

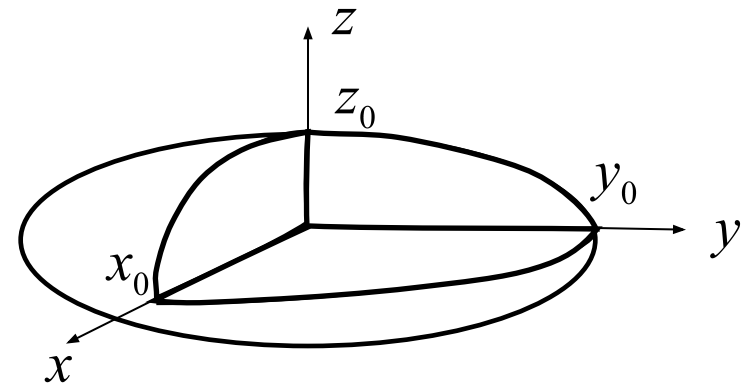
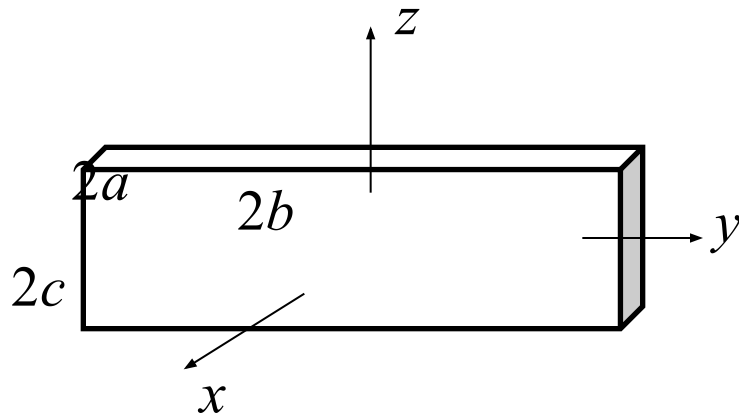
# ДИНАМИКА ТВЕРДОГО ТЕЛА

---

## ЛЕКЦИЯ 7:

ДВИЖЕНИЕ ТЕЛА ВОКРУГ НЕПОДВИЖНОЙ  
ТОЧКИ. СЛУЧАЙ ЭЙЛЕРА (ПРОДОЛЖЕНИЕ)

# 1. Напоминание: эллипсоид инерции



$$C = M(b^2 + a^2)/3$$

$$A = M(b^2 + c^2)/3 \quad C > A > B$$

$$B = M(c^2 + a^2)/3$$

$$Ax^2 + By^2 + Cz^2 = 1$$

$$y_0 = \frac{1}{\sqrt{B}} > x_0 = \frac{1}{\sqrt{A}} > z_0 = \frac{1}{\sqrt{C}}$$

Общий вид эллипсоида инерции «похож» на форму однородного тела

При геометрической интерпретации вращения ТТ удобно мысленно заменить его («вырезать из него») соответствующий эллипсоид инерции

## 2. Геометрическая интерпретация Пуансо

Эллипсоид инерции  $Ax^2 + By^2 + Cz^2 = 1$

$P$  - точка пересечения ЭИ с мгновенной осью вращения

$\pi$  проходит через  $P$  и касается ЭИ

1) Величина угловой скорости  $\omega$  пропорциональна длине радиуса-вектора точки  $P$  относительно  $O$

$$OP = \lambda \omega \Rightarrow x_p = \lambda p, y_p = \lambda q, z_p = \lambda r$$

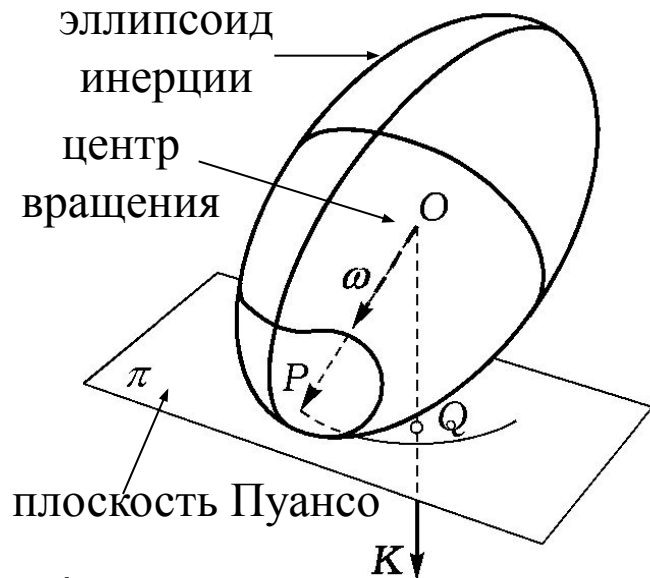
$$\lambda^2 (Ap^2 + Bq^2 + Cr^2) = 1 \Rightarrow \lambda = \frac{1}{\sqrt{2T}} = \text{const}$$

