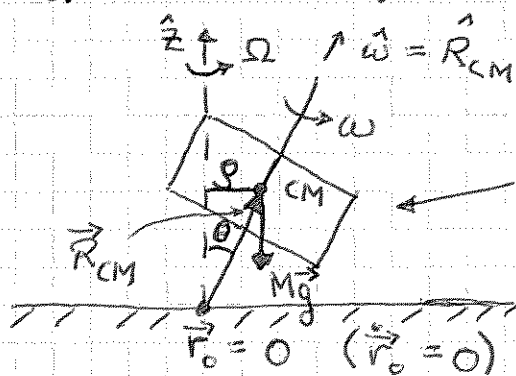
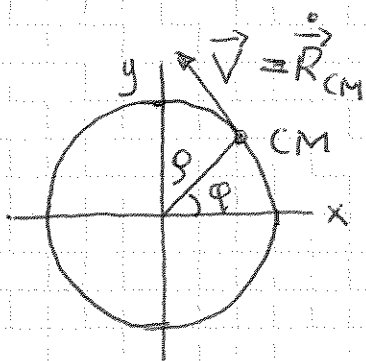


Eks: Snurrebass.



snurrebass; sylinder-symm. om  $\hat{\omega}$ ;  
treggh.mom.  $I_0$  mhp  $\hat{\omega}$ -aksen

raskt spinn om  $\hat{\omega}$ , langsom presesjon om  $\hat{z}$ ,  $\omega \gg \Omega$



$$g = R_{CM} \sin \theta$$

$$V = g \Omega$$

Bestem  $\Omega$ !

Total dreieimpuls (mhp  $\vec{r}_0$ ):  $\vec{L} = \vec{R}_{CM} \times M\vec{V} + I_0 \vec{\omega}$

N2, rotasjon:  $\vec{\tau} = \dot{\vec{L}}$

Ytre dreiemoment (mhp  $\vec{r}_0$ ):

$$\begin{aligned} \vec{\tau} &= \vec{R}_{CM} \times M\vec{g} = R_{CM} M g \sin(\pi - \theta) \hat{\phi} \\ &= R_{CM} M g \sin \theta \hat{\phi} \end{aligned}$$

$$\dot{\vec{L}} = M \vec{R}_{CM} \times \dot{\vec{V}} + I_0 \omega \dot{\hat{\omega}} \quad (\vec{R}_{CM} \times \vec{V} = 0 \text{ og } \omega = \text{konst.})$$

$$|\vec{R}_{CM} \times \dot{\vec{V}}| = |R_{CM} \hat{R}_{CM} \times (-\frac{V^2}{g} \hat{g})|$$

$$= R_{CM} \Omega^2 g |\hat{R}_{CM} \times \hat{g}|$$

$$= R_{CM} \Omega^2 g \sin(\pi/2 - \theta)$$

$$= R_{CM} \Omega^2 g \cos \theta$$

$$= R_{CM}^2 \Omega^2 \sin \theta \cos \theta$$

$$(g = R_{CM} \sin \theta)$$

$$|I_0 \omega \hat{\omega}| \approx MR_{CM}^2 \omega |\hat{\omega}|$$

$$|\hat{\omega}| = |\hat{R}_{CM}| = \frac{1}{R_{CM}} |\dot{\vec{R}}_{CM}| = \frac{v}{R_{CM}} = \frac{\Omega R_{CM} \sin\theta}{R_{CM}} = \Omega \sin\theta$$

$$\Rightarrow \frac{dL_{bane}/dt}{dL_{spenn}/dt} \approx \frac{MR_{CM}^2 \Omega^2 \sin\theta \cos\theta}{MR_{CM}^2 \omega \Omega \sin\theta} = \frac{\Omega \cos\theta}{\omega} \ll 1$$

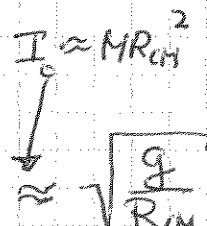
$$\Rightarrow |\vec{\tau}| \approx |I_0 \dot{\vec{\omega}}|$$

$$\Rightarrow Mg R_{CM} \sin\theta \approx I_0 \omega \Omega \sin\theta$$

$$\Rightarrow \underline{\Omega \approx Mg R_{CM} / I_0 \omega}$$

Antagelsen  $\omega \gg \Omega$  betyr nå

$$\omega \gg Mg R_{CM} / I_0 \omega, \text{ dus } \omega \gg \sqrt{\frac{Mg R_{CM}}{I_0}} \approx \sqrt{\frac{g}{R_{CM}}}$$



Lekestøy:  $R_{CM} \sim 5 \text{ cm} \Rightarrow \omega \gg \sqrt{10/0.05} \sim 14 \text{ s}^{-1}$

$\Rightarrow T_\omega \ll 0.45 \text{ s}$ ; lett å realisere!

