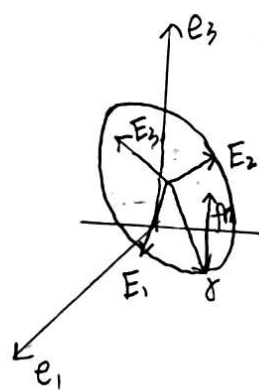


Euler Disk

Euler 盘是 J. Bondik 在 1987-1990 年期间所发明的一个玩具。这个玩具由两部分组成：一个镜面，与一个圆柱形的扁的铁盘。这个铁盘通常打磨得十分光滑。如果竖直地在镜面上转动这个铁盘，铁盘可在镜面上转动长达几分钟。下面我们利用理论力学的知识建立理想情况下 Euler 盘的运动微分方程。

不失一般性，我们假设 Euler 盘的厚度为 0，其与水平地面都是光滑的，这样地面作用在盘上的支撑力垂直向上，忽略一切阻力，仅考虑重力。我们由质心运动定理立即可知盘的质心在水平方向上的速度是恒定的。不失一般性，设质心水平速度恒为 0。



令 $n = (0, 0, 1)^T$, v_G 为质心速度， m 为盘的质量，与盘固结的坐标系为 $E_1E_2E_3$ ， g 为重力加速度， f 为支撑力大小（向上为正）。

r 为接触点在 $e_1e_2e_3$ 的矢径， $e_1'e_2'e_3$ 是从 $e_1e_2e_3$ 平移到质心的坐标系。

由 $e_1'e_2'e_3$ 旋转变换到 $E_1E_2E_3$ 的矩阵为 A_t ，盘位于 E_1E_2 平面内。

在上述记号与假设下，由质心运动定理

$$\frac{d}{dt} m v_G = -mgn + fn, \quad (1)$$

设在 $E_1E_2E_3$ 坐标系，盘的转动惯量为 $I = \begin{pmatrix} I_1 & & \\ & I_2 & \\ & & I_3 \end{pmatrix}$ ，角速度为 ω ($e_1'e_2'e_3$ 系下)， $\Omega = A_t^T \omega$ 为 $E_1E_2E_3$ 系下。

那么对质心使用动量矩定理：

$$\frac{d}{dt} (A_t I \Omega) = [r, fn] \quad (2)$$

再由接触点的速度是水平的，我们有

$$\langle v_G + [\omega, r], n \rangle = 0 \quad (3).$$

由刚体的运动学知识, Ω 与 A_t 均可由欧拉角 (φ, θ, ψ) 及其导数表示, 其中

$$\Omega = \begin{pmatrix} \dot{\varphi} \sin \theta \sin \psi + \dot{\theta} \cos \psi \\ \dot{\varphi} \sin \theta \cos \psi - \dot{\theta} \sin \psi \\ \dot{\psi} + \dot{\varphi} \cos \theta \end{pmatrix}$$

$$A_t = \begin{pmatrix} \cos \varphi \cos \psi - \cos \theta \sin \varphi \sin \psi & -\cos \theta \cos \psi \sin \varphi - \cos \varphi \sin \psi & \sin \varphi \sin \psi \\ \cos \psi \sin \varphi + \cos \theta \sin \varphi \sin \psi & \cos \varphi \cos \psi \sin \varphi - \sin \varphi \sin \psi & -\cos \varphi \sin \theta \\ \sin \theta \sin \psi & \cos \psi \sin \theta & \cos \theta \end{pmatrix}$$

由 (1) (2) (3) 描述微分方程中 f, γ 是未知的, 下面我们来计算 f, γ .

f : (1) 式两边同时与 n 内积, 得到:

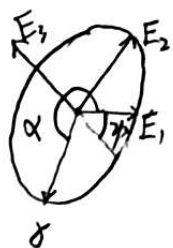
$$\frac{d}{dt} m \langle v_a, n \rangle = -mg + f.$$

又由 (3) $\langle v_a, n \rangle = \langle [\gamma, \omega], n \rangle$, 故我们得到

$$f = mg + \frac{d}{dt} m \langle [\gamma, \omega], n \rangle. \quad (4)$$

γ : 不妨设盘的半径为 1, 由于 γ 在 $E_1 E_2$ 平面内, 设 $\gamma = \cos \alpha E_1 + \sin \alpha E_2$, 其中 E_1, E_2 分别为矩阵 A_t 的第 1, 2 列. 我们应有

$$\langle -\sin \alpha E_1 + \cos \alpha E_2, n \rangle = 0 \Rightarrow \cos(\alpha + \psi) \sin \theta = 0 \Rightarrow \cos(\alpha + \psi) = 0$$



$$\text{故 } \alpha + \psi = \frac{3}{2}\pi, \Rightarrow \alpha = \frac{3}{2}\pi - \psi$$

故代入到 γ 的表达式中有

$$\gamma = (\cos \theta \sin \psi, -\cos \theta \cos \psi, -\sin \theta)^T. \quad (5)$$

将 (4) 代入到 (2) 中我们得到

$$\frac{d}{dt} (A_t I \Omega) = [\gamma, (mg + \frac{d}{dt} m \langle [\gamma, \omega], n \rangle) n] \quad (6)$$

其中 γ 由 (5) 给出, (6) 是关于三个 Euler 角的三个二阶常微分方程.

设 r 为质心的坐标的第三个分量, 那么由 (3)

$$\dot{r} = \langle [\gamma, \omega], n \rangle \quad (7)$$

方程 (6), (7) 完全确定了刚体的运动. 不难看出, 上述推导对任意的光滑刚体在光滑地面上的运动都成立. 不过 γ 作为 Euler 角的系数, 其与刚体的形状有关

下面我们简要讨论一下方程 (6), (7) 的守恒量。

首先, 由于无任何阻尼, 系统能量守恒;

$$E = \frac{1}{2} \langle I \Omega, \Omega \rangle + \frac{1}{2} m \dot{r}^2 + mgr$$

将刚体绕着 e_3 轴旋转不会改变其动能势能, 故角动量在 e_3 轴的投影守恒,

实际上, 由 (2), 角动量的导数始终是水平的, 即其第三个分量守恒:

$$(A_t I \Omega)_3 = \frac{1}{2} [I_1 + I_3 + (I_3 - I_1) \cos 2\theta] \dot{\varphi} + I_3 \omega_0 \dot{\varphi}. \quad (I_1 = I_2)$$

最后, 由于盘的对称性, 绕 E_3 轴旋转也不会改变动能势能, 故角动量在 E_3 轴的投影守恒。

$$(I \Omega)_3 = I_3 (\dot{\varphi} + \dot{\varphi} \cos \theta).$$

由于系统是非完整的, E 与 $(I \Omega)_3$ 的守恒性还需要手动验证一下。