

# Билеты по теоретической механике

В. Шаршуков

8 января 2022 г.

## Содержание

<b>1</b>	<b>Аффинные евклидовы пространства</b>	<b>5</b>
1.1	Аффинные пространства . . . . .	5
1.2	Аффинные евклидовы пространства . . . . .	6
1.3	Список литературы . . . . .	6
<b>2</b>	<b>Аффинные координаты и преобразования</b>	<b>7</b>
2.1	Аффинные и декартовы системы координат . . . . .	7
2.2	Аффинные преобразования . . . . .	8
2.3	Список литературы . . . . .	9
<b>3</b>	<b>Криволинейные системы координат</b>	<b>10</b>
3.1	Определение . . . . .	10
3.2	Замена координат . . . . .	10
3.3	Список литературы . . . . .	11
<b>4</b>	<b>Локальные базисы криволинейных координат</b>	<b>12</b>
4.1	Определение . . . . .	12
4.2	Условие ортогональности . . . . .	13
4.3	Список литературы . . . . .	13
<b>5</b>	<b>Коэффициенты Ламе. Проекция скорости точки на оси криволинейной системы координат</b>	<b>14</b>
5.1	Общие сведения . . . . .	14
5.2	Коэффициенты Ламе . . . . .	14
5.3	Проекция скорости точки на оси криволинейной системы координат . . . . .	15
5.4	Список литературы . . . . .	15
<b>6</b>	<b>Проекция ускорения точки на оси ортогональной криволинейной системы координат</b>	<b>16</b>
6.1	Список литературы . . . . .	17
<b>7</b>	<b>Натуральный триэдр. Проекция ускорения точки на оси натурального триэдра</b>	<b>18</b>
7.1	Натуральный триэдр траектории . . . . .	18
7.2	Разложение ускорения по осям натурального триэдра траектории . . . . .	20
7.3	Список литературы . . . . .	22
<b>8</b>	<b>Определение кривизны траектории точки по движению</b>	<b>23</b>
8.1	Кинематический метод . . . . .	23
8.2	Список литературы . . . . .	23

<b>9</b>	<b>Движение точки по прямой и по окружности</b>	<b>24</b>
9.1	Прямолинейное движение . . . . .	24
9.2	Движение по окружности . . . . .	24
9.3	Список литературы . . . . .	26
<b>10</b>	<b>Движение механической системы. Твёрдое тело. Число степеней свободы положения</b>	<b>27</b>
10.1	Движение механической системы . . . . .	27
10.2	Твёрдое тело . . . . .	27
10.3	Число степеней свободы . . . . .	28
10.4	Список литературы . . . . .	29
<b>11</b>	<b>Группа движений аффинного евклидова пространства</b>	<b>30</b>
11.1	Предварительные сведения . . . . .	30
11.2	Группа движений твёрдого тела . . . . .	31
11.3	Подгруппы движений . . . . .	33
11.4	Список литературы . . . . .	33
<b>12</b>	<b>Поступательное движение твёрдого тела</b>	<b>34</b>
12.1	Список литературы . . . . .	35
<b>13</b>	<b>Вращение твёрдого тела вокруг неподвижной оси</b>	<b>36</b>
13.1	Определение. Основные понятия . . . . .	36
13.2	Векторные формулы скорости и ускорения точек твёрдого тела, вращающегося вокруг неподвижной оси . . . . .	37
13.3	Список литературы . . . . .	38
<b>14</b>	<b>Плоское движение твёрдого тела. Преобразование координат</b>	<b>39</b>
14.1	Список литературы . . . . .	40
<b>15</b>	<b>Две геометрические теоремы о плоском движении</b>	<b>41</b>
15.1	Список литературы . . . . .	42
<b>16</b>	<b>Формула Эйлера. Следствие</b>	<b>43</b>
<b>17</b>	<b>Центр скоростей. Центроиды. Теорема Пуансо</b>	<b>44</b>
<b>18</b>	<b>Ускорение точек твёрдого тела в плоском движении</b>	<b>45</b>
<b>19</b>	<b>Задание движения твёрдого тела через углы Эйлера</b>	<b>46</b>
<b>20</b>	<b>Две геометрические теоремы о движении твёрдого тела вокруг неподвижной точки</b>	<b>47</b>
<b>21</b>	<b>Проекция угловой скорости тела с неподвижной точкой</b>	<b>48</b>
<b>22</b>	<b>Ускорение точек тела с неподвижной точкой</b>	<b>49</b>

23	Скорость точек твёрдого тела в общем случае	50
24	Ускорение точек твёрдого тела в общем случае	51
25	Сложное движение точки, основные понятия	52
26	Теорема сложения скоростей в сложном движении точки	53
27	Теорема сложения ускорений в сложном движении точки	54
28	Теорема о сложении угловых скоростей твёрдого тела	55
	Список литературы	56

# 1 Аффинные евклидовы пространства

## 1.1 Аффинные пространства

**Определение 1.1.** Аффинным пространством называют множество  $E$ , связанное с векторным пространством  $\vec{E}$  отображением  $f : E \times E \rightarrow \vec{E}$  со свойствами:

1.  $(\forall a, b, c \in E) \left( \vec{ab} + \vec{bc} + \vec{ca} = \vec{0} \in \vec{E} \right)$  (Соотношение Шаля);
2.  $(\forall a \in E) \left( x \mapsto \vec{ax} \text{ — биекция на } \vec{E} \right)$

Элементы множества  $E$  называют *точками* аффинного пространства, а элементы множества  $\vec{E}$  — *свободными векторами*.

Из свойств 1,2 можно получить следствия:

3.  $(\forall a \in E) \left( \vec{aa} = \vec{0} \right)$ ;
4.  $(\forall a, b \in E) \left( \vec{ab} + \vec{ba} = \vec{0} \right)$  (иначе:  $\vec{ab} = -\vec{ba}$ );
5.  $(\forall a \in E) (\forall \vec{h} \in \vec{E}) (\exists! b \in E) \left( \vec{ab} = \vec{h} \right)$   
(вместо  $\vec{ab} = \vec{h}$  пишут символически:  $b = a + \vec{h}$ );
6.  $(\forall a \in E) (\forall \vec{h}, \vec{k} \in \vec{E}) \left( a + (\vec{h} + \vec{k}) = (a + \vec{h}) + \vec{k} \right)$ .

Наряду со свободными векторами векторного пространства  $\vec{E}$  в аффинном пространстве вводят

**Определение 1.2.** Если  $a$  — точка аффинного пространства  $E$ , а  $\vec{h}$  — вектор связанного с ним векторного пространства  $\vec{E}$ , то пару  $(a, \vec{h})$  называют *вектором  $\vec{h}$ , закреплённым в точке  $a$* .

Каждому закреплённому вектору  $(a, \vec{h})$  соответствует упорядоченная пара точек  $(a, a + \vec{h})$ , и каждой упорядоченной паре точек  $(a, b)$  соответствует закреплённый вектор  $(a, \vec{ab})$ , поэтому закреплённым вектором называют также упорядоченную пару точек аффинного пространства.

**Определение 1.3.** *Прямой, проходящей через точки  $A$  и  $B$  ( $A \neq B$ ) аффинного пространства  $E$ , называют множество точек*

$$l(A, B) = \left\{ M \in E \mid M = A + t \cdot \vec{AB}, t \in \mathbb{R} \right\}.$$

Множество  $l(A, B)$  можно считать упорядоченным, полагая, что точка  $B_1 = A + t_1 \cdot \vec{AB}$  предшествует точке  $B_2 = A + t_2 \cdot \vec{AB}$  тогда и только тогда, когда  $t_1 < t_2$ . В этом случае прямую  $l(A, B)$  будем считать *направленной*, или *сонаправленной с вектором  $\vec{AB}$* .

**Определение 1.4.** *Размерностью аффинного пространства  $E$  называют размерность связанного с ним векторного пространства  $\vec{E}$ .*

## 1.2 Аффинные евклидовы пространства

**Определение 1.5.** Аффинное пространство  $E$  называется *евклидовым аффинным пространством*, если связанное с ним векторное пространство  $\vec{E}$  евклидово, то есть на  $\vec{E}$  задано

1. скалярное произведение векторов  $\vec{p}, \vec{h} \in \vec{E}$ ; обозначается как  $\vec{p} \cdot \vec{h}$ ,  $(\vec{p}, \vec{h})$  или  $\langle \vec{p}, \vec{h} \rangle$ ;
2. евклидова норма вектора  $\vec{p} \in \vec{E}$ ; вводится по формуле  $\|\vec{p}\| = \sqrt{\vec{p} \cdot \vec{p}}$ ;

**Определение 1.6.** Аффинное евклидово пространство  $E$  называется *метрическим*, если введено отображение  $\rho : E \times E \rightarrow \mathbb{R}$  такое, что

$$\forall x, y \in E \quad \rho(x, y) = \|\vec{yx}\|.$$

В этом случае отображение  $\rho$  называют *евклидовым расстоянием*.

Если  $\vec{E}$  — векторное или евклидово пространство  $\mathbb{R}^n$ , то вместо  $E$  используют обозначение  $\mathbb{E}^n$ .

## 1.3 Список литературы

1. Л.К. Бабаджанянц, *Классическая механика*

## 2 Аффинные координаты и преобразования

### 2.1 Аффинные и декартовы системы координат

Пусть  $E = \mathbb{E}^n$ , тогда вектор  $\overrightarrow{OM} \in \vec{E} = \mathbb{R}^n$  можно разложить по базису  $(\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n)$  векторного пространства  $\mathbb{R}^n$ :

$$\overrightarrow{OM} = \sum_{j=1}^n x_j \vec{e}_j, \quad (2.1)$$

или, в другой записи:

$$M = O + \sum_{j=1}^n x_j \vec{e}_j. \quad (2.2)$$

Пусть  $O \in \mathbb{E}^n$ , а  $(\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n)$  — базис пространства  $\mathbb{R}^n$ .

**Определение 2.1.** Упорядоченную последовательность  $(O, \vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n)$  называют *репером* пространства  $\mathbb{E}^n$ ; точку  $O$  называют *началом* этого репера, а базис  $(\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n)$  — его *базисом*.

**Определение 2.2.** Вещественные числа  $x_1, \dots, x_n$  в 2.2 называют *аффинными координатами* точки  $M \in \mathbb{E}^n$  относительно выбранного репера с началом  $O \in \mathbb{E}^n$  и базисом  $(\vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n)$ .