Sykkelhjul, kvalifiserte gjeteringer:

$$T_\omega \sim \frac{1}{5} \text{ s}, R_{CM} \sim \frac{1}{5} \text{ m}, M \sim 4 \text{ kg}, R \sim \frac{1}{4} \text{ m}, g \approx 10 \text{ m/s}^2$$

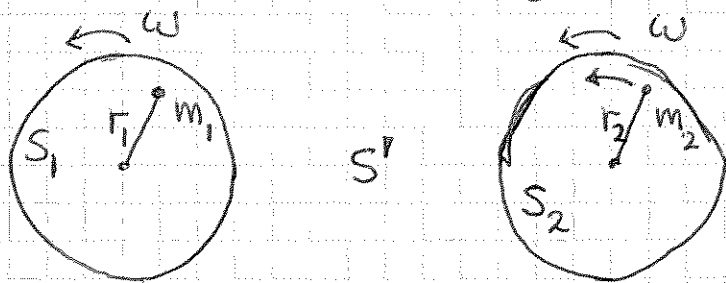
$$\Rightarrow T_\Omega = \frac{2\pi}{\Omega} \approx \frac{2\pi I_0 \omega}{Mg R_{CM}} = \frac{2\pi MR^2 \cdot 2\pi / T_\omega}{Mg R_{CM}}$$

$$\sim \frac{4\pi^2 \cdot (\frac{1}{4})^2 \cdot 5}{10 \cdot (1/5)} = \frac{5\pi^2}{8} \approx \frac{48}{8} = 6 \text{ s}; \text{ Rimelig!}$$

[For flere detaljer: TFY4345 Klassisk mekanikk.]

# Roterende koordinatsystem [LL 2.8+2.9]

(76)



$S^v$ : bakken (inertialsystem)

$S_1, S_2$ : karuseller (roterende koord. system)

$m_1$  i ro i  $S^v$ ,  $m_2$  i ro i  $S_2$

$\Rightarrow a_1^v = 0$

$a_2^v = \omega^2 r_2$  (inn mot sentrum)

$a_1 = \omega^2 r_1$   
(inn mot sentrum)

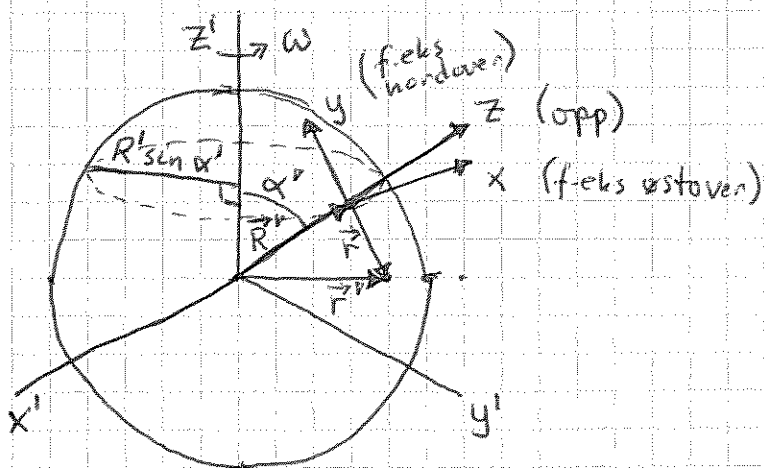
$a_2 = 0$

$\Rightarrow F_1^v \neq F_1$

$F_2^v \neq F_2$

Hvordan beskrive dette generelt?

