεται αφού του αφαιρείται μια όλο και μεγαλύτερη ποσότητα : $t \rightarrow \infty$, $\cosh(\infty) = \infty$, $\ln(\infty) = \infty$

Αντικαθιστούμε στην παραπάνω σχέση τις εκφράσεις για $y_{\max} = \frac{v_{\text{term}}^2}{2g} \ln \left(1 + \frac{v_0^2}{v_{\text{term}}^2} \right)$ και

$$t_a = \frac{v_{\text{term}}}{g} \tan^{-1} \left(\frac{v_0}{v_{\text{term}}} \right)$$

$$\frac{g(t-t_a)}{v_{\text{term}}} = \frac{gt}{v_{\text{term}}} - \frac{g}{v_{\text{term}}} \cdot \frac{v_{\text{term}}}{g} \tan^{-1} \left(\frac{v_0}{v_{\text{term}}} \right) = \frac{gt}{v_{\text{term}}} - \tan^{-1} \left(\frac{v_0}{v_{\text{term}}} \right) = \frac{gt}{v_{\text{term}}} - \alpha$$

$$\begin{aligned} y &= \frac{v_{\text{term}}^2}{2g} \ln \left(1 + \frac{v_0^2}{v_{\text{term}}^2} \right) - \frac{v_{\text{term}}^2}{g} \ln \left(\cosh \left(\frac{gt}{v_{\text{term}}} - \alpha \right) \right) = \\ &= \frac{v_{\text{term}}^2}{g} \ln \left(\sqrt{1 + \frac{v_0^2}{v_{\text{term}}^2}} \right) - \frac{v_{\text{term}}^2}{g} \ln \left(\cosh \left(\frac{gt}{v_{\text{term}}} - \alpha \right) \right) = \frac{v_{\text{term}}^2}{g} \ln \left[\frac{\sqrt{1 + \frac{v_0^2}{v_{\text{term}}^2}}}{\cosh \left(\frac{gt}{v_{\text{term}}} - \alpha \right)} \right] \end{aligned}$$

$$y = \frac{v_{\text{term}}^2}{g} \ln \left[\frac{\sqrt{1 + \frac{v_0^2}{v_{\text{term}}^2}}}{\cosh \left(\frac{gt}{v_{\text{term}}} - \tan^{-1} \left(\frac{v_0}{v_{\text{term}}} \right) \right)} \right]$$

Από την παραπάνω σχέση μπορούμε εύκολα να υπολογίσουμε το χρόνο πτήσης T θέτοντας $y = 0$

$$0 = \frac{v_{\text{term}}^2}{g} \ln \left[\frac{\sqrt{1 + \frac{v_0^2}{v_{\text{term}}^2}}}{\cosh \left(\frac{gT}{v_{\text{term}}} - \tan^{-1} \left(\frac{v_0}{v_{\text{term}}} \right) \right)} \right] \Rightarrow$$

Για να είναι ένας λογάριθμος ίσος με μηδέν πρέπει το όρισμά του να είναι ίσο με 1

$$\frac{\sqrt{1 + \frac{v_0^2}{v_{\text{term}}^2}}}{\cosh \left(\frac{gT}{v_{\text{term}}} - \tan^{-1} \left(\frac{v_0}{v_{\text{term}}} \right) \right)} = 1 \Rightarrow \cosh \left(\frac{gT}{v_{\text{term}}} - \tan^{-1} \left(\frac{v_0}{v_{\text{term}}} \right) \right) = \sqrt{1 + \frac{v_0^2}{v_{\text{term}}^2}} \Rightarrow$$

$$\frac{gT}{v_{\text{term}}} - \tan^{-1} \left(\frac{v_0}{v_{\text{term}}} \right) = \cosh^{-1} \sqrt{1 + \frac{v_0^2}{v_{\text{term}}^2}} \Rightarrow$$

$$T = \frac{v_{term}}{g} \left[\tan^{-1} \left(\frac{v_0}{v_{term}} \right) + \cosh^{-1} \sqrt{1 + \frac{v_0^2}{v_{term}^2}} \right] = t_a + t_d$$

