

Ур-е Лагранжа в HeKO

относ. координ. q_1, \dots, q_n .

1. Тогда (q, \dot{q}, t) , $Q: (q, \dot{q}, t) \rightarrow$ ур-е Лагранжа без сил инерции — они учтены.

2. Тогда (q, \dot{q}, t) , силы инерции считаем активными $Q: (q, \dot{q}, t) \rightarrow$ ур-е Лагранжа

Структура кинет. энергии системы, как ф-ии обобщ. скоростей

$$\vec{r}_k = \vec{r}_k(q_1, \dots, q_n, t) : T = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^N m_k \left(\sum_{j=1}^n \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_j} \dot{q}_j + \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial t} \right)^2 = \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^n \underbrace{\left(\sum_{k=1}^N m_k \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_i} \cdot \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_j} \right)}_{a_{ij}} \dot{q}_i \dot{q}_j +$$

$$+ \sum_{i=1}^n \underbrace{\left(\sum_{k=1}^N m_k \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_i} \cdot \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial t} \right)}_{a_i} \dot{q}_i + \frac{1}{2} \sum_{k=1}^N m_k \underbrace{\left(\frac{\partial \vec{r}_k}{\partial t} \right)^2}_{a_0} = T_2 + T_1 + T_0$$

- T абс. квадратичная ф-ия относ. обобщ. скоростей \dot{q}_i .

У скрепленной системы $\frac{\partial \vec{r}_k}{\partial t} = 0 \Rightarrow T = T_2$, т.е. T — квадратичная форма от \dot{q}_i

$T_2 = 0 \Leftrightarrow \dot{q}_i = 0$, T_2 абс. неотриц. стр. кв. форма

Разрешимость ур-я Лагранжа относ. обобщ. ускор.

$$T = \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^n a_{ij} \dot{q}_i \dot{q}_j + \sum_{i=1}^n a_i \dot{q}_i + a_0 : \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_i} = \sum_{j=1}^n a_{ij} \dot{q}_j + a_i : \frac{d}{dt} \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_i} = \sum_{j=1}^n a_{ij} \ddot{q}_j + f_i(q, \dot{q}, t)$$

$$\frac{\partial T}{\partial q_i} = g_i(q, \dot{q}, t) : Q_i = Q_i(q, \dot{q}, t)$$

\hookrightarrow ур-е Лагранжа $\sum_{j=1}^n a_{ij} \ddot{q}_j = F(q, \dot{q}, t) - \text{мех. система относ. } \ddot{q}_j$
 $\det \|a_{ij}\| \neq 0$

$$\Rightarrow \ddot{q}_i = G_i(q, \dot{q}, t)$$

Теорема об ур-е движения по кин. энергии гомогенной системы.

$$T(\dot{q}, q, t) : \frac{dT}{dt} = \sum_{i=1}^n \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_i} \cdot \dot{q}_i + \sum_{i=1}^n \frac{\partial T}{\partial q_i} \cdot \dot{q}_i + \frac{\partial T}{\partial t} = \sum_{i=1}^n \frac{d}{dt} \left(\frac{\partial T}{\partial \dot{q}_i} \dot{q}_i \right) - \sum_{i=1}^n \frac{d}{dt} \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_i} \cdot \dot{q}_i + \sum_{i=1}^n \frac{\partial T}{\partial q_i} \cdot \dot{q}_i + \frac{\partial T}{\partial t}$$

2n+1 аргумент

$$\sum_{i=1}^n \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_i} \dot{q}_i = 2T_2 + T_1 : \Leftrightarrow \frac{d}{dt} (2T_2 + T_1) - \sum_{i=1}^n \left(\frac{d}{dt} \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_i} - \frac{\partial T}{\partial q_i} \right) \dot{q}_i + \frac{\partial T}{\partial t} = \frac{d}{dt} (2T_2 + 2T_1 + 2T_0) -$$

$$- \frac{d}{dt} (T_1 + 2T_0) + \sum_{i=1}^n \frac{\partial T}{\partial q_i} \dot{q}_i - \sum_{i=1}^n Q_i^* \cdot \dot{q}_i + \frac{\partial T}{\partial t} : \quad \frac{dE}{dt} = N^* + \frac{d}{dt} (T_1 + 2T_0) + \frac{\partial T}{\partial t} - \frac{\partial T}{\partial t}$$