Bruker jordkloden som eksempel,  $\vec{\omega} = \frac{2\pi}{24h} \hat{z}^v$



$\vec{R}^v$  = origo i  $S$  (mølt i  $S^v$ )

$\vec{r}^v$  = legemets pos. mølt i  $S^v$

$\vec{r}$  = " " " "  $S$

$\vec{r}^v = \vec{R}^v + \vec{r}$

Vil se på  $\vec{A}$  = fysisk vektorstørrelse, som kan måles i  $S$  (som roterer med jorda) og  $S^v$  (som ligger fast; inertialsystem); f.eks.  $\vec{r}, \vec{r}^v$  osv.

$(\frac{d\vec{A}}{dt})_{S'}$  = endring i  $\vec{A}$  pr tidsenhet i  $S'$

$(\frac{d\vec{A}}{dt})_S$  = \_\_\_\_\_ " \_\_\_\_\_  $S$

Når  $S$  roterer med vinkelhast.  $\vec{\omega}$  i  $S'$ , er

$$\boxed{(\frac{d\vec{A}}{dt})_{S'} = \vec{\omega} \times \vec{A} + (\frac{d\vec{A}}{dt})_S}$$

Eks:  $\vec{A} =$  Trondheims posisjon =  $\vec{r}^p$  målt i  $S'$

Legg origo i  $S$  i Trondheim  $\Rightarrow \vec{r} = 0, \vec{r}^p = \vec{R}^p$

Dermed:  $(\frac{dr^p}{dt})_S = 0, (\frac{dr^p}{dt})_{S'} = \vec{\omega} \times \vec{r}^p$

Fra fig. s 76:  $\vec{\omega} \times \vec{r}^p = \vec{\omega} \times \vec{R}^p = \omega R^p \sin \alpha^p \hat{\phi}^p$

OK!  $(dr^p/dt)_{S'}$  = Trondheims hastighet målt i  $S'$

$\omega R^p \sin \alpha^p \hat{\phi}^p$  = hastighet for uniform sirkelbevegelse med radius  $R^p \sin \alpha^p$  og vinkelhast.  $\omega$

Dynamikk i roterende koord.system:

Ønsker å finne sammenheng mellom  $\{\vec{F}^p = \text{kraft på legemet i } S^p\}$  og  $\{\vec{F} = \text{kraft på legemet i } S\}$

$\xrightarrow{N2}$  sammenhengen mellom  $\vec{a}^p$  og  $\vec{a}$  søkes

Løsning: Ligningen ovenfor med  $\vec{A} = \vec{r}^p$  og deretter  $\vec{A} = \vec{r}^p = dr^p/dt$

1)  $\vec{A} = \vec{v}^r :$

$$\left(\frac{d\vec{r}^r}{dt}\right)_{S'} = \vec{\omega} \times \vec{r}^r + \vec{u}$$

$\vec{u}^r =$  legemets hast. i  $S^r$

$$\vec{u} = \left(\frac{d\vec{r}^r}{dt}\right)_S = \left(\frac{d\vec{r}}{dt}\right)_S + \left(\frac{d\vec{R}^r}{dt}\right)_S = \left(\frac{d\vec{r}}{dt}\right)_S = \text{legemets hast. i } S$$

$\overset{0}{\parallel} (\vec{R}^r \text{ fast i } S)$

2)  $\vec{A} = \vec{a}^r = \left(\frac{d\vec{v}^r}{dt}\right)_{S'} :$

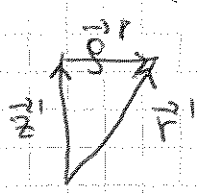
$$\left(\frac{d^2\vec{r}^r}{dt^2}\right)_{S'} = \vec{\omega} \times \left(\frac{d\vec{r}^r}{dt}\right)_{S'} + \left(\frac{d}{dt} \left(\frac{d\vec{r}^r}{dt}\right)_{S'}\right)_S$$

$\vec{a}^r =$  legemets aks. i  $S^r$   $= \vec{\omega} \times \vec{r}^r + \vec{u}$

$$\vec{\omega} \times \left(\frac{d\vec{r}^r}{dt}\right)_{S'} = \vec{\omega} \times [\vec{\omega} \times \vec{r}^r + \vec{u}]$$

