

2006–03–21

Stelkroppskinematik — plan rörelse.

“Böcker kan göra något som partiklar inte kan: de kan snurra!” (fig7)

3 frihetsgrader

- 2 för translation
- 1 för rotation

En kropp som rör sig i tre dimensioner har sex frihetsgrader: tre translation, tre rotation.

Hur rör sig en punkt på en stelkropp, givet $\mathbf{r}, \theta, \dot{\mathbf{r}}, \dot{\theta} \dots$?

Mål är att till exempel bilda \mathbf{L} .

$$\mathbf{r}_p = \bar{\mathbf{r}} + \boldsymbol{\rho}$$

$$\mathbf{v}_p = \dot{\bar{\mathbf{r}}} + \dot{\boldsymbol{\rho}} = \bar{\mathbf{v}} + \dot{\boldsymbol{\rho}}$$

$$\mathbf{a}_p = \ddot{\bar{\mathbf{r}}} + \ddot{\boldsymbol{\rho}} = \bar{\mathbf{a}} + \ddot{\boldsymbol{\rho}}$$

Strunta (för tillfället) i translationen!

Tänk att vi har en punkt som är stilla. Placera origo där och vi kan beskriva rörelsen enbart med θ . Stel kropp ($\dot{\mathbf{r}} = 0$):

$$\mathbf{r} = r \mathbf{e}_r$$

$$\mathbf{v} = \dot{\mathbf{r}} = r \frac{d\mathbf{e}_r}{dt} = r \dot{\theta} \mathbf{e}_\theta$$

$$\mathbf{a} = \ddot{\mathbf{r}} = \dot{\mathbf{v}} = r \ddot{\theta} \mathbf{e}_\theta + r \dot{\theta} \frac{d\mathbf{e}_\theta}{dt} = r \alpha \mathbf{e}_\theta - r \omega^2 \mathbf{e}_r$$

Fartändring riktad längs cirkeln + riktningsändring, centripetalacceleration.

Rotationsvektorn. (fig8).

DEFINITION: **Rotationsvektorn** $\boldsymbol{\omega}$ har längden ω och är riktad längs rotationsaxeln enligt skruvregeln.

$$\mathbf{v} = \boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r}$$

$$\mathbf{a} = \dot{\mathbf{v}} = \dot{\boldsymbol{\omega}} \times \mathbf{r} + \boldsymbol{\omega} \times \mathbf{v} = \dot{\boldsymbol{\omega}} \times \mathbf{r} + \boldsymbol{\omega} \times (\boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r})$$

Är kryssprodukten associativ? Nej. “Då blir det fel.” Notera att den är riktad i negativ \mathbf{e}_r -led: det är centripetalaccelerationen.

Exempel 5.3 (fig9)

$$\omega = 2 \text{ s}^{-1}$$

$$\alpha = \dot{\omega} = -4 \text{ s}^{-2}$$

$$\mathbf{r} = a \mathbf{e}_x + b \mathbf{e}_y$$

$$\boldsymbol{\omega} = -\omega \mathbf{e}_z$$

$$\dot{\boldsymbol{\omega}} = \boldsymbol{\alpha} = -\dot{\omega} \mathbf{e}_z = -\alpha \mathbf{e}_z$$

$$\mathbf{v} = \boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r} = -\omega \mathbf{e}_z \times (a \mathbf{e}_x + b \mathbf{e}_y) = \omega(-a \mathbf{e}_y + b \mathbf{e}_x)$$

$$\begin{aligned} \mathbf{a} &= \dot{\boldsymbol{\omega}} \times \mathbf{r} + \boldsymbol{\omega} \times (\boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r}) = -\alpha \mathbf{e}_z \times (a \mathbf{e}_x + b \mathbf{e}_y) + (-\omega \mathbf{e}_z) \times \omega(b \mathbf{e}_x - a \mathbf{e}_y) = \\ &= \alpha(-a \mathbf{e}_y + b \mathbf{e}_x) + \omega^2(-b \mathbf{e}_y - a \mathbf{e}_x) \end{aligned}$$

”Innan vi slutar skulle jag vilja visa en sak som är... bra” – därefter hissar han upp en tavla och ned en annan: samtidigt!

$v = d\omega$ (fig10).

$$|\boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r}| = \omega r \sin \phi = \omega d$$

$$\mathbf{v} = \boldsymbol{\omega} \times \mathbf{r}$$