

1 билет

1. Гироскопический момент. Примеры его определения для традиционных, вибро, микромеханических гироскопов

Гироскопический момент. Примеры его определения для традиционных гироскопов:

Начало на странице 12 (11 в книге) со слов:

Замечательные свойства гироскопа объясняются действием кориолисовых сил инерции, которые называют гироскопическими (жироскопическими) силами.

Дальше тупо катать **до слов** на странице 16 (15 в книге):

Рассмотрим действие внешнего момента на трехстепенной гироскоп в кардановом подвесе (рис. 7) с невесомыми рамками...

Для вибро гироскопов

Для камертонного гироскопа – см. стр. 36 (35 в книге)

Для микромеханических гироскопов

Стр. 41 (40) - 43(42)

Замечательные свойства гироскопа объясняются действием кориолисовых сил инерции, которые называют гироскопическими (жироскопическими) силами.

Как известно, кориолисово ускорение \vec{W}_K возникает при сложном движении тела с переносной угловой скоростью $\vec{\omega}_e$ и относительной линейной скоростью \vec{V}_r (рис. 3).

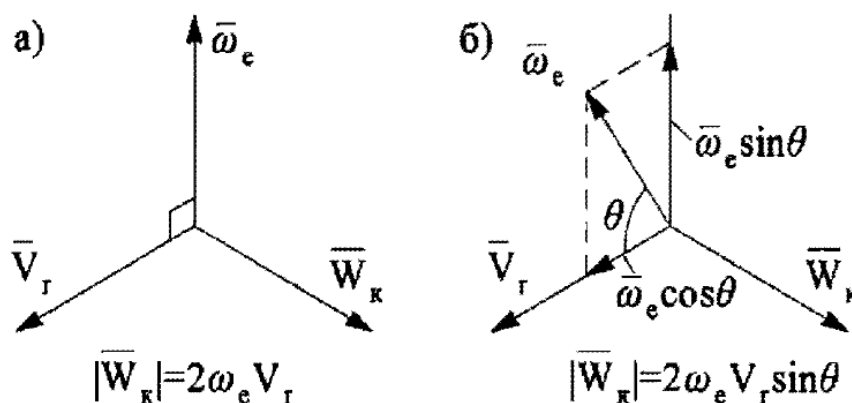


Рис. 3. Кориолисово ускорение:

$$a - \vec{\omega}_e \perp \vec{V}_r; \quad б - \vec{\omega}_e \neq \perp \vec{V}_r$$

Если $\vec{V}_r \perp \vec{\omega}_e$ (рис. 3, а), то вектор \vec{W}_K перпендикулярен к плоскости, образуемой векторами \vec{V}_r и $\vec{\omega}_e$, а модуль \vec{W}_K равен

$$|\vec{W}_K| = 2 \cdot \omega_e \cdot V_r. \quad (2)$$

Если существует угол θ между векторами \bar{V}_r и $\bar{\omega}_e$, (рис. 3, 6), то составляющая угловой скорости $\omega_e \cdot \sin \theta$ является причиной возникновения кориолисова ускорения W_K

- Тогда в соответствии с выражением (2) получим

$$W_K = 2 \cdot \omega_e \cdot \sin \theta \cdot V_r$$

Вектор \bar{W}_k является удвоенным векторным произведением $\bar{\omega}_e$ и \bar{V}_r :

$$\bar{W}_k = 2\bar{\omega}_e \times \bar{V}_r. \quad (3)$$

Кориолисова сила инерции массы m равна $F_k = 2m\omega_e V_r \sin \theta$ и направлена противоположно \bar{W}_k .

Возникновение гироскопического момента, обусловленного действием кориолисовых сил инерции, поясним на примере ротора 1, вращающегося с высокой угловой скоростью $\bar{\Omega} = \dot{\varphi}$ в корпусе (кожухе) 2 (рис. 4).

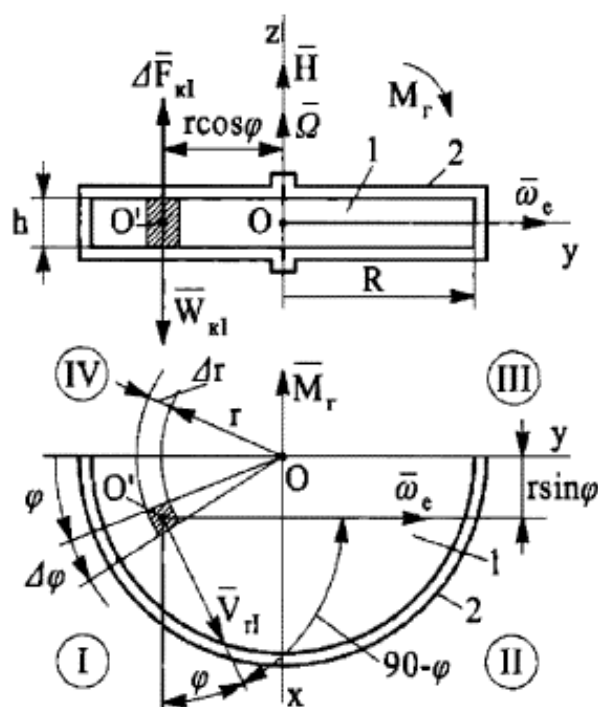


Рис. 4. К выводу формулы гироскопического момента

Выберем систему координат $Oxyz$, связанную с кожухом, который вращается с угловой скоростью $\bar{\omega}_e$; центр масс ротора находится в т. O , $Oxyz$ — главные центральные оси инерции.

