

See discussions, stats, and author profiles for this publication at: <https://www.researchgate.net/publication/288828463>

# Возмущенные вращения твердого тела с распределением масс, близким к случаю Лагранжа

Article · January 1997

CITATIONS

0

READS

3

1 author:



[Dmytro Leshchenko](#)

Odessa State Academy of Civil Engineering and Architecture

219 PUBLICATIONS 235 CITATIONS

[SEE PROFILE](#)

Some of the authors of this publication are also working on these related projects:



Evolution of rotations of a rigid body close to the Lagrange case under the action of nonstationary torque of forces [View project](#)

*Посвящается памяти академика  
Инженерной академии Украины,  
доктора технических наук,  
профессора М. Л. Бурьшикина*

**МЕХАНИКА СИММЕТРИЧНЫХ  
НЕОДНОРОДНЫХ СРЕД  
И ЕЕ ПРИЛОЖЕНИЯ**

**СБОРНИК НАУЧНЫХ ТРУДОВ**



**Одесса 1997**



## Возмущенные вращения твердого тела с распределением масс, близким к случаю Лагранжа

*Лещенко Д.Д., доктор физ.-мат. наук, проф.*

Одесская государственная академия холода Украина

*Светлой памяти моего старшего товарища  
М.Л.Бурыйкина посвящается*

Исследованию возмущенных вращательных движений твердого тела близких к случаю Лагранжа, посвящены работы [1-3].

Рассмотрим движение несимметричного тяжелого твердого тела вокруг неподвижной точки  $O$  под действием одной только силы тяжести  $\vec{G}$ . Уравнения движения имеют вид

$$\begin{aligned} A\dot{p} + (C - B)qr &= mg(z_c \sin \theta \cos \varphi - y_c \cos \theta) \\ B\dot{p} + (A - C)pr &= mg(x_c \cos \theta - z_c \sin \theta \sin \varphi) \\ C\dot{r} + (B - A)qp &= mg \sin \theta (y_c \sin \theta \sin \varphi - x_c \sin \theta \cos \varphi) \end{aligned} \quad (1)$$

$$\dot{\psi} = (p \sin \varphi + q \cos \varphi) \operatorname{cosec} \theta, \quad \dot{\theta} = p \cos \varphi - q \sin \varphi$$

$$\dot{\varphi} = r - (p \sin \varphi + q \cos \varphi) \operatorname{ctg} \theta$$

Динамические уравнения (1) записаны в проекциях на главные оси инерции тела, проходящие через точку  $O$ . Здесь  $p, q, r$  – проекции вектора угловой скорости на эти оси;  $x_c, y_c, z_c$  – координаты центра тяжести тела относительно неподвижной точки  $O$ ;  $\varphi, \theta, \psi$  – углы Эйлера [5],  $m$  – масса тела,  $g$  – ускорение силы тяжести.

Рассмотрим случай тяжелого твердого тела, у которого эллипсоид инерции относительно точки  $O$  близок к эллипсоиду вращения, так что его главные моменты инерции имеют вид

$$A = A^0(1 + \varepsilon\sigma_1), \quad B = A^0(1 + \varepsilon\sigma_2), \quad C \neq A \quad (2)$$

где  $\sigma_1, \sigma_2$  – безразмерные постоянные порядка единицы,  $A^0$  – характерная величина моментов инерции,  $\varepsilon \ll 1$  – малый параметр. Кроме того, центр тяжести смещен относительно точки  $O^*$ , лежащей на главной оси инерции, момент инерции относительно которой равен  $C$ , на величину порядка  $\varepsilon$ :



$$x_c = \varepsilon x_1 l, y_c = \varepsilon y_1 l, z_c = l,$$

где  $x_1, y_1$  – безразмерные величины, которые считаются конечными по сравнению с малым параметром  $\varepsilon$ ,  $l$  – расстояние от неподвижной точки  $O$  до центра тяжести тела.

Приведем систему уравнений (1) к системе динамических уравнений Эйлера вида (1.1) статьи [3]:

$$\begin{aligned} A\dot{p} + (C - A)qr &= k \sin \theta \cos \varphi + M_1 \\ A\dot{q} + (A - C)pr &= -k \sin \theta \sin \varphi + M_2 \\ C\dot{r} &= M_3, M_i = M_i(p, q, r, \psi, \theta, \varphi) \quad (i = 1, 2, 3) \end{aligned} \quad (4)$$

Последние три кинематические уравнения (1) при этом не изменяются. Здесь  $M_i$  ( $i = 1, 2, 3$ ) – проекции вектора возмущающего момента на главные оси инерции, проходящие через точку  $O$ .