**Определение 2.3.** *Ориентацией репера* называют ориентацию базиса соответствующего векторного пространства.

**TODO:** связь между репером, базисом и системой координат.

**Определение 2.4.** Аффинную систему координат, оси которой взаимно ортогональны, называют *декартовой*.

Пусть  $(O, \vec{e}_1, \dots, \vec{e}_n)$  — репер в пространстве  $\mathbb{E}^n$ , и пусть даны представления точек  $M, N \in \mathbb{E}^n$ :

$$\begin{aligned} M &= O + \sum_{j=1}^n x_j \vec{e}_j, \\ N &= O + \sum_{j=1}^n y_j \vec{e}_j. \end{aligned} \quad (2.3)$$

Тогда

$$\begin{aligned} \overrightarrow{MN} &= \overrightarrow{MO} + \overrightarrow{ON} \\ &= \overrightarrow{ON} - \overrightarrow{OM} \\ &= \sum_{j=1}^n (y_j - x_j) \vec{e}_j. \end{aligned} \quad (2.4)$$

## 2.2 Аффинные преобразования

Пусть

$$M = O + \sum_{j=1}^n x_j \vec{e}_j = O_1 + \sum_{j=1}^n \tilde{x}_j \vec{e}_j, \quad (2.5)$$

где

$$O_1 = O + \sum_{j=1}^n a_j \vec{e}_j. \quad (2.6)$$

Тогда

$$O + \sum_{j=1}^n x_j \vec{e}_j = O + \sum_{j=1}^n a_j \vec{e}_j + \sum_{j=1}^n \tilde{x}_j \vec{e}_j,$$

откуда следует, что

$$x_j = \tilde{x}_j + a_j, \quad j \in [1 : n]. \quad (2.7)$$

Рассмотрим два ортонормальных базиса  $(\vec{e}'_1, \dots, \vec{e}'_n)$  и  $(\vec{e}''_1, \dots, \vec{e}''_n)$  пространства  $\mathbb{R}^n$ . Как известно, они связаны равенствами:

$$\vec{e}''_i = \sum_{j=1}^n p_{ij} \vec{e}'_j, \quad j \in [1 : n]. \quad (2.8)$$

**Теорема 2.1.** Матрица  $P = (p_{ij})$  в [выр. 2.8](#) ортогональна.

*Доказательство.* Любое преобразование базисов вида [2.8](#) должно сохранять длины векторов, то есть

$$\vec{x} \cdot \vec{x} = P\vec{x} \cdot P\vec{x} \quad \forall \vec{x} \in \mathbb{R}^n.$$

Так как

$$P\vec{x} \cdot P\vec{x} = \vec{x} \cdot P^T P \vec{x},$$

а  $P^T P$  — симметричная матрица, то  $P^T P = I$ , что и является условием ортогональности.  $\square$

Из ортогональности матрицы  $P$  следует, что

$$1 = \det I = \det(P^T P) = \det P^T \det P = (\det P)^2,$$

откуда  $\det P = \pm 1$ . Если элементы матрицы  $P$  непрерывно зависят от каких-то параметров, то и  $\det P$  также непрерывно зависит от них. Отсюда следует, что при изменении этих параметров величина  $\det P$  не меняется.

Выразим теперь связь между координатами точки в различных реперах. Пусть  $\vec{x}' = (x'_1, \dots, x'_n)$  и  $\vec{x}'' = (x''_1, \dots, x''_n)$  — разложения вектора  $\vec{x}$  по базисам  $(\vec{e}'_1, \dots, \vec{e}'_n)$  и  $(\vec{e}''_1, \dots, \vec{e}''_n)$  соответственно, тогда

$$\vec{x}'' = P\vec{x}', \quad \vec{x}' = P^T \vec{x}''.$$



Пусть теперь

$$M = O + \sum_{j=1}^n x'_j \bar{e}'_j = O_1 + \sum_{j=1}^n x''_j \bar{e}''_j,$$

где

$$O_1 = O + \sum_{j=1}^n a_j \bar{e}'_j.$$

Тогда из равенств

$$\begin{aligned} O + \sum_{j=1}^n x'_j \bar{e}'_j &= O + \sum_{j=1}^n a_j \bar{e}'_j + \sum_{i=1}^n x''_i \bar{e}''_i \\ &= O + \sum_{j=1}^n a_j \bar{e}'_j + \sum_{j=1}^n \bar{e}'_j \sum_{i=1}^n p_{ij} x''_i \end{aligned}$$

следует, что

$$x'_j = a_j + \sum_{i=1}^n p_{ij} x''_i, \quad j \in [1 : n]. \quad (2.9)$$

Аналогично

$$x''_j = \sum_{i=1}^n p_{ji} (x'_i - a_i), \quad j \in [1 : n]. \quad (2.10)$$

## 2.3 Список литературы

1. Л.К. Бабаджанянц, *Классическая механика*

## 3 Криволинейные системы координат

### 3.1 Определение

**Определение 3.1.** Открытое связное множество называется *областью*.

**Определение 3.2.** Отображение  $f : D \subset \mathbb{R}^n \rightarrow G \subset \mathbb{R}^n$  называют *гладким отображением класса  $C^r(D)$*  при  $1 \leq r < \infty$ ,  $r = \infty$  или  $r = \omega$ , если оно дифференцируемо до порядка  $r$  включительно, бесконечно дифференцируемо или аналитично соответственно.

**Определение 3.3.** Криволинейной системой координат в области  $D \subset \mathbb{R}^n$  называют систему гладких функций  $(x_1(y_1, \dots, y_n), \dots, x_n(y_1, \dots, y_n))$ , задающих взаимно однозначное отображение области  $D$  на некоторую область  $G \subset \mathbb{R}^n$ , причём якобиан

$$J(y) = \det \begin{pmatrix} \frac{\partial x_1}{\partial y_1}(y) & \dots & \frac{\partial x_n}{\partial y_1}(y) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial x_1}{\partial y_n}(y) & \dots & \frac{\partial x_n}{\partial y_n}(y) \end{pmatrix} \quad (3.1)$$

отличен от нуля во всех точках области  $D$ .

*Замечание 3.1.* Отличие от нуля якобиана  $J(y)$  при всех  $y \in D$  гарантирует, что обратное к  $f(y)$  отображение  $f^{-1}(x)$  также является гладким.

**Определение 3.4.** Взаимо однозначное и взаимно непрерывное отображение называется *гомеоморфизмом*.

Таким образом, криволинейная система координат задаётся двумя гладкими взаимно однозначными отображениями  $f(y)$  и  $f^{-1}(x)$ , устанавливающими гомеоморфизм между множествами  $D$  и  $G$ .

**Определение 3.5.** Гладкий гомеоморфизм  $f : D \rightarrow G$  класса  $C^r(D)$  называют *диффеоморфизмом класса  $C^r(D)$* , а множества  $D$  и  $G$  называют *диффеоморфными*.

Итак, криволинейная система координат в области  $D \subset \mathbb{R}^n$  является некоторым диффеоморфизмом  $f : D \rightarrow G \subset \mathbb{R}^n$  с ненулевым якобианом.

### 3.2 Замена координат

Пусть  $y \in \mathbb{R}^n$ , и в области  $D \subset \mathbb{R}^n$  две системы координат  $x(y) = (x_1(y), \dots, x_n(y))$  и  $z(y) = (z_1(y), \dots, z_n(y))$  заданы отображениями  $f : D \rightarrow G_1 \subset \mathbb{R}^n$  и  $g : D \rightarrow G_2 \subset \mathbb{R}^n$ .

**Определение 3.6.** Заменой координат  $x$  на  $z$  называется отображение  $\psi : G_1 \rightarrow G_2$ , задаваемое формулой  $\psi = g \circ f^{-1}$ .

*Замечание 3.2.* Замена  $\psi : G_1 \rightarrow G_2$  — диффеоморфизм с ненулевым якобианом, то есть это криволинейная система координат в  $G_1 \subset \mathbb{R}^n$ .

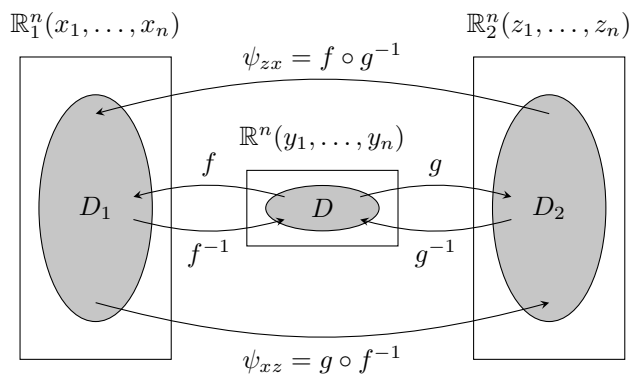


Рис. 3.1

### 3.3 Список литературы

1. Л.К. Бабаджанянц, *Классическая механика*

## 4 Локальные базисы криволинейных координат

Криволинейные координаты обозначим  $\vec{q} = (q_1, q_2, q_3) \in Q = \{\vec{q} \mid \vec{q} = \vec{q}(\vec{r}), \vec{r} \in D\}$ .

### 4.1 Определение

**TODO:** инфа из учебника

**Определение 4.1.** Пусть  $\vec{q}_0 = (q_{10}, q_{20}, q_{30}) \in Q$ ,  $\vec{r}_0 = \vec{r}(\vec{q}_0) = (x_0, y_0, z_0)$ , тогда множества

$$(q_{i0}) = \{(x, y, z) \in D \mid q_i(x, y, z) = q_{i0}\}, \quad i = 1, 2, 3 \quad (4.1)$$

называют *координатными поверхностями* криволинейной системы координат  $\vec{q} = (q_1, q_2, q_3)$  в точке  $(q_{10}, q_{20}, q_{30})$ , а множества

$$\begin{aligned} \tilde{q}_1 &= (q_{20}) \cap (q_{30}) \\ \tilde{q}_2 &= (q_{10}) \cap (q_{30}) \\ \tilde{q}_3 &= (q_{10}) \cap (q_{20}) \end{aligned} \quad (4.2)$$

— её *координатными линиями* в этой точке.

**Замечание 4.1.**  $(q_{10}) \cap (q_{20}) \cap (q_{30}) = \{(x_0, y_0, z_0)\}$ .

По определению, якобиан криволинейной системы координат отличен от нуля в каждой точке области определения  $Q$ . Векторы  $\frac{\partial \vec{r}}{\partial q_1}$ ,  $\frac{\partial \vec{r}}{\partial q_2}$ ,  $\frac{\partial \vec{r}}{\partial q_3}$  составляют строки матрицы этого якобиана и поэтому не могут быть нулевыми.

**Теорема 4.1.** Векторы  $\frac{\partial \vec{r}}{\partial q_1}$ ,  $\frac{\partial \vec{r}}{\partial q_2}$ ,  $\frac{\partial \vec{r}}{\partial q_3}$  являются касательными соответственно к линиям  $\tilde{q}_1$ ,  $\tilde{q}_2$ ,  $\tilde{q}_3$  в точке  $\vec{q}_0$ .

