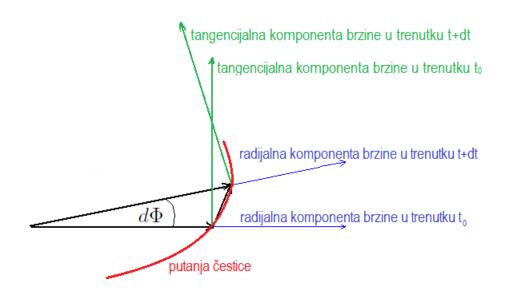
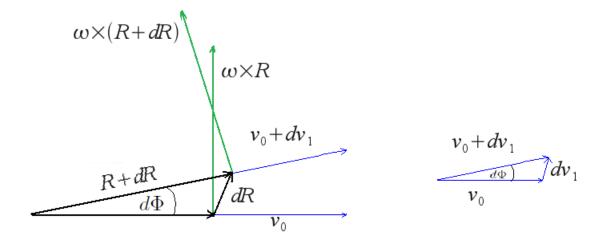
Coriolisova sila

uz izvod doc.Narancica

Prvo treba biti svjestan da niti Coriolisova sila niti centrifugalna nisu prave sile vec tzv. pseudosile koje dodajemo u racune da bi mogli primjenit jednadzbe newtonovske fizike na cesticu u neinercijalnom referentnom okviru. Ako tijelo miruje u nekom neinercijalnom, rotirajucem ref. okviru tada kazemo da na njega djeluje centrifugalna (pseudo)sila, a ako se ono u tom okviru giba, onda dodatno djeluje i Coriolisova. Sad, ako takvo gibanje cestice promatramo iz rotirajuceg okvira S' izgleda nam da se cestica giba jednoliko, dok promatrajuci iz mirnog sustava S, uocavamo da se cestica ubrzano giba po zakrivljenoj putanji.

 ${\bf Gledamo}$ iz ${\bf mirnog}$ sustava ${\bf S}$ - cestica ima tangencijalnu i radijalnu komponentu brzine





Tangencijalna akceleracija nastaje zbog promjene smjera radijalne komponente brzine...

$$(dv)_1 = v_0 d\Phi$$

$$\omega = \frac{d\Phi}{dt}$$

$$d\Phi = \omega dt$$

$$(dv)_1 = v_0 \omega dt$$

...i zbog promjene iznosa tangencijalne komponente brzine

$$(dv)_{2} = \omega(R + dR) - \omega R = \omega dR$$

$$v_{0} = \frac{dR}{dt}$$

$$dR = v_{0}dt$$

$$(dv)_{2} = \omega v_{0}dt$$

Radijalna akceleracija nastaje zbog promjene radijalne komponente brzine po smjeru

$$(dv)_3 = v_0 d\Phi$$

$$v_0 = \omega R$$

$$\omega = \frac{d\Phi}{dt}$$

$$d\Phi = \omega dt$$

$$(dv)_3 = \omega R \omega dt = \omega^2 R dt$$

$$a_r = \omega^2 R$$

$$\vec{a}_r = -\omega^2 \vec{R}$$

Ukupna tangencijalna akceleracija iznosi

$$(dv)_t = 2v_0 \omega dt$$

$$a_t = 2v_0 \omega$$

$$\vec{a}_t = -2\vec{v}_0 \times \vec{\omega}$$

Ukupna akceleracija cestice u sustavu S vektorski je zbroj radijalne i tangencijalne

$$\vec{a} = \vec{a}_r + \vec{a}_t = -\omega^2 \vec{R} - 2\vec{v}_0 \times \vec{\omega}$$

U sustavu S cestica se giba ubrzano pa II.NZ za S glasi:

$$\vec{F} = m\vec{a} = -m\omega^2 \vec{R} - 2m\vec{v}_0 \times \vec{\omega}$$

gdje je F stvarna sila koja djeluje na cesticu.

U sustavu S' djeluje ta ista stvarna sila, ali da bi gibanje bilo jednoliko, mora "djelovati" i neka inercijalna pseudosila po iznosu jednaka, a po smjeru suprotna stvarnoj (jer rezultantna mora biti 0).

$$\vec{F_i} = -\vec{F} = m\omega^2 \vec{R} + 2m\vec{v_0} \times \vec{\omega}$$

prvi clan ovog izraza je centrifugalna, a drugi Coriolisova sila. Time smo dokazali da na cesticu u gibanju u rotirajucem sustavu djeluju upravo te dvije sile.

$$\vec{F}_{cf} = m\omega^2 \vec{R}$$
$$\vec{F}_{cor} = 2m\vec{v}_0 \times \vec{\omega}$$