2) Плоскость  $\pi$  перпендикулярна кинетическому моменту  $\mathbf{K}_0$

$$\mathbf{N} = \begin{pmatrix} 2Ax_p \\ 2By_p \\ 2Cz_p \end{pmatrix} = 2\lambda \begin{pmatrix} Ap \\ Bq \\ Cr \end{pmatrix} = 2\lambda \mathbf{K}_0$$

3) Проекция  $OQ$  радиуса-вектора  $OP$  на направление кинетического момента  $\mathbf{K}_0$  есть величина постоянная.

$$OQ = \frac{\mathbf{K}_0 \cdot OP}{K_0} = \lambda \frac{\mathbf{K}_0 \cdot \omega}{K_0} = \lambda \frac{2T}{K_0} = \frac{\sqrt{2T}}{K_0} = \text{const}$$



# 3. Геометрическая интерпретация Пуансо

Эллипсоид инерции для неподвижной точки катится без скольжения (А) по плоскости, неподвижной в пространстве (Б); эта плоскость перпендикулярна кинетическому моменту (В); угловая скорость тела пропорциональна длине радиуса-вектора точки касания (Г), а по направлению с ним совпадает (Д).

(А) точка Р лежит на мгновенной оси вращения, и поэтому ее скорость равна нулю.

(Б) Следствие (2), (3), и того, что  $\mathbf{K}_O = \text{const}$

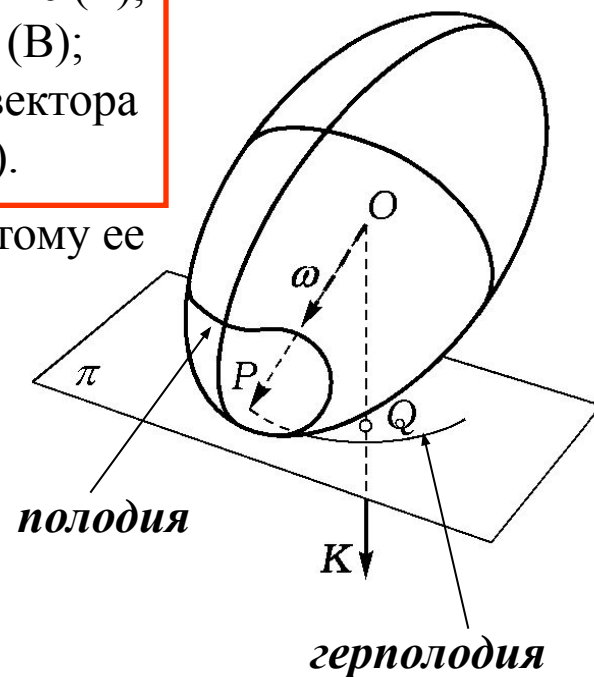
(В) Следствие (2)

(Г) Следствие (1)

(Д) по построению

При движении тела точка Р на эллипсоиде инерции вычерчивает кривую, которая называется **полодией**. Соответствующая кривая на плоскости  $\pi$  называется **герполодией**.

Если эллипсоид инерции есть эллипсоид вращения, то **полодия** и **герполодия** представляют собой окружности.



# 4. Интегрирование уравнений Эйлера в общем виде

$$A > B > C$$

$$\left. \begin{aligned} A^2 p^2 + B^2 q^2 + C^2 r^2 &= K_0^2 \\ Ap^2 + Bq^2 + Cr^2 &= 2T \\ \dot{B}q + (A - C)rp &= 0 \end{aligned} \right\} \rightarrow \begin{cases} p^2 = \frac{1}{A(C - A)} \left[ (2TC - K_0^2) - B(C - B)q^2 \right] \\ r^2 = \frac{1}{C(C - A)} \left[ (K_0^2 - 2TA) - B(B - A)q^2 \right] \end{cases}$$

