

• TW. STEINERA

PRZESUNIĘCIE O' I UKŁADU V' , BEZ ZMIANY KIERUNKÓW OSI:

$$\vec{r}^1 = \vec{r}_0^1 + \vec{r}''$$

CZYLI ŚRODEK CIĘŻKOŚCI: $\vec{R}^1 = \vec{r}_0^1 + \vec{R}''$

$$\vec{R}^1 = \begin{bmatrix} x_1^1 \\ x_2^1 \\ x_3^1 \end{bmatrix} \\ ; \vec{R}'' = \begin{bmatrix} x_1'' \\ x_2'' \\ x_3'' \end{bmatrix}$$

ZATEM ZMIANA TENSORA BEZWŁADNOŚCI:

$$I'_{ik} = \int \rho \left[(\vec{r}_0^1 + \vec{r}'')^2 \delta_{ik} - (x_{oi}^1 + x_i'')(x_{ok}^1 + x_k'') \right] dV^1 = \\ = M(\vec{r}_0^1{}^2 + 2\vec{r}_0^1 \cdot \vec{R}'') \delta_{ik} - M(x_{oi}^1 x_{ok}^1 + x_{oi}^1 x_k'' + x_i'' x_{ok}^1) + I''_{ik}$$

↑
TW. STEINERA

ZNAJĄC MOMENT BEZWŁADNOŚCI WZGLĘDEM O' , MOŻEMY WYZNACZYĆ GO WZGLĘDEM DALSIJEGO O'' . Z KOLEI ZMIANA I'_{ik} PRZY OBRÓCIE OSI WYNIKA Z WŁASNOŚCI TRANSFORMACJI TENSORÓW.

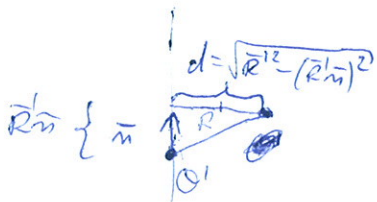
• WYBIERAJĄC $O'' = S$ (= ŚRODEK MASY UKŁADU), MAMY:

$$\vec{r}_0^1 = \vec{R}^1, \quad \vec{R}'' = 0$$

$$\Rightarrow \text{TW. STEINERA: } I'_{ik} = M(\vec{R}^1{}^2 \delta_{ik} - x_i^1 x_k^1) + I_{ik}^{(S)}$$

WTEDY MOMENT BEZWŁADNOŚCI WZGLĘDEM OSI \vec{n} :

$$I_{\vec{n}}^1 = \vec{n} \cdot (I'_{\vec{n}}) = M \left(\underbrace{\vec{R}^1{}^2 - (\vec{R}^1 \cdot \vec{n})^2}_{=d^2} \right) + I_{\vec{n}}^{(S)}$$



$$\text{CZYLI: } \boxed{I_{\vec{n}}^1 = Md^2 + I_{\vec{n}}^{(S)}}$$

d - ODLEGŁOŚĆ MIĘDZY OSIĄ PRZECHODIACĄ PRZEZ O' ORAZ PRZECHODIACĄ PRZEZ ŚRODEK MASY.

UWAGA: ZNAJĄC M, \vec{R}^1, I'_{ik} , MOŻEMY OBLICZYĆ PĘD, MOMENT PĘDU, I ENERGIĘ KINETYCZNA BUDY SŁYWNEJ.

• PĘD BRYŁY SZTYWNEJ

$$\vec{P} = \sum_i m_i \vec{v} = \int \rho (\vec{v}_0 + \vec{\omega} \times \vec{r}') dV' = M (\vec{v}_0 + \vec{\omega} \times \vec{R}')$$

DLA $\mathcal{O}' = S$ (czyli $\vec{r}_0 = \vec{R}$, $\vec{R}' = 0$) MAMY:

$$\vec{P} = M \dot{\vec{R}}$$

• MOMENT PĘDU BRYŁY SZTYWNEJ WZGLĘDEM \mathcal{O} :

$$\begin{aligned} \vec{L} &= \sum_i m_i (\vec{r} \times \vec{v}) = \sum_i m_i (\vec{r}_0 + \vec{r}') \times (\vec{v}_0 + \vec{\omega} \times \vec{r}') = \\ &= M (\vec{r}_0 \times \vec{v}_0 + \vec{r}_0 \times (\vec{\omega} \times \vec{R}') + \vec{R}' \times \vec{v}_0) + \sum_i m_i \vec{r}' \times (\vec{\omega} \times \vec{r}') \end{aligned}$$

