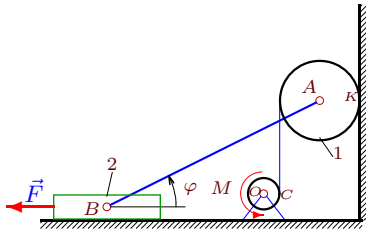


**Решение механической задачи с одной степенью свободы с помощью уравнений Лагранжа 2-го рода**



№30.3. На одном конце стержня  $AB$  длиной  $a$  шарнирно закреплен ползун  $B$ , скользящий по горизонтальной поверхности, на другом — цилиндр радиуса  $R$  массой  $m_1$ . Цилиндр катится по вертикальной стенке. Вертикальная нить огибает цилиндр и диск радиуса  $r$ , закрепленный на основании. Масса ползуна  $B$  равна  $m_2$ . К диску приложен момент  $M$ , к ползуну — горизонтальная сила  $F$ . Составить уравнение движения системы. За обобщенную координату принять угол поворота стержня  $\varphi$ .

**РЕШЕНИЕ:**

Выразим скорости тел через обобщенную координату:

Составим граф  $O \xrightarrow{0} C$  :

$$\begin{aligned} x : \quad V_{Cx} &= V_{Ox} - r\omega_{2z} \sin(0), \\ y : \quad V_{Cy} &= V_{Oy} + r\omega_{2z} \cos(0). \end{aligned}$$

Составим граф<sup>1</sup>  $A \xrightarrow{\pi+\varphi} B$  :

$$\begin{aligned} x : \quad V_{Bx} &= V_{Ax} - a\dot{\varphi} \sin(\pi + \varphi), \\ y : \quad V_{By} &= V_{Ay} + a\dot{\varphi} \cos(\pi + \varphi). \end{aligned}$$

Составим граф  $A \xrightarrow{0} K$  :

$$\begin{aligned} x : \quad V_{Kx} &= V_{Ax} - R\omega_{1z} \sin(0), \\ y : \quad V_{Ky} &= V_{Ay} + R\omega_{1z} \cos(0). \end{aligned}$$

Так как из графов видно, что  $-R\omega_{1z} = a \cos(\varphi)\dot{\varphi}$ , то  $\omega_{1z} = -\frac{a \cos(\varphi)\dot{\varphi}}{R}$ .  
 $V_{Cy} = V_{Ay}$ , следовательно,  $-R\omega_{1z} = r\omega_{2z}$ , тогда  $\omega_{2z} = -\frac{R\omega_{1z}}{r}$ .

Запишем кинетическую энергию системы:

$$T = \frac{3}{4}m_1a^2 \cos(\varphi)^2 \dot{\varphi}^2 + \frac{1}{2}m_2a^2 \sin(\varphi)^2 \dot{\varphi}^2.$$

Запишем мощность системы:

$$N = -Fa\dot{\varphi} \sin(\varphi) + M \frac{a\dot{\varphi} \cos(\varphi)}{r} - m_1g\dot{\varphi} \cos \varphi.$$

<sup>1</sup>Замечание преподавателя. Лучше  $B \xrightarrow{\varphi} A$

Обобщенная сила:

$$Q = -Fa \sin(\varphi) + M \frac{a \cos(\varphi)}{r} - m_1 g \cos \varphi.$$

Уравнение Лагранжа 2-го рода :

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial T}{\partial \dot{\varphi}} - \frac{\partial T}{\partial \varphi} = Q,$$

$$\begin{aligned} & \left( -\frac{3}{2}m_1 + m_2 \right) \sin(2\varphi) a^2 \dot{\varphi}^2 / 2 + \left( \frac{3}{2}m_1 \cos^2(\varphi) + m_2 \sin^2(\varphi) \right) a^2 \ddot{\varphi} = \\ & = -Fa \sin(\varphi) + M \frac{a \cos(\varphi)}{r} - m_1 g \cos \varphi. \end{aligned}$$