Identitet (s 68):  $\vec{A} \times (\vec{B} \times \vec{C}) = \vec{B} (\vec{A} \cdot \vec{C}) - \vec{C} (\vec{A} \cdot \vec{B})$

$$\Rightarrow \vec{\omega} \times (\vec{\omega} \times \vec{r}^r) = \vec{\omega} (\vec{\omega} \cdot \vec{r}^r) - \vec{r}^r \omega^2$$



$$= \vec{\omega} [\omega \hat{z}^r \cdot (z^r \hat{z}^r + g^r \hat{g}^r)] - (z^r \hat{z}^r + g^r \hat{g}^r) \omega^2$$
$$= \underbrace{\vec{\omega} \omega z^r + 0 - z^r \hat{z}^r \omega^2 - g^r \omega^2}_{= 0}$$

$$= -\omega^2 \vec{g}^r \quad [\text{legemets sentripetalaks. i } S^r]$$

Hit 29.10.12

30.10.12

$$\left(\frac{d}{dt} [\vec{\omega} \times \vec{r}^r + \vec{u}]\right)_S = \vec{\omega} \times \left(\frac{d\vec{r}^r}{dt}\right)_S + \frac{d\vec{u}}{dt}$$

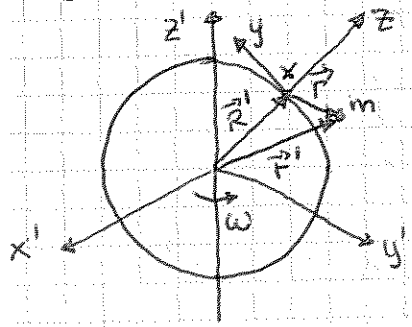
$\parallel \vec{u}$   $\parallel \vec{a}$

$$\Rightarrow \left(\frac{d^2\vec{r}^r}{dt^2}\right)_{S'} = -\omega^2 \vec{g}^r + 2\vec{\omega} \times \vec{u} + \vec{a}$$

$\parallel \vec{a}^r$

30.10.12, inkl. rep. fra 29.10.12:

Dynamikk i roterende system [LL 2.8, 2.9]



$S'$  ( $x' y' z'$ ): fast (roterer ikke med jorda!)

$S$  ( $x y z$ ): roterer om  $z'$ , vinkelhast.  $\vec{\omega} = \omega \hat{z}'$

$\vec{r}'$  = legemets pos. i  $S'$  ( $\vec{r}' = \vec{r} + \vec{R}'$ )

$\vec{r}$  = ——— " ———  $S$

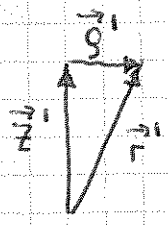
$$\left(\frac{d\vec{A}}{dt}\right)_{S'} = \vec{\omega} \times \vec{A} + \left(\frac{d\vec{A}}{dt}\right)_S \quad \boxed{*}$$

$\left\{ \begin{matrix} \text{endring av} \\ \vec{A} \text{ i } S' \end{matrix} \right\} = \left\{ \begin{matrix} \text{endring av } \vec{A} \\ \text{fordi } S \\ \text{roterer i } S' \end{matrix} \right\} + \left\{ \begin{matrix} \text{endring av} \\ \vec{A} \text{ i } S \end{matrix} \right\}$

$$\boxed{*} \text{ med } \vec{A} = \vec{r}' \Rightarrow \overset{\circ}{\vec{r}}' = \vec{\omega} \times \vec{r}' + \vec{u} \quad (\vec{u} = \overset{\circ}{\vec{r}}_S)$$

$$\boxed{*} \text{ med } \vec{A} = \overset{\circ}{\vec{r}}$$

$$\Rightarrow \overset{\circ\circ}{\vec{r}}' = \vec{\omega} \times [\vec{\omega} \times \vec{r}' + \vec{u}] + \left(\frac{d}{dt}(\vec{\omega} \times \vec{r}' + \vec{u})\right)_S$$



$$= -\omega^2 \vec{r}' + \vec{\omega} \times \vec{u} + \vec{\omega} \times \vec{u} + \vec{u}$$

↑ fordi  $(d\vec{r}'/dt)_S = (d\vec{r}/dt)_S = \vec{u}$

$$= -\omega^2 \vec{r}' + \underbrace{2\vec{\omega} \times \vec{u}}_{\text{bidrag pga legemets}} + \overset{\circ\circ}{\vec{r}}' \quad (\overset{\circ\circ}{\vec{r}}' = \overset{\circ}{\vec{u}} = \vec{a})$$

