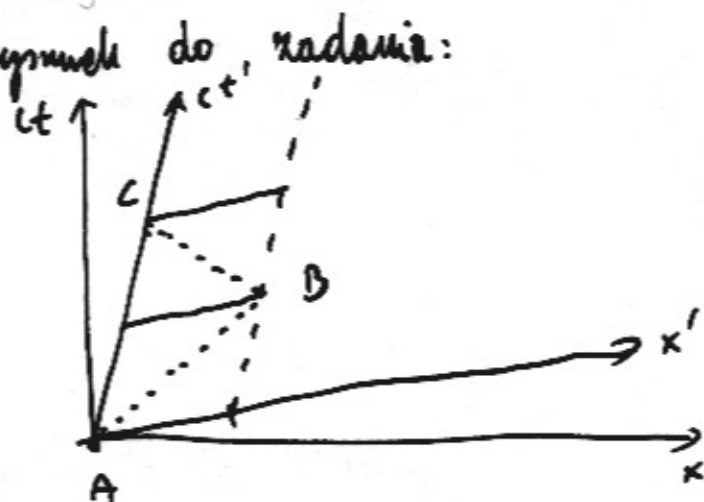


zadanie 2

(A)

Rysunek do zadania:



LDARZENIA

A - wystanie światła
przez źródło

B - odbicie światła
przez lustro

C - powrót światła
do źródła

UKŁADY: U - związany z obserwatorem, U' - związany z prętem

	U'	U
A	$(ct'_A, x'_A) = (0, 0)$	$(ct_A, x_A) = (0, 0)$
B	$(ct'_B, x'_B) = (L, L)$	$(ct_B, x_B) = (\gamma L(1+\beta), \gamma L(1+\beta))$
C	$(ct'_C, x'_C) = (2L, 0)$	$(ct_C, x_C) = (2\gamma L, 2\gamma\beta L)$

OOSTĘPY (ZASADY:

$$c \Delta t'_{BA} = c(t'_B - t'_A) = L \quad c \Delta t_{BA} = \gamma L(1+\beta)$$

$$c \Delta t'_{CB} = c(t'_C - t'_B) = L \quad c \Delta t_{CB} = \gamma L(1-\beta)$$

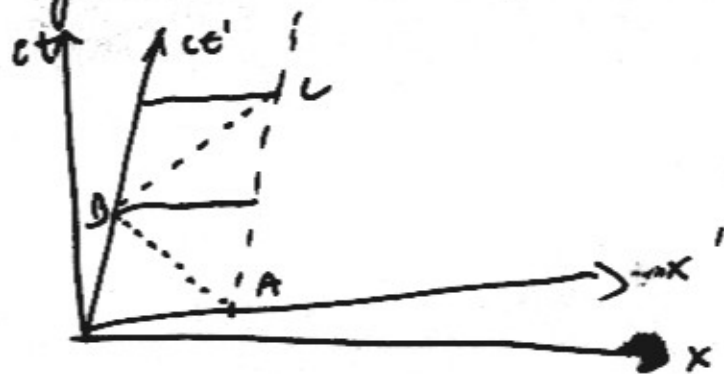
CAŁKOWITA DROGA W U :

$$S_U = c \cdot (t_C - t_A) = 2\gamma L \xrightarrow{\gamma \rightarrow 1} 2L$$

Zadanie 2

(B)

Rysunek do zadania:



ZDARZENIA

- A - wysłanie światła przez źródło
- B - odbicie światła przez lustro
- C - powrót światła do źródła

UKŁADY: U - związany z obserwatorem, U' - związany z prętem

	U'	U
A	$(ct'_A, x'_A) = (0, L)$	$(ct_A, x_A) = (\gamma L, \gamma L)$
B	$(ct'_B, x'_B) = (L, 0)$	$(ct_B, x_B) = (\gamma L, \gamma \beta L)$
C	$(ct'_C, x'_C) = (2L, L)$	$(ct_C, x_C) = (\gamma L(2+\beta), \gamma L(2\beta+1))$

ODSTĘPY CZASU:

$$c\Delta t'_{BA} = c(t'_B - t'_A) = L$$

$$c\Delta t_{BA} = \gamma L(1-\beta)$$

$$c\Delta t'_{CB} = c(t'_C - t'_B) = L$$

$$c\Delta t_{CB} = \gamma L(1+\beta)$$

CAŁKOWITA DROGA W U :

$$S_U = c(t_C - t_A) = 2\gamma L \xrightarrow{\gamma \rightarrow 1} 2L$$

Zad 3A

$$x(t) = \frac{1}{2}(e^{bt} + e^{-bt}) \quad y(t) = \frac{1}{4}(e^{bt} - e^{-bt}) \quad ; \quad b > 0$$

a) tor ruchu:

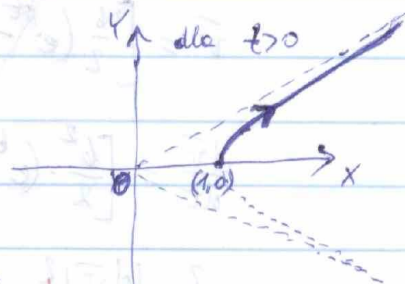
$$2x = e^{bt} + e^{-bt} \quad ; \quad 4y = e^{bt} - e^{-bt}$$

$$(2x)^2 = e^{2bt} + 2 + e^{-2bt} \quad ; \quad (4y)^2 = e^{2bt} - 2 + e^{-2bt}$$

odejmując stronami: $(2x)^2 - (4y)^2 = 4$

$$\boxed{x^2 - \frac{y^2}{2} = 1} \quad - \text{ równanie przedstawia}$$

$$\boxed{x^2 - (2y)^2 = 1} \quad = \text{ hiperbola}$$



b) słabodowa \vec{v} steruje do tom: $\boxed{\vec{v} = v_t \vec{e}_t}$

$$v_t = |\vec{v}|$$

$$\vec{v} = [\dot{x}, \dot{y}] \quad \dot{x}(t) = \frac{b}{2}(e^{bt} - e^{-bt}) = 2b \cdot y(t)$$

$$\dot{y}(t) = \frac{b}{4}(e^{bt} + e^{-bt}) = \frac{b}{2} \cdot x(t)$$

$$\vec{v} = \left[\frac{b}{2}(e^{bt} - e^{-bt}), \frac{b}{4}(e^{bt} + e^{-bt}) \right] \quad , \quad \vec{v} = \frac{b}{2} [4y, x]$$

$$|\vec{v}| = \sqrt{\dot{x}^2 + \dot{y}^2} = \sqrt{(2b)^2 \cdot y^2 + \left(\frac{b}{2}\right)^2 \cdot x^2} = b \cdot \sqrt{(2y)^2 + \left(\frac{x}{2}\right)^2}$$

$$= b \cdot \sqrt{x^2 - 1 + \left(\frac{x}{2}\right)^2} = b \cdot \sqrt{\frac{5}{4}x^2 - 1} = b \cdot \sqrt{\frac{5}{4} \cdot \frac{1}{4}(e^{bt} + e^{-bt})^2 - 1}$$

$$\boxed{v_t = |\vec{v}| = b \cdot \sqrt{\frac{5}{4}(e^{bt} + e^{-bt})^2 - 1}} \quad 1 \text{ pkt}$$

$$= \frac{b}{4} \sqrt{5e^{2bt} + 5e^{-2bt} - 4}$$

wektor sterujący:

$$\boxed{\vec{e}_t = \frac{\vec{v}}{|\vec{v}|} = \left[\frac{1}{2}(e^{bt} - e^{-bt}), \frac{1}{4}(e^{bt} + e^{-bt}) \right] \cdot \frac{1}{\sqrt{\frac{5}{4}(e^{bt} + e^{-bt})^2 - 1}}} \quad 1 \text{ pkt}$$

(można też liczyć z definicji)

$$\vec{e}_t = \frac{d\vec{r}}{ds} = \frac{\frac{d\vec{r}}{dt}}{\frac{ds}{dt}} = \frac{\vec{v}}{v}$$

c) promień krzywizny tom:

$$\frac{d\vec{e}_t}{ds} = \frac{1}{s} \vec{e}_n$$

$$\frac{1}{s} = \left| \frac{d\vec{e}_t}{ds} \right| = \left| \frac{\frac{d\vec{e}_t}{dt}}{\frac{ds}{dt}} \right| = \frac{1}{v} \left| \frac{d\vec{e}_t}{dt} \right|$$

Zad 3A-c.d)

c) - metoda z definicji $s = \frac{1}{\left| \frac{d\vec{e}_t}{ds} \right|}$

$$\vec{e}_t = \frac{[\dot{x}, \dot{y}]}{v} = \frac{[2b \cdot y, \frac{b}{2} \cdot x]}{v} = \frac{b}{2} \cdot \frac{[4y, x]}{v}$$

$$\dot{\vec{e}}_t = \frac{b}{2} \cdot \frac{d}{dt} \left[\frac{4y}{v} \cdot \frac{x}{v} \right] = \frac{b}{2} \cdot \left[\frac{4\dot{y} \cdot v - 4y \cdot \dot{v}}{v^2} ; \frac{\dot{x} \cdot v - \dot{v} \cdot x}{v^2} \right]$$