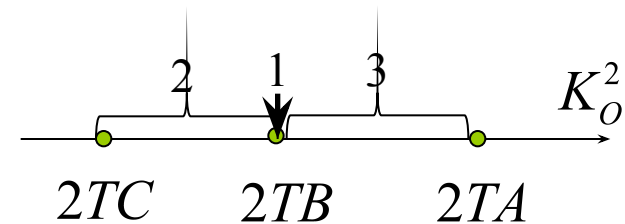
$$\frac{dq}{dt} = \pm \frac{1}{B\sqrt{AC}} \sqrt{\left[ (K_0^2 - 2TC) - B(B - C)q^2 \right] \left[ (2TA - K_0^2) - B(A - B)q^2 \right]}$$

$$\left. \begin{aligned} 2TA &= A^2 p^2 + BAq^2 + CAr^2 \geq A^2 p^2 + B^2 q^2 + C^2 r^2 = K_0^2 \\ 2TC &= ACp^2 + BCq^2 + C^2 r^2 \leq A^2 p^2 + B^2 q^2 + C^2 r^2 = K_0^2 \end{aligned} \right\} \rightarrow 2TC \leq K_0^2 \leq 2TA$$

Случай 1  $K_0^2 = 2TB$

Случай 2  $2TB > K_0^2 \geq 2TC$

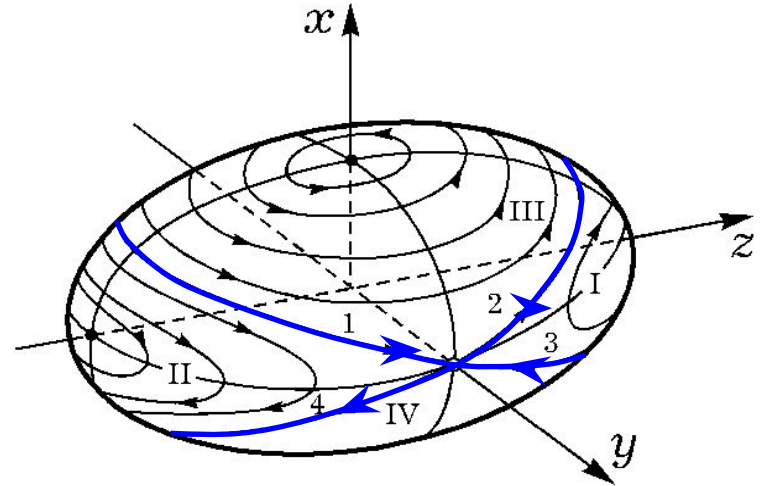
Случай 3  $2TA \geq K_0^2 > 2TB$



# 5. Интегрирование уравнений Эйлера (случай 1)

$$p^2 = \frac{(B-C)}{A(A-C)} [2T - Bq^2]$$

$$r^2 = \frac{(A-B)}{C(A-C)} [2T - Bq^2]$$



Полодии лежат  
в плоскостях

$$x = \pm \sqrt{\frac{C(B-C)}{A(A-B)}} z$$

Ур-е  
для  $q$

$$\dot{B}q + (A-C)rp = 0$$

$$\dot{B}q = \pm \cancel{(A-C)} \sqrt{\frac{(A-B)}{C \cancel{(A-C)}} \frac{(B-C)}{A \cancel{(A-C)}} [2T - Bq^2]}$$

$$\frac{dq}{d\tau} = \pm \frac{2T - Bq^2}{\sqrt{2TB}}, \quad \tau = \sqrt{\frac{2T(A-B)(B-C)}{ABC}} t$$

