



第九章、达朗伯原理



达朗伯原理：用静力学的力系平衡条件来处理动力学问题

前面我们通过引入假想的惯性力，可以在非惯性系中研究对象的动力学，这里将特别研究在非惯性系中相对静止的物体。

考查质量为 m 之质点的动力学方程

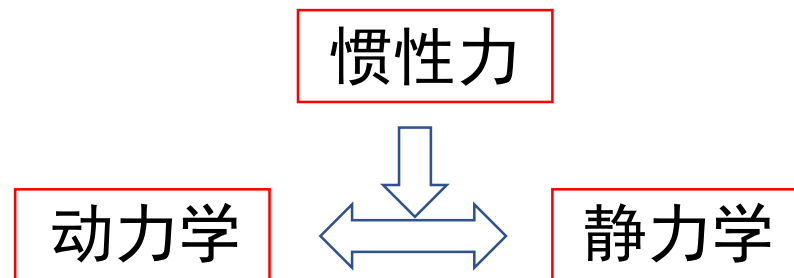
$$m\mathbf{a} = \mathbf{F} + \mathbf{N}$$

其中 \mathbf{F} 为主动力， \mathbf{N} 为被动力（约束力），
定义惯性力

$$\mathbf{S} = -m\mathbf{a}$$

则有力系平衡方程

$$\mathbf{F} + \mathbf{N} + \mathbf{S} = \mathbf{0}$$





对于由 n 个质点组成的质点系，其达朗伯原理为

$$\mathbf{F}_k + \mathbf{N}_k + \mathbf{S}_k = \mathbf{0}, \quad k = 1, 2, \dots, n$$

这里 $\mathbf{S}_k = -m_k \mathbf{a}_k$ 是第 k 个质点的惯性力。注意，这里达朗伯引入的惯性力，不能在同样的非惯性坐标架中描述，可称之为达朗伯惯性力。

对于一般刚体运动，可通过质点系力平衡方程相加和力矩平衡方程相加，消除内力影响只留下外约束力，刚体达朗伯原理表示为

$$\mathbf{R}_F + \mathbf{R}_N + \mathbf{R}_S = \mathbf{0}$$

$$\mathbf{L}_{FO} + \mathbf{L}_{NO} + \mathbf{L}_{SO} = \mathbf{0}$$

其中惯性力主矢和惯性力主矩分别为

$$\mathbf{R}_S = -\frac{d\mathbf{p}}{dt}, \quad \mathbf{L}_{SO} = -\frac{d\mathbf{H}_O}{dt}$$

动量变化率

动量矩变化率

这里 O 为固定点（取矩）



而对质心 C 取矩的刚体运动达朗伯原理为

$$\mathbf{R}_F + \mathbf{R}_N + \mathbf{R}_S = \mathbf{0}$$

$$\mathbf{L}_{FC} + \mathbf{L}_{NC} + \mathbf{L}_{SC} = \mathbf{0}$$

这里惯性力主矢和惯性力主矩分别为

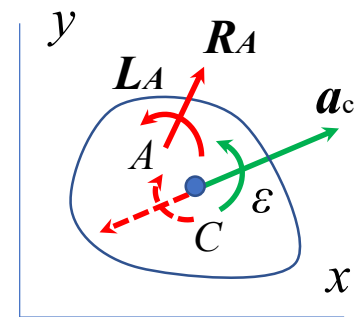
$$\mathbf{R}_S = -M\mathbf{a}_c, \quad \mathbf{L}_{SC} = -\frac{d\mathbf{H}_c}{dt} = -\frac{\tilde{d}\mathbf{H}_c}{dt} - \boldsymbol{\omega} \times \mathbf{H}_c$$

其中 $\boldsymbol{\omega} = \mathbf{e}\omega$, $\mathbf{H}_c = \mathbf{e}J_c\omega$

特别地，平面运动刚体的惯性力主矢和惯性力主矩分别为

$$\mathbf{R}_S = -M\mathbf{a}_c = -M(\ddot{x}_c \quad \ddot{y}_c \quad 0), \quad \mathbf{L}_{SC} = -(0 \quad 0 \quad J_c\varepsilon)^T$$

其中 $\varepsilon = \dot{\omega}$ 为角加速度




$$\begin{cases} \mathbf{R}_A + \mathbf{R}_S = \mathbf{0} \\ \overrightarrow{CA} \times \mathbf{R}_A + \mathbf{L}_A + \mathbf{L}_{SC} = \mathbf{0} \end{cases}$$
$$\begin{aligned} & \overrightarrow{BA} \times \mathbf{R}_A + \overrightarrow{BC} \times \mathbf{R}_S + \mathbf{L}_A + \mathbf{L}_{SC} \\ &= (\overrightarrow{BC} + \overrightarrow{CA}) \times \mathbf{R}_A + \overrightarrow{BC} \times \mathbf{R}_S + \mathbf{L}_A + \mathbf{L}_{SC} \\ &= \overrightarrow{BC} \times (\mathbf{R}_A + \mathbf{R}_S) + \overrightarrow{CA} \times \mathbf{R}_A + \mathbf{L}_A + \mathbf{L}_{SC} = \mathbf{0} \end{aligned}$$