Το χρονικό διάστημα καθόδου από το μέγιστο ύψος είναι ο δεύτερος όρος

$$t_d = \frac{v_{term}}{g} \cosh^{-1} \sqrt{1 + \frac{v_0^2}{v_{term}^2}}$$

Ταχύτητα πρόσκρουσης

$$v_{impact} = v(T) = -v_{term} \tanh \left(\frac{g}{v_{term}} (T - t_a) \right) = -v_{term} \tanh \left(\frac{g}{v_{term}} t_d \right) = -v_{term} \tanh \left(\frac{g}{v_{term}} \frac{v_{term}}{g} \cosh^{-1} \sqrt{1 + \frac{v_0^2}{v_{term}^2}} \right) \Rightarrow$$

$$v_{impact} = -v_{term} \tanh \left(\cosh^{-1} \sqrt{1 + \frac{v_0^2}{v_{term}^2}} \right) \quad (\alpha)$$

Αυτή η έκφραση μπορεί να απλοποιηθεί ακόμα παραπέρα και να καταλήξει σε μια πάρα πολύ απλή σχέση χωρίς «περίεργες» συναρτήσεις.

Επειδή

$$\sinh^{-1} x = \ln \left(x + \sqrt{x^2 + 1} \right) \quad -\infty < x < \infty$$

$$\cosh^{-1} x = \ln \left(x + \sqrt{x^2 - 1} \right) \quad 1 \leq x$$

Ισχύει ότι

$$\cosh^{-1} \left(\sqrt{1 + x^2} \right) = \sinh^{-1} x$$

Απόδειξη :

$$\cosh^{-1}(\sqrt{1+x^2}) = \ln \left[\sqrt{1+x^2} + \sqrt{(\sqrt{1+x^2})^2 - 1} \right] = \ln \left[\sqrt{1+x^2} + \sqrt{1+x^2 - 1} \right] = \ln \left[\sqrt{1+x^2} + \sqrt{x^2} \right] =$$

$$= \ln \left[\sqrt{1+x^2} + x \right] = \sinh^{-1} x$$

Άρα :

$$v_{impact} = -v_{term} \tanh \left[\sinh^{-1} \left(\frac{v_0}{v_{term}} \right) \right]$$

Ισχύει επίσης ότι :

$$\tanh(\sinh^{-1} x) = \frac{x}{\sqrt{1+x^2}}$$

Απόδειξη :

$$\begin{aligned} \tanh(\sinh^{-1} x) &= \tanh\left(\ln\left(x + \sqrt{x^2 + 1}\right)\right) = \frac{e^{\ln(x + \sqrt{x^2 + 1})} - e^{-\ln(x + \sqrt{x^2 + 1})}}{e^{\ln(x + \sqrt{x^2 + 1})} + e^{-\ln(x + \sqrt{x^2 + 1})}} = \frac{x + \sqrt{x^2 + 1} - \frac{1}{x + \sqrt{x^2 + 1}}}{x + \sqrt{x^2 + 1} + \frac{1}{x + \sqrt{x^2 + 1}}} \\ &= \frac{x + \sqrt{x^2 + 1} - \frac{(x - \sqrt{x^2 + 1})}{(x + \sqrt{x^2 + 1})(x - \sqrt{x^2 + 1})}}{x + \sqrt{x^2 + 1} + \frac{(x - \sqrt{x^2 + 1})}{(x + \sqrt{x^2 + 1})(x - \sqrt{x^2 + 1})}} = \frac{x + \sqrt{x^2 + 1} - \frac{(x - \sqrt{x^2 + 1})}{x^2 - (x^2 + 1)}}{x + \sqrt{x^2 + 1} + \frac{(x - \sqrt{x^2 + 1})}{x^2 - (x^2 + 1)}} = \\ &= \frac{x + \sqrt{x^2 + 1} - \frac{(x - \sqrt{x^2 + 1})}{(-1)}}{x + \sqrt{x^2 + 1} + \frac{(x - \sqrt{x^2 + 1})}{(-1)}} = \frac{x + \sqrt{x^2 + 1} + x - \sqrt{x^2 + 1}}{x + \sqrt{x^2 + 1} - x + \sqrt{x^2 + 1}} = \frac{2x}{2\sqrt{1 + x^2}} = \frac{x}{\sqrt{1 + x^2}} \end{aligned}$$

Οπότε τελικά $v_{\text{impact}} = -v_{\text{term}} \frac{v_0}{\sqrt{1 + \frac{v_0^2}{v_{\text{term}}^2}}} \Rightarrow$

$$v_{\text{impact}} = -\frac{v_0}{\sqrt{1 + (v_0 / v_{\text{term}})^2}}$$

Ο λόγος $\frac{v_0^2}{v_{\text{term}}^2} = \frac{c v_0^2}{mg} = \frac{F_{D0}}{F_G}$ είναι ο λόγος της αρχικής αντίστασης του αέρα προς το βάρος του σώματος.

