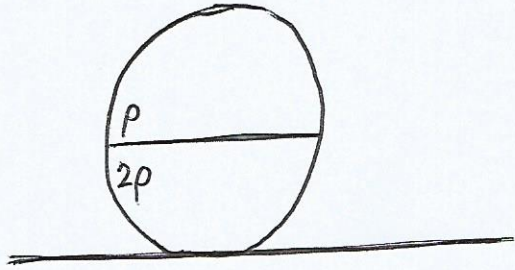


درستی به شعاع R در نظر بگیرد که جغرافی این تطوافت نسبت و توضیح باشد شکل زیر دارد.  
 سؤال این است که می خواهیم حرکت این جسم را بررسی کنیم.



برای حل این مسئله می توانیم از اثری این جسم  
 $L = T - U$  را در دستگاه ثابت بنویسیم.

$$\vec{v}_\alpha = \vec{V} + \vec{\omega} \times \vec{r}_\alpha$$

در جسم صلب  
 سرعت انتقال جابجایی  
 در دستگاه چرخان  
 سرعت زاویه‌ای در دستگاه ثابت

در دستگاه اثری محلی به صورت زیر نوشته می شود.

$$\begin{aligned} \mathcal{K} &= \frac{1}{2} \sum_{\alpha} m_{\alpha} (\vec{V} + \vec{\omega} \times \vec{r}_{\alpha})^2 \\ &= \frac{1}{2} \sum_{\alpha} m_{\alpha} V^2 + \sum_{\alpha} m_{\alpha} \vec{V} \cdot (\vec{\omega} \times \vec{r}_{\alpha}) + \frac{1}{2} \sum_{\alpha} m_{\alpha} (\vec{\omega} \times \vec{r}_{\alpha})^2 \end{aligned}$$

با توجه به عبارات بالا به نتایجی رسیدیم که برای بررسی حرکت جسم صلب می توانیم در دستگاه چرخان، از یک نقطه ثابت (pivot point  $V=0$ ) گذشتیم یا مرکز جرم (CM Center of Mass) را در دستگاه چرخان بردیم.

از مبدأ دستگاه چرخان بردیم مرکز جرم یا به آنجا هم روم  
 $T \rightarrow T_{pivot} = \frac{1}{2} \sum_{\alpha} m_{\alpha} (\vec{\omega} \times \vec{r}_{\alpha})^2$  نقطه ثابت گذاشته شود.

$$\sum_{\alpha} m_{\alpha} \vec{V} \cdot (\vec{\omega} \times \vec{r}_{\alpha}) = \vec{V} \cdot \vec{\omega} \times \sum_{\alpha} m_{\alpha} \vec{r}_{\alpha}$$

موقع مرکز جرم، از آن جایی که مبدأ دستگاه مختصات چرخان را می گذاریم  
 $\sum R_{CM} = 0$

پس اگر مرکز دسکها چرخان را بر روی مرکز جرم قرار دهیم

$$T = T_{rot} + T_{translation}$$

$$\begin{cases} T_{trans} = \frac{1}{2} \sum_d m_d V^2 = \frac{1}{2} M V^2 \\ T_{rot} = \frac{1}{2} \sum_d m_d (\vec{\omega} \times \vec{r}_d)^2 \end{cases}$$

انرژی جنبشی چرخشی را می توان چسباند تا نور همان لحظه نوشت

$$I_{ij} = \sum_d m_d \left( \delta_{ij} \sum_k x_{d,k}^2 - x_{d,i} x_{d,j} \right)$$

که در حالت یونیفرم

$$I_{ij} = \int_v \rho dv \left( \delta_{ij} \sum_k x_k^2 - x_i x_j \right)$$

و انرژی جنبشی چرخشی برابر است با

$$T_{rot} = \frac{1}{2} \sum_{i,j} I_{ij} \omega_i \omega_j$$

حال برای سادگی تا نور همان لحظه را نسبت به مرکز هندسی (0,0) دسکها نسبت حساب می کنیم

سپس با استفاده از قضیه محورها موازی (Steiner's Parallel axis)

