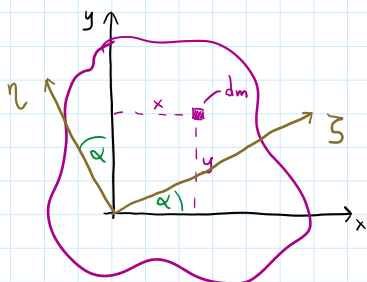


# TRANSFORMACJA OBROTOWA

- osie główne układu - osie, względem których liczymy moment bezwładności, obracając osi głównych - będzie się obracać bezproblemowo



$$\eta = y \cos \alpha - x \sin \alpha$$

$$\zeta = y \sin \alpha + x \cos \alpha$$

$$I_\eta, I_\zeta, I_{\eta\zeta}$$

$$I_\eta = \int_m \zeta^2 dm = \int_m (y^2 \sin^2 \alpha + 2xy \sin \alpha \cos \alpha + x^2 \cos^2 \alpha) dm = \int_m y^2 \sin^2 \alpha dm + \int_m 2xy \sin \alpha \cos \alpha dm + \int_m x^2 \cos^2 \alpha dm =$$

$$= I_x \sin^2 \alpha + I_{xy} \sin 2\alpha + I_y \cos^2 \alpha$$

$$I_\zeta = \int_m \eta^2 dm = \int_m (y^2 \cos^2 \alpha - 2xy \sin \alpha \cos \alpha + x^2 \sin^2 \alpha) dm = I_x \cos^2 \alpha - I_{xy} \sin 2\alpha + I_y \sin^2 \alpha$$

$$D_{\eta\zeta} = \int_m \eta \zeta dm = \int_m (x \cos \alpha + y \sin \alpha)(y \cos \alpha - x \sin \alpha) dm = D_{xy} \cos^2 \alpha - D_{xy} \sin^2 \alpha - I_y \sin \alpha \cos \alpha + I_x \sin \alpha \cos \alpha =$$

$$= D_{xy} \cos 2\alpha + \frac{1}{2} \sin 2\alpha (I_x - I_y)$$

$$D_{\eta\zeta} = D_{xy} \cos 2\alpha + \sin 2\alpha \frac{I_x - I_y}{2}$$

$$\frac{I_x - I_y}{2} \sin 2\alpha + D_{xy} \cos 2\alpha = 0$$

$$\tan 2\alpha = \frac{2D_{xy}}{(I_y - I_x)}$$

$$\alpha_0 = \frac{1}{2} \arctan \frac{2D_{xy}}{(I_y - I_x)}$$

$$I_1 = I_{\min} = \frac{1}{2} (I_x + I_y) - \frac{1}{2} \sqrt{(I_x - I_y)^2 + 4D_{xy}^2}$$

$$I_2 = I_{\max} = \frac{1}{2} (I_x + I_y) + \frac{1}{2} \sqrt{(I_x - I_y)^2 + 4D_{xy}^2}$$

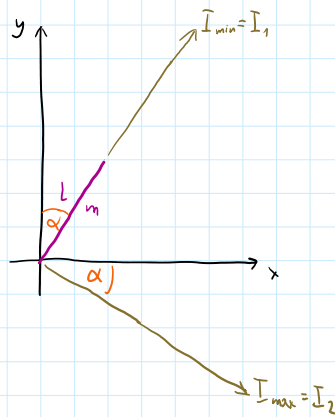
$$I_\zeta = I_1 \cos^2 \alpha + I_2 \sin^2 \alpha$$

$$I_\eta = I_1 \sin^2 \alpha + I_2 \cos^2 \alpha$$

$$D_{\eta\zeta} = \frac{(I_1 - I_2)}{2} \sin 2\alpha$$

## PRZYKŁAD

# PRZYKŁAD



$$\alpha = 30^\circ = \frac{\pi}{6}$$

$$I_2 = I_{\max} = \frac{ml^2}{3}$$

$$I_1 = I_{\min} = 0$$

$$D_{12} = 0$$

$$I_x = ? \quad I_y = ? \quad D_{xy} = ?$$

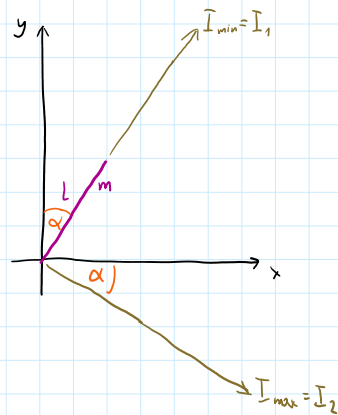
- układ z prętem o dł.  $l$ , masie  $m$ .
- chcemy znaleźć układ osi dowolnych

$$I_y = I_1 \cos^2 \alpha + I_2 \sin^2 \alpha = \frac{ml^2}{3} \cdot \frac{1}{4} = \frac{ml^2}{12}$$

$$I_x = I_1 \sin^2 \alpha + I_2 \cos^2 \alpha = \frac{ml^2}{3} \cdot \frac{3}{4} = \frac{ml^2}{4}$$

$$D_{xy} = \frac{I_1 - I_2}{2} \sin 2\alpha = -\frac{\sqrt{3}}{12} ml^2$$

- chcemy znaleźć układ osi głównych



$$I_x = \frac{ml^2}{4}$$

$$I_y = \frac{ml^2}{12}$$

$$D_{xy} = -\frac{\sqrt{3}}{12} ml^2$$

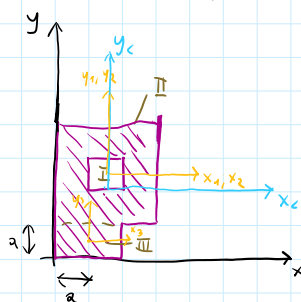
$$I_{\min} = \frac{1}{2}(I_x + I_y) - \frac{1}{2} \sqrt{(I_x - I_y)^2 + 4D_{xy}^2} = \frac{ml^2}{6} - \frac{1}{2} ml^2 \cdot \frac{1}{3} = 0$$