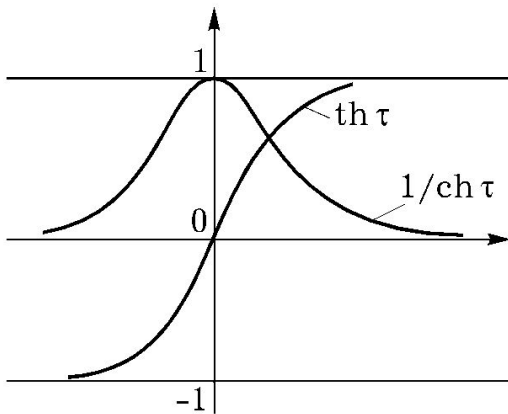
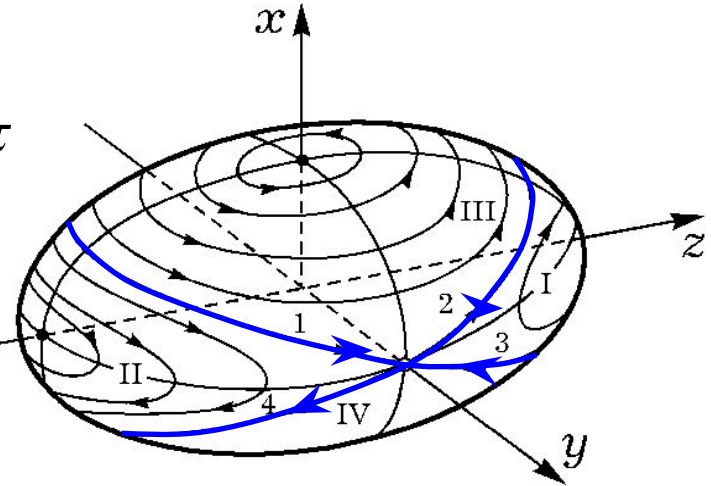
# 6. Интегрирование уравнений Эйлера (случай 1)

$$\frac{dq}{d\tau} = \pm \frac{2T - Bq^2}{\sqrt{2TB}}$$

$$\frac{\sqrt{2TB}}{2T - Bq^2} dq = \pm d\tau$$

$$\pm \tau = \int \frac{\sqrt{2TB}}{2T - Bq^2} dq = c \int \frac{dq}{c^2 - q^2} \quad c = \sqrt{\frac{2T}{B}}$$

$$\pm \tau + \text{const} = \frac{1}{2} \ln \left| \frac{c+q}{c-q} \right|$$



Полодия 1

$$q = \sqrt{\frac{2T}{B}} \text{th}(\tau + \text{const})$$

$$r = -\sqrt{\frac{2T(A-B)}{A(A-C)}} \frac{1}{\text{ch} \tau} \quad p = \sqrt{\frac{2T(B-C)}{A(A-C)}} \frac{1}{\text{ch} \tau}$$

**Случай 1 : движение неустойчиво**

# 7. Интегрирование уравнений Эйлера (случай 2)

$$2TB > K_0^2 \geq 2TC$$

$$\frac{dq}{dt} = \pm \frac{1}{B\sqrt{AC}} \sqrt{\left[ (K_0^2 - 2TC) - B(B-C)q^2 \right] \left[ (2TA - K_0^2) - B(A-B)q^2 \right]}$$

ПОДСТАНОВКА  $q = \sqrt{\frac{(K_0^2 - 2TC)}{B(B-C)}} Q$

$$t_0 \frac{dQ}{dt} = \pm \sqrt{(1-Q^2)(1-k^2Q^2)}$$

$$t_0 = \sqrt{\frac{ABC}{(B-C)(2TA - K_0^2)}}$$

$$k^2 = \frac{(A-B)(K_0^2 - 2TC)}{(B-C)(2TA - K_0^2)} < 1$$

$$|Q| < 1 \Rightarrow Q = \sin \lambda \quad \tau = \frac{t}{t_0}$$

$$\frac{d\lambda}{d\tau} = \sqrt{1 - k^2 \sin^2 \lambda}$$

$$\tau + \text{const} = \int_0^\lambda \frac{d\lambda}{\sqrt{1 - k^2 \sin^2 \lambda}} = F(\lambda, k) \quad \text{эллиптический интеграл первого рода}$$

$$K(k) = F(\pi/2, k) \quad \text{полный эллиптический интеграл первого рода}$$

$$F(\lambda + 2\pi, k) = F(\lambda, k) + 4K \Rightarrow Q(\tau) \text{ периодична с периодом } 4K(k)$$



# 8. Интегрирование уравнений Эйлера (случай 2)

Функция, являющаяся результатом обращения эллиптического интеграла первого рода, называется амплитудой и обозначается  $\text{am}(\tau, k)$

Функции эллиптический синус ( $\text{sn}$ ) и эллиптический косинус ( $\text{cn}$ ) определяются как

$$\text{sn}(\tau, k) = \sin(\text{am}(\tau, k)), \quad \text{cn}(\tau, k) = \cos(\text{am}(\tau, k))$$

они периодичны с периодом  $4K$

Функция дельта амплитуды ( $\text{dn}$ ) определяется как  $\text{dn}(\tau, k) = \sqrt{1 - k^2 \text{sn}^2(\tau, k)}$