*Доказательство.* Для наглядности рассмотрим координатную кривую  $\tilde{q}_1$ . Эта кривая параметризуется переменной  $q_i$  в точке  $\vec{q}_0$ . Положим  $\vec{r} = \vec{r}(q_1, q_{20}, q_{30})$ , тогда производная  $\frac{\partial \vec{r}}{\partial q_1}$  даст направление касательной к этой кривой в точке  $\vec{q}_0$ .  $\square$

**Определение 4.2.** Совокупность векторов  $(\vec{\tau}_1, \vec{\tau}_2, \vec{\tau}_3)$ , определяемых формулой

$$\vec{\tau}_i = \frac{\frac{\partial \vec{r}}{\partial q_i}}{\left| \frac{\partial \vec{r}}{\partial q_i} \right|}, \quad i = 1, 2, 3$$

называют *локальным базисом* криволинейной системы координат в точке  $\vec{q}_0$ .

**Определение 4.3.** Если векторы  $\vec{\tau}_1$ ,  $\vec{\tau}_2$ ,  $\vec{\tau}_3$  взаимно ортогональны в точке  $\vec{q}_0$ , то криволинейная система координат называется *ортогональной* в этой точке.

## 4.2 Условие ортогональности

Так как векторы  $\frac{\partial \vec{r}}{\partial q_1}, \frac{\partial \vec{r}}{\partial q_2}, \frac{\partial \vec{r}}{\partial q_3}$  ненулевые, то условия ортогональности локального базиса

$$\vec{\tau}_i \cdot \vec{\tau}_j = 0, \quad i, j = 1, 2, 3, \quad i \neq j$$

эквивалентны равенствам

$$\frac{\partial \vec{r}}{\partial q_i} \cdot \frac{\partial \vec{r}}{\partial q_j} = 0, \quad i, j = 1, 2, 3, \quad i \neq j$$

или, в координатной форме,

$$\frac{\partial x}{\partial q_i} \frac{\partial x}{\partial q_j} + \frac{\partial y}{\partial q_i} \frac{\partial y}{\partial q_j} + \frac{\partial z}{\partial q_i} \frac{\partial z}{\partial q_j} = 0, \quad i, j = 1, 2, 3, \quad i \neq j. \quad (4.3)$$

## 4.3 Список литературы

1. Л.К. Бабаджанянц, *Классическая механика*

## 5 Коэффициенты Ламе. Проекции скорости точки на оси криволинейной системы координат

### 5.1 Общие сведения

В качестве пространства будем использовать аффинное евклидово пространство  $\mathbb{E}^n$ .

**Определение 5.1.** Положением механической системы в момент  $t_0$  будем называть точку  $M^0 \in \mathbb{E}^n$ .

**Определение 5.2.** Пусть  $J$  — промежуток на  $\mathbb{R}$ . Движением механической системы будем называть дважды непрерывно дифференцируемую функцию  $D : J \rightarrow \mathbb{E}^n$  времени  $t$  такую, что  $D(t_0) = M^0$ .

**Определение 5.3.** Предположим, что точка этого пространства может быть задана радиус-вектором  $\vec{r}$  в какой-либо декартовой системе координат, то есть движение этой точки представлено вектор-функцией  $\vec{r} : J \rightarrow \mathbb{R}^n$ . В этом случае *скоростью* и *ускорением* точки в этом движении называют соответственно вектор-функции  $\vec{v} = \dot{\vec{r}}$  и  $\vec{a} = \ddot{\vec{r}}$ , а *траекторией* точки называют кривую  $\{\vec{r}(t) \in \mathbb{R}^n \mid t \in J\}$ .

### 5.2 Коэффициенты Ламе

Так как

$$\frac{\partial \vec{r}}{\partial q_m} = \frac{\partial x}{\partial q_m} \vec{i} + \frac{\partial y}{\partial q_m} \vec{j} + \frac{\partial z}{\partial q_m} \vec{k}, \quad (5.1)$$

то, введя обозначение

$$H_m = \left| \frac{\partial \vec{r}}{\partial q_m} \right| = \sqrt{\left( \frac{\partial x}{\partial q_m} \right)^2 + \left( \frac{\partial y}{\partial q_m} \right)^2 + \left( \frac{\partial z}{\partial q_m} \right)^2}, \quad (5.2)$$

векторы локального базиса можно представить в виде

$$\vec{\tau}_m = \frac{1}{H_m} \frac{\partial \vec{r}}{\partial q_m}, \quad (5.3)$$

или, иначе:

$$\frac{\partial \vec{r}}{\partial q_m} = H_m \vec{\tau}_m. \quad (5.4)$$

**Определение 5.4.** Величины  $H_m$  (иногда удобнее обозначение  $H_{q_m}$ ) называют *коэффициентами Ламе*.

Выразим направляющие косинусы осей локального базиса криволинейной системы координат  $\vec{q}$  относительно осей декартовой системы координат:

$$\cos \angle(\vec{\tau}_m, \vec{i}) = \vec{\tau}_m \cdot \vec{i} = \frac{1}{H_m} \frac{\partial x}{\partial q_m}, \quad \dots, \quad m = 1, 2, 3. \quad (5.5)$$

**Определение 5.5.** Движением точки в криволинейных координатах  $\vec{q}$  называют дважды непрерывно дифференцируемую на промежутке  $J \subset \mathbb{R}$  вектор-функцию  $\vec{q}(t)$ .

**Определение 5.6.** Функции  $\dot{\vec{q}}$  и  $\ddot{\vec{q}}$  называют соответственно *обобщённой скоростью* и *обобщённым ускорением точки в движении  $\vec{q}(t)$* .

**Определение 5.7.** Кривую

$$\Gamma = \{\vec{q}(t) \in \mathbb{R}^3 \mid t \in J\}$$

называют *траекторией точки в криволинейных координатах*.

### 5.3 Проекция скорости точки на оси криволинейной системы координат

Напишем вектор скорости в виде

$$\vec{v} = \dot{\vec{r}} = \frac{\partial \vec{r}}{\partial q_1} \dot{q}_1 + \frac{\partial \vec{r}}{\partial q_2} \dot{q}_2 + \frac{\partial \vec{r}}{\partial q_3} \dot{q}_3, \quad (5.6)$$

тогда по формулам 5.4 получим

$$\vec{v} = H_1 \dot{q}_1 \vec{\tau}_1 + H_2 \dot{q}_2 \vec{\tau}_2 + H_3 \dot{q}_3 \vec{\tau}_3.$$

Это равенство можно рассматривать как разложение вектора скорости по единичным векторам осей криволинейных координат; для проекций скорости на координатные оси будем иметь

$$v_{q_m} = H_{q_m} \dot{q}_m \quad (m = 1, 2, 3). \quad (5.7)$$

Если криволинейная система ортогональна, то

$$v = \sqrt{(H_1 \dot{q}_1)^2 + (H_2 \dot{q}_2)^2 + (H_3 \dot{q}_3)^2}, \quad (5.8)$$

$$\cos \angle(\vec{v}, \vec{\tau}_m) = H_m \dot{q}_m v^{-1}, \quad m = 1, 2, 3.$$

### 5.4 Список литературы

1. Л.К. Бабаджанянц, *Классическая механика*
2. Л.Г. Лойцянский, *Курс теоретической механики*

## 6 Проекция ускорения точки на оси ортогональной криволинейной системы координат

Для определения проекций ускорения представим их в виде

$$w_{q_m} = \vec{w} \cdot \vec{\tau}_m = \dot{\vec{v}} \cdot \frac{1}{H_m} \frac{\partial \vec{r}}{\partial q_m},$$

откуда

$$H_m w_{q_m} = \dot{\vec{v}} \cdot \frac{\partial \vec{r}}{\partial q_m} = \frac{d}{dt} \left( \vec{v} \cdot \frac{\partial \vec{r}}{\partial q_m} \right) - \vec{v} \cdot \frac{d}{dt} \frac{\partial \vec{r}}{\partial q_m}. \quad (6.1)$$

Из [выр. 5.6](#) непосредственно следует

$$\frac{\partial \vec{v}}{\partial \dot{q}_m} = \frac{\partial \vec{r}}{\partial q_m}. \quad (6.2)$$

Кроме того, по определению полной производной

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial \vec{r}}{\partial q_m} = \frac{\partial^2 \vec{r}}{\partial q_1 \partial q_m} \dot{q}_1 + \frac{\partial^2 \vec{r}}{\partial q_2 \partial q_m} \dot{q}_2 + \frac{\partial^2 \vec{r}}{\partial q_3 \partial q_m} \dot{q}_3;$$

но это же выражение получим, если возьмём от обеих частей [выр. 5.6](#) частную производную по  $q_m$ . Действительно, так как  $\dot{q}_1, \dot{q}_2, \dot{q}_3$  зависят только от времени, а не от  $q_1, q_2, q_3$ , то

$$\frac{\partial \vec{v}}{\partial q_m} = \frac{\partial^2 \vec{r}}{\partial q_m \partial q_1} \dot{q}_1 + \frac{\partial^2 \vec{r}}{\partial q_m \partial q_2} \dot{q}_2 + \frac{\partial^2 \vec{r}}{\partial q_m \partial q_3} \dot{q}_3;$$

таким образом, имеем

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial \vec{r}}{\partial q_m} = \frac{\partial \vec{v}}{\partial q_m}. \quad (6.3)$$

Подставляя значения  $\frac{\partial \vec{r}}{\partial q_m}$  по [выр. 6.2](#) и  $\frac{d}{dt} \frac{\partial \vec{r}}{\partial q_m}$  по [выр. 6.3](#) в равенство [6.1](#), получим

$$H_m w_{q_m} = \frac{d}{dt} \left( \vec{v} \cdot \frac{\partial \vec{v}}{\partial \dot{q}_m} \right) - \vec{v} \cdot \frac{\partial \vec{v}}{\partial q_m}. \quad (6.4)$$

Замечая, что

$$\begin{aligned} \vec{v} \cdot \frac{\partial \vec{v}}{\partial \dot{q}_m} &= \frac{\partial}{\partial \dot{q}_m} \frac{\vec{v} \cdot \vec{v}}{2} = \frac{\partial}{\partial \dot{q}_m} \frac{v^2}{2}, \\ \vec{v} \cdot \frac{\partial \vec{v}}{\partial q_m} &= \frac{\partial}{\partial q_m} \frac{\vec{v} \cdot \vec{v}}{2} = \frac{\partial}{\partial q_m} \frac{v^2}{2}, \end{aligned}$$

на основании [выр. 6.4](#) получим выражение проекций ускорения на оси криволинейной системы координат:

$$w_{q_m} = \frac{1}{H_m} \left( \frac{d}{dt} \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_m} - \frac{\partial T}{\partial q_m} \right), \quad (6.5)$$



где для краткости введено обозначение

$$T = \frac{1}{2}v^2. \quad (6.6)$$

Используя линейный дифференциальный оператор Эйлера-Лагранжа, определяемый формулой

$$E_{q_m}(T) = \frac{d}{dt} \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_m} - \frac{\partial T}{\partial q_m}, \quad (6.7)$$

окончательно получаем

$$w_{q_m} = \frac{1}{H_{q_m}} E_{q_m}(T). \quad (6.8)$$

## 6.1 Список литературы

1. Л.Г. Лойцянский, *Курс теоретической механики*

## 7 Натуральный триэдр. Проекция ускорения точки на оси натурального триэдра

### 7.1 Натуральный триэдр траектории

**TODO:** картинки из книги (страница 184)

Рассмотрим некоторую кривую, не лежащую в одной плоскости (кривую двойкой кривизны). Установим на этой кривой начало  $M_0$  и положительное направление отсчёта дуг  $\sigma$ . Возьмём какую-нибудь текущую точку  $M$ , положение которой определим либо дугой  $\sigma$ , либо вектор-радиусом  $\vec{r}$  относительно некоторой неподвижной точки  $O$ . Через точку  $M$  проведём касательную к кривой; направление касательной в сторону возрастающих значений  $\sigma$  зададим единичным вектором касательной  $\vec{\tau}$ .