Предполагается, что на тело действует восстанавливающий момент максимальной величина которого равна  $k$ . В случае тяжелого волчка  $k = mgl$ .

В данной работе, как и в [3], делаются следующие исходные предположения:

$$p^2 + q^2 \ll r^2, Cr^2 \gg k, |M_i| \ll k \quad (i = 1, 2, 3) \quad (5)$$

Предположения (5) означают, что направление угловой скорости тела близко к оси динамической симметрии; угловая скорость достаточно велика, так что кинетическая энергия тела много больше потенциальной энергии, обусловленной моментом силы тяжести; возмущающие моменты малы по сравнению с моментом силы тяжести.

Неравенства (5) позволяют ввести малый параметр  $\varepsilon \ll 1$  и положить

$$p = \varepsilon P, q = \varepsilon Q, k = \varepsilon K$$

$$M_i = \varepsilon^2 M_i^*(p, q, r, \psi, \theta, \varphi) \quad (i = 1, 2, 3) \quad (6)$$

Проекции вектора возмущающего момента на главные оси инерции, проходящие через точку  $O$ , с учетом предположений (5), (6) имеют вид

$$M_1^* = -K\sigma_1 \sin \theta \cos \varphi - Ky_1 \cos \theta + Qr[\sigma_1(C - A^0) + \sigma_2 A^0]$$

$$M_2^* = K\sigma_2 \sin \theta Kx_1 \cos \theta + Pr[\sigma_2(A^0 - C) - \sigma_1 A^0]$$

$$M_3^* = K \sin \theta (y_1 \sin \varphi - x_1 \cos \varphi)$$

Ставится задача исследования асимптотического поведения (4), если выполнены условия (2), (3), (5).

Методом усреднения [4] на интервале времени порядка  $1/\varepsilon$  получены усредненные системы уравнений

второго приближения по схеме, предложенной в работе [3]. После ряда преобразований решение уравнений первого приближения для медленных переменных имеет вид

$$\begin{aligned} a^{(1)} &= a^0 \cos \eta t - b^0 \sin \eta t, b^{(1)} = b^0 \cos \eta t \\ \psi^{(1)} &= 0, \psi^{(1)} = \varepsilon KC^{-1} r_0^{-1} t + \psi_0, \theta^{(1)} = \theta_0, \\ \varphi^{(1)} &= C(A^0)^{-1} r_0 t - \varepsilon t KC^{-1} r_0^{-1} \cos \theta_0 + \varphi_0 \\ n_0^{(1)} &= n_0 t, \end{aligned}$$

где  $a^0, b^0, n_0, \delta$  определяются следующим образом

$$a^0 = P_0 - KC^{-1} r_0^{-1} \sin \theta_0 \sin \varphi_0, b^0 = -Q + KC^{-1} r_0^{-1} \cos \theta_0$$

Здесь  $P_0, Q_0$  – начальные значения новых переменных, а переменная  $\varphi = \varphi_0$  имеет смысл

фазы прецессии и нутации во втором приближении. Согласно [3],

$$\begin{aligned} \psi(t) &= \psi_0 + \varepsilon KC^{-1} r_0^{-1} t + W^{(1)} \\ a^{(1)} &= \varepsilon^2 t A^0 K^2 C^{-3} r_0^{-3} \cos \theta_0 - 1/2 \varepsilon^2 t KC^{-1} r_0^{-1} (\sigma_1 \\ &+ \sigma_2 C^{-1} A^0 r_0^{-1} \operatorname{cosec} \theta_0 (a^{02} + b^{02})^{1/2} \sin(\alpha^{(1)} + \xi)) \\ \xi &= a^{(1)} (a^{02} + b^{02})^{-1/2}, \theta(t) = \theta_0. \end{aligned}$$

Здесь в выражении для  $\psi$  ограниченные осциллирующие слагаемые с ненулевыми начальными данными. Характер

малых колебаний выделен из формул [8] для  $a^{(1)}$  и  $b^{(1)}$  угловой скорости прецессии  $\omega_p = KC^{-1} r_0^{-1}$  известной