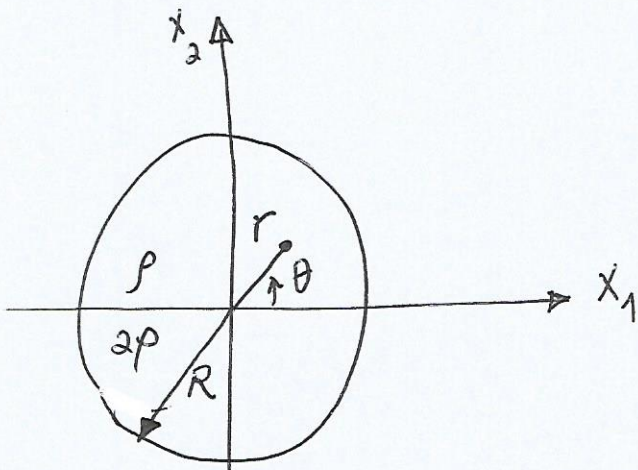
انرژی جنبشی را در مرکز جرم بدست می آوریم

بر جرم برابر است با

$$\bar{x}_2 = \frac{1}{M} \int_{lower-panel} 2\rho x_2 dx_1 dx_2 + \int_{upper-panel} \rho x_2 dx_1 dx_2$$

(0,  $\bar{x}_2$ )

حل با استفاده از دستگاه قطبی



$$\bar{x}_2 = \frac{\rho}{M} \left[ \int_0^R \int_0^\pi (r \sin \theta) r \, dr \, d\theta + 2 \int_0^R \int_\pi^{2\pi} (r \sin \theta) r \, dr \, d\theta \right]$$

$$= -2 \frac{\rho R^3}{M} \quad (1)$$

$$M = \rho \frac{1}{2} \pi R^2 + 2\rho \frac{1}{2} \pi R^2 = \frac{3}{2} \rho \pi R^2 \quad (2)$$

$$\xrightarrow{(1), (2)} \bar{x}_2 = -\frac{4}{9\pi} R$$

حال مساله نهم را حل می‌کنیم

$$I_{33} = \int \rho \, dv \left[ \delta_{33} (x_1^2 + x_2^2 + x_3^2) - x_3^2 \right]$$

$$= \rho \left[ \int_0^R \int_0^\pi r^2 (r \, dr \, d\theta) + 2 \int_0^R \int_0^{2\pi} r^2 (r \, dr \, d\theta) \right]$$

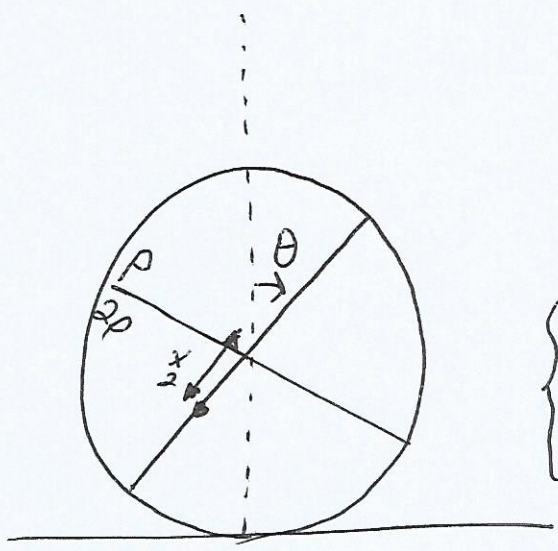
$$= \frac{3}{4} \pi \rho R^4 = \frac{1}{2} \pi R^2$$

$$I_j = J_j - M(a^2 \delta_{ij} - a_i a_j)$$

$$I_{CM} = I_3 - M \bar{x}_2^2 = \frac{1}{2} MR^2 - M \frac{16}{81\pi^2} R^2$$

$$= \frac{1}{2} MR^2 \left[ 1 - \frac{32}{81\pi^2} \right]$$

حال باید به انتهای نیز هم وابسته اند



$$\begin{cases} y_{CM} = R - |\bar{x}_2| \cos \theta \\ x_{CM} = R \theta - |\bar{x}_2| \sin \theta \end{cases}$$

نقطه بردار است

$$\dot{x}_{CM} = R \dot{\theta} - |\bar{x}_2| \dot{\theta} \cos \theta$$

$$\dot{y}_{CM} = \dot{\theta} |\bar{x}_2| \sin \theta$$

$$\dot{x}_{CM}^2 + \dot{y}_{CM}^2 = V^2 = \dot{\theta}^2 \left[ R^2 + |\bar{x}_2|^2 - 2R|\bar{x}_2| \cos \theta \right]$$

$$\bar{r} = R \sqrt{1 + \frac{16}{81\pi^2} - \frac{8}{9\pi} \cos \theta}$$

$$T = \frac{1}{2} M V^2 + \frac{1}{2} I_0 \dot{\theta}^2$$

$$= \frac{1}{2} MR^2 \dot{\theta}^2 \left[ \frac{\bar{r}^2}{R^2} + 1 - \frac{32}{81\pi^2} \right]$$