

## О РАЗЛИЧНЫХ ФОРМАХ ТЕОРЕМЫ О КИНЕТИЧКОЙ ЭНЕРГИИ

В. В. Румянцев

(Поступило 1. июня 1984)

Рассматривается вопрос о различных формах теоремы энергии для неголономных систем. Известно, что теорема о кинетической энергии и теорема об обобщенной кинетической энергии, выводимые, соответственно, из уравнений Лагранжа со множителями в декартовых и обобщенных координатах, неэквивалентны в случае нестационарных конечных связей. Это объясняется тем, что уравнения в обобщенных координатах не содержат реакций конечных связей, которые при нестационарности последних производят работу на действительном перемещении. Из сравнения этих теорем получено выражение для мощности реакций связей, которое представлено в виде уравнения Лагранжа для времени  $t = q_0$ . Это уравнение можно вывести и непосредственно из уравнений в декартовых координатах [1]; система уравнений для  $q_i$ .  $q_0$  позволяет получить общую теорему о кинетической энергии в дифференциальном или конечной формах.

Рассмотрим систему  $N$  материальных точек с массами  $m_v$ , находящиеся под действием заданных сил  $\mathbf{F}_v$  и стесненных независимыми одна от другой идеальными связями, как конечными

$$f_\alpha(t, \mathbf{r}_v) = 0 \quad (\alpha = 1, \dots, a) \quad (1)$$

так и дифференциальным неинтегрируемыми

$$\varphi_\beta(t, \mathbf{r}_v, \dot{\mathbf{r}}_v) = 0 \quad (\beta = 1, \dots, b) \quad (2)$$

в общем случае нелинейными относительно  $\dot{\mathbf{r}}_v$ . Здесь  $\mathbf{r}_v$  — радиус-векторы точек относительно начала инерциальной системы координат,  $t$  — время,  $\dot{\mathbf{r}}_v = \frac{d\mathbf{r}_v}{dt}$  ( $v = 1, \dots, N$ ). В частности, линейные связи (2) имеют вид

$$\varphi_\beta(t, \mathbf{r}_v, \dot{\mathbf{r}}_v) = \sum_v \mathbf{A}_{\beta v}(t, \mathbf{r}_\mu) \cdot \dot{\mathbf{r}}_v + A_\beta(t, \mathbf{r}_v) = 0 \quad (3)$$

Реакции идеальных связей равны

$$\mathbf{R}_v = \sum_{\alpha} \lambda_{\alpha} \frac{\partial f_{\alpha}}{\partial \mathbf{r}_v} + \sum_{\beta} \mu_{\beta} \frac{\partial \varphi_{\beta}}{\partial \mathbf{r}_v} \quad (v = 1, \dots, N)$$

где  $\lambda_{\alpha}, \mu_{\beta}$  — неопределенные множители Лагранжа.

Уравнения движения системы

$$m_v \ddot{\mathbf{r}}_v = \mathbf{F}_v + \sum_{\alpha} \lambda_{\alpha} \frac{\partial t_{\alpha}}{\partial \mathbf{r}_v} + \sum_{\beta} \mu_{\beta} \frac{\partial f_{\beta}}{\partial \mathbf{r}_v} \quad (v = 1, \dots, N) \quad (4)$$

вместе с уравнениями связей позволяют, как известно, получить общую теорему о кинетической энергии в дифференциальной форме

$$d \frac{1}{2} \sum_v m_v \dot{\mathbf{r}}_v^2 = \sum_v \mathbf{F}_v \cdot d\mathbf{r}_v - \sum_{\alpha} \lambda_{\alpha} \frac{\partial f_{\alpha}}{\partial t} dt + \sum_{\beta, o} \mu_{\beta} \frac{\partial f_{\beta}}{\partial \mathbf{r}_v} \cdot d\mathbf{r}_v \quad (5)$$

Введем в рассмотрение обобщенные лагранжевы координаты  $q_i$  ( $i = 1, \dots, n = 3N - a$ ). При этом

$$\mathbf{r}_v = \mathbf{r}_v(t, q_1, \dots, q_n), \quad \dot{\mathbf{r}}_v = \frac{\partial \mathbf{r}_v}{\partial t} + \sum_{i=1}^n \frac{\partial \mathbf{r}_v}{\partial q_i} \dot{q}_i \quad (6)$$

связи (1) обобщаются в тождества, а связи (2) принимают вид

$$\Phi_{\beta}(t, q, \dot{q}) = 0, \quad (\beta = 1, \dots, a). \quad (7)$$

В частности, связи (3) преобразуются к виду

$$\Phi_{\beta}(t, q, \dot{q}) = \sum_i B_{\beta i}(t, q) \dot{q}_i + B_{\beta}(t, q) = 0$$

