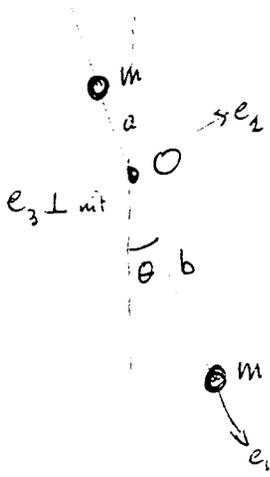


Rotatiekinematica 17-3-2000.

1



Voor de traagheids tensor zijn de coördinaten van belang

$$x_{11} = b \quad x_{12} = 0 \quad x_{13} = 0$$

$$x_{21} = -a \quad x_{22} = 0 \quad x_{23} = 0$$

Invullen in de formule van I_{ij} levert:

$$I_{ij} = \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & mb^2 + ma^2 & 0 \\ 0 & 0 & mb^2 + ma^2 \end{pmatrix}$$

b $L_i = \sum_j I_{ij} \omega_j$ levert, met het gegeven dat $\omega = \omega_3 = \dot{\theta} e_3$, op

$$L_3 = (mb^2 + ma^2) \dot{\theta} e_3$$

c $N = r \times F$ dit moet berekend worden van beide massa's

$$\Rightarrow N = b e_1 \times mg (\cos \theta e_1 - \sin \theta e_2) - a e_1 \times mg (\cos \theta e_1 - \sin \theta e_2)$$

$$\Rightarrow N = -bmg \sin \theta e_3 + amg \sin \theta e_3 = -(b-a)mg \sin \theta e_3$$

d $N = \dot{L}$ $\dot{L} = m(b^2 + a^2) \ddot{\theta} e_3$

$$\Rightarrow -(b-a)mg \sin \theta e_3 = m(b^2 + a^2) \ddot{\theta} e_3$$

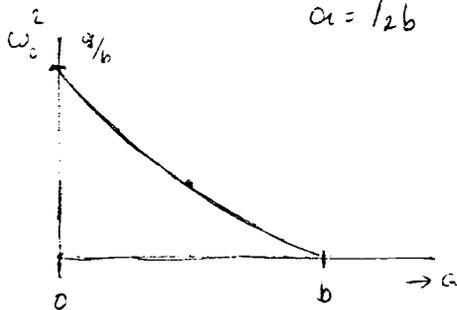
als θ klein is $\sin \theta \approx \theta$

$$\Rightarrow \omega_c^2 = \frac{(b-a)mg}{(b^2 + a^2)m}$$

e Voor het geval $a = 0 \Rightarrow \omega_c^2 = \frac{bmg}{b^2 m} = \frac{g}{b}$

$a = b \Rightarrow \omega_c^2 = \frac{(b-b)mg}{(b^2 + b^2)m} = 0$

$a = \frac{1}{2}b \Rightarrow \omega_c^2 = \frac{\frac{1}{2}bmg}{\frac{5}{4}b^2 m} = \frac{2}{5} \cdot \frac{g}{b}$



2 a De straal van de geostationaire baan kan berekend worden met de

deurde wet van Kepler $T^2 = \frac{4\pi^2 \mu}{\mathcal{G}Mm} a^3$

$\mu \sim m_{\text{sat}}$ en van cirkelbaan is $a = r_2$, $T = 1 \text{ dag} = 24 \times 3600 \text{ s}$
 $\Rightarrow r_2 = \left(\frac{\mathcal{G}M T^2}{4\pi^2} \right)^{1/3}$ $r_2 = \left(\frac{6,67 \cdot 10^{-11} \cdot 5,97 \cdot 10^{24} \cdot (24 \cdot 3600)^2}{4\pi^2} \right)^{1/3}$

$\Rightarrow r_2 = (7,5498 \cdot 10^{22})^{1/3} = 4,22 \cdot 10^7 \text{ m}$

De totale energie in een baan is $\bar{E} = T + U = \frac{\mathcal{G}Mm}{2r} - \frac{\mathcal{G}Mm}{r} = -\frac{\mathcal{G}Mm}{2r}$

\Rightarrow in de eerste baan is $\bar{E}_{r_1} = -\frac{\mathcal{G}Mm}{2r_1}$ $r_1 = 6,37 \cdot 10^6 + 0,2 \cdot 10^6 = 6,57 \cdot 10^6$

$\Rightarrow \bar{E}_{r_1} = -3,04 \cdot 10^6 \text{ J}$

$\bar{E}_{r_2} = -4,73 \cdot 10^6 \text{ J}$

\Rightarrow de energie nodig om de satelliet in baan r_2 te brengen is

$\Delta E = -4,73 \cdot 10^6 - (-3,04 \cdot 10^6) = 1,69 \cdot 10^6 \text{ J}$

b Voor de cirkelbaan r_1 is de $T = \frac{1}{2} m v^2 = \frac{\mathcal{G}Mm}{2r_1}$