теории гироскопов [5]. Найденное слагаемое в формуле для рассматриваемой задачи.



$$z_c = 1, \quad (3)$$

ые величины, которые считаются конечными параметром  $\epsilon$ ,  $\ell$  - расстояние от неподвижной точки

уравнений (1) к системе динамических уравнений [3]:

$$k \sin \theta \cos \varphi + M_1 - k \sin \theta \sin \varphi + M_2 \quad (4)$$

$$f_i(p, q, r, \psi, \theta, \varphi) \quad (i = 1, 2, 3)$$

ематические уравнения (1) при этом не изменяются (3) - проекции вектора возмущающего момента

проходящие через точку O. то на тело действует восстанавливающий момент

на которого равна k. В случае тяжелого волчка

как и в [3], делаются следующие исходные

$k > k, |M_i| \ll k \quad (i = 1, 2, 3)$  (5)

5) означают, что направление угловой скорости динамической симметрии; угловая скорость достаточна

механическая энергия тела много больше потенциальной

моментами силы тяжести; возмущающие моменты

моментами силы тяжести. позволяют ввести малый параметр  $\epsilon \ll 1$  и положить

$$= \epsilon K \quad (6)$$

$$, \psi, \theta, \varphi) \quad (i = 1, 2, 3)$$

на возмущающего момента на главные оси инерции

точку O, с учетом предположений (5), (6) имеют вид

$$\cos \varphi - Ky_1 \cos \theta + Qr[\sigma_1(C - A^0) + \sigma_2 A^0]$$

$$y_1 \cos \theta + Pr[\sigma_2(A^0 - C) - \sigma_1 A^0]$$

$$1 \varphi - x_1 \cos \varphi)$$

Ставится задача исследования асимптотического поведения системы (4), если выполнены условия (2), (3), (5), (6). Будем пользоваться методом усреднения [4] на интервале времени порядка  $\epsilon^{-1}$ .

Получены усредненные системы уравнений движений в первом и втором приближении по схеме, предложенной в работе [3].

После ряда преобразований решение усредненной системы уравнений первого приближения для медленных и быстрых переменных имеет вид

$$a^{(1)} = a^0 \cos \eta t - b^0 \sin \eta t, \quad b^{(1)} = b^0 \cos \eta t + a^0 \sin \eta t, \quad (8)$$

$$c^{(1)} = 0, \quad \psi^{(1)} = \epsilon KC^{-1} r_0^{-1} t + \psi_0, \quad \theta^{(1)} = \theta_0,$$

$$d^{(1)} = C(A^0)^{-1} r_0 t - \epsilon t KC^{-1} r_0^{-1} \cos \theta_0 + \varphi_0,$$

$$e^{(1)} = n_0 t,$$

где  $a^0, b^0, n_0, \delta$  определяются следующим образом [3]:

$$a^0 = P_0 - KC^{-1} r_0^{-1} \sin \theta_0 \sin \varphi_0, \quad b^0 = -Q + KC^{-1} r_0^{-1} \sin \theta_0 \sin \varphi_0,$$

$$n_0 = n_0 t, \quad n_0 = (C - A) A^{-1} r_0 \neq 0, \quad |n_0 / r_0| \leq 1, \quad \gamma = \gamma_0 + \epsilon \delta.$$

Здесь  $P_0, Q_0$  - начальные значения новых переменных  $P, Q$ , введенных согласно (6), а переменная  $\varphi = \varphi_0$  имеет смысл фазы колебаний.

На основании приведенных формул определена эволюция углов прецессии и нутации во втором приближении. Согласно процедуре, изложенной в [3],

$$\psi(t) = \psi_0 + \epsilon KC^{-1} r_0^{-1} t + W^{(1)} \quad (9)$$

$$c^{(1)} = \epsilon^2 t A^0 K^2 C^{-3} r_0^{-3} \cos \theta_0 - 1/2 \epsilon^2 t KC^{-1} r_0^{-1} (\sigma_1 + \sigma_2) -$$

$$- \epsilon C^{-1} A^0 r_0^{-1} \operatorname{cosec} \theta_0 (a^{02} + b^{02})^{1/2} \sin(\alpha^{(1)} + \xi)$$

$$\xi = a^{(1)} (a^{02} + b^{02})^{-1/2}, \quad \theta(t) = \theta_0.$$

Здесь в выражении для  $\psi$  ограниченное осциллирующее слагаемое содержит ненулевые начальные данные. Характер медленного изменения

малых колебаний виден из формул [8] для  $a^{(1)}, \alpha^{(1)}$ . Выражение для угловой скорости прецессии  $\omega_p = KC^{-1} r^{-1}$  известно из приближенной

теории гироскопов [5]. Найденное слагаемое  $W^{(1)}(\epsilon, t)$  уточняет эту формулу для рассматриваемой задачи.



