

轉動例題彙編

何承祐

2023/08/12

1 反直覺的圓周運動

如圖所示，在一等角速度旋轉的轉盤上靜止放下一顆質量為 m ，半徑為 a 的撞球。撞球不但不會直接受到離心力的作用而快速向外飛出，還會在圓盤上滾動。追蹤其軌跡可以發現撞球繞的是一個圓。

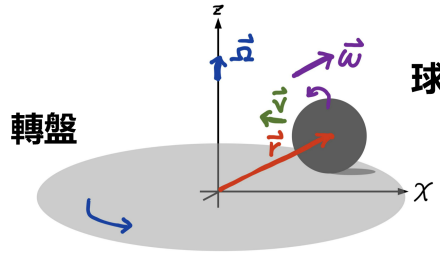


Figure 1: 圖(一)

假設轉盤旋轉的角速度為 $\vec{\Omega} = \Omega \hat{z}$ ，球的半徑為 a ，則

- (a) 由於球進行純滾動，在其和圓盤的接觸面上會有一摩擦力 \vec{F} 。令球的旋轉角速度為 $\vec{\omega}$ ，平移速度為 \vec{v} ，以轉動中心為原點的位置向量為 \vec{r} ，寫出 $\frac{d\vec{\omega}}{dt}$ 的表達式，以轉動慣量 I 及已知參數表示之。
- (b) 我們最後會期待得到圓周運動的解。我們可以把 $\vec{a} = \vec{\Omega}' \times \vec{v}$ 寫成

$$\frac{d\vec{v}}{dt} = \Omega' \hat{z} \times \vec{v}$$

其中 Ω' 就是球進行圓周運動的角速度。以 m, r, I, Ω 表示 Ω' 。

- (c) 寫出此影片[2]出現(b)得出的公式的時間。以____分____秒表示。答案不唯一，只要該瞬間畫面有出現都給分。
- (d) 代入實心球的轉動慣量 $I = \frac{2mr^2}{5}$ ，並求出「轉盤每轉一圈，球會進行圓周運動轉幾圈」？

- (e) 以上便足以解釋我們看到的圓周運動。假設 $t = 0$ 時 $\vec{v} = \vec{v}_0$, $\vec{r} = \vec{r}_0$, 將(b) 的結果積分, 並化為

$$\vec{v} = \vec{\Omega}' \times (\vec{r} - \vec{r}_c)$$

r_c 即為球進行圓周運動的圓心。以 \vec{r}_0 與 \vec{v}_0 表示 \vec{r}_c 。

2 網球拍定理

想像你現在手中有一個網球拍, 你拿著握柄, 拍面朝上。你可以很輕鬆地讓球拍沿著通過握柄的軸旋轉, 也可以讓它在拍面的平面旋轉(可能要比較用力)。不過, 你卻無法讓它沿著下圖的 x_2 軸旋轉, 也就是說這個軸不穩定。這便是著名的網球拍定理(其實拿比較薄的書本也有這個現象)。下圖三個軸的標示是按照 $I_1 > I_2 > I_3$ 的順序, 其中 I_k 是球拍繞軸 x_k 的轉動慣量。

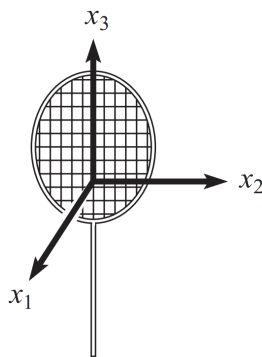


Figure 2: 圖(二) 網球拍[1]

我們將使用歐拉公式[3](轉動力學的, 不是 $e^{i\theta} = \dots$ 等等)來證明這件事, 如下

$$\tau_1 = I_1 \dot{\omega}_1 + (I_3 - I_2) \omega_3 \omega_2$$

$$\tau_2 = I_2 \dot{\omega}_2 + (I_1 - I_3) \omega_1 \omega_3$$

$$\tau_3 = I_3 \dot{\omega}_3 + (I_2 - I_1) \omega_2 \omega_1$$

這些公式有循環(Cyclic) 的關係。

- (a) 考慮微分方程

$$\ddot{x} = kx$$

就實數 k 的正負討論解的差異。

- (b) 用 $\frac{\partial \vec{L}}{\partial t}$ 和角速度 ω 表示 $\frac{d\vec{L}}{dt}$ 。

- (c) 假設 $\vec{L} = (I_1 \omega_1, I_2 \omega_2, I_3 \omega_3)$, 展開(b) 得到的結果, 並化簡求出歐拉公式。

- (d) 回到網球拍的轉動, 假設我們先讓球拍以 x_1 為轉軸旋轉, 則可以令 $t = 0$ 時 $\omega_2 = \epsilon_2$ 與 $\omega_3 = \epsilon_3$ 為兩個無窮小量, 代表微小的偏移。證明此轉動穩定。忽略重力。

- (e) 同理，分析繞 x_2 的轉動是否穩定。
- (f) 同理，分析繞 x_3 的轉動是否穩定。
- (g) 前面三個小題有一個的結果不同，由已知條件解釋為何會如此。

References

- [1] David Morin. Introduction to classical mechanics with problems and solutions. pages 393–455, 2008.
- [2] Steve Mould. [The Turntable Paradox](#).
- [3] Wikipedia. [Euler's Equations \(Rigid Body Dynamics\)](#).