$$v = \frac{b}{2} \sqrt{16y^2 + x^2} = \frac{b}{2} \sqrt{e^{2bt} + e^{-2bt} - 2 + \frac{1}{4}e^{2bt} + \frac{1}{4}e^{-2bt}} = \frac{b}{2} \sqrt{5e^{2bt} + 5e^{-2bt} - 6}$$

$$\dot{v} = \frac{b}{2} \frac{16 \cdot 2y \cdot \dot{y} + 2x \cdot \dot{x}}{2 \sqrt{16y^2 + x^2}} =$$

$$\vec{v} = \frac{b}{2} [4y, x]$$

$$\dot{x} = 2by$$

$$\dot{y} = \frac{b}{2}x$$

$$= \frac{b}{2} \cdot \frac{32 \cdot y \cdot \frac{b}{2}x + 2x \cdot 2by}{2 \sqrt{16y^2 + x^2}} = \frac{b^2}{2} \cdot \frac{16xy + 4xy}{2 \sqrt{16y^2 + x^2}} =$$

$$= b^2 \cdot \frac{5xy}{\sqrt{16y^2 + x^2}}$$

$$\dot{\vec{e}}_t = \frac{b}{2} \cdot \left[\frac{4 \cdot \frac{b}{2}x \cdot \frac{b}{2} \sqrt{16y^2 + x^2} - 4y \cdot \frac{5xy}{\sqrt{16y^2 + x^2}}}{\frac{b^2}{4} (16y^2 + x^2)} ; \frac{2by \cdot \frac{b}{2} \sqrt{16y^2 + x^2} - \frac{b^2 5xy}{\sqrt{16y^2 + x^2}} \cdot x}{\frac{b^2}{4} (16y^2 + x^2)} \right] =$$

$$= \frac{1}{(16y^2 + x^2)^{3/2}} \cdot \left[2bx \cdot (16y^2 + x^2) - 40xy^2 ; 2by \cdot (16y^2 + x^2) - 10bx^2y \right] =$$

$$= \frac{1}{(16y^2 + x^2)^{3/2}} \cdot \left[2bx(16y^2 + x^2 - 20y^2) ; 2by(16y^2 + x^2 - 5x^2) \right] =$$

$$= \frac{1}{(16y^2 + x^2)^{3/2}} \cdot \left[2bx \cdot (x^2 - 4y^2) ; 2by \cdot (-4) \cdot (x^2 - 4y^2) \right] = \frac{2b}{(16y^2 + x^2)^{3/2}} \cdot [x, -4y]$$

$$\frac{1}{s} = \left| \frac{d\vec{e}_t}{ds} \right| = \left| \frac{\dot{\vec{e}}_t}{\dot{s}} \right| = \frac{|\dot{\vec{e}}_t|}{v} = \frac{2b}{(16y^2 + x^2)^{3/2}} \cdot \sqrt{x^2 + 16y^2} \cdot \frac{1}{\frac{b}{2} \sqrt{16y^2 + x^2}} = \frac{4}{(16y^2 + x^2)^{3/2}}$$

$$s = \frac{(16y^2 + x^2)^{3/2}}{4}$$

$$\lim_{t \rightarrow \infty} s(t) = \lim_{x, y \rightarrow \infty} s = \infty$$

- w granicy $t \rightarrow \infty$ ruch odbywa się po prostej

$$4y^2 = x^2 - 1$$

$$s = \frac{(5x^2 - 4)^{3/2}}{4}$$

1 pkt

Zad 3A - c.d.2

c) metoda re wrom $a_n = \frac{v^2}{\rho}$

$$\bar{a}_n = \frac{v^2}{\rho} \bar{e}_n, \quad a_n^2 = a^2 - a_t^2, \quad a_t = \frac{dv}{dt}$$

$$a^* = \left| \frac{d\bar{v}}{dt} \right|$$

$$\bar{v} = [\dot{x}, \dot{y}] = [2by, \frac{b}{2}x] = \frac{b}{2} [4y, x]$$

$$\frac{d\bar{v}}{dt} = \frac{b}{2} [4\dot{y}, \dot{x}] = \frac{b}{2} [4 \cdot \frac{b}{2}x, 2by] = b^2 [x, y]$$

$$a^2 = b^4(x^2 + y^2) = b^4 \left[\frac{1}{4}(e^{2bt} + 2e^{-2bt}) + \frac{1}{16}(e^{2bt} - 2e^{-2bt}) \right] = \frac{b^4}{16} (5e^{2bt} + 5e^{-2bt} + 6)$$

$$v = \frac{b}{2} \sqrt{16y^2 + x^2}; \quad a_t = \frac{dv}{dt} = \frac{b}{2} \frac{16 \cdot 2y\dot{y} + 2x\dot{x}}{2\sqrt{16y^2 + x^2}} =$$
$$= \frac{b}{2} \frac{16 \cdot 2y \cdot \frac{b}{2}x + 2x \cdot 2by}{2\sqrt{16y^2 + x^2}} = \frac{b}{4} \frac{16bxy + 4bxy}{\sqrt{16y^2 + x^2}} =$$
$$= \frac{5b^2xy}{\sqrt{16y^2 + x^2}}$$