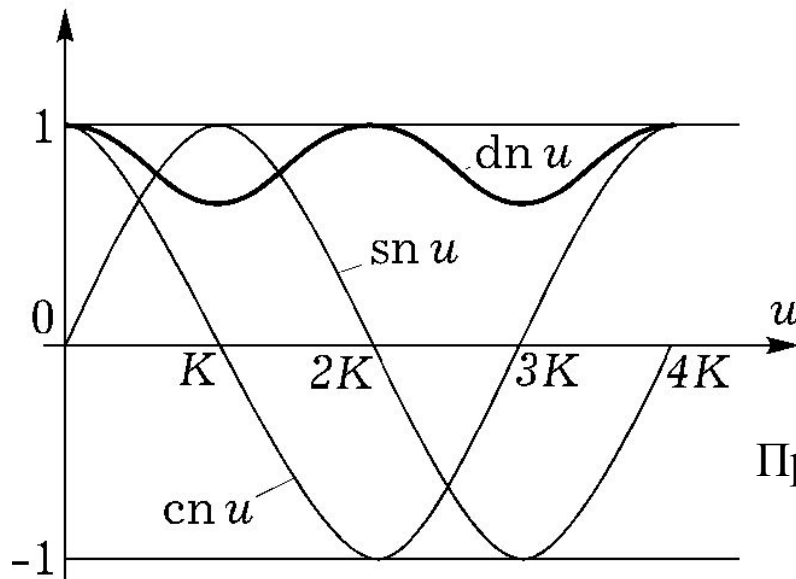
Некоторые полезные формулы

$$\text{sn}^2(\tau) + \text{cn}^2(\tau) = 1$$

$$k^2 \text{sn}^2(\tau) + \text{dn}^2(\tau) = 1$$

$$\frac{d}{d\tau} \text{sn}(\tau) = \text{cn}(\tau) \text{dn}(\tau)$$

$$\frac{d}{d\tau} \text{cn}(\tau) = -\text{sn}(\tau) \text{dn}(\tau)$$



При  $k \rightarrow 0$   $\text{am}(\tau, k) \rightarrow \tau$   $\text{sn}(\tau, k) \rightarrow \sin(\tau)$   
 $\text{dn}(\tau, k) \rightarrow 1$   $\text{cn}(\tau, k) \rightarrow \cos(\tau)$

# 9. Интегрирование уравнений Эйлера (случай 2)

$$q = \sqrt{\frac{K_0^2 - 2TC}{B(B-C)}} \operatorname{sn}(\tau, k)$$

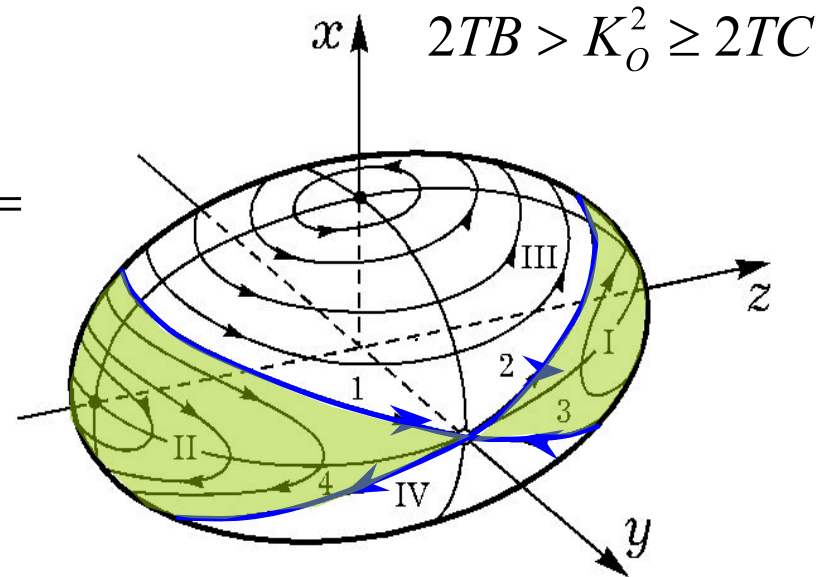
$$p^2 = \frac{1}{A(C-A)} \left[ (2TC - K_0^2) - B(C-B)q^2 \right] =$$