Возьмём на кривой весьма близкую к  $M$  точку  $M_1$ ; пусть положение её определяется значением дуги  $\sigma + \Delta\sigma$ , причём  $\Delta\sigma > 0$ , то есть  $M_1$  лежит за  $M$  в сторону положительного отсчёта дуги. Единичный вектор касательной в точке  $M_1$  обозначим через  $\vec{\tau}_1$ . Проведём через  $\vec{\tau}$  плоскость  $\Pi$ , параллельную  $\vec{\tau}_1$ ; чтобы построить её, достаточно перенести  $\vec{\tau}_1$  в точку  $M$ ; два вектора  $\vec{\tau}$  и  $\vec{\tau}_1$ , имеющие начало в точке  $M$ , определяют положение  $\Pi$ . При изменении положения  $M_1$  плоскость  $\Pi$  также изменяет своё положение, вращаясь вокруг  $\vec{\tau}$ ; если будем приближать  $M_1$  к  $M$ , уменьшая  $\Delta\sigma$  до нуля, то эта плоскость будет приближаться к некоторому предельному положению  $\Pi_0$ , называемому *соприкасающейся плоскостью*.

В точке  $M$  проведём плоскость  $N_0$ , перпендикулярную к касательной. Эта плоскость называется *нормальной плоскостью* кривой. Любая прямая, проведённая в этой плоскости через точку  $M$ , будет перпендикулярна к  $\vec{\tau}$ , то есть будет *нормальна* кривой; линия пересечения нормальной и соприкасающейся плоскостей определяет *главную нормаль* кривой. Иными словами, главной нормалью называется нормаль, лежащая в соприкасающейся плоскости. Нормаль, перпендикулярная к главной нормали, называется *бинормалью* кривой.

**Определение 7.1.** Совокупность трёх взаимно перпендикулярных осей:

1. касательной, направленной в сторону возрастания дуги,
2. главной нормали, направленной в сторону вогнутости кривой, и
3. бинормали, направленной по отношению к касательной и главной нормали так же, как ось  $Oz$  расположена по отношению к осям  $Ox$  и  $Oy$ ,

образует так называемый *натуральный триэдр* (естественный трёхгранник) кривой. Единичные векторы этих осей обозначим соответственно через  $\vec{\tau}$ ,  $\vec{n}$  и  $\vec{b}$ .

Найдём выражения этих трёх единичных векторов натурального триэдра через вектор-радиус точки на кривой, заданный как вектор-функция дуги:

$$\vec{r} = \vec{r}(\sigma). \quad (7.1)$$

Найдём прежде всего  $\vec{\tau}$ . По определению векторной производной вектор  $\frac{d\vec{r}}{d\sigma}$  направлен по касательной к годографу вектора  $\vec{r}$  в сторону возрастающих  $\sigma$ . С другой стороны, численная величина производной равна

$$\left| \frac{d\vec{r}}{d\sigma} \right| = \frac{|d\vec{r}|}{d\sigma} = 1.$$

Таким образом, векторная производная представляет собой искомый единичный вектор касательной:

$$\vec{\tau} = \frac{d\vec{r}}{d\sigma}. \quad (7.2)$$

Для определения единичного вектора главной нормали  $\vec{n}$  обратимся к рисунку. Рассмотрим равнобедренный треугольник, образованный векторами  $\vec{\tau}$  и  $\vec{\tau}_1$  в плоскости  $\Pi$ . Если точка  $M_1$  взята на весьма малом расстоянии  $\Delta\sigma$  от точки  $M$ , то угол  $\varepsilon$  между касательными  $\vec{\tau}$  и  $\vec{\tau}_1$  в смежных точках кривой — его называют *углом смежности* — будет также мал и вектор  $\Delta\vec{\tau}$  с тем меньшей ошибкой, чем меньше  $\Delta\sigma$ , можно считать перпендикулярным к  $\vec{\tau}$  и, следовательно, параллельным вектору нормали  $\vec{n}'$ , лежащему с  $\Delta\vec{\tau}$  в одной и той же плоскости  $\Pi$ . По величине  $|\Delta\vec{\tau}|$ , как основание равнобедренного треугольника с малым углом  $\varepsilon$  при вершине и боковыми сторонами, равными единице, будет равен

$$|\Delta\vec{\tau}| = 2 |\vec{\tau}| \sin \frac{\varepsilon}{2} \approx 2 \cdot 1 \cdot \frac{\varepsilon}{2} = \varepsilon.$$

Отсюда найдём (с точностью до малых высших порядков)

$$\Delta\vec{\tau} = \varepsilon \vec{n}',$$

или

$$\vec{n}' = \frac{1}{\varepsilon} \Delta\vec{\tau} = \frac{\Delta\vec{\tau}}{\Delta\sigma} \cdot \frac{\Delta\sigma}{\varepsilon}.$$

Будем приближать  $\Delta\sigma$  к нулю, тогда точка  $M_1$  будет стремиться к  $M$ , плоскость  $\Pi$  — к соприкасающейся плоскости  $\Pi_0$ , единичный вектор нормали  $\vec{n}'$  — к искомому единичному вектору  $\vec{n}$ , и мы будем иметь

$$\vec{n} = \lim_{\Delta\sigma \rightarrow 0} \frac{\Delta\vec{\tau}}{\Delta\sigma} \cdot \lim_{\Delta\sigma \rightarrow 0} \frac{\Delta\sigma}{\varepsilon}.$$

Первый предел равен векторной производной

$$\frac{d\vec{\tau}}{d\sigma} = \frac{d}{d\sigma} \left( \frac{d\vec{r}}{d\sigma} \right) = \frac{d^2\vec{r}}{d\sigma^2};$$

что же касается второго предела, то заметим, что отношение  $\frac{\varepsilon}{\Delta\sigma}$ , определяющее среднюю скорость поворота касательной к кривой при переходе от данной точки к смежной, характеризует *среднюю кривизну* кривой на участке  $(\sigma, \sigma + \Delta\sigma)$ , а величина

$$\lim_{\Delta\sigma \rightarrow 0} \frac{\varepsilon}{\Delta\sigma} = K \quad (7.3)$$

определяет *кривизну* кривой в данной точке.

Таким образом, имеем следующее выражение единичного вектора *главной нормали*:

$$\vec{n} = \frac{1}{K} \frac{d\vec{\tau}}{d\sigma} = \frac{1}{K} \frac{d^2\vec{r}}{d\sigma^2}. \quad (7.4)$$

Величину  $1/K = \rho$ , имеющую размерность длины, называют *радиусом кривизны* кривой в данной точке.

В случае произвольной кривой через данную её точку и две смежные с нею точки можно провести круг, который при стремлении смежных точек к данной рассматриваемой будет стремиться к некоторому предельному кругу, называемому *соприкасающимся кругом* или *кругом кривизны*. Радиус этого круга будет радиусом кривизны кривой, центр круга  $C$  (TODO: ссылка на картинку) — *центром кривизны* кривой. Очевидно, круг кривизны лежит в соприкасающейся плоскости, центр кривизны  $C$  — на главной нормали со стороны вогнутости кривой.

Введя радиус кривизны  $\rho$ , получим

$$\vec{n} = \rho \frac{d\vec{\tau}}{d\sigma} = \rho \frac{d^2\vec{r}}{d\sigma^2}. \quad (7.5)$$

Теперь уже не составляет труда найти и единичный вектор бинормали. Из условия выбора положительного направления на бинормали следует:

$$\vec{b} = \vec{\tau} \times \vec{n} = \frac{1}{K} \left( \frac{d\vec{r}}{d\sigma} \times \frac{d^2\vec{r}}{d\sigma^2} \right) = \rho \left( \frac{d\vec{r}}{d\sigma} \times \frac{d^2\vec{r}}{d\sigma^2} \right). \quad (7.6)$$

## 7.2 Разложение ускорения по осям натурального триэдра траектории

Обозначим через  $v_\tau$  проекцию вектора скорости на направление касательной к траектории. Очевидно, что  $v_\tau$  по абсолютной величине равно численной величине скорости  $v$ ; что же касается знака  $v_\tau$ , то  $v_\tau$  положительно, если направление движения в данный момент совпадает с направлением положительного отсчёта дуг  $\sigma$  по траектории, и отрицательно в противном случае. Будем иметь

$$\vec{v} = v_\tau \vec{\tau}. \quad (7.7)$$

Если  $s$  — пройденный путь, то  $d\sigma = ds$ , когда  $d\sigma > 0$ , и  $d\sigma = -ds$ , если  $d\sigma < 0$ , поэтому

$$v_\tau = \frac{d\sigma}{dt} = \pm \frac{ds}{dt} = \pm v. \quad (7.8)$$

Вектор ускорения есть производная по времени от вектора скорости, поэтому

$$\vec{w} = \frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{d}{dt}(v_\tau \vec{\tau}) = \frac{dv_\tau}{dt} \vec{\tau} + v_\tau \frac{d\vec{\tau}}{dt}. \quad (7.9)$$

Далее, имеем

$$\frac{d\vec{\tau}}{dt} = \frac{d\vec{\tau}}{dt} \frac{d\sigma}{dt};$$

согласно формулам 7.4 и 7.8 найдём

$$\frac{d\vec{\tau}}{dt} = \frac{1}{\rho}\vec{n}v_\tau.$$

Подставив полученное выражение в равенство 7.9, будем иметь

$$\vec{w} = \vec{\tau}\frac{dv_\tau}{dt} + \vec{n}\frac{v^2}{\rho}, \quad (7.10)$$

где  $v_\tau^2$  заменено на равное ему  $v^2$ .