$$a_n^2 = a^2 - a_t^2 = b^4(x^2 + y^2) - \frac{25b^4x^2y^2}{16y^2 + x^2} = b^4 \frac{(x^2 + y^2)(16y^2 + x^2) - 25x^2y^2}{16y^2 + x^2} =$$
$$= b^4 \frac{16x^2y^2 + 16y^4 + x^4 + x^2y^2 - 25x^2y^2}{16y^2 + x^2} = \frac{b^4}{16y^2 + x^2} \cdot (x^4 + 16y^4 - 8x^2y^2) =$$
$$= \frac{b^4}{16y^2 + x^2} \cdot \underbrace{(x^2 - 4y^2)^2}_{=1} = \frac{b^4}{16y^2 + x^2}$$

$$\rho = \frac{v^2}{a_n} = \frac{\frac{b^2}{4} (16y^2 + x^2)}{b^2 \cdot (\sqrt{16y^2 + x^2})^{-1}} = \frac{(16y^2 + x^2)^{3/2}}{4}$$

1 pkt

$\lim_{t \rightarrow \infty} \rho(t) = \lim_{x, y \rightarrow \infty} \rho = \infty$ - w granicy $t \rightarrow \infty$ mch jest po prostej

1 pkt

Rachunki są proste przy skomplikowaniu z funkcji hiperbolicznych.

Zad 3B

$$x(t) = \frac{1}{3}(e^{\alpha t} - e^{-\alpha t}), \quad y(t) = \frac{1}{2}(e^{\alpha t} + e^{-\alpha t}); \quad \alpha > 0$$

a) tor ruchu

$$3x = e^{\alpha t} - e^{-\alpha t}$$

$$2y = e^{\alpha t} + e^{-\alpha t}$$

$$(3x)^2 = e^{2\alpha t} - 2 + e^{-2\alpha t}$$

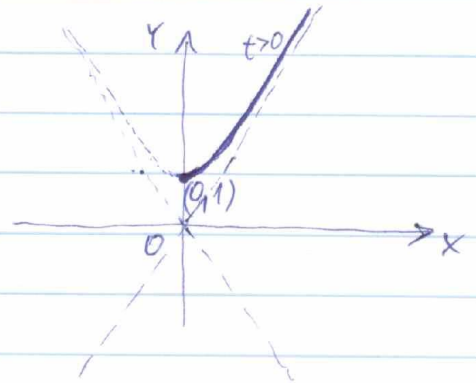
$$(2y)^2 = e^{2\alpha t} + 2 + e^{-2\alpha t}$$

odejmując stronami: $9x^2 - 4y^2 = -4$

$$\frac{9}{4}x^2 - y^2 = -1$$

$$\frac{x^2}{(\frac{2}{3})^2} - y^2 = -1$$

- równanie
prekursora
hipertole



Inna metoda:

$$x = \frac{2}{3} \sinh \alpha t, \quad y = \cosh \alpha t$$

z tożsamości $\cosh^2 A - \sinh^2 A = 1$ mamy $y^2 - \frac{x^2}{(\frac{2}{3})^2} = 1$

b) szukana \vec{v} stywna do toru: $\vec{v} = v_t \vec{e}_t$, $v_t = |\vec{v}|$

$$|\vec{v}| = |\dot{x}\vec{i} + \dot{y}\vec{j}|$$

$$\dot{x} = \frac{\alpha}{3}(e^{\alpha t} + e^{-\alpha t}) = \frac{2}{3}\alpha \cdot y$$

$$\dot{y} = \frac{\alpha}{2}(e^{\alpha t} - e^{-\alpha t}) = \frac{3}{2}\alpha \cdot x$$

$$v_t = |\vec{v}| = \sqrt{\dot{x}^2 + \dot{y}^2} = \alpha \cdot \sqrt{\frac{4}{9}y^2 + \frac{9}{4}x^2} = \frac{2}{3}\alpha \sqrt{y^2 + (\frac{9}{4}x)^2} =$$

$$= \frac{2}{3}\alpha \cdot \sqrt{\frac{9}{4}x^2 + 1 + \frac{9}{4} \cdot \frac{9}{4}x^2} = \frac{2}{3}\alpha \cdot \frac{3}{2} \sqrt{x^2 + \frac{4}{9} + \frac{9}{4}x^2} = \alpha \cdot \sqrt{\frac{13}{4}x^2 + \frac{4}{9}} =$$

$$= \alpha \cdot \sqrt{\frac{13}{4} \cdot \frac{1}{9}(e^{\alpha t} - e^{-\alpha t})^2 + \frac{4}{9}} = \frac{\alpha}{3} \sqrt{\frac{13}{4}(e^{2\alpha t} + e^{-2\alpha t}) - \frac{5}{2}} =$$

$$= \frac{\alpha}{6} \cdot \sqrt{13e^{2\alpha t} + 13e^{-2\alpha t} - 10} = \frac{\alpha}{3} \sqrt{\frac{13}{2} \cosh 2\alpha t - \frac{5}{2}}$$

