

по определению имеет место тогда, когда $\mathbf{G}_Q \equiv 0$. В этом случае вектор $\Lambda_Q = \Lambda = \text{const}$ постоянен в системе координат $Q\xi\eta\zeta$, и, кроме того, сохраняется кинетическая энергия T :

$$T = T_Q = \frac{1}{2}(\omega, \Lambda_Q) = h = \text{const},$$

откуда вытекает, что постоянна проекция вектора ω на направление Λ . В подвижной системе координат, связанной с телом (в главных осях), вектор ω перемещается по кривой:

$$Ap^2 + Bq^2 + Cr^2 = 2h, \quad A^2p^2 + B^2q^2 + C^2r^2 = \Lambda^2, \quad (9.8)$$

где $2h$ и Λ^2 — постоянные, зависящие от начальных условий. Положим $\Lambda^2 = 2hD$ и будем считать, что $A \ll B \ll C$. Тогда

$$A \ll D \ll C.$$

Сказанное позволяет дать качественное описание движения.

Первое представление Пуансо:

тело движется так, что его эллипсоид инерции катится без проскальзывания по некоторой неподвижной плоскости, перпендикулярной постоянному вектору кинетического момента (рис. 68).

Доказательство. Вектор Λ неподвижен в пространстве, но относительно тела движется. Рассмотрим происходящее с точки зрения тела. Имеем

$$\Lambda = \text{grad}_{\omega} T_Q, \quad T = h = \text{const}.$$

Это значит, что вектор Λ перпендикулярен плоскости, касательной к эллипсоиду $T = h$ в точке ω . Разделим все векторы на $\sqrt{2h}$. Получим плоскость π , касательную к эллипсоиду инерции в точке P такой, что

$$\overline{OP} = \frac{\omega}{\sqrt{2h}},$$

и по-прежнему ортогональную Λ . Расстояние от плоскости π до Q равно

$$d = \left(\frac{\omega}{\sqrt{h}}, \frac{\Lambda}{\Lambda} \right) = \frac{2T}{\sqrt{2h}\Lambda} = \frac{\sqrt{2h}}{\Lambda} = \frac{1}{\sqrt{D}},$$

т. е. постоянно. С точки зрения неподвижной системы координат увидим то же самое, а, кроме того, скорость точки P , в которой эллипсоид касается неподвижной теперь плоскости π , равна $[\omega \times \overline{OP}] = 0$, т. е. имеем качение без проскальзывания.

Второе представление Пуансо:

если с репером e, e', e'' (т. е. с телом) связать конус

$$\frac{A\xi^2}{A-D} + \frac{B\eta^2}{B-D} + \frac{C\zeta^2}{C-D} = 0, \quad (9.9)$$

то движение тела можно представить как качение этого конуса по плоскости Π , проходящей через точку Q перпендикулярно Λ и вращающейся с постоянной угловой скоростью $\Omega = \Lambda/D$.