где

$$B_{\beta i} = \sum_v \mathbf{A}_{\beta v} \cdot \frac{\partial \mathbf{r}_v}{\partial q_i}, \quad B_{\beta} = \mathbf{A}_{\beta} + \sum_v \mathbf{A}_{\beta v} \cdot \frac{\partial \mathbf{r}_v}{\partial t}$$

Отметим, что в случае нестационарных связей (1)  $\frac{\partial \mathbf{r}_v}{\partial t} \neq 0$ , вследствие чего, вообще говоря,  $B_{\beta} \neq 0$  при  $A_{\beta} = 0$ ; возможны и случаи, когда  $B_{\beta} = 0$  при  $A_{\beta} \neq 0$ . В случае стационарных связей (1) однородные по  $\dot{q}_i$  связи (2) преобразуются в однородные по  $\dot{q}_i$  связи (7).

Для суммы элементарных работ заданных сил на действительном перемещении имеем выражение

$$\sum_v \mathbf{F}_v \cdot d\mathbf{r}_v = \sum_i Q_i dq_i + Q_0 dt$$

в котором обобщенные силы

$$Q_i = \sum_v \mathbf{F}_v \cdot \frac{\partial \mathbf{r}_v}{\partial q_i}, \quad (i = 1, \dots, n), \quad Q_0 = \sum_v \mathbf{F}_v \cdot \frac{\partial \mathbf{r}_v}{\partial t}$$

соответствуют координатам  $q_i$  и времени  $t = q_0$ .

Сумма элементарных работ реакций связей (2) равна

$$\sum_{\beta, v} \mu_\beta \frac{\partial \bar{\varphi}_\beta}{\partial \dot{\mathbf{r}}_v} \cdot d\mathbf{r}_v = \sum_\beta \mu_\beta \left[ \sum_i \frac{\partial \Phi_\beta}{\partial q_i} dq_i + \sum_v \frac{\partial \bar{\varphi}_\beta}{\partial \dot{\mathbf{r}}_v} \cdot \frac{\partial \mathbf{r}_v}{\partial t} dt \right]$$

для связей (3) 
$$\sum_{\beta, v} \frac{\partial \bar{\varphi}_\beta}{\partial \dot{\mathbf{r}}_v} d\mathbf{r}_v = - \sum_\beta \mu_\beta A_\beta(t, \mathbf{r}_\mu(t), \dot{\mathbf{r}}_\mu(t), q_i) dt$$

С учетом приведенных выше соотношений теорема о кинетической энергии (5) представляется в обобщенных координатах в виде

$$dT(t, q, \dot{q}) = \sum_i Q_i + (Q_0 + M) dt \quad (8)$$

где  $T(t, q, \dot{q}) = T_2 + T_1 + T_0$  — кинетическая энергия системы, причем

$$T_2 = \frac{1}{2} \sum_{ij=1}^n a_{ij} \dot{q}_i \dot{q}_j, \quad T_1 = \sum_{i=1}^n a_i \dot{q}_i, \quad T_0 = \frac{1}{2} \sum_v m_v \left( \frac{\partial \mathbf{r}_v}{\partial t} \right)^2,$$

$$a_{ij}(t, q) = \sum_v m_v \frac{\partial \mathbf{r}_v}{\partial q_i} \cdot \frac{\partial \mathbf{r}_v}{\partial q_j}, \quad a_i(t, q) = \sum_v m_v \frac{\partial \mathbf{r}_v}{\partial q_i} \cdot \frac{\partial \mathbf{r}_v}{\partial t},$$

$$M = - \sum_\alpha \lambda_\alpha \frac{\partial f_\alpha}{\partial t} + \sum_\beta \mu_\beta \left[ \sum_i \frac{\partial \Phi_\beta}{\partial q_i} \dot{q}_i + \sum_v \frac{\partial \Phi_\beta}{\partial \dot{\mathbf{r}}_v} \cdot \frac{\partial \mathbf{r}_v}{\partial t} \right] \quad (9)$$

мощность реакций нестационарных связей (1) и неоднородных по  $\dot{\mathbf{r}}_v$  связей (2), причем в правой части (9) должна быть произведена замена (6). В случае, когда связи (1) не зависят явно от времени, а связи (2) однородны по  $\dot{\mathbf{r}}_v$ , величина  $M = 0$ .