1 pkt

- rozwiązanie można porównać np. w
kolej z podłożonymi postaciami

wektor stywny:

$$\vec{e}_t = \frac{\vec{v}}{|\vec{v}|} = \left[\frac{1}{3}(e^{\alpha t} + e^{-\alpha t}); \frac{1}{2}(e^{\alpha t} - e^{-\alpha t}) \right] \cdot \frac{1}{\frac{\alpha}{6} \sqrt{13e^{2\alpha t} + 13e^{-2\alpha t} - 10}}$$

1 pkt

Zad 3B - c.d.1

c) promień krzywizny toru

$$\frac{1}{\rho} = \left| \frac{d\bar{e}_t}{ds} \right| = \left| \frac{\frac{d\bar{e}_t}{dt}}{\frac{ds}{dt}} \right| = \frac{1}{V} \cdot \left| \frac{d\bar{e}_t}{dt} \right|$$

$$\bar{e}_t = \frac{[\dot{x}, \dot{y}]}{V} = \alpha \cdot \frac{[\frac{2}{3}y, \frac{3}{2}x]}{V}$$

$$\dot{\bar{e}}_t = \alpha \cdot \frac{d}{dt} \left[\frac{2y}{3V} i + \frac{3x}{2V} j \right] = \alpha \cdot \left[\frac{2}{3} \cdot \frac{\dot{y}V - y\dot{V}}{V^2} i + \frac{3}{2} \cdot \frac{\dot{x}V - x\dot{V}}{V^2} j \right]$$

$$V = \alpha \cdot \sqrt{\frac{4}{9}y^2 + \frac{9}{4}x^2}$$

$$\dot{V} = \alpha \cdot \frac{\frac{4}{9} \cdot 2y\dot{y} + \frac{9}{4} \cdot 2x\dot{x}}{2\sqrt{\frac{4}{9}y^2 + \frac{9}{4}x^2}} = \alpha \cdot \frac{\frac{4}{9} \cdot 2y \cdot \frac{2}{3}\alpha x + \frac{9}{4} \cdot 2x \cdot \frac{3}{2}\alpha y}{2\sqrt{\frac{4}{9}y^2 + \frac{9}{4}x^2}} =$$

$$= \alpha \cdot \frac{\frac{4}{3}\alpha xy + 3\alpha xy}{2\sqrt{\frac{4}{9}y^2 + \frac{9}{4}x^2}} = \frac{13}{6} \frac{\alpha^2 xy}{\sqrt{\frac{4}{9}y^2 + \frac{9}{4}x^2}} = \frac{13}{6} \cdot \frac{\alpha^3 xy}{V}$$

$$\dot{\bar{e}}_t = \alpha \cdot \left[\frac{2}{3} \cdot \frac{\frac{3}{2}\alpha x \cdot V - y \cdot \frac{13}{6} \frac{\alpha^3 xy}{V}}{V^2} i + \frac{3}{2} \cdot \frac{\frac{2}{3}\alpha y \cdot V - x \cdot \frac{13}{6} \frac{\alpha^3 xy}{V}}{V^2} j \right] =$$

$$= \frac{\alpha}{V^3} \cdot \left[\frac{2}{3} \left(\frac{3}{2}\alpha x V^2 - \frac{13}{6}\alpha^3 xy^2 \right) i + \frac{3}{2} \left(\frac{2}{3}\alpha y V^2 - \frac{13}{6}\alpha^3 x^2 y \right) j \right] =$$

$$= \frac{\alpha^4}{V^3} \cdot \left[\frac{2}{3} \cdot \left(\frac{3}{2}x \cdot \left(\frac{4}{9}y^2 + \frac{9}{4}x^2 \right) - \frac{13}{6}xy^2 \right) i + \frac{3}{2} \cdot \left(\frac{2}{3}y \cdot \left(\frac{4}{9}y^2 + \frac{9}{4}x^2 \right) - \frac{13}{6}x^2 y \right) j \right] =$$

$$= \frac{\alpha^4}{V^3} \cdot \left[\frac{2}{3} \left(\frac{2}{3} \cdot \frac{4}{9}xy^2 + \frac{9}{2} \cdot \frac{9}{4}x^3 - \frac{13}{6}xy^2 \right) i + \frac{3}{2} \left(\frac{2}{3} \cdot \frac{4}{9}y^3 + \frac{2}{3} \cdot \frac{9}{4}yx^2 - \frac{13}{6}x^2 y \right) j \right] =$$