Равенство 7.10 представляет собой *разложение вектора ускорения по осям натурального триэдра*.

Обозначим коэффициенты при единичных векторах  $\vec{\tau}$ ,  $\vec{n}$  и  $\vec{b}$  в разложении 7.10, то есть проекции ускорения на оси натурального триэдра, соответственно через  $w_\tau$ ,  $w_n$  и  $w_b$ ; тогда будем иметь

$$\vec{w} = w_\tau\vec{\tau} + w_n\vec{n} + w_b\vec{b}, \quad (7.11)$$

причём из вып. 7.10 следует, что

$$w_\tau = \frac{dv_\tau}{dt} = \frac{d^2\sigma}{dt^2}, \quad w_n = \frac{v^2}{\rho}, \quad w_b = 0.$$

Последнее равенство говорит о том, что вектор ускорения перпендикулярен к бинормали, то есть *ускорение лежит в соприкасающейся плоскости*.

Первое слагаемое в разложении 7.11,  $w_\tau\vec{\tau}$ , даёт *касательную* (тангенциальную) составляющую ускорения, второе,  $w_n\vec{n}$ , — *нормальную* составляющую ускорения. Иногда для краткости их называют просто касательным и нормальным ускорениями.

Нормальное ускорение всегда совпадает по направлению с главной нормалью, так как  $w_n = \frac{v^2}{\rho}$  — существенно положительная величина. Вспоминая ранее сказанное о направлении  $\vec{n}$ , видим, что *нормальное ускорение направлено к центру кривизны траектории* (нормальное ускорение иногда ещё называют поэтому *центростремительным*), то есть по главной нормали к траектории в сторону её вогнутости. Отсюда вытекает свойство ускорения: *вектор ускорения направлен в сторону вогнутости траектории*.

Итак, *вектор ускорения в криволинейном движении может быть представлен как геометрическая сумма двух ускорений: касательного и нормального*.

Величина ускорения может быть представлена так:

$$w = \sqrt{w_\tau^2 + w_n^2} = \sqrt{\left(\frac{dv_\tau}{dt}\right)^2 + \frac{v^4}{\rho^2}}, \quad (7.12)$$

а направление задано косинусами углов, составляемых им с касательной и главной нормалью к траектории:

$$\cos(\widehat{\vec{w}, \vec{\tau}}) = \frac{w_\tau}{w}, \quad \cos(\widehat{\vec{w}, \vec{n}}) = \frac{w_n}{w}. \quad (7.13)$$

### 7.3 Список литературы

1. Л.Г. Лойцянский, *Курс теоретической механики*

## 8 Определение кривизны траектории точки по движению

### 8.1 Кинематический метод

Если известны модули скорости  $v = v(t)$  и ускорения  $w = w(t)$  движения точки, то кривизну траектории можно найти по формулам:

$$\begin{aligned} w_\tau = \dot{v}, \quad w_n = \sqrt{w^2 - w_\tau^2}, \\ K = \frac{w_n}{v^2}, \quad \rho = \frac{1}{K}. \end{aligned} \quad (8.1)$$

Если движение точки задано тройкой скалярных функций  $x(t)$ ,  $y(t)$ ,  $z(t)$ , то

$$\begin{aligned} v &= \sqrt{(\dot{x}(t))^2 + (\dot{y}(t))^2 + (\dot{z}(t))^2}, \\ w &= \sqrt{(\ddot{x}(t))^2 + (\ddot{y}(t))^2 + (\ddot{z}(t))^2}. \end{aligned} \quad (8.2)$$

Если же движение точки задано тройкой ортогональных криволинейных координат — скалярных функций  $q_1(t)$ ,  $q_2(t)$ ,  $q_3(t)$ , то проекции скорости и ускорения точки выразятся как

$$v_{q_m} = H_{q_m} \dot{q}_m, \quad w_{q_m} = \frac{1}{H_{q_m}} E_{q_m}(T), \quad m = 1, 2, 3.$$

Тогда

$$\begin{aligned} v &= \sqrt{(v_{q_1}(t))^2 + (v_{q_2}(t))^2 + (v_{q_3}(t))^2}, \\ w &= \sqrt{(w_{q_1}(t))^2 + (w_{q_2}(t))^2 + (w_{q_3}(t))^2}. \end{aligned} \quad (8.3)$$

### 8.2 Список литературы

1. Л.К. Бабаджанянц, *Классическая механика*

## 9 Движение точки по прямой и по окружности

### 9.1 Прямолинейное движение

**Определение 9.1.** *Прямолинейное движение* — движение точки, траектория которой лежит на прямой.

Начало системы  $Oxyz$  поместим на этой прямой, а ось  $x$  направим вдоль неё. Тогда получим уравнение траектории:

$$y = 0, \quad z = 0,$$

тогда

$$v^2 = (\dot{x}(t))^2, \\ w^2 = (\ddot{x}(t))^2$$

и, как следствие,

$$w_\tau^2 = (\dot{v})^2 = (\ddot{x})^2, \quad w_n = \sqrt{w^2 - w_\tau^2} = 0, \\ K = 0, \quad \rho = +\infty.$$

**Определение 9.2.** Прямолинейное движение называют *равномерным*, если  $v(t) = v_0$ , где  $v_0$  — постоянная.

Уравнение движения:

$$x(t) = x_0 + v_0(t - t_0), \quad x(t_0) = x_0.$$

Естественная координата:

$$s = |v_0(t - t_0)|.$$

**Определение 9.3.** Прямолинейное движение называют *равнопеременным*, если  $w(t) = w_0$ , где  $w_0$  — постоянная.

Уравнение движения:

$$x(t) = x_0 + v_0(t - t_0) + \frac{w_0}{2}(t - t_0)^2, \\ x(t_0) = x_0, \quad \dot{x}(t_0) = v(t_0) = v_0.$$

Естественная координата:

$$s = \left| v_0(t - t_0) + \frac{w_0}{2}(t - t_0)^2 \right|.$$

### 9.2 Движение по окружности

**Определение 9.4.** *Углом поворота между векторами* называется вектор

$$\angle(\vec{a}, \vec{b}) = \begin{cases} (\arccos(\vec{a}, \vec{b})) \cdot \frac{\vec{a} \times \vec{b}}{|\vec{a} \times \vec{b}|}, & \vec{a} \nparallel \vec{b}; \\ \vec{0}, & \vec{a} \parallel \vec{b}. \end{cases}$$



**Определение 9.5.** Углом между векторами  $\vec{a}$  и  $\vec{b}$  называется величина

$$|\angle(\vec{a}, \vec{b})| = \arccos(\vec{a}, \vec{b}).$$

Когда говорят об угле между векторами  $\vec{a}$  и  $\vec{b}$ , отсчитываемом от  $\vec{a}$  к  $\vec{b}$ , то имеют в виду угол поворота  $\angle(\vec{a}, \vec{b})$ .

**Определение 9.6.** Движением по окружности называют любое движение точки, траектория которого лежит на окружности.

В случае движения по окружности угол смежности  $\varepsilon$  равен центральному углу между радиусами, проведёнными в точки касания, а соответствующая дуга равна произведению этого угла на радиус  $R$ , то есть

$$\Delta\sigma = \varepsilon R, \implies \frac{\varepsilon}{\Delta\sigma} = \frac{1}{R},$$

поэтому

$$K = \lim_{\Delta\sigma \rightarrow 0} \frac{\varepsilon}{\Delta\sigma} = \frac{1}{R}, \quad \rho = R.$$

(**TODO:** решить, куда поместить определения угловой скорости и ускорения, а также скалярные и векторные формулы скорости и ускорения точек)

**Определение 9.7.** Движение по окружности называют *равномерным вращением*, если  $\omega(t) = \omega_0$ , где  $\omega_0$  — постоянная.

В этом случае

$$\varphi(t) = \varphi_0 + \omega_0(t - t_0), \quad \varphi(t_0) = \varphi_0.$$

**Определение 9.8.** Движение по окружности называют *равнопеременным вращением*, если  $\varepsilon = \varepsilon_0$ , где  $\varepsilon_0$  — постоянная.

В этом случае

$$\begin{aligned} \varphi(t) &= \varphi_0 + \omega_0(t - t_0) + \frac{\varepsilon_0}{2}(t - t_0)^2, \\ \varphi(t_0) &= \varphi_0, \quad \dot{\varphi}(t_0) = \omega(t_0) = \omega_0. \end{aligned}$$

Рассмотрим частные случаи движения по окружности:

1. Если тело вращается равномерно, то  $\varepsilon(t) = 0$ , поэтому

$$w_\tau = 0, \quad w_n = R\omega_0^2.$$

2. Если в некоторый момент времени угловая скорость  $\omega$  тела достигает максимального или минимального значения, то  $\dot{\omega} = \varepsilon = 0$ , поэтому

$$w_\tau = 0, \quad w_n = R\omega_0^2.$$

3. Если в некоторый момент угол поворота достигает максимального или минимального значения, то  $\dot{\varphi} = \omega = 0$ , поэтому

$$w_\tau = 0, \quad w_n = 0.$$

### 9.3 Список литературы

1. Л.К. Бабаджанянц, *Классическая механика*
2. Л.Г. Лойцянский, *Курс теоретической механики*

## 10 Движение механической системы. Твёрдое тело. Число степеней свободы положения

### 10.1 Движение механической системы

Пусть  $T$  — некоторое множество индексов  $\tau$ , которыми помечены все точки механической системы, а  $J \subset \mathbb{R}$  — промежуток времени  $t$ , на котором определено движение механической системы.

Пространством будем считать аффинное евклидово пространство  $\mathbb{E}^n$ ; точку этого пространства  $M = (x, y, z) \in \mathbb{E}^n$  будем представлять вектор-радиусом  $\vec{r}$  в декартовой системе координат.

**Определение 10.1.** *Положением механической системы в момент времени  $t_0$  будем называть семейство  $\mathcal{M} = \{M_\tau\}_{\tau \in T}$  точек в  $\mathbb{E}^n$ .*

**Определение 10.2.** *Движением механической системы будем называть семейство  $\mathcal{DM} = \{D_\tau : J \rightarrow \mathbb{E}^n\}_{\tau \in T}$  дважды непрерывно дифференцируемых функций времени  $t$  такое, что*

$$\forall \tau \in T \quad D_\tau(t_0) = M_\tau.$$

Ясно, что положением механической системы в любой другой момент времени  $t \in J$  будет семейство  $\{D_\tau(t)\}_{\tau \in T}$ .