Величина  $M$  связана с величиной суммарной обобщенной реакции связей (1), (2), соответствующей времени  $t$

$$R_0 = - \sum_\alpha \lambda_\alpha \frac{\partial f_\alpha}{\partial t} + \sum_{\mu, o} \mu_\beta \frac{\partial \Phi_\beta}{\partial \dot{\mathbf{r}}_v} \cdot \frac{\partial \mathbf{r}_v}{\partial t} \quad (10)$$

соотношением

$$M = R_0 + \sum_{\beta, i} \mu_\beta \frac{\partial \Phi_\beta}{\partial \dot{q}_i} \dot{q}_i$$

Для стационарных связей (1) величины  $Q_0 = R_0 = 0$ .

Уравнения движения в обобщенных координатах в форме уравнений Лагранжа со множителями

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_i} - \frac{\partial T}{\partial q_i} = Q_i + \sum_{\beta} \mu_{\beta} \frac{\partial \Phi_{\beta}}{\partial \dot{q}_i} \quad (i = 1, \dots, n) \quad (11)$$

приводят к известной теореме об обобщенной кинетической энергии

$$d(T_2 - T_0) = - \frac{\partial T}{\partial t} dt + \sum_i Q_i dq_i + \sum_{\beta, i} \mu_{\beta} \frac{\partial \Phi_{\beta}}{\partial \dot{q}_i} dq_i \quad (12)$$

Теорема (12) отличается, очевидно, от теоремы (8) в случае нестационарных связей (1), т.е. одни только уравнения (11), (7) не позволяют получить общую теорему о кинетической энергии. Это обстоятельство вполне понятно, так уравнения (11) не содержат реакций связей (1), которые в случае их нестационарности производят работу на действительном перемещении системы. Уравнения (12) и (8) совпадают только в случае, когда связи (1) не зависят явно от времени.

Сравнивая уравнения (8) и (12), получаем выражение для величины обобщенной реакции связей (1) и (2)

$$R_0 = \frac{d}{dt} (T_1 + 2 T_0) - \frac{\partial T}{\partial t} - Q_0 \quad (13)$$

ранее полученое [2] для случая линейных однородных связей (7).

Если принять обозначения  $q_0 = t$ ,  $\dot{q}_0 = 1$ , то кинетическую энергию можно формально представить в виде однородной квадратичной формы скоростей  $\dot{q}_{\alpha}$  ( $\alpha = 0, 1, \dots, n$ ) [1]

$$2 T = \sum_{\nu} m_{\nu} \left( \sum_{\alpha=0}^n \frac{\partial \mathbf{r}_{\nu}}{\partial q_{\alpha}} \dot{q}_{\alpha} \right)^2 = \sum_{\alpha, \beta=0}^n a_{\alpha\beta} \dot{q}_{\alpha} \dot{q}_{\beta}$$

где  $a_{\alpha\beta} = a_{\beta\alpha}$  ( $\alpha, \beta = 1, \dots, n$ ),  $a_{i0} = a_i$ ,  $a_{00} = 2 T_0$ , и получить равенство

$$\frac{\partial T}{\partial \dot{q}_0} = \sum_{i=1}^n a_{i0} \dot{q}_i + a_{00} \dot{q}_0 = T_1 + 2 T_0.$$

Тогда уравнение (13) представляется в виде уравнения Лагранжа второго рода для переменной  $q_0 = t$ ;

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial T}{\partial \dot{q}_0} - \frac{\partial T}{\partial q_0} = Q_0 + R_0. \quad (14)$$

Это уравнение позволяет определить обобщенную реакцию связей (1), (2) после интегрирования уравнений (11), (7), чем и определяется его физический смысл. В случае стационарных связей (1) уравнение (14) обращается в тождество.

Уравнение (14) можно получить и непосредственно при помощи уравнений (4), умножая последние на  $\frac{\partial \mathbf{r}_\alpha}{\partial t} = \frac{\partial \mathbf{r}_\nu}{\partial q_0}$ , суммируя по  $\nu$  и используя очевидные соотношения

$$\frac{\partial \mathbf{r}_\nu}{\partial q_0} = \frac{\partial \mathbf{r}_\nu}{\partial q_0}, \quad \frac{d}{dt} \frac{\partial \mathbf{r}_\nu}{\partial q_0} = \frac{\partial \dot{\mathbf{r}}_\nu}{\partial q_0}.$$