Выделим элементарную массу в квадранте I $\Delta m = \rho h \Delta r \times r \Delta \varphi$ (h — высота ротора; ρ — плотность материала), которая участвует в переносном движении с угловой скоростью $\bar{\omega}_e$ и относительной линейной скоростью $|V_r| = r\Omega$ (в относительном движении).

Следовательно, возникают кориолисово ускорение $W_k = 2\omega_e V_r \cos \varphi = 2\omega_e \Omega r \cos \varphi$ и соответствующая кориолисова

сила инерции $\Delta F_K = \Delta m W_K$, которая создает моменты вокруг осей Ox и Oy $\Delta M_x = -\Delta F_K r \cos \varphi$ и $\Delta M_y = -\Delta F_K r \sin \varphi$.

Перейдя от приращений к дифференциалам ($\Delta \rightarrow d$) и проинтегрировав, получим

$$M_x = -2\omega_e \Omega \rho h \int_0^R r^3 dr \int_0^{2\pi} \cos^2 \varphi d\varphi =$$

$$= -2\omega_e \Omega \rho h \frac{\pi R^4}{2} = -\omega_e \Omega \frac{m R^2}{2} = -C \Omega \omega_e = -H \omega_e; \quad (4)$$

$$M_y = 0,$$

где $H = C \Omega$ — кинетический момент гироскопа.

Поясним физический смысл возникновения гироскопического момента $M_r = M_x$ быстровращающегося ротора гироскопа, который имеет переносную угловую скорость $\bar{\omega}_e$ (рис. 5) вокруг оси Oy в инерциальном пространстве.

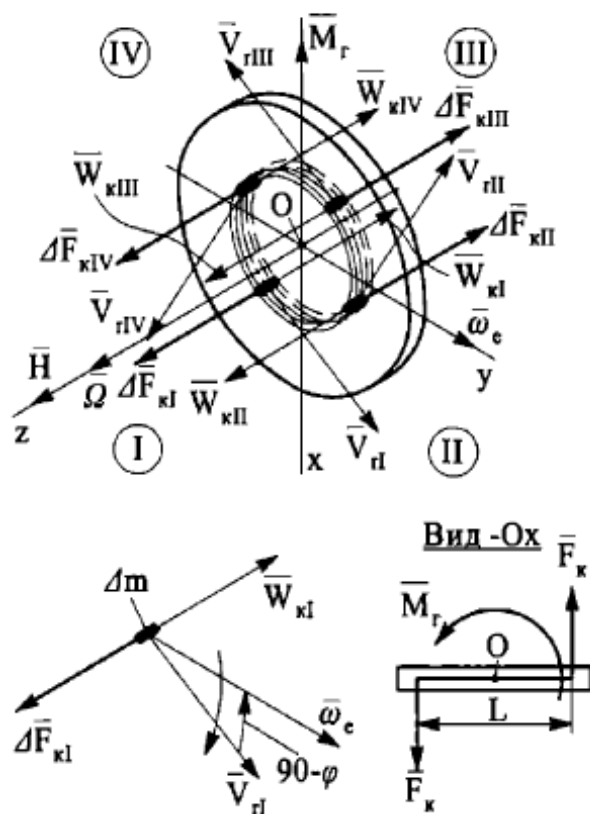


Рис. 5. К пояснению физического смысла гироскопического момента

В квадрантах I—IV выделим элементарные массы Δm ротора, относительная линейная скорость которых $V_r = r\Omega$. Кориолисово ускорение массы Δm в квадранте I $W_{кI} = -2\omega_e V_r$, кориолисова сила инерции $\bar{F}_{кI}$ направлена противоположно $\bar{W}_{кI}$ $F_{кI} = \Delta m W_{кI}$. Аналогично определяем $\bar{W}_{кII}$, $\bar{W}_{кIII}$, $\bar{W}_{кIV}$ и соответственно кориолисовы силы инерции $\Delta\bar{F}_{кII}$, $\Delta\bar{F}_{кIII}$, $\Delta\bar{F}_{кIV}$.

Введем обозначение: $|\bar{F}_к| = |\bar{F}_{кI} + \bar{F}_{кIV}| = |\bar{F}_{кII} + \bar{F}_{кIII}|$.