**Определение 10.3.** *Перемещением механической системы за время от  $t_1$  до  $t_2$  называют семейство векторов  $\{\overrightarrow{AB} \mid A = D_\tau(t_1), B = D_\tau(t_2)\}_{\tau \in T}$ .*

### 10.2 Твёрдое тело

**Определение 10.4.** *Классом движений назовём некоторое множество движений  $\mathcal{DM}$ .*

**Определение 10.5.** *Неизменяемой на классе движений назовём такую механическую систему, что*

$$\forall t \in J \quad \forall \tau_1, \tau_2 \in T \quad \rho(D_{\tau_1}(t), D_{\tau_2}(t)) = \rho(M_{\tau_1}, M_{\tau_2})$$

для любого движения этого класса.

**Определение 10.6.** *Механическую систему назовём сплошной связной средой на классе движений, если каждое её положение есть область или замкнутая область в  $\mathbb{E}^n$ .*

**Определение 10.7.** *Твёрдым телом или абсолютно твёрдым телом на классе движений назовём сплошную связную неизменяемую механическую систему на этом классе движений.*

### 10.3 Число степеней свободы

Будем говорить, что движение  $\mathcal{DM} = \{D_\tau\}_{\tau \in T}$  может быть выражено через систему скалярных функций

$$q_i : J \rightarrow \mathbb{R}, \quad i = 1, \dots, m,$$

если

$$\begin{aligned} \forall \tau \in T \quad & \exists (q_1, \dots, q_m) \mapsto f_\tau(q_1, \dots, q_m) \\ \forall t \in J \quad & D_\tau(t) = f_\tau(q_1(t), \dots, q_m(t)). \end{aligned} \quad (10.1)$$

**Определение 10.8.** Говорят, что механическая система имеет  $s$  степеней свободы положения на классе движений, если всякое движение этого класса может быть выражено через некоторую систему скалярных функций

$$q_i : J \rightarrow \mathbb{R}, \quad i = 1, \dots, s$$

и если хотя бы одно движение этого класса не может быть выражено ни через какую систему из меньшего числа скалярных функций.

Если класс движений очевиден из контекста, то говорят просто о числе  $s$  степеней свободы механической системы.

Рассмотрим механическую систему, состоящую из конечного числа  $N$  точек. Такая система на классе всех движений в  $\mathbb{E}^n$  имеет  $s = n \cdot N$  степеней свободы.

Рассмотрим такой подкласс всех движений этой системы, для которых координаты  $(x_\nu, y_\nu, z_\nu)$ ,  $\nu = 1, \dots, N$  её точек удовлетворяют уравнениям

$$f_\nu(x_1, y_1, z_1, \dots, x_N, y_N, z_N) = 0, \quad \nu = 1, \dots, m,$$

причём функции  $f_\nu$  аргументов  $(x_1, y_1, z_1, \dots, x_N, y_N, z_N)$  независимы при  $t \in J$ ; будем считать, что ранг матрицы Якоби этих функций равен  $m$ . В этом случае говорят, что рассматривается механическая система из  $N$  точек, стеснённая  $m$  голономными связями.

**Теорема 10.1.** Механическая система в  $\mathbb{E}^n$  из  $N$  точек, стеснённая  $m$  голономными связями, имеет

$$s = n \cdot N - m$$

степеней свободы.

*Доказательство.* (TODO: доказать утверждение) □

**Теорема 10.2.** Для твёрдого тела на классе всех его движений в  $\mathbb{E}^n$  число степеней свободы положения равно

$$s = \frac{n \cdot (n + 1)}{2}.$$

*Доказательство.* (TODO: доказать утверждение (указания можно найти на 37 странице конспекта)) □

**Определение 10.9.** Движение твёрдого тела называют *поступательным*, если у подвижного репера, связанного с этим телом, с течением времени может изменяться только начало.

**Определение 10.10.** Движение твёрдого тела называют *вращением вокруг точки  $O$* , если с течением времени не меняются координаты (в неподвижной системе) некоторой точки  $O$  этого тела.

(**TODO:** найти число степеней свободы положения твёрдого тела на этих двух классах движений)

## 10.4 Список литературы

1. Л.К. Бабаджанянц, *Классическая механика*

## 11 Группа движений аффинного евклидова пространства

### 11.1 Предварительные сведения

**Определение 11.1.** Законом композиции на множестве  $X$  называют отображение

$$* : X \times X \rightarrow X.$$

Вместо  $*(a, b)$  пишут  $a * b$ .

**Определение 11.2.** Пусть  $*$  — закон композиции на  $X$ . Тогда пару  $(X, *)$  называют *алгебраической структурой*.

**Определение 11.3.** Пусть  $*$  — закон композиции на  $X$ . Если

$$\forall a, b, c \in X \quad a * (b * c) = (a * b) * c,$$

то закон композиции  $*$  называется *ассоциативным*.

**Определение 11.4.** Алгебраическая структура  $(X, *)$  называется *полугруппой*, если закон композиции  $*$  ассоциативен.

**Определение 11.5.** Элемент  $e \in X$  называется *единичным* или *нейтральным* относительно закона композиции  $*$ , если

$$\forall x \in X \quad e * x = x * e = x.$$

*Замечание 11.1.* В алгебраической структуре  $(X, *)$  не может быть более одного единичного элемента.

**Определение 11.6.** Полугруппу с единицей называют *моноидом*.

**Определение 11.7.** Элемент  $a$  моноида  $(X, *, e)$  называют *обратимым*, если

$$\exists b \in X : \quad a * b = b * a = e.$$

Для элемента  $b$  используют обозначение  $a^{-1}$ .

**Определение 11.8.** Моноид, все элементы которого обратимы, называют *группой*.

**Определение 11.9.** Закон композиции  $*$  называют *коммутативным*, если

$$\forall a, b \in X \quad a * b = b * a.$$

**Определение 11.10.** Группу с коммутативным законом композиции называют *абелевой* (*коммутативной*) группой.

**Определение 11.11.** Подмножество  $H$  группы  $G$  называется *подгруппой* группы  $G$ , если:

1.  $H$  содержит единичный элемент из  $G$ :

$$e \in H;$$

2.  $H$  содержит композицию любых двух элементов из  $H$ :

$$\forall a, b \in H \quad a * b \in H;$$

3.  $H$  содержит вместе со всяким своим элементом  $h$  обратный к нему элемент  $h^{-1}$ :

$$\forall h \in H \quad h^{-1} \in H.$$

Пусть  $s(\Omega)$  — множество всех биективных отображений  $f : \Omega \rightarrow \Omega$ . Введём закон композиции  $*$  :  $s(\Omega) \times s(\Omega) \rightarrow s(\Omega)$  такой, что

$$\forall \varphi, \psi \in s(\Omega) \quad \varphi * \psi = \varphi \circ \psi;$$

тогда  $(s(\Omega), *)$  — группа, причём её единицей является тождественное отображение  $\text{id}_\Omega : \Omega \rightarrow \Omega$  такое, что

$$\forall x \in \Omega \quad \text{id}_\Omega(x) = x.$$

## 11.2 Группа движений твёрдого тела

(TODO: Дальше может быть путаница в терминах. Короче, надо понять, что в его понимании такое "перемещение но вот как я это понимаю. Рассмотрим некоторое движение твёрдого тела  $\mathcal{DM} = \{D_\tau : J \rightarrow \mathbb{E}^3\}_{\tau \in T}$ . Функция  $D_\tau$  задаёт перемещение точки  $M_\tau$  твёрдого тела. У нас есть формула, по которому мы можем найти коэффициенты  $x_j^\tau(t)$ , то есть перемещению точки соответствует биекция  $D : \mathbb{E}^3 \rightarrow \mathbb{E}^3$ , задающаяся этой формулой. В этом случае получается, что каждому движению твёрдого тела соответствует множество таких биекций. Если это всё верно, то надо аккуратно переписать всё в верных терминах.)

Рассмотрим движение  $\mathcal{DM} = \{D_\tau : J \rightarrow \mathbb{E}^3\}_{\tau \in T}$  механической системы в  $\mathbb{E}^3$ .

Пусть  $(O, \vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$  — некоторый фиксированный репер в  $\mathbb{E}^3$  и пусть

$$M_\tau = D_\tau(t) = O + \sum_{j=1}^3 x_j^\tau(t) \vec{e}_j, \quad \tau \in T. \quad (11.1)$$

Так как свободное твёрдое тело (твёрдое тело на классе всех движений в  $\mathbb{E}^3$ ) имеет 6 степеней свободы, то функции  $x_j^\tau(t)$  могут быть выражены через какие-то 6 скалярных функций  $q_1, \dots, q_6$ .

четыре точки  $M_0, M_1, M_2, M_3$  твёрдого тела выберем так, чтобы векторы  $\overrightarrow{M_0 M_1}, \overrightarrow{M_0 M_2}, \overrightarrow{M_0 M_3}$  образовывали ортонормированный базис  $(\vec{i}_1, \vec{i}_2, \vec{i}_3)$

пространства  $\mathbb{R}^3$ . Тогда каждая точка  $M_\tau$  твёрдого тела определяется своими аффинными координатами в репере  $(M_0, \vec{i}_1, \vec{i}_2, \vec{i}_3)$ :

$$M_\tau = M_0 + \sum_{j=1}^3 y_j^\tau \vec{i}_j, \quad (11.2)$$

причём координаты  $y_j^\tau$  не зависят от времени.

Векторы  $\vec{i}_1, \vec{i}_2, \vec{i}_3$ , построенные по движущимся точкам  $M_0, M_1, M_2, M_3$ , являются функциями времени:

$$\vec{i}_j = \vec{i}_j(t), \quad j = 1, 2, 3.$$

Ортонормированные базисы  $(\vec{e}_1, \vec{e}_2, \vec{e}_3)$  и  $(\vec{i}_1(t), \vec{i}_2(t), \vec{i}_3(t))$  пространства  $\mathbb{R}^3$  связаны равенствами

$$\vec{i}_k = \sum_{j=1}^3 p_{kj}(t) \vec{e}_j, \quad k = 1, 2, 3, \quad (11.3)$$

где матрица  $P(t) = (p_{kj}(t))$  ортогональна.

Если  $D_{M_0}$  — движение точки  $M_0$  и

$$D_{M_0}(t) = O + \sum_{j=1}^3 a_j(t) \vec{e}_j,$$

то

$$x_j^\tau(t) = a_j(t) + \sum_{k=1}^3 p_{kj}(t) y_k^\tau, \quad j = 1, 2, 3. \quad (11.4)$$

Элементы  $p_{kj}$  ортогональной матрицы  $P$  могут быть выражены через углы Эйлера  $\varphi, \psi, \theta$ , поэтому формулы 11.4 дают искомое представление для функций  $x_j^\tau$  через шесть функций  $a_1(t), a_2(t), a_3(t), \varphi(t), \psi(t), \theta(t)$ . Это значит, что всякому перемещению соответствует биективное отображение  $D : \mathbb{E}^3 \rightarrow \mathbb{E}^3$ , определяемое формулами 11.4.