$$= \frac{(2TC - K_0^2)}{A(C-A)} \left( 1 - \frac{\operatorname{sn}^2(\tau, k)}{\operatorname{cn}^2(\tau, k)} \right)$$

$$p = \sqrt{\frac{K_0^2 - 2TC}{A(A-C)}} \operatorname{cn}(\tau, k)$$

Аналогично

$$r = \sqrt{\frac{2TA - K_0^2}{C(A-C)}} \operatorname{dn}(\tau, k)$$



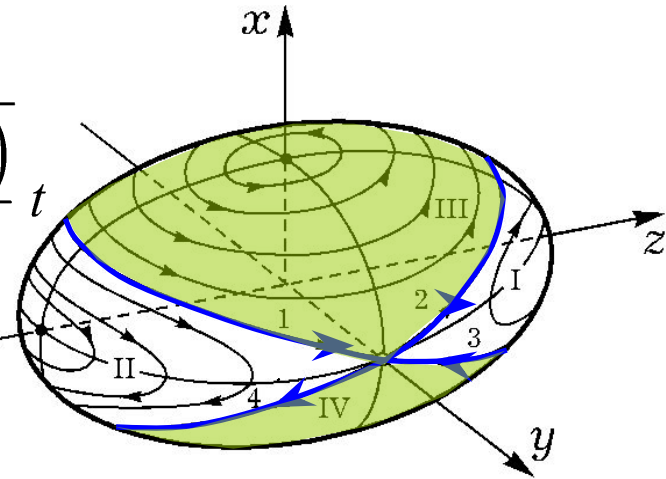
В пределе  $K_0^2 = 2TC$   $p = q = 0$ ,  $r = \pm\omega$  стационарное вращение вокруг оси z

# 10. Интегрирование уравнений Эйлера в общем виде (случай 3)

Случай 3  $2TA \geq K_0^2 > 2TB$

$$q = \pm \sqrt{\frac{2TA - K_0^2}{B(A-B)}} \sin \lambda \quad \tau = \sqrt{\frac{(A-B)(K_0^2 - 2TC)}{ABC}} t$$

$$k^2 = \frac{(B-C)(2TA - K_0^2)}{(A-B)(K_0^2 - 2TC)} < 1 \quad \frac{d\lambda}{d\tau} = \sqrt{1 - k^2 \sin^2 \lambda}$$



$$p = \mp \sqrt{\frac{K_0^2 - 2TC}{A(A-C)}} \operatorname{dn}(\tau, k), \quad q = \pm \sqrt{\frac{2TA - K_0^2}{B(A-B)}} \operatorname{sn}(\tau, k), \quad r = \pm \sqrt{\frac{2TA - K_0^2}{C(A-C)}} \operatorname{cn}(\tau, k)$$

В пределе  $K_0^2 = 2TA$   $r = q = 0, \quad r = \pm \omega$

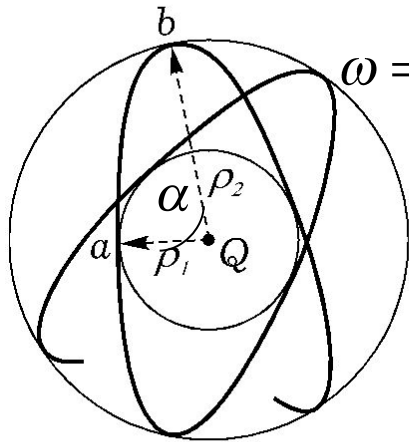
стационарное вращение вокруг оси x

# 11. О герполодиях

$$QP = \sqrt{OP^2 - OQ^2} = \sqrt{\frac{\omega^2}{2T} - \frac{2T}{K_0^2}}$$

Для стационарных вращений герполодия совпадает с точкой  $Q$

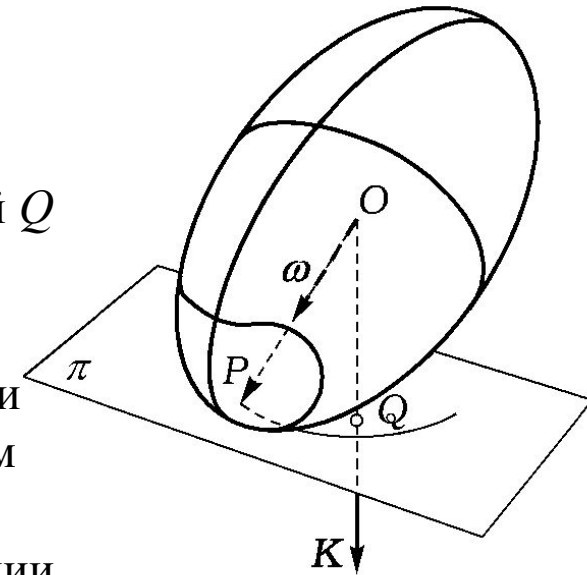
В общем случае  $A > B > C$  при  $K_0^2 \neq 2TB$



