

Лабораторная работа №3.

Dates:

$$\vec{F} = F \sin \theta$$

m_1 - масса бруса

$$F_{\text{упр}} = -cS$$

m_2 - масса цилиндра

$$F_{\text{сopr}} = -k\dot{s}$$

Сгруппируйте функцию Лагранжа.

$$L = T - \Pi$$

$$\begin{cases} \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{\varphi}} \right) - \frac{\partial L}{\partial \varphi} = Q_{\varphi}^{\text{н.п.}} \\ \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{s}} \right) - \frac{\partial L}{\partial s} = Q_s^{\text{н.п.}} \end{cases}$$

1) Кинетическая энергия:

а) Поступательное движение бруса:

$$T_1 = \frac{m_1 \dot{s}^2}{2}$$

б) Поступательное движение цилиндра:

$$T_2 = \frac{m_2 V_c^2}{2}, \text{ где } V_c^2 - \text{квадрат скорости цилиндра}$$

$$|\vec{V}_c| = \dot{s}$$

$$|\vec{V}_r| = \omega \cdot (R-r) = \dot{\varphi} (R-r), \text{ где } R - \text{радиус валика}$$

$$V_c^2 = V_e^2 + V_r^2 + 2 \cdot V_e \cdot V_r \cdot \cos(\varphi) = \dot{s}^2 + (\dot{\varphi} (R-r))^2 + 2 \cdot \dot{s} \cdot \dot{\varphi} \cdot (R-r) \cdot \cos \varphi$$

в) Вращательное движение цилиндра

$$T_3 = \frac{I_c \dot{\varphi}^2}{2}, \text{ где } I_c = \frac{m_2 (R-r)^2}{2} - \text{момент инерции цилиндра}$$

② Плоское движение цилиндра:

$$T_4 = T_2 + T_3 = \frac{m_2 V_c^2}{2} + \frac{I_c \omega^2}{2}$$

③ Общая кинетическая энергия:

$$T = T_1 + T_4 = \frac{m_1 \dot{s}^2}{2} + \frac{m_2 V_c^2}{2} + \frac{I_c \omega^2}{2}$$

2) Потенциальная энергия:

а) Для цилиндра (от силы тяжести):

$$\Pi_1 = -m_2 g(R-r) \cos \varphi$$

б) Упругость пружины:

$$\Pi_2 = \frac{(c \cdot s)^2}{2}$$

в) Общая потенциальная энергия:

$$\Pi = \Pi_1 + \Pi_2 = -m_2 g(R-r) \cos \varphi + \frac{(c \cdot s)^2}{2}$$

3) Обобщенные силы (не потенциальные):

а) $Q_s^{H.N.}$, пусть $s \neq \text{const}$, $\varphi = \text{const}$

$$Q_s^{H.N.} = F_0 \sin pt - k \dot{s}$$

б) $Q_\varphi^{H.N.}$, пусть $s = \text{const}$, $\varphi \neq \text{const}$

$$Q_\varphi^{H.N.} = 0$$

Дальше подставляем это всё и считаем:

$$L = T - \Pi$$

$$\begin{cases} \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{\varphi}} \right) - \frac{\partial L}{\partial \varphi} = Q_\varphi^{H.N.} \\ \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial L}{\partial \dot{s}} \right) - \frac{\partial L}{\partial s} = Q_s^{H.N.} \end{cases}$$