$$I_{\max} = \frac{1}{2}(I_x + I_y) + \frac{1}{2} \sqrt{(I_x - I_y)^2 + 4D_{xy}^2} = \frac{ml^2}{6} + \frac{1}{2} ml^2 \cdot \frac{1}{3} = \frac{2}{6} ml^2 = \frac{ml^2}{3}$$

$$\alpha = \frac{1}{2} \arctg \frac{2D_{xy}}{I_x - I_y} = \frac{1}{2} \arctg(\sqrt{3}) = 30^\circ$$

## PRZYKŁAD II

- wyznaczyć główne centralne momenty bezwładności



$$\rho = 1 \frac{g}{cm^3}$$

$$\begin{aligned} A_1 &= a^2 \\ A_2 &= 9a^2 \\ A_3 &= 2a^2 \end{aligned}$$

$$x_1 = 1,5a$$

$$x_2 = 1,5a$$

$$x_3 = a$$

$$y_1 = 2,5a$$

$$y_2 = 2,5a$$

$$y_3 = 0,5a$$

↑ - osie odniesienia figur

1. Dzielimy figurę na figury proste.

2. Wyznaczamy środek ciężkości

- pole powierzchni
- środki ciężkości

$$x_c = \frac{x_1 A_1 + x_2 A_2 + x_3 A_3}{A_1 + A_2 + A_3} = 1,4a$$

$$y_c = \frac{y_1 A_1 + y_2 A_2 + y_3 A_3}{A_1 + A_2 + A_3} = 2,1a$$

3. Wyznaczamy momenty bezwładności względem osi centralnych

- momenty bezw. względem środków figur

$$I_{x_1} = \frac{a^4}{12}$$

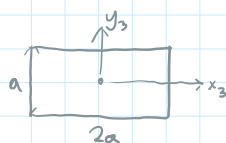
$$I_{x_2} = \frac{81a^4}{12}$$

$$I_{x_3} = \frac{2a^4}{12}$$

$$I_{y_1} = \frac{a^4}{12}$$

$$I_{y_2} = \frac{81a^4}{12}$$

$$I_{y_3} = \frac{8a^4}{12}$$



$$\begin{aligned} I_{x_3} &= \frac{m a^2}{12} \\ I_{y_3} &= \frac{m (2a)^2}{12} \end{aligned}$$

$\rightarrow r = \text{max. długość po osi}$  (czyli od  $-\frac{1}{2}a$  do  $\frac{1}{2}a$ ,  $r=a$ )  
 $m = a \cdot \rho = 2a^2$

- momenty dewiacji

$$D_{x_1 y_1} = 0$$

$$D_{x_2 y_2} = 0$$

$$D_{x_3 y_3} = 0$$

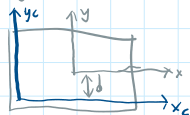
- nas interesuje moment bezw. względem osi niebieskiej

4. Wyznaczamy moment bezwładności względem środka układu  $x_c, y_c$

$$I_{x_c} = I_{x_1} + m d^2 \quad m = A_1 d^2$$

$$I_{x_c} = I_{x_1} - m d^2$$

$$I_{x_o} = I_{x_c} + m d^2$$



$d$  - odległość między ośmi

$$I_{x_c} = (I_{x_1} + A_1 (y_c - y_1)^2) + (I_{x_2} + A_2 (y_c - y_2)^2) + (I_{x_3} + A_3 (y_c - y_3)^2) = 13,07a^4$$

$$I_{y_c} = (I_{y_1} + A_1 (x_c - x_1)^2) + (I_{y_2} + A_2 (x_c - x_2)^2) + (I_{y_3} + A_3 (x_c - x_3)^2) = 7,7a^4$$

$$D_{x_c y_c} = -(D_{x_1 y_1} + A_1 (x_1 - x_c)(y_1 - y_c)) + D_{x_2 y_2} + A_2 (x_2 - x_c)(y_2 - y_c) + D_{x_3 y_3} + A_3 (x_3 - x_c)(y_3 - y_c) = 1,6a^4$$

↑  
współrzędne środka ciężkości!  
dla dewiacji

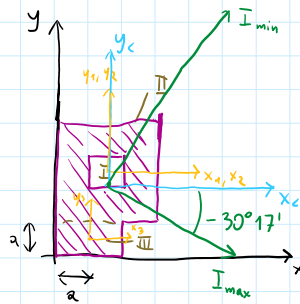
5. Przechodzimy do osi głównych.

$$I_{\min} = \frac{1}{2}(I_x + I_y) - \frac{1}{2}\sqrt{(I_x - I_y)^2 + 4D_{xy}^2} = 7,26a^4$$

$$I_{\max} = \frac{1}{2}(I_x + I_y) + \frac{1}{2}\sqrt{(I_x - I_y)^2 + 4D_{xy}^2} = 13,51a^4$$

$I_{xc}$   
 $I_{yc}$

$$\alpha = \frac{1}{2} \arctg \frac{2D_{xy}}{I_y - I_x} = -30^{\circ}47'$$



• jeżeli  $D_{12} < 0$  to kąt między osiami będzie ostry

\* może być na kolekcji