$$= \frac{\alpha^4}{V^3} \cdot \left[\frac{2}{3} \cdot \frac{2}{3}xy^2 + \frac{9}{4}x^3 - \frac{13}{9}xy^2 i + \frac{4}{9}y^3 + \frac{3}{2} \cdot \frac{9}{4}yx^2 - \frac{13}{4}x^2 y j \right] =$$

$$= \frac{\alpha^4}{V^3} \cdot \left[x \cdot \left(\frac{4}{9}y^2 + \frac{9}{4}x^2 - \frac{13}{9}y^2 \right) i + y \cdot \left(\frac{4}{9}y^2 + \frac{9}{4}x^2 - \frac{13}{4}x^2 \right) j \right] =$$

$$= \frac{\alpha^4}{V^3} \cdot \left[x \cdot \left(\frac{9}{4}x^2 - y^2 \right) i + y \cdot \left(\frac{4}{9}y^2 - x^2 \right) j \right] = \frac{\alpha^4}{V^3} \cdot \left[-x i + \frac{4}{9}y j \right] \perp \bar{e}_t$$

Zad 3B - c.d.2

$$\frac{1}{\rho} = \frac{1}{v} \cdot \left| \frac{d\vec{e}_t}{dt} \right| = \frac{1}{v} \cdot \frac{\alpha^4}{v^2} \cdot \sqrt{x^2 + \left(\frac{4}{g}\right)^2 y^2} = \frac{\alpha^4}{v^4} \cdot \frac{2}{3} \sqrt{\frac{g}{4} x^2 + \frac{4}{g} y^2} =$$

$$= \frac{\alpha^4}{\alpha^4 \left(\frac{4}{g} y^2 + \frac{g}{4} x^2\right)^2} \cdot \frac{2}{3} \sqrt{\frac{g}{4} x^2 + \frac{4}{g} y^2} = \frac{2}{3} \frac{1}{\left(\frac{4}{g} y^2 + \frac{g}{4} x^2\right)^{3/2}}$$

$$\rho = \frac{3}{2} \left(\frac{4}{g} y^2 + \frac{g}{4} x^2 \right)^{3/2} = \frac{3}{2} \left[\frac{4}{g} \cdot \frac{1}{4} \cdot (e^{2\alpha t} + 2 + e^{-2\alpha t}) + \frac{g}{4} \cdot \frac{1}{g} (e^{2\alpha t} - 2 + e^{-2\alpha t}) \right]^{3/2} =$$

$$= \frac{3}{2} \left[\left(\frac{1}{g} + \frac{1}{4} \right) (e^{2\alpha t} + e^{-2\alpha t}) + \frac{2}{g} - \frac{2}{4} \right]^{3/2} = \frac{3}{2} \left(\frac{13}{36} (e^{2\alpha t} + e^{-2\alpha t}) - \frac{10}{36} \right)^{3/2} =$$

$$= \frac{3}{2} \frac{[13(e^{2\alpha t} + e^{-2\alpha t}) - 10]^{3/2}}{6^3}$$

Inne uproszczenie:

$$\rho = \frac{3}{2} \left(\frac{4}{g} y^2 + \frac{g}{4} x^2 \right)^{3/2} = \frac{3}{2} \left(\frac{4}{g} \cosh^2 \alpha t + \frac{g}{4} \cdot \frac{4}{g} \sinh^2 \alpha t \right)^{3/2} =$$

$$= \frac{3}{2} \left(\frac{4}{g} \cosh^2 \alpha t + \sinh^2 \alpha t \right)^{3/2} = \frac{3}{2} \left(\frac{4}{g} \cosh^2 \alpha t + \cosh^2 \alpha t - 1 \right)^{3/2} =$$

$$= \frac{3}{2} \left(\frac{13}{g} \cosh^2 \alpha t - 1 \right)^{3/2}$$

1 pkt — można było porównać wyniki w up. Karolaj z podręcznika & prostaci

Można było także liczyć ρ korzystając ze wzoru:

$$\rho = \frac{v^2}{a_n} = \frac{v^2}{\sqrt{a^2 - a_t^2}} = \frac{v^2}{\sqrt{\left| \frac{d\vec{v}}{dt} \right|^2 - \left(\frac{dv}{dt} \right)^2}}$$

lub ze wzoru: $\rho = \frac{(\dot{x}^2 + \dot{y}^2)^{3/2}}{\dot{x}\dot{y} - \dot{y}\dot{x}}$ (zb. zadani Heimel, Kuzianowski Światłowizja, Wódkiemia cz. 1, str 12)

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \rho = \lim_{\substack{x \rightarrow \infty \\ y \rightarrow \infty}} \frac{3}{2} \left(\frac{4}{g} y^2 + \frac{g}{4} x^2 \right)^{3/2} = \infty$$

— oznacza to, że asymptotycznie (w granicy $t \rightarrow \infty$) muchi odbywa się po prostej

1 pkt

Rachunki są proste przy skorzystaniu z funkcji hiperbolicznych.