↑ rotasjon av  $S$   
(sentripetalaks.)

bidrag pga legemets  
bevegelse i  $S$

$$N2 \text{ i } S': \vec{F}' = m \vec{a}' = m \left( \frac{d^2 \vec{r}'}{dt^2} \right)_{S'} \quad (79)$$

$$N2 \text{ i } S: \vec{F} = m \vec{a} = m \dot{\vec{u}} = m \left( \frac{d^2 \vec{r}}{dt^2} \right)_S$$

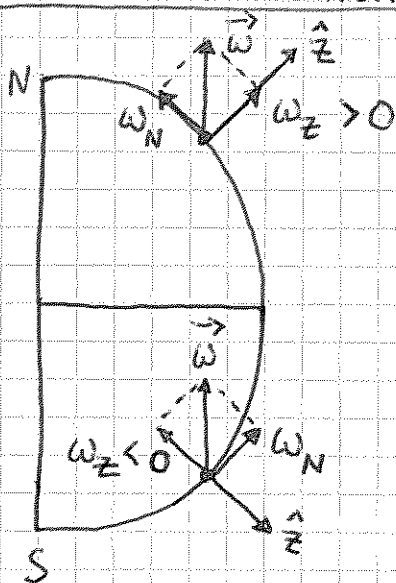
$$\Rightarrow \vec{F}' = -m\omega^2 \vec{g}' + 2m \vec{\omega} \times \vec{u} + \vec{F}$$

$$\Rightarrow \boxed{\vec{F} = \vec{F}' + m\omega^2 \vec{g}' + 2m \vec{u} \times \vec{\omega}}$$

$m\omega^2 \vec{g}'$  = sentrifugalkraften, retning normalt på og bort fra rot. akse

$2m \vec{u} \times \vec{\omega}$  = Corioliskraften, retning normalt på  $\vec{u}$  og  $\vec{\omega}$ , virker kun på legemer som er i bevægelse i  $S$  (dvs  $\vec{u} \neq 0$ )

Eks 1: Vindretning rundt lavtrykk



$$\vec{F}_c = 2m \vec{u} \times \vec{\omega}$$

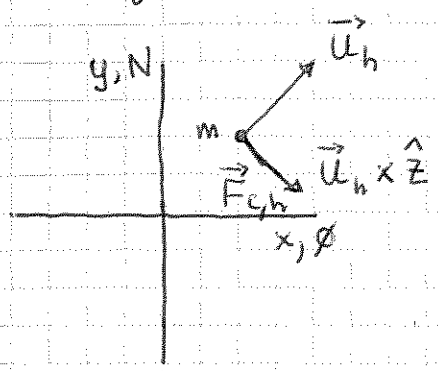
$$\vec{\omega} = \omega_z \hat{z} + \omega_N \hat{N}$$

Anta horisontal vind:  $\vec{u} = \vec{u}_h$

Vertikalt:  $mg \gg F_{c,v}$

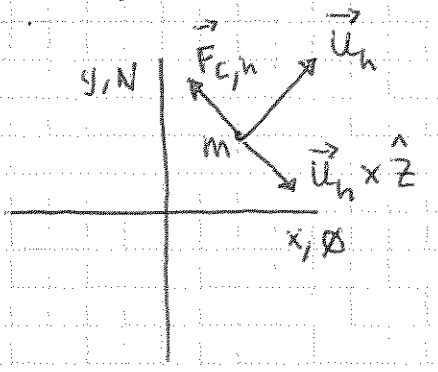
$$\begin{aligned} \Rightarrow \text{ser på } \vec{F}_{c,h} &= 2m (\vec{u}_h \times \vec{\omega})_h \\ &= 2m \omega_z (\vec{u}_h \times \hat{z}) \end{aligned}$$