Таким путем уравнение вида (14) для голономной системы впервые было получено в работе<sup>[1]</sup>. Автор<sup>[1]</sup> полагает, однако, что уравнения Лагранжа для переменных  $q_i$  ( $i = 1, \dots, n$ ) „не охватывают полностью действительное движение системы, стесненных нестационарными связями“ и поэтому в расширенном конфигурационном пространстве  $R_{n+1}$  к ним „надо добтвить дифференциальное уравнение, соответствующее координате  $q_0 = t$ “. На самом же деле уравнения (1), (7) полностью описывают<sup>[3]</sup> движение  $q_i = q_i(t)$  в пространстве  $R_{n+1}$ , а уравнение (14) может служить для определения обобщенной реакции  $R_0$  связей. Реакции связей (1) можно, как известно<sup>[4]</sup>, определить также при помощи уравнений Лагранжа, вводя избыточные координаты при мысленном освобождении системы от связей (1). Отметим, что в работе<sup>[5]</sup> также предложено определение реакций нестационарных связей путем проектирования уравнений (4) на направления векторов  $\frac{\partial \mathbf{r}_\nu}{\partial t}$ .

Добавление выведенного независимо от уравнений (8) и (12) уравнения (14) к уравнениям (11), (7) полезно также для получения из этих уравнений или общей теоремы о кинетической энергии (8), или для получения из (8) теоремы об обобщенной кинетической энергии (12). Для этого достаточно или сложить уравнения (12), (13), или вычесть из уравнения (8) уравнение (13), эквивалентное уравнению (14).

Рассмотрим теперь случай наличия среди заданных потенциальных сил, производных от силовой функции  $U(t, \mathbf{r}_\nu)$ . Пусть заданные силы

$$\mathbf{F}_\nu = \text{grad } \mathbf{r}_\nu U(t, \mathbf{r}_\nu) + \tilde{\mathbf{F}}_\nu(t, \mathbf{r}_\nu, \dot{\mathbf{r}}_\nu), \quad (15)$$

где  $\tilde{\mathbf{F}}_\nu(t, \mathbf{r}_\nu, \dot{\mathbf{r}}_\nu)$  — непотенциальные силы. Тогда обобщенные силы

$$Q_i = \frac{\partial U}{\partial q_i} + \tilde{Q}_i \quad (i = 1, \dots, n), \quad Q_0 = \frac{\partial U}{\partial t} - \frac{\partial U}{\partial t} + \tilde{Q}_0,$$

где  $U(t, q) = U(t, \mathbf{r}_\nu) |_{(6)}$ ,  $\tilde{Q}_j$  — непотенциальные обобщенные силы. Вводя в рассмотрение функцию Лагранжа  $L(t, q, \dot{q}) = T + U$ , перепишем уравнение (14) в виде

$$\frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_0} - \frac{\partial L}{\partial q_0} = - \frac{\partial U}{\partial t} + \tilde{Q} + R_0 \quad (16)$$

В этом случае теорема (8) принимает вид теоремы о полной механической энергии в дифференциальной форме

$$d[T(t, q, \dot{q}) - U(t, q)] = \sum_{i=1}^n \tilde{Q}_i dq_i + \left( \tilde{Q}_0 + M - \frac{\partial U}{\partial t} \right) dt \quad (17)$$

Интегрируя это равенство, получаем теорему об энергии в конечной форме

$$T(t, q, \dot{q}) - U(t, q) = \int_{t_0}^t \left( \sum_{i=1}^n \tilde{Q}_i \dot{q}_i + \tilde{Q}_0 + M - \frac{\partial U}{\partial t} \right) dt + \text{const} \quad (18)$$

Уравнение такого вида для голономной системы в случае  $U = U(\mathbf{r}_v)$ ,  $\tilde{Q}_j = 0$  выведено в работе<sup>[1]</sup> из уравнений вида (1), (14) и названо интегралом энергии нестационарных систем. Однако интеграл в правой части (18) вообще может быть найден только после интегрирования дифференциальных уравнений движения, в связи с чем равенство (18) вообще не имеет другого значения, кроме представляемой им зависимости между полной и работой непотенциальных сил и реакций связей<sup>[6]</sup>. И лишь в случае выполнения условий

$$\sum_{i=1}^n \tilde{Q}_i \dot{q}_i = 0, \quad \frac{\partial f_\alpha}{\partial t} = 0 \quad (\alpha = 1, \dots, a), \quad \frac{\partial U}{\partial t} = 0, \quad \sum_v \frac{\partial \varphi_\beta}{\partial \mathbf{r}_v} \cdot \dot{\mathbf{r}}_v = 0 \quad (19)$$

уравнение (18) становится первым интегралом — интегралом энергии

$$T(q, \dot{q}) - U(q) = \text{const.} \quad (20)$$

эквивалентным интегралу  $\frac{1}{2} \sum_v m_v \dot{\mathbf{r}}_v^2 - U(\mathbf{r}_v) = \text{const.}$  уравнений (4), (1), (2)