Zad. 4 | Grupa A |

Przykładowe rozwiązanie zadania.



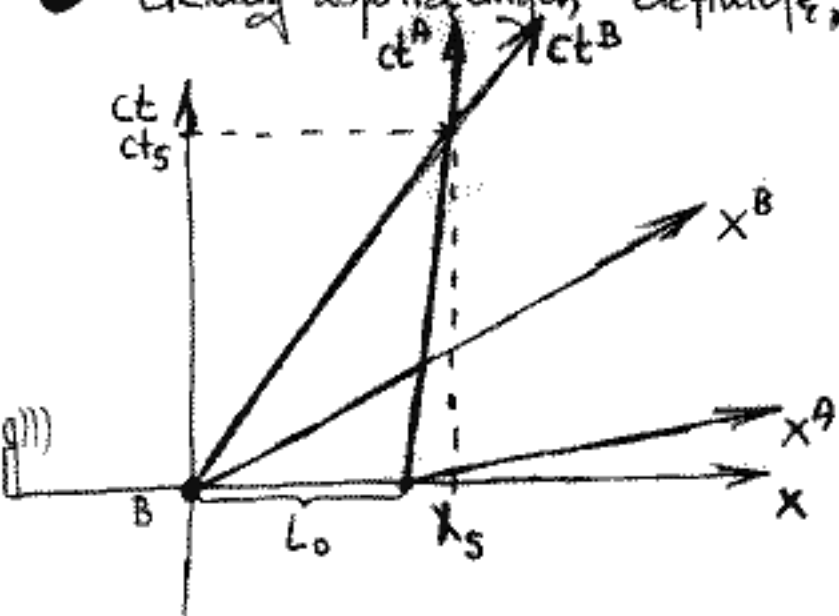
Zgodnie ze wzorem opisującym efekt Dopplera,

$$f_{A,B} = f_0 \sqrt{\frac{1 - \beta_{A,B}}{1 + \beta_{A,B}}}$$

$$\Rightarrow \left(\frac{f_{A,B}}{f_0}\right)^2 + \left(\frac{f_{A,B}}{f_0}\right)^2 \beta_{A,B} = 1 - \beta_{A,B}$$

$$\Rightarrow \beta_{A,B} = \frac{f_0^2 - f_{A,B}^2}{f_0^2 + f_{A,B}^2} \quad (1 \text{ pkt})$$

• Układy współrzędnych definiuje, jak na rysunku [uwaga: istnieje tu pewna dowolność]



gdzie (ct, x) - w układzie latami

(ct^A, x^A) - w układzie rakiety A

(ct^B, x^B) - w układzie rakiety B

(ct_s, x_s) - zdarzenie spotkania rakiet w ukt. latami

(dobrze narysowany rysunek : 1 pkt)
brak rysunku, ale logiczna
ciągłość i dobry opis : 1 pkt

• Poniżej obliczenia przeprowadzone w układzie latami.
[można również w układzie rakiety B]

- odcinek przemierzony p/każdą z rakiet w czasie $t \in (0, t_s)$:

$$\beta_B ct_s = L_0 + \beta_A ct_s$$

$$\Rightarrow t_s = \frac{L_0}{c(\beta_B - \beta_A)}$$

• Odstęp czasu wg rakiety B:

- wystarczy powołać się na efekt dylatacji czasu, który wynika z tr. Lorentza, np.:

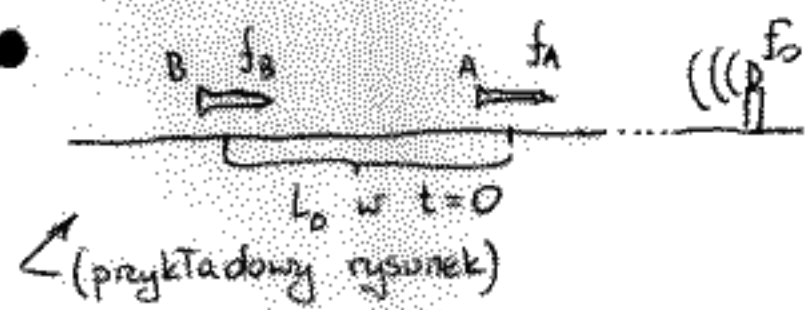
$$ct_s = \gamma_B (ct_s^B + \beta_B x_s^B) = \gamma_B ct_s^B \quad \Rightarrow \quad t_s^B = \frac{1}{\gamma_B} t_s, \quad \text{gdzie } \gamma_B = (1 - \beta_B^2)^{-1/2}$$

