

ла, когда меняется только один из углов  $\theta$ ,  $\varphi$ ,  $\psi$ , а два другие постоянны: общий результат будет суммой трех частных. В результате легко получаем (рис. 13)

$$\omega = \dot{\psi} \mathbf{f} + \dot{\varphi} \mathbf{e} + \dot{\theta} \frac{[\mathbf{f} \times \mathbf{e}]}{\sin \theta}. \quad (15.8)$$

Учитывая, что

$$\mathbf{f} = \cos \theta \mathbf{e} + \sin \theta (\sin \varphi \mathbf{e}' + \cos \varphi \mathbf{e}''), \quad (15.9)$$

приходим к таким выражениям компонент  $\omega$  в главном репере:

$$\begin{aligned} p &= \dot{\psi} \cos \theta + \dot{\varphi}, \\ q &= \dot{\psi} \sin \theta \sin \varphi + \dot{\theta} \cos \varphi, \\ r &= \dot{\psi} \sin \theta \cos \varphi - \dot{\theta} \sin \varphi. \end{aligned} \quad (15.10)$$

Кинетическая и потенциальная энергия

$$\begin{aligned} 2T &= Ap^2 + B(q^2 + r^2) = B\dot{\theta}^2 + (A \cos^2 \theta + B \sin^2 \theta) \dot{\psi}^2 + \\ &\quad + 2A\dot{\psi}\dot{\varphi} \cos \theta + A\dot{\varphi}^2, \\ V &= (\mathbf{f}, Mgl\mathbf{e}) = Mgl \cos \theta. \end{aligned} \quad (15.11)$$

Видим, что в лагранжиане  $L = T - V$  координаты  $\varphi$ ,  $\psi$  являются игнорируемыми, а соответствующие интегралы суть

$$J_\psi = (A \cos^2 \theta + B \sin^2 \theta) \dot{\psi} + A \dot{\varphi} \cos \theta = c, \quad (15.12)$$

$$J_\varphi = A\dot{\varphi} + A\dot{\psi} \cos \theta = k. \quad (15.13)$$

Исключить можно сразу обе переменные, но мы начнем с того, что исключим только  $\varphi$ . Получим

$$R_k(\dot{\theta}, \dot{\psi}, \theta, \psi) = \frac{B}{2} (\dot{\theta}^2 + \sin^2 \theta \dot{\psi}^2) + k\dot{\psi} \cos \theta - \left( Mgl \cos \theta + \frac{k^2}{2A} \right).$$

При  $k=0$  получаем (с точностью до обозначений) лагранжиан сферического маятника, а при  $k \neq 0$  к нему прибавляется линейное по скорости слагаемое (постоянная  $k^2/2A$  несущественна).

Изменение  $\theta$ ,  $\psi$  со временем описывает самое для нас интересное в движении волчка Лагранжа—Пуассона (особенно если он осесимметричен) — поведение оси  $Oe$ . Исследуем его качественно.

Вместо того чтобы понижать порядок второй раз, мы просто выпишем интегралы движения:

$$\frac{B}{2} (\dot{\theta}^2 + \sin^2 \theta \dot{\psi}^2) + Mgl \cos \theta + \frac{k^2}{2A} = h,$$

$$B \sin^2 \theta \dot{\psi} + k \cos \theta = c$$

(последний можно получить и исключением  $\psi$  из (12), (13)). Отсюда, как и для сферического маятника,

$$\frac{B}{2} \dot{\theta}^2 + \frac{(c - k \cos \theta)^2}{2B \sin^2 \theta} + Mgl \cos \theta + \frac{k^2}{2A} = h,$$