### Nordlige halvkule



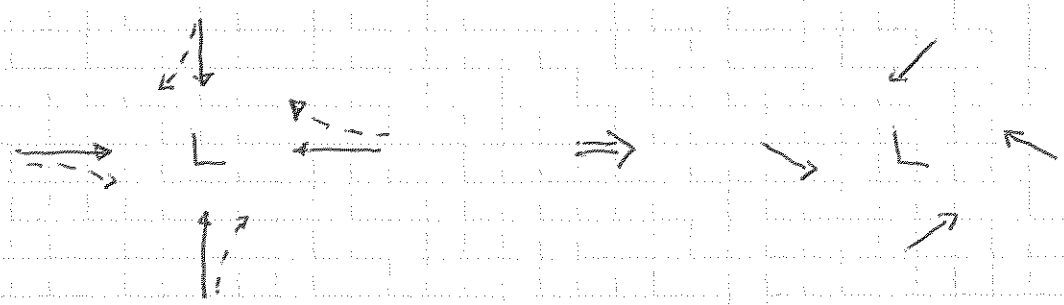
$\omega_z > 0$   
 $\Rightarrow \vec{F}_{c,h} \sim + \vec{u}_h \times \hat{z}$   
 $\Rightarrow$  avbøynig mot høyre

### Sørlige halvkule



$\omega_z < 0$   
 $\Rightarrow \vec{F}_{c,h} \sim - \vec{u}_h \times \hat{z}$   
 $\Rightarrow$  avbøyn. mot venstre

Værkart, nordl. halvkule (L = lavtrykk):



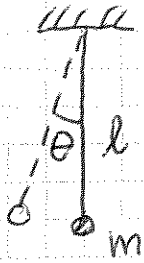
$\vec{F}_{c,h} \Rightarrow$  avbøyn. mot høyre  $\Rightarrow$  strømming mot klokka rundt L

På sørl. halvkule: strømming med klokka rundt L



## Eks 2: Foucaultpendelen

(81)



Pendel i realfagbygget:

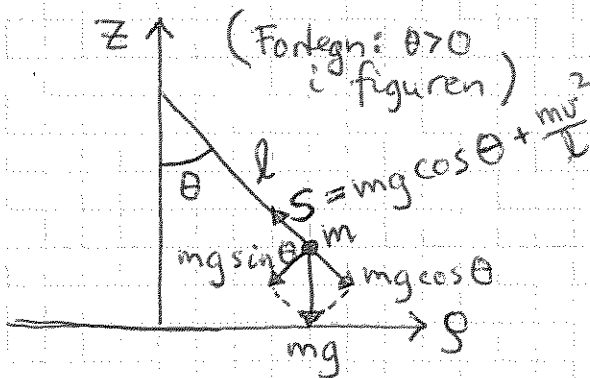
$$l = 25 \text{ m}, \quad T = 10 \text{ s}$$

$$\text{max utsving} \approx 1 \text{ m}$$

$$\Rightarrow \theta \ll 1 \Rightarrow \sin \theta \approx \theta \text{ hele tiden}$$

"Rask" svingning frem og tilbake, periode  $T_0$  } Bestem!  
 Langsom rotasjon av svingepanet, periode  $T_F$  }  $T_0$  og  $T_F$

$T_0$  er bestemt av tyngdekraften:



N2 tangentielt til sirkelbanen:

$$-mg \sin \theta = ma$$

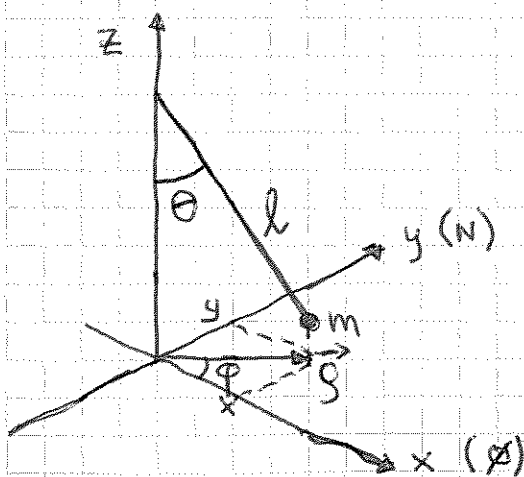
$$\text{Her er: } a = l \ddot{\theta} \text{ og } \sin \theta \approx \theta$$

$$\Rightarrow \ddot{\theta} + \frac{g}{l} \theta = 0$$

Løsning:  $\theta(t) = A \sin \Omega_0 t + B \cos \Omega_0 t$

med  $\Omega_0 = \sqrt{g/l}$ , dvs  $T_0 = \frac{2\pi}{\Omega_0} = \underline{\underline{2\pi \sqrt{l/g}}}$