ALE: $\sum_{\lambda} m_{\lambda} \vec{r}' \times (\vec{\omega} \times \vec{r}') = \sum_{\lambda} m_{\lambda} (\vec{r}'^2 \vec{\omega} - \vec{r}' (\vec{\omega} \cdot \vec{r}')) = \mathbf{I}' \vec{\omega}$

GDIĘ, PONADTO: $(\mathbf{I}' \vec{\omega})_i = I'_{ik} \omega_k = \sum_{\lambda} m_{\lambda} (\vec{r}'^2 \delta_{ik} - x'_i x'_k) \omega_k = \sum_{\lambda} m_{\lambda} (\vec{r}'^2 \omega_i - x'_i (\vec{r}' \cdot \vec{\omega}))$
 $\Rightarrow \mathbf{I}' \vec{\omega} = \sum_{\lambda} m_{\lambda} (\vec{r}'^2 \vec{\omega} - \vec{r}' (\vec{\omega} \cdot \vec{r}'))$

CZYLI: $\boxed{\vec{L} = M (\vec{r}_0 \times \vec{v}_0 + \vec{r}_0 \times (\vec{\omega} \times \vec{R}') + \vec{R}' \times \vec{v}_0) + \mathbf{I}' \vec{\omega}}$

DLA $\mathcal{O}' = S$:

$$\Rightarrow \boxed{\vec{L} = M \vec{R} \times \dot{\vec{R}} + \mathbf{I}^{(S)} \vec{\omega} = \vec{R} \times \vec{P} + \vec{L}^{(S)}}$$

GDLIE $\vec{L}^{(S)} = \mathbf{I}^{(S)} \vec{\omega}$ = MOMENT PĘDU BRYŁY WZGLĘDEM JEJ ŚRODKA MASY

CZYLI MOMENT PĘDU BRYŁY JEST SUMĄ MOMENTU PĘDU DLA RUCHU POSTĘPOWEGO ŚRODKA MASY I MOMENTU PĘDU DLA RUCHU OBRÓTOWEGO WZGLĘDEM ŚRODKA MASY.

ENERGIA KINETYCZNA BRYŁY SZTYWNEJ

$$T = \frac{1}{2} \sum_l m_l v_l^2 = \frac{1}{2} \sum_l m_l (\vec{v}_0 + \vec{\omega} \times \vec{r}'_l)^2 = \frac{1}{2} M v_0^2 + M v_0 (\vec{\omega} \times \vec{R}') + \frac{1}{2} \sum_l m_l (\vec{\omega} \times \vec{r}'_l) (\vec{\omega} \times \vec{r}'_l) \Rightarrow$$
$$= \vec{\omega} \cdot (\vec{r}'_l \times (\vec{\omega} \times \vec{r}'_l))$$
$$= \frac{1}{2} \vec{\omega} \cdot (\mathbf{I}' \vec{\omega})$$

CZYLI

$$T = \frac{1}{2} M v_0^2 + M v_0 (\vec{\omega} \times \vec{R}') + \frac{1}{2} \vec{\omega} \cdot (\mathbf{I}' \vec{\omega})$$

DLA $\mathcal{O}' = S$ MAMY:

$$T = \frac{1}{2} M \dot{\vec{R}}^2 + \frac{1}{2} \vec{\omega} \cdot (\mathbf{I}^{(S)} \vec{\omega})$$

TW. KÖNIGA: ENERGIA KINETYCZNA JEST SUMĄ ENERGII KINETYCZNEJ

DLA RUCHU POSTĘPOWEGO ŚRODKA MASY I ENERGII KINETYCZNEJ
DLA RUCHU OBROTOWEGO WZGLĘDEM ŚRODKA MASY.

