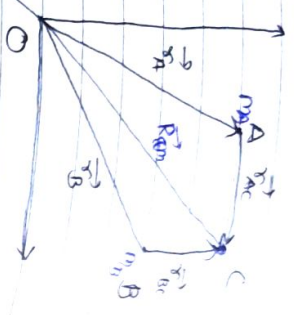


①

प्रमाण: सिद्ध करना है कि दी बिंदु कर्णों का प्रत्यमान केन्द्र उनकी मितिनी वाली रेखा पर स्थित है। यथा प्रत्यमान केन्द्र से कर्णों की दूरियों का अनुपात, उनके प्रत्यमानों के व्युत्क्रमानुपात होता है।



उत्पत्ति: चित्र से m_A व m_B के दो प्रत्यमान कर्ण हैं, जिनके स्थिति सदिश क्रमशः \vec{r}_A व \vec{r}_B हैं, तथा प्रत्यमानकेन्द्र C है।

कारण A से प्रत्यमान केन्द्र C को स्थिति सदिश \vec{r}_{AC} इसी प्रकार B से प्रत्यमानकेन्द्र C को स्थिति सदिश \vec{r}_{BC} था।

$$\vec{r}_A + \vec{r}_{AC} = \vec{r}_{CM} \quad (\text{सदिशों के योग का नियम})$$

$$\vec{r}_B + \vec{r}_{BC} = \vec{r}_{CM} \quad (2)$$

प्रत्यमान केन्द्र का स्थिति सदिश

$$\vec{r}_{CM} = \frac{m_A \vec{r}_A + m_B \vec{r}_B}{m_A + m_B} \quad (3)$$

$$\vec{r}_A = \vec{r}_{CM} - \vec{r}_B = \frac{m_A \vec{r}_A + m_B \vec{r}_B}{m_A + m_B} - \vec{r}_B$$

$$= \frac{m_A \vec{r}_A + m_B \vec{r}_B - m_B \vec{r}_A - m_B \vec{r}_B}{m_A + m_B}$$

$$\vec{r}_A = \frac{m_B (\vec{r}_B - \vec{r}_A)}{m_A + m_B} \quad (4)$$

②

$$\vec{r}_{BC} = \frac{m_A (\vec{r}_A - \vec{r}_B)}{m_A + m_B} \quad (5)$$

समी. (4) व (5) से स्पष्ट है कि \vec{r}_A व \vec{r}_{BC} की दिशाएँ एक-दूसरे के विपरीत हैं। दोनों दिशाएँ A व B को मिलाने वाली रेखा के अनुदिश हैं। अर्थात् प्रत्यमान केन्द्र C, कर्णों को मिलाने वाली रेखा पर स्थित होगा है।

अब समीकरण

$$\vec{r}_{CM} = \frac{m_A \vec{r}_A + m_B \vec{r}_B}{m_A + m_B}$$

$$\vec{r}_{CM} (m_A + m_B) = m_A \vec{r}_A + m_B \vec{r}_B$$

$$\vec{r}_{CM} m_A + \vec{r}_{CM} m_B = m_A \vec{r}_A + m_B \vec{r}_B$$

$$\vec{r}_{CM} m_A - m_A \vec{r}_A = m_B \vec{r}_B - \vec{r}_{CM} m_B$$

$$m_A (\vec{r}_{CM} - \vec{r}_A) = m_B (\vec{r}_B - \vec{r}_{CM})$$

समी. (1) व समी. (2) से

$$m_A \vec{r}_{AC} = m_B (\vec{r}_B - \vec{r}_{CM})$$

$$m_A \vec{r}_{AC} = m_B \vec{r}_{CB}$$

$$\frac{\vec{r}_{AC}}{\vec{r}_{CB}} = \frac{m_B}{m_A}$$

$$\therefore \vec{r}_{CB} = -\vec{r}_{AC}$$

अर्थात् प्रत्यमान केन्द्र कर्णों की दूरियों का अनुपात समानों के व्युत्क्रमानुपात में होता है।

(क) (Elastic and Inelastic Collision)
 प्रत्यास्थ संघर्ष अप्रत्यास्थ संघर्ष

जब दो वस्तु एक-दूसरे के पास पहुँचती हैं, तो उनकी परस्पर अंतर्गत क्रिया (आघात) - प्रतिफलित (टक्कर) के कारण उनकी गति परिवर्तित हो जाती है। इस क्रिया को संघर्ष कहते हैं।

हम जानते हैं कि यदि किसी system में बाह्य बल आरोपित नहीं होता है, तब

(external) $\vec{F}_{ext} = 0$, (internal) $\vec{F}_{int} = 0$.
 (Total) $\vec{F} = 0$.

$\vec{F} = 0$

$m \vec{a} = 0$

$q = 0$

$\frac{dV}{dt} = 0 \Rightarrow V = \text{constant}$.