$\omega = \sqrt{p^2 + q^2 + r^2}$  изменяется периодически и достигает минимума и максимума; им отвечают  $\rho_1, \rho_2$

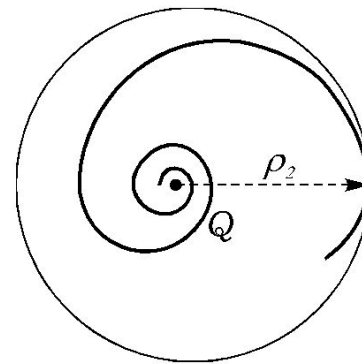
Дуга  $ab$  отвечает четверти полной полодии

После того как будет описана полная полодия вектор  $QP$  повернется на угол  $4\alpha$ . Если  $\alpha / \pi$  рационально, то герполодия замкнется



В общем случае  $A > B > C$  при  $K_0^2 = 2TB$

Каждой из полодий 1-4 соответствует герполодия, являющаяся спиралью, навивающейся на точку  $Q$ . Эта спираль бесконечно много раз обходит точку  $Q$ . Однако ее общая длина конечна, так как она равна длине соответствующей дуги полодии



# 12. Определение ориентации тела в абсолютном пространстве

$$(1) K_{Ox} = Ap = K_o \sin \theta \sin \varphi$$

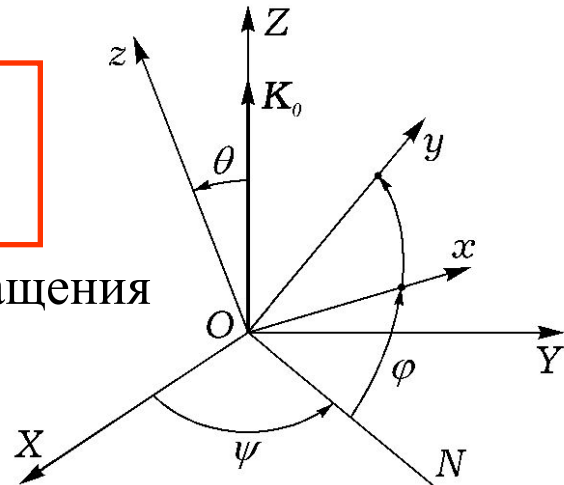
$$(2) K_{Oy} = Bq = K_o \sin \theta \cos \varphi$$

$$(3) K_{Oz} = Cr = K_o \cos \theta$$

$$\cos \theta = \frac{Cr}{K_o}, \quad \operatorname{tg} \varphi = \frac{Ap}{Bq}$$

угол нутации

угол вращения



$$\text{КС} \left\{ \begin{array}{l} p = \dot{\psi} \sin \theta \sin \varphi \\ q = \dot{\psi} \sin \theta \cos \varphi \\ r = \dot{\psi} \cos \theta + \dot{\varphi} \end{array} \right\} \text{ прецессии}$$

$$\dot{\psi} = \frac{p \sin \varphi + q \cos \varphi}{\sin \theta}$$

Из (1),(2)  $\dot{\psi} = \frac{Ap^2 + Bq^2}{K_o \sin^2 \theta}$

Из (3)  $\dot{\psi} = K_o \frac{Ap^2 + Bq^2}{A^2 p^2 + B^2 q^2}$

ДУ для нахождения  $\psi(t)$

$p(t), q(t), r(t)$  периодичны с периодом  $T \Rightarrow \cos \theta, \cos \varphi$  периодичны с периодом  $T$

$$\psi(t+T) - \psi(t) = K_o \int_0^T \frac{Ap^2(t) + Bq^2(t)}{A^2 p^2(t) + B^2 q^2(t)} dt = c > 0 \quad \cos \psi(t+T) \neq \cos \psi(t)$$

Если число  $c/2\pi$  не рационально, то твердое тело никогда не возвратится к своей первоначальной ориентации в абсолютном пространстве.