

Vojta Hála

Zaslal: ne, 4. listopad 2007, 22:07 Předmět: Homogenní gravitační pole



Založen: 06. 06. 2004
Příspěvky: 1037
Bydliště: Žižkov

Chceme vyšetřit časově neomezený volný pád. V prakticky neomezeném prostoru je homogenní gravitační pole popsáno zrychlením g ve směru osy x . V počátku souřadné soustavy se nachází částice s klidovou hmotností m_0 a nulovou počáteční rychlostí. Jak se bude s časem měnit poloha, rychlost a hybnost částice? Jistě nemůže konstantně zrychlovat, to by překročila rychlost světla ve vakuu. Je časová derivace hybnosti (síla) konstantní? Jak se výsledky liší od analogické [úlohy pro elektrické pole](#)? Rozdíl je v tom, že elektrický náboj částice se pohybem nemění, zatímco hmotnost závisí na rychlosti. V OTR závisí navíc i na potenciálu v okolí.

V. Hála napsal : Chceme vyšetřit časově neomezený volný pád. V prakticky neomezeném prostoru je homogenní gravitační pole popsáno zrychlením g ve směru osy x . V počátku souřadné soustavy se nachází částice s klidovou hmotností m_0 a nulovou počáteční rychlostí $v=0$. Jak se bude s konstantním časem měnit poloha, rychlost a hybnost částice? Jistě nemůže konstantně zrychlovat, to by překročila rychlost světla ve vakuu. Je časová derivace hybnosti (síla) konstantní? Jak se výsledky liší od analogické [úlohy pro elektrické pole](#)? Rozdíl je v tom, že elektrický náboj částice se pohybem nemění, zatímco hmotnost závisí na rychlosti. V OTR závisí navíc i na potenciálu v okolí.

Podle mě to Hála dost odflákl. Uvedu svůj názor →

$$\begin{array}{l}
m_0 \cdot x_c = m \cdot x_v \\
m \cdot t_c = t_w \cdot m_0 \\
x_c \cdot t_c = t_w \cdot x_v
\end{array}
\quad
\begin{array}{l}
1 \cdot 1 = \infty \cdot 0 \\
\infty \cdot 1 = \infty \cdot 1 \\
1 \cdot 1 = \infty \cdot 0
\end{array}
\quad
\left|
\quad
\begin{array}{l}
m_0 \cdot x_{HV} = m \cdot x_c \\
m \cdot t_c = t_w \cdot m_0 \\
x_{HV} \cdot t_v = t_w \cdot x_v
\end{array}
\quad
\begin{array}{l}
1 \cdot \infty = \infty \cdot 1 \\
1 \cdot 1 = \infty \cdot 0 \\
\infty \cdot 0 = \infty \cdot 0
\end{array}$$

- a) bude-li čas konstantní, posuzujeme komplementaritu : $m \cdot x_v = m_0 \cdot x_c$
- b) bude-li délka konstantní, posuzujeme komplementaritu : $m \cdot t_c = m_0 \cdot t_w$
- c) bude-li hmota konstantní, posuzujeme komplementaritu $x_c \cdot t_c = x_v \cdot t_w$

- a) je-li $t = \text{const.}$ → x klesá ; m ... roste
- b) je-li $x = \text{const.}$ → t roste ; m ... roste
- c) je-li $m = \text{const.}$ → t roste ; x ... klesá

např. při stavu → $x_{HV} \cdot t_v = t_w \cdot x_v$ $\infty \cdot 0 = \infty \cdot 0$ je hmotnost konstantní
 t_v – interval zkracující se ; t_w – interval zvětšující se
 x_v – interval zkracující se ; x_{HV} – interval zvětšující se
čili

zajímavé na tom je, že takovýto případ může být už stav po Třesku i před Třeskem, neboť v něm může i nemusí být hmota, neví e“ jak velká ta hmotnost, co je konstantní, je, ; může být

$m \rightarrow 0$ i $m = 1$ i $m \rightarrow \infty$, čili lze to pokládat i za stav před Velkým Třeskem....ani ryba ani

rak. pokud $x_{HV} \cdot t_v = t_w \cdot x_v$ $1 \cdot 1 = \infty \cdot 0$ čili $x_c \cdot t_c = t_w \cdot x_v$

čili $x_c = x_{HV}$ a $t_v = t_w$