कब यदि वेग संरक्षित है तब शक्ति संरक्षण की संरक्षित होगी। यद्यपि

(स्थिति संरक्षण) $P = mv$

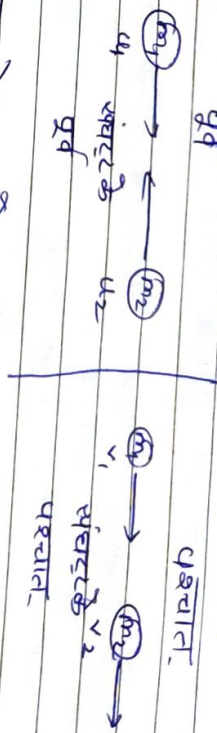
संघर्ष निम्न दो प्रकार का होता है -

- 1 पूर्णतः प्रत्यास्थ संघर्ष
- 2 अप्रत्यास्थ संघर्ष

(ख)

पूर्णा: प्रत्यास्थ संघर्ष (Perfectly Elastic Collision) - स्थिति

संघर्ष में शक्ति संरक्षण एवं गतिज ऊर्जा दोनों संरक्षित होता है। अर्थात् संघर्ष के पूर्व एवं पश्चात् शक्ति संरक्षण एवं गतिज ऊर्जा का मान नहीं बदलता है।



चित्र से हम देख सकते हैं कि संघर्ष के पूर्व एवं पश्चात् दोनों स्थिति में एक-दूसरे की तरफ पृष्ठ व पृष्ठ पृष्ठ से गति पाए व पृष्ठ हो जाता है, तो शक्ति संरक्षण के संरक्षण के नियम से,

संघर्ष के पूर्व संरक्षण = संघर्ष के पश्चात् संरक्षण

$m_1 u_1 + m_2 u_2 = m_1 v_1 + m_2 v_2$
 $(m_1 (u_1 - v_1)) = (m_2 (v_2 - u_2))$ (1)

$\frac{1}{2} m_1 u_1^2 + \frac{1}{2} m_2 u_2^2 = \frac{1}{2} m_1 v_1^2 + \frac{1}{2} m_2 v_2^2$

$m_1 u_1^2 + m_2 u_2^2 = m_1 v_1^2 + m_2 v_2^2$

$m_1 (u_1^2 - v_1^2) = m_2 (v_2^2 - u_2^2)$

$m_1 (u_1 + v_1)(u_1 - v_1) = m_2 (v_2 + u_2)(v_2 - u_2)$

Q. 3) व. समी. (2) से,

$$(u_1 + v_1) = (u_2 + v_2)$$

$$(u_1 - u_2) = (v_2 - v_1) \quad \text{--- (3)}$$

या संघट्ट के पूर्व अभिविक्त वेग = संघट्ट के पश्चात् अभिविक्त वेग

यदि के अणुओं, परमाणुओं, क्लेबर्नॉनिक प्रणालियों के मध्य संघट्ट प्रत्यक्ष होता है।

समी. (3) से, v_2 के मान.

$$v_2 = u_1 - u_2 + v_1$$

इस समी. (1) में रखने पर

$$m_1 u_1 + m_2 u_2 = m_1 v_1 + m_2 v_2$$

$$m_1 u_1 + m_2 u_2 = m_1 v_1 + m_2 (u_1 - u_2 + v_1)$$

$$m_1 v_1 = m_1 u_1 + m_2 u_2 - m_2 (u_1 - u_2 + v_1)$$

$$m_1 v_1 = m_1 u_1 + m_2 u_2 - m_2 u_1 + m_2 u_2 - m_2 v_1$$

$$m_2 v_2 + m_1 v_1 = 2m_2 u_2 + m_1 u_1 - m_2 u_1$$

$$(m_2 + m_1) v_1 = 2m_2 u_2 + (m_1 - m_2) u_1$$

$$v_1 = \frac{2m_2 u_2 + (m_1 - m_2) u_1}{(m_1 + m_2)}$$

(4)

Q. 3) से

समी. (1) में रखने पर

$$m_1 u_1 + m_2 u_2 = m_1 (v_2 - u_1 + u_2) + m_2 v_2$$

$$m_1 u_1 + m_2 u_2 = m_1 v_2 - m_1 u_1 + m_1 u_2 + m_2 v_2$$

$$(m_1 u_1 + m_1 u_1 + m_2 u_2) = m_1 v_2 + m_1 u_2 + m_2 v_2$$

$$2m_1 u_1 + m_2 u_2 - m_1 u_2 = (m_1 + m_2) v_2$$

$$(m_1 + m_2) v_2 = 2m_1 u_1 + u_2 (m_2 - m_1)$$

$$v_2 = \frac{2m_1 u_1 + (m_2 - m_1) u_2}{(m_1 + m_2)}$$

(5)