Отметим, что в формуле (9) для  $W^{(1)}$  нет зависимости от отклонения центра масс от оси тела, задаваемой выражениями (3). Безразмерные величины  $x_1, u_1$  выпадают при усреднении. Кроме того, действия возмущений не приводят к изменению угла нутации даже в первом приближении.

Заметим, что если в рассмотренном примере ограничиться построением первого приближения, то в формулу для угла прецессии войдут параметры возмущающих моментов и поэтому влияние возмущений на регулярную прецессию тела не будет учтено. Таким образом, построение второго приближения является в данном случае существенным.

1. Акуленко Л.Д., Лещенко Д.Д., Черноусько Ф.Л. Возмущенные движения твердого тела, близкие к случаю Лагранжа // ПММ. – 1979. – Т.43, N 5. – С. 775–778.
2. Акуленко Л.Д., Лещенко Д.Д., Черноусько Ф.Л. Возмущенные движения твердого тела, близкие к регулярной прецессии // Изв. АН СССР. МТТ. – 1980. – N 5. – С. 3–10.
3. Лещенко Д.Д., Шамаев А.С. Возмущенные вращательные движения твердого тела, близкие к регулярной прецессии в случае Лагранжа // Изв. АН СССР. МТТ. – 1987. – N 6. – С. 8–17.
4. Боголюбов Н.Н., Митропольский Ю.А. Асимптотические методы в теории нелинейных колебаний. – М.: Наука, 1974. – 503 с.
5. Бухгольц Н.Н. Основы теоретической механики. Ч.2. – М.: Наука, 1983. – 332 с.

### Метод фрагментов при уточнении расчета в локальных зонах

Перельмутер А.В., доктор техн. наук

Украинпроектстальконструкция, г. Киев, Украина

То, что мы обычно называем симметричной конструкцией, чаще всего является таковой лишь с определенной степенью идеализации. На практике конструкции, отличающиеся от строго симметричных наличием локальных особенностей, встречаются очень часто, и это обстоятельство связано с определенными затруднениями. Явный учет указанных особенностей лишает нас преимуществ, которые связаны с использованием свойств симметрии при расчете упругих систем [1]. Поэтому естественно представляется следующая двухэтапная процедура:

а) Пренебрегая локальными особенностями, строится загрубленная расчетная схема, которая обладает всеми свойствами симметрии, и

б) Выделяется фрагмент конструкции, имеющий локальную особенность. К этому фрагменту прикладываются при отбрасывании остальной части конструкции. Затем к выделенному фрагменту с использованием более детальной расчетной схемы по решению используется та часть, расположенная на некотором удалении от границы.

Такой подход согласуется с практикой. Для анализа различных особенностей поведения, он требует определенной интуиции и опыта, связанной с наличием неустранимой локальной задачи. Представленный ниже анализ погрешности должен облегчить выбор решения.

Анализ основан на сопоставлении двух схем, одна из которых является подробной и детализированной, другая же дает полное описание локальной особенности. Этот расчет рассматривается при расчете фрагмента, который описывается системой уравнений

$$[K]\{u\} = \{p\}.$$

Вторая расчетная схема загрублена и для нее выбран вектор основных неизвестных, размерности которого меньше размерности вектора  $\{u\}$ , и интерполяционным соотношением

$$\{u\} = [D]\{u_0\}.$$

Тогда сужение матрицы жесткости  $[K]$  на фрагмент выглядит как

$$[K_0] = [D]^T [K] [D],$$

при этом  $[K_0]$  – матрица симметризованная с использованием методов из [1] легко решается системой уравнений

$$[K_0]\{u_0\} = [D]^T p$$

или может быть получена обратная матрица

Если считать, что искомое решение  $\{u\}$  получено через решение системы (4) как интерполация