Η ταχύτητα πρόσκρουσης με την οποία επιστρέφει το σώμα στο έδαφος είναι μικρότερη από την ταχύτητα εκτόξευσης v_0 . Άρα η ενέργεια δεν διατηρείται, μειώνεται λόγω της αντίστασης του αέρα.

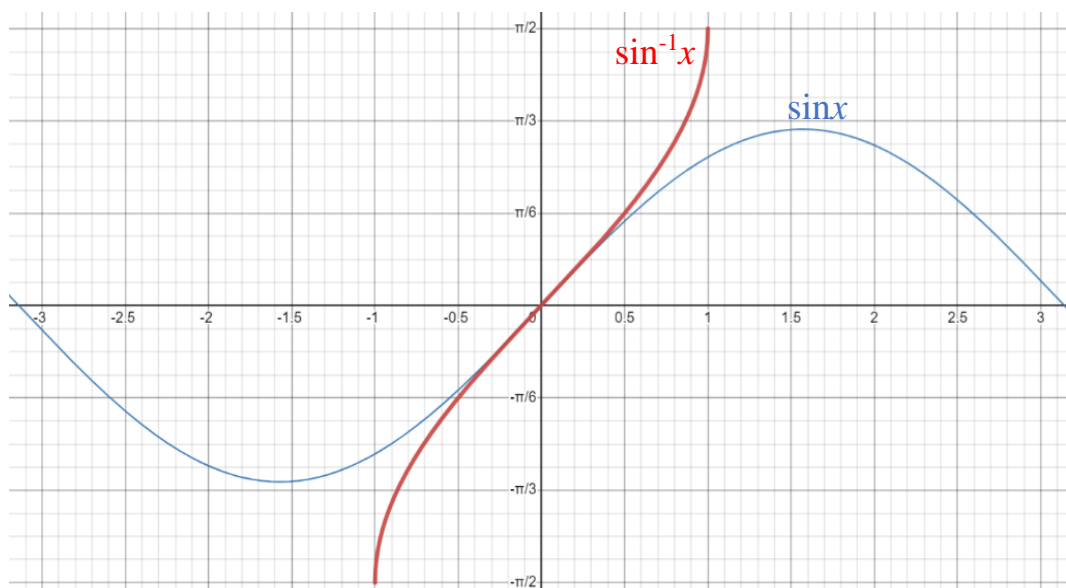
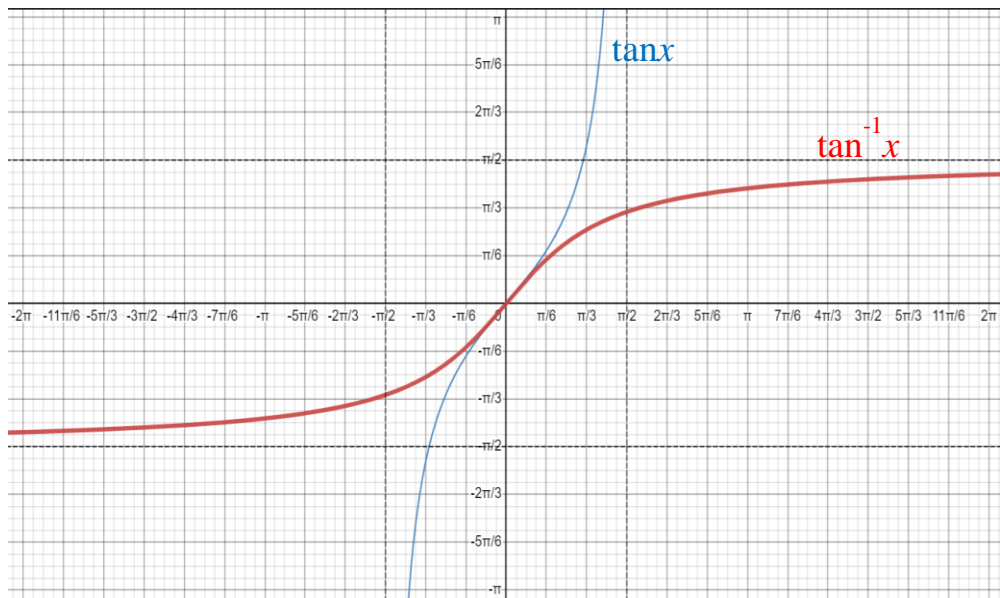
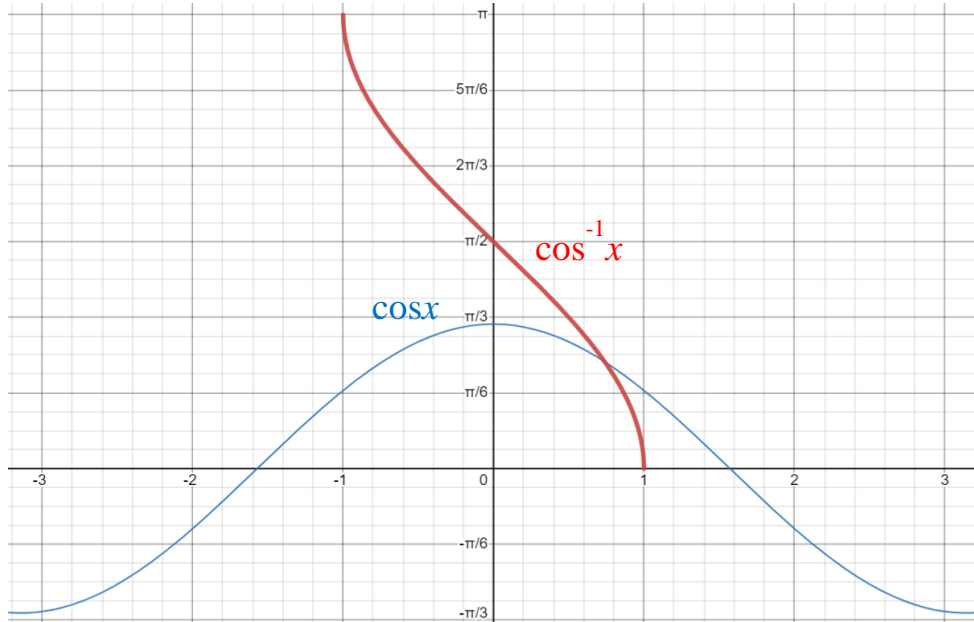
Εξετάζουμε όρια. Όταν $c \rightarrow 0$ (μηδενική αντίσταση αέρα) ανακτούμε το αποτέλεσμα της κατακόρυφης βολής χωρίς οπισθέλκουσα όπου το σώμα επιστρέφει με την ίδια ταχύτητα με την οποία εκτοξεύτηκε:

$$v_{\text{impact}} = -\frac{v_0}{\sqrt{1 + \frac{c v_0^2}{mg}}} \xrightarrow{c \rightarrow 0} v_{\text{impact}} = -v_0$$

Όταν η αρχική ταχύτητα είναι πολύ μεγάλη $v_0 \rightarrow \infty$ τότε το σώμα επιστρέφει με την οριακή ταχύτητα:

$$v_{\text{impact}} = -\frac{v_0}{\sqrt{1 + (v_0 / v_{\text{term}})^2}} \xrightarrow{v_0 \rightarrow \infty} v_{\text{impact}} = -\frac{v_0}{\sqrt{(v_0 / v_{\text{term}})^2}} = -\frac{v_0}{v_0 / v_{\text{term}}} = -v_{\text{term}}$$

ΤΡΙΓΩΝΟΜΕΤΡΙΚΕΣ ΣΥΝΑΡΤΗΣΕΙΣ ΚΑΙ ΟΙ ΑΝΤΙΣΤΡΟΦΕΣ ΤΟΥΣ



ΥΠΕΡΒΟΛΙΚΕΣ ΣΥΝΑΡΤΗΣΕΙΣ ΚΑΙ ΟΙ ΑΝΤΙΣΤΡΟΦΕΣ ΤΟΥΣ

