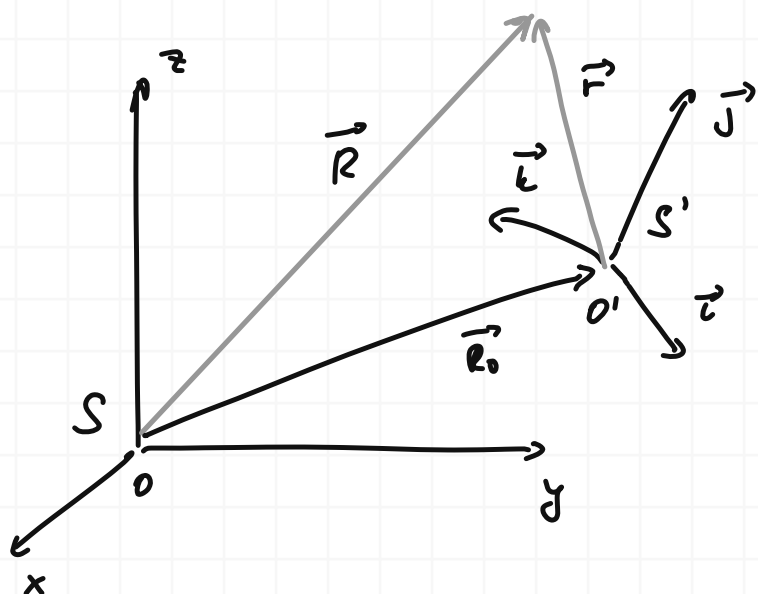


23.

Описание гвиш. в ИС ИСО
преобразование координат и ускорений
Син и керуш

$$m \frac{d\vec{r}}{dt} = \vec{F} + \vec{F}_{\text{ин}}$$



$$O': \vec{V}_0, \vec{a}_0$$

$$\vec{R} = \vec{r} + \vec{R}_0$$

$$\vec{r} = \vec{i}x + \vec{j}y + \vec{k}z$$

$$\frac{d\vec{i}}{dt} = \vec{\omega} \times \vec{i}, \quad \dots$$

$$\frac{d\vec{r}}{dt} = \frac{dx}{dt} \vec{i} + \frac{dy}{dt} \vec{j} + \frac{dz}{dt} \vec{k} + x(\vec{\omega} \times \vec{i}) + y(\vec{\omega} \times \vec{j}) + z(\vec{\omega} \times \vec{k})$$

$$\vec{V} = \frac{d\vec{R}}{dt} = \vec{V}_0 + \underbrace{\frac{dx}{dt} \vec{i} + \frac{dy}{dt} \vec{j} + \frac{dz}{dt} \vec{k}}_{\vec{v}} + \underbrace{x(\vec{\omega} \times \vec{i}) + y(\vec{\omega} \times \vec{j}) + z(\vec{\omega} \times \vec{k})}_{\vec{\omega} \times (x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}) = \vec{\omega} \times \vec{r}}$$

$$\vec{V} = \underbrace{\vec{v}}_{\text{отн}} + \underbrace{\vec{V}_0 + \vec{\omega} \times \vec{r}}_{\text{переносим}}$$

$$\vec{a}_{\text{acc}} = \frac{d\vec{V}}{dt} = \vec{a}_0 + \vec{a} + \underbrace{\dot{x} \frac{d\vec{i}}{dt} + \dot{y} \frac{d\vec{j}}{dt} + \dot{z} \frac{d\vec{k}}{dt}}_{\vec{\omega} \times (\dot{x}\vec{i} + \dots) = \vec{\omega} \times \dot{\vec{r}} = \vec{\omega} \times \vec{v}} + \frac{d\vec{\omega}}{dt} \times \vec{r} + \vec{\omega} \times \frac{d\vec{r}}{dt} =$$

$$= \vec{a} + \vec{a}_0 + \vec{\omega} \times \vec{v} + \dot{\vec{\omega}} \times \vec{r} + \vec{\omega} \times (\vec{v} + [\vec{\omega} \times \vec{r}]) =$$

$$= \vec{a} + \vec{a}_0 + \underbrace{[\vec{\omega} [\vec{\omega}, \vec{r}]]}_{\text{апер}} + \underbrace{[\dot{\vec{\omega}}, \vec{r}]}_{\text{апер}} + 2[\vec{\omega}, \vec{v}]$$

сумма углов

$$\vec{F} = m \vec{a} \vec{a}_c$$

$$m \vec{a} = \vec{F} + \vec{F}_{\text{un}}$$

$$m \vec{a} = m (\vec{a} \vec{a}_c - \vec{a}_0 - [\vec{\omega}; [\vec{\omega}, \vec{r}]] - [\dot{\vec{\omega}}; \vec{r}] - 2[\vec{\omega}; \dot{\vec{r}}])$$

$$m \vec{a} = \underbrace{\vec{F} + (-m \vec{a}_0)}_{\vec{F}_{\text{grav}}} + \underbrace{(-m [\vec{\omega}; [\vec{\omega}, \vec{r}]] - m [\dot{\vec{\omega}}; \vec{r}])}_{\vec{F}_{\text{gr}}} - \underbrace{2m [\vec{\omega}, \dot{\vec{r}}]}_{\vec{F}_{\text{Cor}}}$$