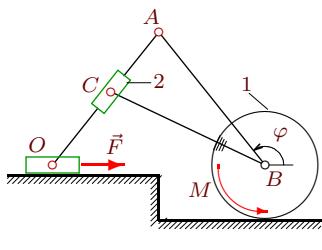




Дедков В.А. С-11-07

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



**30.15.** Стержень  $BC$  жестко скреплен с цилиндром радиуса  $R$ , катящимся без проскальзывания по горизонтальной поверхности. Муфта  $C$  скользит по стержню  $AO$ . Стержни  $AO$  и  $AB$  шарнирно соединены, ползун  $O$  движется горизонтально. К цилиндру приложен момент  $M$ , к ползуну — сила  $F$ ;  $OA = AB = BC = a$ . Масса цилиндра равна  $m_1$ , масса муфты —  $m_2$ , момент инерции муфты  $J$ . Составить уравнение движения системы. За обобщенную координату принять угол поворота стержня  $AB$   $\varphi$ .

РЕШЕНИЕ:

Выразим скорости тел через обобщенную координату:

Составим график  $B \xrightarrow[a]{\varphi} A$ :

$$V_{Ax} = V_{Bx} - a\dot{\varphi} \sin \varphi \quad (1)$$

$$V_{Ay} = V_{By} + a\dot{\varphi} \cos \varphi \quad (2)$$

где

$$V_{Bx} = -\omega_R R \quad (3)$$

$$V_{By} = 0 \quad (4)$$

отсюда

$$V_B^2 = \omega_R^2 R^2 \quad (5)$$

Здесь  $\omega_R$  — угловая скорость вращения цилиндра в проекции на ось  $z$

Из графика  $A \xrightarrow[a]{2\pi-\varphi} O$ :

$$V_{Ox} = V_{Ax} + \omega a \sin \varphi \quad (6)$$



$$V_{Oy} = V_{Ay} + \omega a \cos \varphi \quad (7)$$

т.к.  $V_{Oy} = 0$ , то

$$\omega = \frac{-V_{Ay}}{a \cos \varphi} = -\dot{\varphi} \quad (8)$$

Здесь  $\omega$  - угловая скорость вращения стержня АО в проекции на ось z

Из графа  $B \xrightarrow[a]{3\pi-3\varphi} C$ :

$$V_{Cx} = V_{Bx} - \omega_R a \sin 3\varphi \quad (9)$$

$$V_{Cy} = -\omega_R a \cos 3\varphi \quad (10)$$

По закону сложения скоростей:

$$V_{Cx} = V_{Cx}^{per} + V_{Cx}^{ot} \quad (11)$$

$$V_{Cy} = V_{Cy}^{per} + V_{Cy}^{ot} \quad (12)$$

где  $V_{Cx/y}^{per}$  - проекция переносной скорости на ось x/y  
 $V_{Cx/y}^{ot}$  - проекция относительной скорости на ось x/y

Из графа  $A \xrightarrow[a]{2\pi-\varphi} C$ :

$$V_{Cx}^{per} = V_{Ax} + \omega AC \sin \varphi \quad (13)$$

$$V_{Cy}^{per} = V_{Ay} + \omega AC \cos \varphi \quad (14)$$

где

$$AC = 2AB \cos \angle BAC = 2a \cos(2\varphi - \pi) = -2a \cos 2\varphi \quad (15)$$

Вектор скорости  $\overrightarrow{V_C^{ot}}$  направляем по стержню ОА из С в А, тогда

$$V_{Cx}^{ot} = V_C^{ot} \cos(\pi - \varphi) = -V_C^{ot} \cos \varphi \quad (16)$$

$$V_{Cy}^{ot} = V_C^{ot} \sin(\pi - \varphi) = V_C^{ot} \sin \varphi \quad (17)$$



Подставим

$$(3), (4) \longrightarrow (1), (2), (9)$$

$$(1), (2), (8), (15) \longrightarrow (13), (14)$$

$$(9), (10), (13), (14), (16), (17) \longrightarrow (11), (12)$$

Получим:

$$-\omega_R R - \omega_R a \sin 3\varphi = -V_C^{ot} \cos \varphi - \omega_R R - \dot{\varphi} a \sin \varphi + 2a\dot{\varphi} \cos 2\varphi \sin \varphi \quad (18)$$

$$-\omega_R a \cos 3\varphi = V_C^{ot} \sin \varphi + \dot{\varphi} a \cos \varphi + 2a\dot{\varphi} \cos 2\varphi \cos \varphi \quad (19)$$

Решая систему уравнений (18), (19), получаем

$$\omega_R = -3\dot{\varphi} \quad (20)$$

Возводя в квадрат (9), (10) и складывая, получаем

$$V_C^2 = \omega_R^2 (R^2 + a^2 + 2Ra \sin 3\varphi) \quad (21)$$

Подставляя (1) в (6), получаем

$$V_{Ox} = -\omega_R R - a\dot{\varphi} \sin \varphi + \omega a \sin \varphi \quad (22)$$

Найдём кинетическую энергию:

$$T_1 = \frac{1}{2}m_1 V_B^2 + \frac{1}{2} \frac{m_1 R^2}{2} \omega_R^2 \quad (23)$$

$$T_2 = \frac{1}{2}m_2 V_C^2 + \frac{1}{2}J\omega^2 \quad (24)$$

Подставим

$$(20) \longrightarrow (5)$$

$$(5), (20) \longrightarrow (23)$$

$$(20) \longrightarrow (21)$$

$$(8), (21) \longrightarrow (24)$$



Получим:

$$T = T_1 + T_2 = \frac{27}{4}m_1R^2\dot{\varphi}^2 + \frac{9}{2}m_2\dot{\varphi}^2(R^2 + a^2 + 2Ra \sin 3\varphi) + \frac{1}{2}J\dot{\varphi}^2 \quad (25)$$

Найдём обобщённую силу:

$$Q = \frac{\partial(FV_{Ox} - mgV_{Cy} + M\omega_R)}{\partial\dot{\varphi}} \quad (26)$$

Подставим

$$(8), (20) \longrightarrow (22)$$

$$(20) \longrightarrow (10)$$

$$(10), (20), (22) \longrightarrow (26)$$

Получим:

$$Q = F(3R - 2a \sin \varphi) - m_2g3a \cos 3\varphi - 3M \quad (27)$$

Уравнение Лагранжа 2-го рода :

$$\frac{d}{dt}\frac{\partial T}{\partial\dot{\varphi}} - \frac{\partial T}{\partial\varphi} = Q \quad (28)$$

Подставим

$$(25), (27) \longrightarrow (28)$$

Получим:

$$(\frac{27}{2}m_1R^2 + 9m_2R^2 + 9m_2a^2 + J)\ddot{\varphi} + 18m_2Ra\ddot{\varphi} \sin 3\varphi + 27m_2Ra\dot{\varphi}^2 \cos 3\varphi =$$

$$= F(3R - 2a \sin \varphi) - m_2g3a \cos 3\varphi - 3M \quad (29)$$