Задавая всевозможные движения (то есть функции  $a_1, a_2, a_3, \varphi, \psi, \theta$ ) и фиксируя всевозможные моменты времени  $t \in J$ , мы будем получать те или иные перемещения твёрдого тела за время от  $t_0$  до  $t$  и соответствующие ему биекции  $D : \mathbb{E}^3 \rightarrow \mathbb{E}^3$ .

**Теорема 11.1.** Семейство  $D_3$  всех таких биекций является подгруппой группы  $s(\mathbb{E}^3)$ .

*Доказательство.* (TODO: указания на странице 44 конспекта) □

**Определение 11.12.** Семейство  $D_3$  называют группой движений в  $\mathbb{E}^3$ .



### 11.3 Подгруппы движений

**Определение 11.13.** Если матрица  $P(t)$  не зависит от времени, то движение твёрдого тела называют *поступательным*.

Каждому перемещению твёрдого тела за время от  $t_0$  до  $t$  в некотором поступательном движении соответствует некоторое множество биекций  $D : \mathbb{E}^3 \rightarrow \mathbb{E}^3$ , определяемых формулами:

$$x_j^\tau(t) = a_j(t) + \sum_{k=1}^3 p_{kj}^0 y_k^\tau, \quad j = 1, 2, 3,$$

где  $P(t_0) = P^0 = (p_{kj}^0)$ .

**Теорема 11.2.** Множество  $D_3^{(n)}$  всех таких биекций

### 11.4 Список литературы

1. Л.К. Бабаджанянц, *Классическая механика*

## 12 Поступательное движение твёрдого тела

Под *поступательным* движением абсолютно твёрдого тела понимают такое его движение, при котором прямая, проведённая через любые две точки тела и жёстко с ним связанная, остаётся во всё время движения *параллельной самой себе*.

Точки *поступательно* движущегося тела могут описывать *любые криволинейные траектории*, но движение тела сохраняет свой *поступательный* характер.

**Теорема 12.1.** *При поступательном движении твёрдого тела все его точки описывают одинаковые траектории и в любой момент времени имеют одинаковые скорости и ускорения.*

*Доказательство.* Определим положение любой точки  $M$  твёрдого тела вектор-радиусом  $\vec{r}'$ , проведённым из некоторой точки  $O'$ , также принадлежащей телу (**TODO:** ссылка на рисунок). Если движение поступательное, то по определению вектор  $\vec{r}'$  остаётся параллельным самому себе. Величина вектора  $\vec{r}'$  ( $r' = O'M$ ) не изменяется, так как тело твёрдое. Итак,  $\vec{r}'$  является постоянным вектором.

Обозначим через  $\vec{r}_0$  вектор-радиус точки  $O'$  относительно некоторой неподвижной точки  $O$ . Равенство

$$\vec{r} = \vec{r}_0 + \vec{r}' \quad (12.1)$$

показывает, что траектория точки  $M$  получается из траектории точки  $O'$  путём параллельного перенесения её на постоянный по величине и направлению вектор. Следовательно, *траектории точек твёрдого тела, движущегося поступательно, представляют собой конгруэнтные кривые*, получающиеся друг из друга путём параллельного переноса.

Дифференцируя обе части формулы 12.1 по времени и замечая, что производная постоянного вектора  $\vec{r}'$  равна нулю, получим

$$\frac{d\vec{r}}{dt} = \frac{d\vec{r}_0}{dt},$$

или, вспоминая определение вектора скорости,

$$\vec{v} = \vec{v}_0, \quad (12.2)$$

то есть *скорости всех точек твёрдого тела, движущегося поступательно, в любой момент времени друг другу равны как по величине, так и по направлению*.

Дифференцируя обе части 12.2 ещё раз по времени, получаем

$$\vec{w} = \vec{w}_0, \quad (12.3)$$

то есть *ускорения всех точек поступательно движущегося твёрдого тела в любой момент времени одинаковы*.  $\square$

## 12.1 Список литературы

1. Л.Г. Лойцянский, *Курс теоретической механики*

## 13 Вращение твёрдого тела вокруг неподвижной оси

### 13.1 Определение. Основные понятия

Рассмотрим движение твёрдого тела, при котором две точки его остаются неподвижными; такое движение представляет собой вращение тела вокруг проходящей через неподвижные точки прямой, называемой *осью вращения*.

Пусть ось вращения тела совпадает с осью  $Oz$ . Чтобы определить положение тела, проведём через ось  $Oz$  две полуплоскости: подвижную  $Q$ , твёрдо связанную с вращающимся телом, и неподвижную  $P$  (TODO: картинка). Заданием двугранного угла  $\varphi$  между этими полуплоскостями положение твёрдого тела вполне определяется.

Движение твёрдого тела, имеющего неподвижную ось вращения, определяется заданием угла  $\varphi$  в функции времени:

$$\varphi = f(t). \quad (13.1)$$

Это уравнение называется *уравнением вращения* тела.

Величина, учитывающая быстроту изменения угла поворота со временем, называется *угловой скоростью* тела.

Условимся обозначать абсолютное значение некоторой величины как  $a$ , а её алгебраическое значение как  $\tilde{a}$ . Конечно,  $|\tilde{a}| = a$ . В случае угловой скорости будем использовать соответственно обозначения  $\omega$  и  $\tilde{\omega}$ .

За меру быстроты изменения угла поворота с течением времени примем отношение приращения угла  $\Delta\varphi$  к промежутку времени  $\Delta t$ , в течение которого это приращение произошло. Такое отношение назовём *средней угловой скоростью* за промежуток времени  $\Delta t$  и обозначим

$$\tilde{\omega}_{\text{cp}} = \frac{\Delta\varphi}{\Delta t}.$$

Желая перейти от средней угловой скорости за некоторый промежуток времени к *истинной угловой скорости в данный момент*, будем стремиться интервал времени  $\Delta t$  к нулю. По определению производной угловая скорость  $\tilde{\omega}$  в данный момент будет равна

$$\tilde{\omega} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \tilde{\omega}_{\text{cp}} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta\varphi}{\Delta t} = \frac{d\varphi}{dt} = \dot{\varphi}. \quad (13.2)$$

Аналогично вводится понятие *среднего углового ускорения* за промежуток времени  $\Delta t$ :

$$\tilde{\varepsilon}_{\text{cp}} = \frac{\Delta\tilde{\omega}}{\Delta t}$$

и *углового ускорения в данный момент*:

$$\tilde{\varepsilon} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \tilde{\varepsilon}_{\text{cp}} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta\tilde{\omega}}{\Delta t} = \frac{d\tilde{\omega}}{dt} = \dot{\tilde{\omega}}. \quad (13.3)$$

Из формулы 13.2 будет также следовать

$$\tilde{\varepsilon} = \frac{d^2\varphi}{dt^2} = \ddot{\varphi}.$$

### 13.2 Векторные формулы скорости и ускорения точек твёрдого тела, вращающегося вокруг неподвижной оси

Введём в рассмотрение *вектор угловой скорости*, который будем обозначать через  $\vec{\omega}$ .

Величиной вектора угловой скорости  $\vec{\omega}$  является

$$\omega = \left| \frac{d\varphi}{dt} \right| = \dot{\varphi}.$$

Условимся направлять вектор угловой скорости  $\vec{\omega}$  по оси вращения так, чтобы наблюдатель, смотрящий с конца вектора  $\vec{\omega}$ , видел вращение тела в положительном направлении, то есть против часовой стрелки при правой системе координат.

Откладывая вектор  $\vec{\omega}$  по оси вращения, можно определить вектор линейной скорости  $\vec{v}$  любой точки  $M$  как векторное произведение вектора угловой скорости на вектор-радиус этой точки относительно любой точки оси вращения (*формула Эйлера*) (TODO: картинка):

$$\vec{v} = \vec{\omega} \times \vec{r}. \quad (13.4)$$

В самом деле, величина векторного произведения 13.4 равна

$$v = \omega r \sin \alpha = \omega h,$$

то есть величине скорости; пусть, далее, принята правая система осей, тогда при показанном стрелкой направлении вращения вектор угловой скорости должен быть отложен по оси вращения вверх (TODO: картинка 140). Векторное произведение  $\vec{\omega} \times \vec{r}$  перпендикулярно к  $\vec{\omega}$  и  $\vec{r}$  и направлено так, чтобы, смотря с его конца, видеть поворот от  $\vec{\omega}$  к  $\vec{r}$  на наименьший угол против часовой стрелки; но это и будет направление скорости  $\vec{v}$ .

Выведем теперь векторную формулу ускорения. Для этого возьмём векторную производную по времени от обеих частей равенства 13.4; будем иметь

$$\vec{w} = \frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{d}{dt}(\vec{\omega} \times \vec{r}) = \frac{d\vec{\omega}}{dt} \times \vec{r} + \vec{\omega} \times \frac{d\vec{r}}{dt}. \quad (13.5)$$

Производную по времени от вектора угловой скорости  $\vec{\omega}$  назовём *вектором углового ускорения*. Называя вектор углового ускорения  $\vec{\varepsilon}$  и замечая, что по определению скорости  $\vec{r}' = \vec{v}$ , приведём 13.5 к виду

$$\vec{w} = \vec{\varepsilon} \times \vec{r} + \vec{\omega} \times \vec{v}. \quad (13.6)$$

Первое слагаемое,  $\vec{\omega} \times \vec{r}$ , представляет собой *вращательную* составляющую ускорения. Действительно, оно равно по величине

$$w^{(в)} = \varepsilon r \sin(\widehat{\vec{\varepsilon}, \vec{r}}) = \varepsilon h,$$

а по направлению совпадает со скоростью  $\vec{v} = \vec{\omega} \times \vec{r}$ , если векторы  $\vec{\omega}$  и  $\vec{\varepsilon}$  сонаправлены, и противоположно скорости, если  $\vec{\omega}$  и  $\vec{\varepsilon}$  разнонаправлены.

Второе слагаемое в формуле 13.6 представляет собой *осестремительное* ускорение. Его величина равна

$$w^{(ос)} = \omega v \sin(\widehat{\vec{\omega}, \vec{v}}) = \omega^2 h,$$

так как векторы  $\omega$  и  $v$  взаимно перпендикулярны, а  $v = \omega h$ .