$\Rightarrow v_{\text{cirkelb}} = \sqrt{\frac{\mathcal{G}M}{r_1}}$

Voor een elliptische baan is $\bar{E} = \frac{-\mathcal{G}Mm}{2a}$

met $2a = r_1 + r_2$

$\Rightarrow -\frac{\mathcal{G}Mm}{r_1 + r_2} = \frac{1}{2} m v_e^2 - \frac{\mathcal{G}Mm}{r_1}$

$\frac{1}{2} m v_e^2 = \mathcal{G}Mm \left(\frac{1}{r_1} - \frac{1}{r_1 + r_2} \right)$

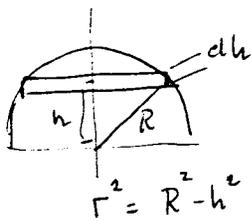
$\frac{1}{2} m v_e^2 = \mathcal{G}Mm \left(\frac{r_2}{r_1(r_1 + r_2)} \right)$

$v_e = \sqrt{\frac{2\mathcal{G}M}{r_1} \left(\frac{r_2}{r_1 + r_2} \right)}$

De stoot van de raket motor $\bar{F} \cdot \Delta t$ moet zijn $m \Delta v =$

$m(v_e - v_{\text{cirkelb}}) = m \left(\sqrt{\frac{2\mathcal{G}M}{r_1} \frac{r_2}{r_1 + r_2}} - \sqrt{\frac{\mathcal{G}M}{r_1}} \right)$

3 a I van halve bol is



de optelsom van cirkelschijven

een cirkelschijf heeft een $I_i = \frac{1}{2} m r_i^2$

$$\Rightarrow I_{\text{halve bol}} = \int_0^R \frac{1}{2} \pi r_i^2 dh \cdot \rho \cdot r_i^2 = \frac{1}{2} \pi \rho \int_0^R r_i^4 dh = \frac{1}{2} \pi \rho \int_0^R (R^4 - 2R^2 h^2 + h^4) dh$$

$$I_{\text{halve bol}} = \frac{1}{2} \pi \rho \left[R^5 - \frac{2}{3} R^5 + \frac{1}{5} R^5 \right] = \frac{1}{2} \pi \rho \left(\frac{8}{15} R^5 \right)$$

$$I_{\text{bol}} = \pi \rho \frac{4}{3} R^3 \cdot \frac{2}{5} R^2 = \frac{2}{5} m R^2$$

b) de bal verplaatst langs de cilinderwand zich om $R\theta$ meter.

de deel van de bal dat langs de wand gerollet is: $\rho(\theta + \phi)$

$$R\theta = \rho(\theta + \phi) \Rightarrow (R - \rho)\theta = \rho\phi$$

c $L = T - U = \frac{1}{2} m (R - \rho)^2 \dot{\theta}^2 + \frac{1}{5} \rho^2 \dot{\phi}^2 + (R - \rho) \cos \theta mg.$

m.b.v. b:

$$\Rightarrow L = \frac{1}{2} m (R - \rho)^2 \dot{\theta}^2 + \frac{1}{5} m (R - \rho)^2 \dot{\theta}^2 + (R - \rho) \cos \theta mg$$

d) $\frac{\partial L}{\partial \theta} - \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial \dot{\theta}} = 0 \quad - (R - \rho) \sin \theta mg - m (R - \rho)^2 \ddot{\theta} - \frac{2}{5} m (R - \rho)^2 \ddot{\theta} = 0$

$$\frac{7}{5} m (R - \rho)^2 \ddot{\theta} = - (R - \rho) \sin \theta mg$$

$$\Rightarrow \omega_c^2 = \frac{5}{7} \cdot \frac{g}{R - \rho}$$

4 a) Het is mogelijk met een diepere kracht een maar rond een klein lichaam

te laten draaien. De krachten van het type zoals geldt voor veerkrachten

De veerkracht kan de noodzakelijke F_{mpz} leveren

b) Zou maar kan ook een elliptische beschrijven het klein lichaam beweegt nu

dan met in een draaipunt maar in



het middelen

c) Als F de vorm heeft van mkr dan:

$$m \frac{v^2}{r} = mkr \quad v^2 = kr^2 \Rightarrow v = r\sqrt{k} \quad v = \frac{2\pi r}{T} = r\sqrt{k}$$

$$\Rightarrow T = 2\pi \sqrt{\frac{1}{k}} \quad \text{is onafhankelijk van de baanstraal} \Rightarrow \text{geen versnelling bij de}$$

d) $E = T + U = kr^2$ Bij terugkomst op aarde is $E = 0 \Rightarrow$ er moet

veel arbeid doen zodat motor verniet worden om ze te kunnen landen