

$$-\sum_{s=1}^{n-m} c_s dq_{m+s} = \frac{\partial L}{\partial t} dt + \sum_{\alpha=1}^m \left( \frac{\partial L}{\partial q_\alpha} dq_\alpha + \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_\alpha} d\dot{q}_\alpha \right).$$

Таким образом,

$$\frac{\partial L}{\partial q_\alpha} = \frac{\partial R_c}{\partial q_\alpha}, \quad \frac{\partial L}{\partial \dot{q}_\alpha} = \frac{\partial R_c}{\partial \dot{q}_\alpha},$$

и осталось подставить в уравнения Лагранжа.

Лемма. Дана автономная система с двумя степенями свободы:

$$L = \frac{1}{2} (\alpha \dot{q}_1^2 + 2\gamma \dot{q}_1 \dot{q}_2 + \beta \dot{q}_2^2) - V.$$

Тогда при наличии циклической координаты  $q_2$  функция Рауса

$$R_c = \frac{1}{2} \frac{\alpha\beta - \gamma^2}{\beta} \dot{q}_1^2 - \left( \frac{c^2}{2\beta} + V \right). \quad (15.6)$$

В самом деле,  $J = \gamma \dot{q}_1 + \beta \dot{q}_2 = c$  влечет  $\dot{q}_2 = \beta^{-1}(c - \gamma \dot{q}_1)$ ,

$$\begin{aligned} R_c &= \frac{1}{2} (\alpha \dot{q}_1^2 + 2\gamma \dot{q}_1 \beta^{-1}(c - \gamma \dot{q}_1) + \beta^{-1}(c - \gamma \dot{q}_1)^2) - \\ &- V - c\beta^{-1}(c - \gamma \dot{q}_1) = \frac{1}{2} \frac{\alpha\beta - \gamma^2}{\beta} \dot{q}_1^2 - \frac{c\gamma}{\beta} \dot{q}_1 - \left( \frac{c^2}{2\beta} + V \right). \end{aligned}$$

Слагаемое  $c\gamma\beta^{-1}\dot{q}_1$  можно отбросить в силу того, что приведенная система имеет одну степень свободы:

Задача 44. Пусть  $n=1$ . Тогда, если к  $L(\dot{q}, q)$  прибавить  $f(q)\dot{q}$ , то уравнение Лагранжа не изменится. При  $n=2$  это в общем случае уже не так. Доказать.

Частный случай (6) мы имели в случае центрального поля сил в плоскости. Функция  $V_c = c^2/2\beta + V$  называется приведенным потенциалом системы с лагранжианом  $L$ .

Задача 45. Прямая трубка длиной  $2l$  лежит концами на горизонтальной окружности и может свободно по ней скользить. В трубке от середины к концу движется точка с относительной скоростью  $v_0$ . Масса точки  $m_2$ , масса трубки  $m_1$  (рис. 33).

а) Какие есть интегралы согласно лагранжевому формализму и какие общие теоремы динамики системы точек применимы?

б) Пусть при  $t=0$ ,  $\Theta(0) = \dot{\Theta}_0$ ,  $\Theta(0) = \Theta_0$ ; требуется найти  $\Theta(t)$ .

О т в е т:

$$\Theta(t) = \Theta_0 + \frac{a}{v_0} \dot{\Theta}_0 \operatorname{arctg} \frac{v_0 t}{a}, \quad a = \sqrt{d^2 + \frac{m_1}{m_2} \left( d^2 + \frac{l^2}{3} \right)}.$$