Направление векторного произведения  $\vec{\omega} \times \vec{v}$  перпендикулярно к оси вращения (вектору  $\vec{\omega}$ ) и скорости  $\vec{v}$ , то есть идёт по радиусу круга, описываемого точкой, к его центру. Итак, действительно,

$$\vec{w}^{(в)} = \vec{\varepsilon} \times \vec{r}, \quad \vec{w}^{(ос)} = \vec{\omega} \times \vec{v}. \quad (13.7)$$

### 13.3 Список литературы

1. Л.Г. Лойцянский, *Курс теоретической механики*

## 14 Плоское движение твёрдого тела. Преобразование координат

**Определение 14.1.** Движение, при котором все точки твёрдого тела, расположенные в плоскостях, параллельных некоторой неподвижной плоскости, во всё время движения остаются в тех же плоскостях, называется *плоским движением*.

Если разбить мысленно тело на плоские сечения, параллельные заданной плоскости, то эти сечения будут оставаться каждое в своей плоскости. (TODO: картинка (книга, страница 142))

Пусть тело  $A$  совершает действие, параллельное плоскости  $\Pi$ . Проведём мысленно в теле ряд плоскостей  $\Pi', \Pi'', \dots$ , параллельных  $\Pi$ . Тело разобьётся на ряд плоских фигур  $S', S'', \dots$ . Все точки, принадлежащие какой-нибудь фигуре, движутся в плоскости фигуры, и, следовательно, фигура в целом движется в своей плоскости. Движение одной такой плоской фигуры вполне определяет движение всего твёрдого тела, так как плоскости, которыми мы разбили твёрдое тело, друг с другом неизменно связаны и не могут двигаться друг по отношению к другу.

Если мы возьмём в какой-нибудь фигуре  $S'$  точку  $M'$  и восставим в ней перпендикуляр к плоскости фигуры  $S'$ , то точки  $M'$  и  $M''$  фигур  $S'$  и  $S''$ , лежащие на этом перпендикуляре, будут иметь одинаковое движение, то есть будут описывать одинаковые траектории, иметь одинаковые скорости, одинаковые ускорения.

Таким образом, можно значительно упростить изучение плоского движения твёрдого тела — достаточно изучить движение одной плоской фигуры в её плоскости.

Возьмём две системы осей в плоскости движения фигуры: одну систему  $Oxy$  — неподвижную, другую —  $O'x'y'$ , неизменно связанную с движущейся фигурой (TODO: картинка (книга, страница 228)). Положение точки  $M$  фигуры в неподвижной плоскости будем определять вектор-радиусом  $\vec{r}$ , проведённым из начала  $O$  неподвижной системы осей; выбор рассматриваемой точки фигуры определяется указанием вектора  $\vec{r}'$ , проведённого из начала  $O'$  подвижной системы. Вектор-радиус начала  $O'$  относительно  $O$  обозначим через  $\vec{r}_0$ . Проекциями вектора  $\vec{r}$  на оси  $x$  и  $y$  будут декартовы координаты  $x$  и  $y$  в неподвижной системе осей; при движении фигуры координаты  $x$  и  $y$  изменяются со временем; в противоположность этому проекции вектора  $\vec{r}'$  на подвижные оси, то есть декартовы координаты  $x'$  и  $y'$  точки  $M$  в системе подвижных осей, остаются постоянными, как расстояния точек твёрдой фигуры до проведённых на ней прямых.

Всякой точке фигуры соответствует определённая пара чисел  $x'$  и  $y'$ . В частности, точке  $O'$ , началу подвижной системы, соответствуют значения  $x'$  и  $y'$ , равные нулю; значения координат  $x$  и  $y$  для этой точки обозначим через  $x_0$  и  $y_0$  (проекции вектора  $\vec{r}_0$ ).

Чтобы определить положение подвижной системы осей относительно неподвижной, достаточно задать:

1. положение начала  $O'$ , то есть вектор-радиус  $\vec{r}_0$ ;
2. угол одной из подвижных осей с одной из неподвижных, например угол  $\varphi$  оси  $x$  с осью  $x'$ .

(**TODO:** последнее требует некоторого уточнения)

**Определение 14.2.** Начало  $O'$  подвижной системы называется *поллюсом*; угол  $\varphi$  будет в таком случае *углом поворота* вокруг полюса.

Плоское движение твёрдого тела определяется:

1. уравнениями движения полюса

$$x_0 = f_1(t), \quad y_0 = f_2(t); \quad (14.1)$$

2. уравнением вращения фигуры вокруг полюса

$$\varphi = \varphi(t). \quad (14.2)$$

Чтобы получить уравнения движения любой точки плоской фигуры, спроектируем на неподвижные оси  $x$  и  $y$  очевидное геометрическое равенство

$$\vec{r} = \vec{r}_0 + \vec{r}'.$$

Получим

$$\begin{aligned} x &= x_0 + x' \cos \varphi - y' \sin \varphi, \\ y &= y_0 + y' \sin \varphi + x' \cos \varphi. \end{aligned} \quad (14.3)$$

Уравнения 14.3 представляют собой уравнения движения точки  $M$  или, что то же самое, параметрические уравнения её траектории.

## 14.1 Список литературы

1. Л.Г. Лойцянский, *Курс теоретической механики*



## 15 Две геометрические теоремы о плоском движении

**Теорема 15.1.** *Всякое перемещение плоской фигуры в своей плоскости, а следовательно, и всякое плоское перемещение твёрдого тела можно себе представить как совокупность двух перемещений:*

1. поступательного перемещения, зависящего от выбора полюса, и
2. вращательного перемещения вокруг полюса;

*угол и направление поворота от выбора полюса не зависят.*

*Доказательство.* Положение плоской фигуры может быть задано положением двух её точек  $O'$  и  $M$  или положением отрезка  $O'M$  (TODO: рисунок 149, стр. 234)

Пусть фигура  $O'M$  переместилась из положения  $I$  в положение  $II$ . Разобьём переход на две части. Сначала переместим фигуру поступательно в положение  $I'$ , причём все точки её получат перемещения, геометрически равные перемещению  $\overrightarrow{O'O_1}$  полюса  $O'$ , а затем повернём фигуру на  $\angle M'O_1M_1$  вокруг оси, проходящей через точку  $O_1$  перпендикулярно к плоскости фигуры.

Заметим, что вектор поступательного перемещения зависит от выбора полюса, а угол поворота не зависит от этого выбора. В самом деле, тот же переход из положения  $I$  в положение  $II$  можно осуществить, приняв за полюс точку  $M$  и переместив сначала фигуру в положение  $II'$  (TODO: картинка), причём все точки фигуры получат перемещения, геометрически равные  $\overrightarrow{MM_1}$  и отличные от  $\overrightarrow{O'O_1}$ , а затем повернув фигуру на  $\angle O''M_1O_1$  вокруг оси, проходящей через  $M_1$ . Но по свойству поступательного перемещения  $\overrightarrow{O''M_1}$  параллелен  $\overrightarrow{O'M}$  и точно так же  $\overrightarrow{O_1M'}$  параллелен  $\overrightarrow{O'M}$ . Следовательно,  $\overrightarrow{O''M_1}$  и  $\overrightarrow{O_1M'}$  параллельны между собой и  $\angle O''M_1O = \angle M'O_1M_1$ . Вместе с тем поворот вокруг точек  $O_1$  и  $M_1$  в том и другом случае происходит в одну и ту же сторону. Окончательное положение фигуры не зависит от того, будет ли сначала совершаться поступательное перемещение или поворот.  $\square$

Естественно возникает вопрос, нельзя ли, используя произвольность в выборе полюса, осуществить заданное перемещение тела *одним* поворотом, без поступательного перемещения.

На этот вопрос даёт ответ

**Теорема 15.2** (Эйлера). *Всякое непоступательное перемещение плоской фигуры в её плоскости может быть осуществлено одним поворотом вокруг некоторого центра.*

*Доказательство.* (TODO: рисунок 151, страница 236)

Пусть фигура переместилась из положения  $I$  в положение  $II$ .

Восставим из середин перемещений точек  $A$  и  $B$ , то есть из середин отрезков  $AA'$  и  $BB'$ , перпендикуляры и найдём пересечение их в точке  $C$ .

Докажем, что фигура  $I$  может быть переведена в положение  $II$  поворотом вокруг центра  $C$  на  $\angle ACA' = \angle BCB'$ . В самом деле, треугольники  $ABC$  и  $A'CB'$  равны между собой, так как  $AB = A'B'$  в силу неизменяемости фигуры и  $AC = A''C$ ,  $BC = B'C$  по построению. Следовательно,

$$\angle ACB = \angle A'CB';$$

прибавляя к обеим частям этого равенства по одинаковому углу  $BCA'$ , найдём, что

$$\angle ACA' = \angle BCB'.$$

Повернём теперь фигуру  $I$  на угол  $ACA'$ , тогда  $AC$  совместится с  $A'C$ ,  $BC$  — с  $B'C$ , так как углы равны, и  $AB$  совместится с  $A'B'$ , что и доказывает теорему.  $\square$

**Определение 15.1.** Точка  $C$  называется *центром поворота*.

*Замечание 15.1.* Только что указанное построение не даёт результата в двух случаях:

1. если перпендикуляры, восстановленные из середин перемещений, сливаются в одну линию (**TODO:** рис 152 стр 236), но в этом случае центр поворота лежит на пересечении продолжений отрезков  $AB$  и  $A'B'$ ;
2. если перпендикуляры параллельны между собой, что имеет место при *поступательном* перемещении; этот случай соответствует положению центра поворота в бесконечном удалении.

## 15.1 Список литературы

1. Л.Г. Лойцянский, *Курс теоретической механики*

## 16 Формула Эйлера. Следствие

## 17 Центр скоростей. Центроиды. Теорема Пуансо

## 18 Ускорение точек твёрдого тела в плоском движении

## 19 Задание движения твёрдого тела через углы Эйлера

**20    Две геометрические теоремы о движении  
твёрдого тела вокруг неподвижной точки**

## **21    Проекция угловой скорости тела с неподвижной точкой**



## **22 Ускорение точек тела с неподвижной точкой**

## 23 Скорость точек твёрдого тела в общем случае

## 24 Ускорение точек твёрдого тела в общем случае

## **25 Сложное движение точки, основные понятия**

## **26 Теорема сложения скоростей в сложном движении точки**

## **27 Теорема сложения ускорений в сложном движении точки**

## 28 Теорема о сложении угловых скоростей твёрдого тела

## Список литературы

- [1] А.И. Лурье Л.Г. Лойцянский. *Курс теоретической механики*. Т. 1. М.: Наука, 1982.
- [2] Ю.Ю. Пупышева Л.К. Бабаджанянц Ю.А. Пупышев. *Классическая механика*. 2013. URL: [http://pm-pu.ru/stuff/adus/books/babadzhanyants\\_mehanika.pdf](http://pm-pu.ru/stuff/adus/books/babadzhanyants_mehanika.pdf).