Возможны также случаи когда заданные силы  $\mathbf{F}_v$  непотенциальны, т.е. не существует силовой функции  $U(t, \mathbf{r}_v)$ , а обобщенные силы  $Q_j$  — потенциальные, производные от силовой функции  $U(t, q_i)$

$$Q_i = \frac{\partial U}{\partial q_i}, \quad (i = 1, \dots, n), \quad Q_0 = \frac{\partial U}{\partial t} \quad (21)$$

В этих случаях уравнение (12) принимает вид

$$\frac{d}{dt} (T_2 - T_0 - U) = - \frac{\partial L}{\partial t} + \sum_{\alpha, i} \mu_\beta \frac{\partial \Phi_\beta}{\partial q_i} \dot{q}_i \quad (22)$$

и при условиях

$$\frac{\partial L}{\partial t} = 0, \quad \sum_i \frac{\partial \Phi_\beta}{\partial \dot{q}_i} \dot{q}_i = 0 \quad (\beta = 1, \dots, b) \quad (23)$$

дает обобщенный интеграл энергии

$$T_2(q, \dot{q}) - T_0(q) - U(q) = \text{const} \quad (24)$$

С другой стороны, при условиях (21) уравнение (8) принимает вид

$$d(T - U) = M = - \sum_\alpha \lambda_\alpha \frac{\partial f_\alpha}{\partial t} + \sum_{\beta, \nu} \mu_\beta \frac{\partial \varphi_\beta}{\partial \dot{\mathbf{r}}_\nu} \cdot \dot{\mathbf{r}}_\nu$$

и дает интеграл энергии (20), если выполняются условия

$$\frac{\partial f_\alpha}{\partial t} = 0, \quad \sum_\nu \frac{\partial \varphi_\beta}{\partial \dot{\mathbf{r}}_\nu} \cdot \dot{\mathbf{r}}_\nu = 0 \quad (\alpha = 1, \dots, a, \beta = 1, \dots, b) \quad (25)$$

При условиях (25) интеграл (24) также принимает вид интеграл (20).

#### ЛИТЕРАТУРА

- [1] Вуйичич, В. А., *Об интеграле энергии системы, стесненных нестационарными связями*. Теоретическая и прикладная механика, 6, Београд, стр. 133—143, (1980).
- [2] Румянцев, В. В., *К теореме о кинетической энергии*. Вестник МГУ. Математика. механика, №3, страна 104—105, (1967).
- [3] Rumjantsev, V. V., *On some problems of analytical dynamics of nonholonomic systems*. Proceedings of the IUTAM-ISIMM symposium on modern developments in analytical mechanics, vol. II, Academy of Sciences of turin, p.p. 697—716, (1983).
- [4] Лурье. А. М., *Аналитическая механика*. Москва. Физматгиз, (1961).
- [5] Сильде. О., Рельвик. Х., *Уравнение возможной мощности в аналитической механике*. Известия АН ЭССР, Хизика. Математика, т. 32, No 4. стр. 398—409, (1983).
- [6] Ляпунов, А. М., *Лекции по теоретической механике*. Киев. Наукова Думка, (1982).

## ON DIFFERENT FORMS OF THE THEOREM OF KINETIC ENERGY

Different forms of the kinetic energy are considered for nonholonomic systems. Starting from the fact that the theorems on kinetic energy derived from the equations of Lagrange of the first and second kind are not equivalent in the case of finite rheonomous constraints, an expression for the determination of the power of the constraints reaction is derived in the form of the equations of Lagrange of the second kind for the variable  $t = q_0$ . The system of equations for  $q_i, q_0$  allows the formulation of a general theorem on kinetic energy in a differential or in a finite form.

## O RAZLIČITIM FORMAMA TEOREME O KINETIČKOJ ENERGIJI

Razmatra se pitanje različitih oblika teoreme energije za neholonomne sisteme. Polazeći od stava da teoreme o kinetičkoj energiji izvedene pomoću Lagranžovih jednačina prve vrste i Lagranžovih jednačina druge vrste nisu ekvivalentne u slučaju konačnih reonomnih veza, izvodi se izraz za određivanje snage reakcije veza, koji je predstavljan u obliku Lagranžove jednačine druge vrste za promenljivu vremena  $t = q^0$ .

Sistem jednačina  $q^i, q^0$  omogućava da se dobije opšta teorema o kinetičkoj energiji u diferencijalnom ili konačnom obliku.

В. Г. Румянцев  
Вычислительный центр Академии наук СССР  
ул. Вавилова, 40  
117967, Москва, В—333