$N^* - \text{мощность непотенциальных сил}$

если бы система не была гомогенной, не могли бы воспользоваться ур-ем Лагранжа.

если система не скрепленная, все силы потенциальны и $\frac{\partial D}{\partial t} = \frac{\partial T}{\partial t} = 0$:

$$\frac{d(T_1 + T_2 + T_0 + \Pi)}{dt} = \frac{d(T_1 + 2T_0)}{dt} : T_2 - T_0 + \Pi = \text{const} - \text{интеграл от кин. обобщенной мех. энергии}$$

обобщенно-консервативная система.

Циклические координаты

Система в потенциальном поле сил. $L = T - \Pi$, $\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} - \frac{\partial L}{\partial q_i} = 0$.

Координата q_i наз. циклической, если она явно не входит в лагранжиан: $\frac{\partial L}{\partial q_i} = 0$

$$\Rightarrow \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} = 0 \Rightarrow \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_i} = \text{const} - \text{первый интеграл, отвечающий цикл. координате } q_i$$

Два типа непотенциальных сил

I гироскопические силы

непотенциальные силы наз. гироскопическими, если их $N^* = \sum_{i=1}^n Q_i^* \dot{q}_i = 0 \quad \forall \{ \dot{q}_i \}$

пусть система склерономна, $\frac{\partial E}{\partial t} = N^* = 0 \Rightarrow E = \text{const}$.

Критерий гироскопичности

$$Q_i^* = \sum_{j=1}^n \delta_{ij} \dot{q}_j \Rightarrow N^* = \sum_{i,j=1}^n \delta_{ij} \dot{q}_i \dot{q}_j = 0 \quad \forall \{ \dot{q}_i \} \Rightarrow \delta_{ij} = -\delta_{ji}, \text{ т.е. } \delta_{ij} \text{ кососимм.}$$

$$\text{Суммарные силы: } \sum_{k=1}^N \vec{F}_k^* \vec{v}_k = \sum_{k=1}^N \vec{F}_k^* \left(\sum_{i=1}^n \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_i} \dot{q}_i + \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial t} \right) = \sum_{i=1}^n \sum_{k=1}^N \underbrace{\vec{F}_k^* \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial q_i}}_{Q_i^*} \dot{q}_i + \sum_{k=1}^N \vec{F}_k^* \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial t} =$$

$$= \cancel{N^*} + \sum_{k=1}^N \vec{F}_k^* \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial t} \Rightarrow \sum_{k=1}^N \vec{F}_k^* \left(\vec{v}_k - \frac{\partial \vec{r}_k}{\partial t} \right) = 0$$

II Диссипативные силы

непотенциальные силы наз. диссипативными, если их $N^* \leq 0$

N^* — степен. отн. отн. \dot{q}_i — диссипативные силы

N^* — степен. отн. отн. \dot{q}_i — диссипативные сопротивления.

в склерономной системе с $\frac{\partial \Pi}{\partial t} = 0 \rightarrow \frac{dE}{dt} = N^* \leq 0 \Rightarrow E$ рассеивается.

$$R = \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^n b_{ij} \dot{q}_i \dot{q}_j : Q_i^* = -\frac{\partial R}{\partial \dot{q}_i} = -\frac{1}{2} \sum_{j=1}^n b_{ij} \dot{q}_j : N^* = \sum_{i=1}^n Q_i^* \dot{q}_i = -2R$$

R — диссипативная ф-я Релея