- i zapisać wynik, np. w takiej formie:

$$\left\{ \begin{array}{l} t_s^B = \frac{1}{\gamma_B} \frac{L_0}{c(\beta_B - \beta_A)} \\ \text{gdzie } \gamma_B = (1 - \beta_B^2)^{-1/2} \\ \beta_{A,B} = \frac{f_0^2 - f_{A,B}^2}{f_0^2 + f_{A,B}^2} \end{array} \right.$$

Wynik musi posiadać jedynie wielkości podane w treści zadania

K. Riegecki, Hoza 69, pok. 329 (3 pkt)



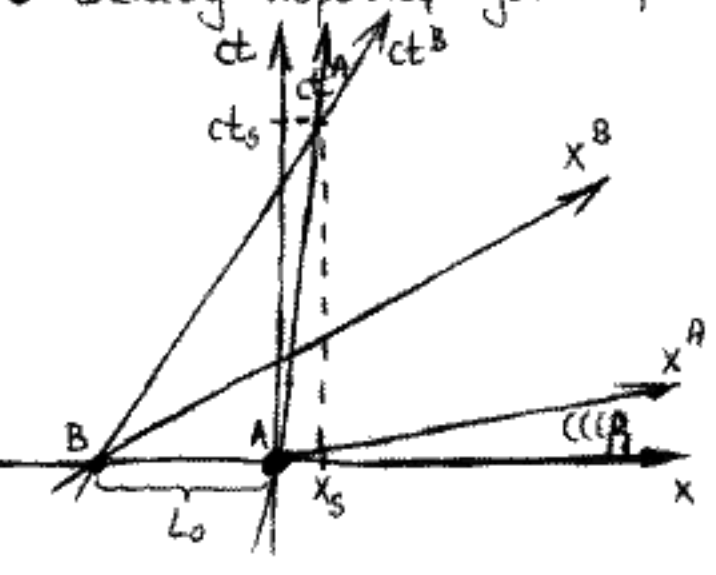
Zgodnie ze wzorem opisującym efekt Dopplera,

$$f_{A,B} = f_0 \sqrt{\frac{1 + \beta_{A,B}}{1 - \beta_{A,B}}}$$

$$\Rightarrow \left(\frac{f_{A,B}}{f_0}\right)^2 - \left(\frac{f_{A,B}}{f_0}\right)^2 \beta_{A,B} = 1 + \beta_{A,B}$$

$$\Rightarrow \beta_{A,B} = \frac{f_{A,B}^2 - f_0^2}{f_{A,B}^2 + f_0^2} \quad (1 \text{ pkt})$$

Układy współrzędnych definiujemy, jak na rysunku: [UWAGA! Istnieje tu pewna dowolność]



gdzie (ct, x) - w układzie latarni
 (ct^A, x^A) - w układzie rakiety A
 (ct^B, x^B) - w układzie rakiety B

(ct_s, x_s) - zdarzenie spotkania rakiet (w układzie latarni)

(dobrze narysowany rysunek: 1 pkt)
 brak punktu, ale logiczna ciągłość i dobry opis: 1 pkt

Poniżej obliczenia przeprowadzone w układzie latarni [można również w układzie rakiety A]

- odcinek pomierzony p/kadąg z rakiet w czasie $t \in (0, t_s)$:

$$\beta_B ct_s = L_0 + \beta_A ct_s$$

$$\Rightarrow t_s = \frac{L_0}{c(\beta_B - \beta_A)}$$

• Odstęp czasu w rakiety A:

- wystarczy powrócić się na efekt dylatacji czasu, który wynika z tr. Lorentza, np.:

$$ct_s = \gamma_A (ct_s^A + \beta_A \frac{x_s^A}{c}) = \gamma_A ct_s^A \Rightarrow t_s^A = \frac{1}{\gamma_A} t_s, \text{ gdzie } \gamma_A = (1 - \beta_A^2)^{-1/2}$$

- i zapisać wynik, np. w takiej formie:

$$\left\{ \begin{aligned} t_s^A &= \frac{1}{\gamma_A} \frac{L_0}{c(\beta_B - \beta_A)} \\ \text{gdzie } \gamma_A &= (1 - \beta_A^2)^{-1/2} \\ \beta_{A,B} &= \frac{f_{A,B}^2 - f_0^2}{f_{A,B}^2 + f_0^2} \end{aligned} \right.$$

Wynik musi posiadać jedynie wielkości podane w treści zadania.

K. Riechel, H02069 (3 pkt), rok 329