UWAGA:

- WARTO WYBIERAĆ POZIATEK \mathcal{O}' UKŁADU u' W ŚRODKU MASY S

- JEŚLI JEDEN Z PUNKTÓW BRYŁY SZTYWNEJ JEST NIERUCHOMY,

TO WARTO WYBRAĆ \mathcal{O}' W TYM PUNKCIE; WTEDY CAŁY

RUCH SPROWADZA SIĘ DO RUCHU OBROTOWEGO

WOKÓŁ TEGO PUNKTU (MAMY $\vec{r}_0 = 0, \vec{v}_0 = 0$), I DOSTAJEMY:

$$\vec{P} = M \vec{\omega} \times \vec{R}', \quad \vec{L} = \mathbf{I}' \vec{\omega}, \quad T = \frac{1}{2} \vec{\omega} \cdot (\mathbf{I}' \vec{\omega})$$

10. RÓWNANIA RUCHU BRYŁY SZTYWNEJ

SWOBODNA BRYŁA SZTYWA MA $f=6$ STOPNI SWOBODY; JEJ RUCH JEST ZŁOŻENIEM RUCHU POSTĘPOWEGO I OBROTOWEGO. RÓWNANIA RUCHU MOŻNA WYPROWADZIĆ Z ANALIZY PĘDU I MOMENTU PĘDU:

$$\frac{d\vec{P}}{dt} = \vec{F}$$

↑
WYPADKOWA
SIŁA ZEWNĘTRZNA

$$\frac{d\vec{L}}{dt} = \vec{M}$$

↑
WYPADKOWY MOMENT SIŁ
ZEWNĘTRZNYCH



SIŁY WEWNĘTRZNE TO SIŁY REAKCJI WIĘZÓW, ICH WKŁAD ZNIKA (GDPZ SPEŁNIAJĄ 3. ZASADĘ DYNAMIKI I SĄ CENTRALNE)

Z WYPROWADZONYCH WYRAZEŃ NA \vec{p} I \vec{L} :

$$\frac{d\vec{P}}{dt} = \frac{d}{dt} [M(\vec{v}_0 + \vec{\omega} \times \vec{r}')] = M(\vec{a}_0 + \vec{\gamma} \times \vec{r}' + \vec{\omega} \times (\vec{\omega} \times \vec{r}'))$$

$$\begin{aligned} \frac{d\vec{L}}{dt} &= \frac{d}{dt} (M\vec{r}_0 \times \vec{v}_0 + M\vec{r}_0 \times (\vec{\omega} \times \vec{r}') + M\vec{r}' \times \vec{v}_0 + I'\vec{\omega}) = \dots = \\ &= \vec{r}_0 \times \vec{F} + M\vec{r}' \times \vec{a}_0 + I'\vec{\gamma} + \vec{\omega} \times I'\vec{\omega} \end{aligned}$$

CZUPEL DOSTAJEMY UKŁAD Z SPRZĘŻONYMI RÓWNAŃMI: $\otimes \Rightarrow$

$$\begin{cases} M(\vec{a}_0 + \vec{\gamma} \times \vec{r}' + \vec{\omega} \times (\vec{\omega} \times \vec{r}')) = \vec{F} \\ M\vec{r}' \times \vec{a}_0 + I'\vec{\gamma} + \vec{\omega} \times I'\vec{\omega} = \vec{M}' \end{cases}$$

GDZIE $\vec{M}' = \vec{M} - \vec{r}_0 \times \vec{F} = \sum (\vec{r} - \vec{r}_0) \times \vec{F} = \sum \vec{r}' \times \Delta \vec{F}$ TO WYPADKOWY MOMENT SIŁ ZEWNĘTRZNYCH WZGLĘDEM O' .

NIEWIADOME W TYCH RÓWNAŃMIACH: $\vec{r}_0 = \vec{r}_0(t)$ I KATY EULERA $\theta(t), \varphi(t), \psi(t)$ WYSTĘPUJĄ POPRZEZ POCHOĐNE $\vec{a}_0 = \frac{d^2\vec{r}_0}{dt^2}$, $\vec{\omega}$, $\vec{\gamma} = \frac{d\vec{\omega}}{dt}$

JEŚLI $O' = S$ (ŚRODEK MASY), CZUPEL $\vec{r}_0 = \vec{R}$, $\vec{R}' = 0$, TO $\otimes \otimes$
PRZYJMUJĄ POSTAĆ: $\underbrace{M\ddot{\vec{R}} = \vec{F}}_{\text{R-NIE EULERA DLA RUCHU POSTĘPOWEGO BRYŁY SZTYWNEJ}}, \underbrace{I^{(S)}\vec{\gamma} + \vec{\omega} \times I^{(S)}\vec{\omega} = \vec{M}^{(S)}}_{\text{R-NIE EULERA DLA RUCHU OBROTOWEGO BRYŁY SZTYWNEJ}}$