Видно (см. рис. 5), что кориолисовы силы инерции $\bar{F}_к$ создают момент $M_r = F_к L$, который и называют гироскопическим. Вектор \bar{M}_r направлен так, что с его конца видно совмещение вектора \bar{H} кратчайшим путем с вектором $\bar{\omega}_e$ переносной угловой скорости; в рассматриваемом случае \bar{M}_r направлен вдоль отрицательной оси Ox .

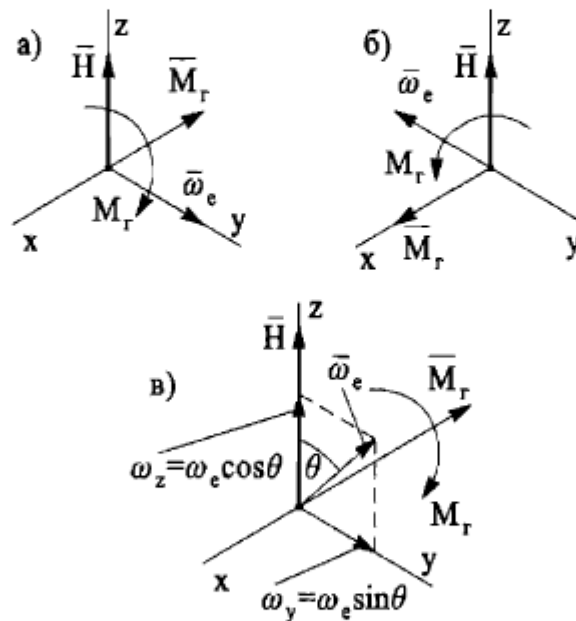


Рис. 6. К определению гироскопического момента \bar{M}_r

На рис. 6 показан случай $\bar{H} \perp \bar{\omega}_e$, $\omega_e > 0$; гироскопический момент \bar{M}_r направлен вдоль отрицательной оси Ox ; при $\omega_e < 0$ (рис. 6, б) \bar{M}_r направлен вдоль положительной оси Ox (кратчайшее направление совмещения \bar{H} и $\bar{\omega}_e$ — против часовой стрелки, если смотреть с положительной оси Ox). При наличии угла θ между \bar{H} и $\bar{\omega}_e$ составляющая $\bar{\omega}_y = \bar{\omega}_e \sin \theta$ служит причиной возникновения гироскопического момента ($\bar{H} \perp \bar{\omega}_y$)

$M_r = H\omega_y = H\omega_e \sin \theta$, т. е. гироскопический момент \bar{M}_r является векторным произведением:

$$\bar{M}_r = \bar{H} \times \bar{\omega}_e. \quad (5)$$

Гироскопический момент, увеличивая инерционное сопротивление, способствует эффективному сопротивлению гироскопа внешним возмущениям. Рассмотрим действие внешнего

2. определение омега 0 ДУС – не уверен в ответе, т.к. дальше идет отдельно раздел про ДУС.

6 лекция.

уравнения движения ДУС

$A_0 = A_1 + A$
 и.и.
 $A_0(\ddot{\beta} + \dot{\Omega}_z)$
 иер. м. ($H = const$)
 $\omega_y = \Omega_x \cos \beta - \Omega_z \sin \beta$
 $H(\Omega_x \cos \beta - \Omega_z \sin \beta)$

$\sum K_{\alpha} \omega_{\alpha}$
 центр. инерт. момент

$C \omega_z = C_0 \omega_z$
 $C(\omega_z + \dot{\varphi}) = C_0 \dot{\varphi} = H = const$
 $C_0 > B_0$
 $B_0 = B_1 + A$
 $C_0 = C_1 + C$
 иер. с. = $B_y \omega_z - B_z \omega_y = -(C_0 - B_0) \omega_y \omega_z$
 $H = \dots$

циркулярная часть

$A_0(\ddot{\beta} + C \dot{\omega}_z) + D \dot{\beta} + k \beta = H \Omega_x \cos \beta - H \Omega_z \sin \beta +$
 определяет
 $(C_0 - B_0) \omega_y \omega_z - M_x$
 поперечности
 $(C_0 \omega_z \omega_y - B_0 \omega_y) \omega_z$

Коэффициенты возбуждения $\Omega_x, \Omega_z, \omega_y \omega_z$ – методический погр-ти

$A_0 \ddot{\beta} + D \dot{\beta} + k \beta = 0, \dots$

Инструментальные погрешности $\Delta h, \chi_0$

$\omega_y = \sqrt{\frac{K}{A_0}}$, $K = \begin{bmatrix} K_{\omega} \\ K_{\Omega} \cdot K_{\omega} \cdot K_{\Omega} \end{bmatrix}$
 $\omega = \omega_0 \sqrt{1 - \xi}$