विशेष स्थितियाँ :-

Q. $m_1 = m_2$ (दोनों का द्रव्यमान बराबर हो)

समी. (4) से

$$v_1 = \frac{2m_2 u_2 + (m_1 - m_2) u_1}{2m_2}$$

$$v_2 = \frac{2m_1 u_1 + m_2 - m_2}{2m_1} + \frac{m_2 - m_2}{2m_1}$$

$$v_1 = u_2 + 0$$

$$v_2 = u_1 + 0$$

$$v_1 = u_2$$

अर्थात् प्रत्यक्ष संघट्ट की स्थिति में यदि दोनों वस्तुएँ का द्रव्यमान बराबर होता है तो संघट्ट के पश्चात् उनके वेग अद्वय हो जाते हैं।

(B)

या एक एक स्थिर है और एक गतिमान है। यदि $m_1 = m_2$ तो सभी धातु (B) से

$$v_1 = u_2 \quad \text{or} \quad v_2 = u_1$$

$$v_1 = 0$$

अर्थात् प्रथम को स्थिर अवस्था में आ लीयेगा व दूसरा एक प्रथम को वेग से चलने लीयेगा। इस अवस्था में कुर्मी का स्थानान्तरण अधिकतम होगा।

(C) यदि $u_2 = 0$ तथा $m_2 \gg m_1$ तो स्थिति (A) व (B) से $v_1 \approx -u_1$ तथा $v_2 \approx 0$

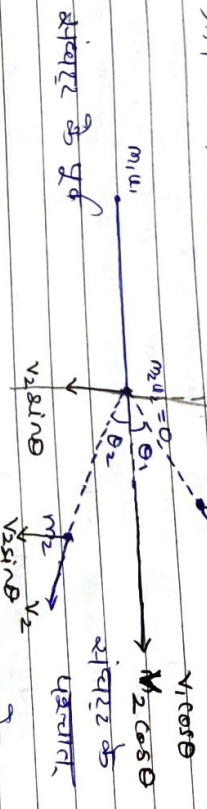
(D) यदि $u_2 = 0$ व $m_2 \ll m_1$ $v_1 \approx u_1$ व $v_2 \approx 2u_1$

प्रयोगशाला क्रम में प्रत्यास्थ संघर्ष

[Elastic collisions in laboratory frame]

आपक रूप में संवेग एवं गतिज ऊर्जा एवं संवेग संरक्षण नियमों के आधार पर संघर्ष के पश्चात् पिण्डों का वेग v_1 व v_2 की गणना करना संभव नहीं होगा है। क्योंकि v_1 व v_2 का मान ज्ञान करने के लिये u_1 व u_2 की समीकरणों की आवश्यकता होती है। जबकि हमें तीन समीकरण देखिये संवेग संरक्षण से व एक समीकरण एक कुर्मी संरक्षण नियम से प्राप्त होगा है।

इस अवस्था के समाधान के लिये एक रेखा डीते है। जिसमें द्रिगिय पिण्ड m_2 स्थिर अवस्था ($u_2 = 0$) में रहता है। इस क्रम को प्रयोगशाला क्रम करते है। v_1 व v_2 का मान $m_1 u_1$ के लिये $v_1 \cos \theta_1$ व $v_2 \cos \theta_2$ के रूप में प्राप्त है।



अतः माना प्रयोगशाला में m_1 प्रत्यमान धातु व m_2 प्रत्यमान के पिण्ड अनुदिश से स्थिर अवस्था में रहे m_2 प्रत्यमान के पिण्ड से संघर्ष करता है जिससे m_1 प्रत्यमान X-अक्ष से θ_1 कोण बनाने लगे वेग v_1 से गति करता है जबकि m_2 प्रत्यमान u_2 वेग से X-अक्ष से θ_2 कोण बनाने लगे गति करता है।

X - अक्ष के अनुदिश दैक्षिक संवेग संरक्षण के नियम से, संघर्ष के पूर्व पश्चात्

$$m_1 u_1 \neq 0 = m_1 v_1 \cos \theta_1 + m_2 v_2 \cos \theta_2 \quad (1)$$

Y - अक्ष के अनुदिश दैक्षिक संवेग संरक्षण के नियम से, संघर्ष के पूर्व पश्चात्

$$0 = m_1 v_1 \sin \theta_1 + m_2 v_2 \sin \theta_2 \quad (2)$$

गतिज ऊर्जा संरक्षण नियम से,

$$\frac{1}{2} m_1 u_1^2 = \frac{1}{2} m_1 v_1^2 + \frac{1}{2} m_2 v_2^2 \quad (3)$$

समी. (1), (2) व (3) से, v_1 , v_2 व θ_1 का मान ज्ञान किया जा सकता है।