• BRYŁA NIESWOBODNA (Z WIĘZAMI): $\frac{d\vec{P}}{dt} = \vec{F} + \vec{F}_R$, $\frac{d\vec{L}}{dt} = \vec{M} + \vec{M}_R$, & R-NIA WIĘZÓW
WYPADKOWE SIŁY/MOMENTY SIŁ REAKCJI

• WIĘZY HOLOMOMICZNE DOSKONAŁE: MOŻNA WPROWADZIĆ WSPÓRZĘDNE UOGÓLNIONE ZGODNE Z WIĘZAMI, I ZAPISAĆ R-NA RUCHU JAKO R-NA LAGRANGE'A II RODZAJU. LAGRANŻJAN: $L = T - V$.

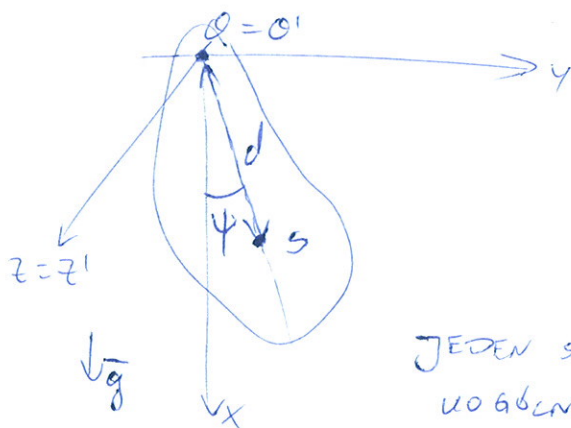
• JEŚLI PODCZAS RUCHU JAKIŚ PUNKT BIEŻĄCY JEST NIERUCHOMY TO WARTO GO WYBRAĆ JAKO $O' = O$; WTEDY RUCH SPROWADZA SIĘ DO RUCHU OBROTOWEGO I JEST OPISANY RÓWNANIEM EULERA:

$$\mathbf{I}' \dot{\bar{\omega}} + \bar{\omega} \times \mathbf{I}' \bar{\omega} = \bar{M} + \bar{M}_R$$

SILY REAKCJI WYMKAJĄ Z R-NA: $M \bar{\gamma} \times \bar{R}' + M \bar{\omega} \times (\bar{\omega} \times \bar{R}') = \bar{F} + \bar{F}_R$.

11. PRZYKŁAD - WAHADŁO FIZYCZNE

BRZYKA SZTYWA OBRACA SIĘ WOKÓŁ NIERUCHOMEJ POZIOMEJ OSI W JEDNORÓDNYM POLU GRAWITACYJNYM



WYBIERAMY $O = O'$

R-NA WIĘZÓW: $x_0 = y_0 = z_0 = 0$
 $\theta = \psi = 0$

JEDEN STOPIEŃ SWOBODY, JEDNA WSPÓRZĘDNA UOGÓLNIONA ψ ;

MAMY: $\bar{v}_0 = 0$, $\bar{\omega} = \dot{\psi} \bar{e}_z$, $\bar{g} = g \bar{e}_x$

ZATEM: $T = \frac{1}{2} \bar{\omega} (\mathbf{I}' \bar{\omega}) = \frac{1}{2} I'_z \dot{\psi}^2$; $I'_z = \bar{e}_z (\mathbf{I}' \bar{e}_z) = \text{MOMENT BEZWT. WOKÓŁ OSI OBROTU}$

$$V = - \sum \Delta m \cdot \bar{g} \cdot \bar{r} = - M \bar{g} \bar{R} = - Mgd \cos \psi$$

$$\Rightarrow L = \frac{1}{2} I'_z \dot{\psi}^2 + Mgd \cos \psi$$

R-NA LAGRANGE'A:

$$I'_z \ddot{\psi} + Mgd \sin \psi = 0 \Leftrightarrow \ddot{\psi} + \frac{Mgd}{I'_z} \sin \psi = 0$$

CZYLI TAKIE JAK DLA WAHADŁA MATEMATYCZNEGO O DŁUGOŚCI $l = \frac{I'_z}{Md}$ (DŁUGOŚĆ ZREDUKOWANA)

Z TW. STEINERA: $I'_z = Md^2 + I_z^{(S)} \Rightarrow l = d + \frac{I_z^{(S)}}{Md}$