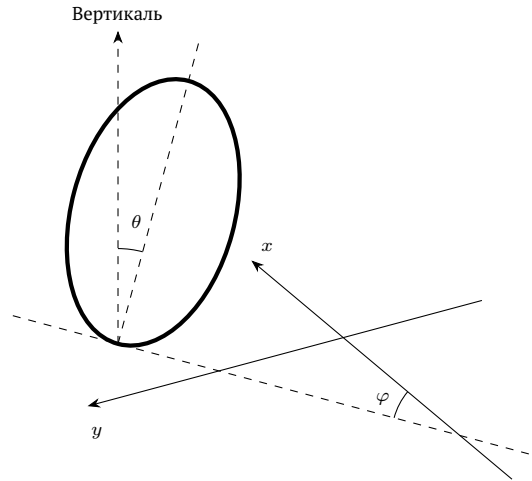


# Road to IPhO

## Качающееся колесо (3.5 балла)

Тонкое однородное жёсткое колесо с радиусом  $R$  и массой  $M$  катится без проскальзывания по горизонтальной плоскости  $xy$ , образуя с вертикалью угол  $\theta(t)$ . Как показано на рисунке, плоскость колеса пересекается с  $xy$  по прямой, образующей угол  $\varphi(t)$  с осью  $x$ . Координаты точки соприкосновения колеса с поверхностью обозначим как  $(x(t), y(t), 0)$ . Ускорение свободного падения равно  $g$ .



Функции  $x(t)$ ,  $y(t)$ ,  $\theta(t)$  и  $\varphi(t)$ , с помощью которых мы будем описывать движение колеса, не являются в полной мере независимыми.

**A1** Найдите кинематическую связь между этими функциями. В ответ могут войти как сами функции, так и их производные по времени. **0.5**

Рассмотрим частный случай равномерного кругового движения колеса, т.е. когда точка его соприкосновения с поверхностью перемещается с постоянной скоростью, описывая окружность радиуса  $r$  вокруг вертикальной оси  $z$ . При этом  $\theta(t) = \theta = \text{const}$ , а  $\varphi(t)$  – линейная функция времени. В лабораторной системе отсчёта  $\Sigma$  можно, не умаляя общности, положить:

$$\begin{pmatrix} x(t) \\ y(t) \end{pmatrix} = r \begin{pmatrix} -\sin \omega t \\ \cos \omega t \end{pmatrix},$$

где  $\omega$  – угловая скорость, которую ещё предстоит найти. В системе отсчёта  $\Sigma'$ , вращающейся с угловой скоростью  $\omega$  вокруг оси  $z$ , углы  $\theta$  и  $\varphi$  постоянны, а колесо вращается вокруг сохраняющей ориентацию оси симметрии. В этой системе отсчёта на каждый участок колеса будут также действовать центробежная сила и сила Кориолиса.

**A2** Найдите действующие на колесо центробежную силу  $\vec{F}_c$  и силу Кориолиса  $\vec{F}_K$ , а также результирующие моменты этих сил  $\vec{\tau}_c$  и  $\vec{\tau}_K$  соответственно. **1.0**

**A3** Найдите угловую скорость  $\omega$  и силу трения  $\vec{f}$ , действующую на колесо со стороны поверхности ( $\omega$  не должна входить в ответ). **0.8**

Если же колесо катится с достаточно большой скоростью, вертикальное положение  $\theta = 0$  может оказаться устойчивым. В этом случае можно считать, что центр масс колеса движется с почти постоянной скоростью  $V$  в положительном направлении оси  $x$ . Тогда в первом приближении можно записать  $x(t) = Vt + \delta x(t)$ , где  $\delta x(t)$  – малая величина, меняющаяся по гармоническому закону с некоторой угловой скоростью  $\Omega$  (как и  $y(t)$ ,  $\theta(t)$  и  $\varphi(t)$ ).

**A4** Выведите в первом нетривиальном приближении уравнения движения колеса. Найдите отсюда угловую скорость  $\Omega$  и минимальное значение  $V_{\min}$  скорости колеса, при которой вертикальное положение будет устойчивым. **1.2**