$T_F$  er bestemt av Corioliskraften:

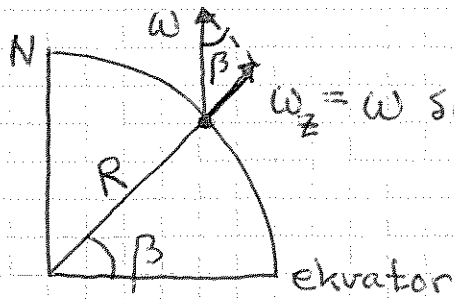


$$\vec{F}_c = 2m \vec{u} \times \vec{\omega}$$

$$\vec{u} \approx \vec{u}_h = \dot{s} \hat{s} = \dot{x} \hat{x} + \dot{y} \hat{y}$$

$$\vec{F}_{c,h} = 2m (\dot{x} \hat{x} + \dot{y} \hat{y}) \times \omega_z \hat{z}$$

$$= 2m \omega_z (\dot{y} \hat{x} - \dot{x} \hat{y})$$



$$\omega_z = \omega \sin \beta; \quad \beta = \text{breddegraden}$$

(Trondheim: ca  $63.5^\circ$ )

(82)

$$\text{Snordraget: } \vec{S} = S_x \hat{x} + S_y \hat{y} + S_z \hat{z}$$

$$S_x = -mg \underbrace{\cos \theta}_{\approx 1} \cdot \underbrace{\sin \theta}_{= g/l} \cdot \underbrace{\cos \varphi}_{= x/g} \approx -mg x/l$$

$$S_y = -mg \underbrace{\cos \theta}_{\approx 1} \cdot \underbrace{\sin \theta}_{= g/l} \cdot \underbrace{\sin \varphi}_{= y/g} \approx -mg y/l$$

[NB: Bidraget  $m\omega^2/l$  til  $S$  er neglisjerbart for små utsving,  $\frac{g_{\max}}{l} \ll 1$ ]

Total horisontal kraft på  $m$ :

[ser bort fra det konstante bidraget fra sentrifugalkraften,  $\omega^2 R \cos \beta \sin \beta$ , rettet sørøver på nordlige halvkule]

$$\vec{F}_h = F_{hx} \hat{x} + F_{hy} \hat{y}$$

der

$$F_{hx} = S_x + F_{cx} \approx -mg x/l + 2m \dot{y} \omega \sin \beta$$

$$F_{hy} = S_y + F_{cy} \approx -mg y/l - 2m \dot{x} \omega \sin \beta$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \ddot{x} - 2\varepsilon \dot{y} + \Omega_0^2 x &= 0 & (\varepsilon = \omega \sin \beta) \\ \ddot{y} + 2\varepsilon \dot{x} + \Omega_0^2 y &= 0 & (\Omega_0^2 = g/l) \end{aligned}$$

$$\frac{\varepsilon}{\Omega_0} = \frac{\omega \sin \beta}{\sqrt{g/l}} \stackrel{\text{V&P pendel}}{=} \frac{2\pi \sin 63.5^\circ / 24.3600}{\sqrt{9.81/25}} \approx 10^{-4} \ll 1$$

Med initialbetingelser  $x(0) = y(0) = 0$  og  $\vec{u}(0) = V \hat{x}$  er løsningen (med god tilnærming): (83)

$$x(t) = \frac{V}{\Omega_0} \sin \Omega_0 t \cos \epsilon t$$

$$y(t) = -\frac{V}{\Omega_0} \sin \Omega_0 t \sin \epsilon t$$

Rask svingning ( $\sin \Omega_0 t$ ), periode  $T_0 = 2\pi / \Omega_0 = 10\text{s}$ .

Langsom dreining av svingepanet ( $\cos \epsilon t, \sin \epsilon t$ ),  
periode  $T_F = 2\pi / \epsilon = 2\pi / \omega \sin \beta = 24\text{h} / \sin \beta \stackrel{(\text{her!})}{\approx} 26.8\text{h}$   
 $\Rightarrow$  ca 13.4 h for å velte alle pinnene i U3.

I MATLAB-programmet `foucault_anim.m` illustreres dreiningen av svingepanet ved at pendelkulas posisjon (ved max utsving) merkes av ca hver halve time, over 13.5 timer.

Hit  
30.10.12