

Rotatie

rotatievector

VB: gegeven punt P met plaatsvector $\vec{r} = \vec{r}(t)$

en P beweegt als
$$\begin{cases} \vec{v} = 2\hat{i} \times \vec{r} \\ \vec{r}(0) = \hat{i} + 3\hat{j} \end{cases} \quad \text{met} \quad \vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt}$$

Dit is dus een d.v. met beginwaarde.

Op twee manieren oplossen: ① inzicht ② werk.

① Inzicht

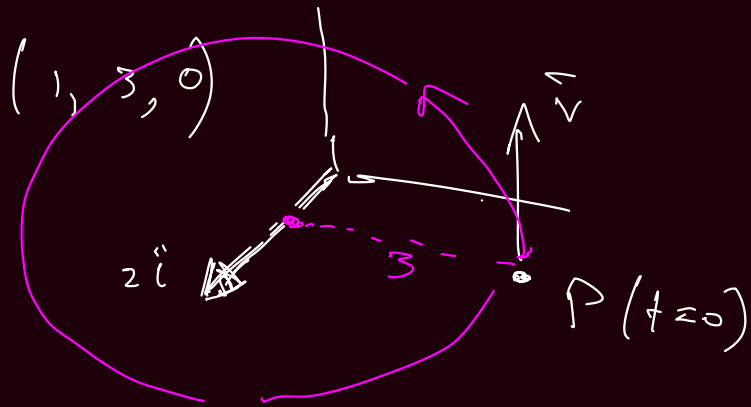
denkend aan dinsdag: neem $\vec{\Omega} = 2\hat{i}$

hoek snelheid $|\vec{\Omega}| = 2$, rotatie-as x-as

beginwaarde op tijd $t=0$ zit P in $(1, 3, 0)$

Conclusie:

$$\vec{r}(t) = \hat{i} + 3(\cos(2t)\hat{j} + \sin(2t)\hat{k})$$



(2) Werkken:

$$\begin{cases} \frac{d\vec{r}}{dt} = 2\hat{i} \times \vec{r} \\ \vec{r}(0) = \hat{i} + 3\hat{j} \end{cases}$$

$$2\hat{i} \times \vec{r} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ -2z \\ 2y \end{pmatrix}$$

uitgeschreven in coördinaten:

$$\vec{r} = x\hat{i} + y\hat{j} + z\hat{k}$$

$$\frac{d\vec{r}}{dt} = \dot{x}\hat{i} + \dot{y}\hat{j} + \dot{z}\hat{k}$$

Geeft 3 gewone d.v.

$$\begin{cases} \dot{x} = 0 \rightarrow \text{dwz: er is geen snelheid in } \hat{i}\text{-richting} \\ \dot{y} = -2z \rightarrow \text{diff naar } t; \ddot{y} = -2\dot{z} \\ \dot{z} = 2y \end{cases}$$

invullen:

$$\dot{z} = 2C \cos(2t + \varphi)$$

$$z = C \sin(2t + \varphi)$$

Beginw: $z(0) = C \sin \varphi = 0$ neem $\varphi = 0$

$$\ddot{y} = -4y$$

opl. $y = C \cos(2t + \varphi)$

C, φ in t. const.

Als $t=0$

dan $y(0) = C \cos \varphi = 3$

als $\varphi = 0$ dan $C = 3$

Conclusie:

$$x = \text{const} = 1, \quad y = 3 \cos 2t, \quad z = 3 \sin 2t$$

Curven en parametriseren

Eerst wat anders

Caracal = cursuseval,
als je bliv $\uparrow \uparrow$

Krommen en parametriseren

VB Twee oppervlakken

$$\textcircled{*} \begin{cases} x^2 + y + z = 2 \\ xy + z = 1 \end{cases}$$

Hoop je: intersectie is een kromme.

Laten we deze $\textcircled{*}$ kromme parametriseren

parameter



$$\longmapsto \vec{r}(t)$$

$$\textcircled{*} \begin{cases} z = 2 - x^2 - y \\ z = 1 - xy \end{cases}$$

$$\begin{cases} z = 1 - y \\ z = 1 - y \end{cases}$$

z elimineren:

$$2 - x^2 - y = 1 - xy$$

$$1 + xy - y = x^2$$

$$y(x-1) = x^2 - 1$$

$$y = \frac{x^2 - 1}{x - 1} = x + 1 \quad \text{mits } x \neq 1$$

Kies $x = t$

dan $y = t + 1$

$$z = 1 - t(t+1)$$

Conclusie $\vec{r}(t) = t\hat{i} + (t+1)\hat{j} + (1-t(t+1))\hat{k}$

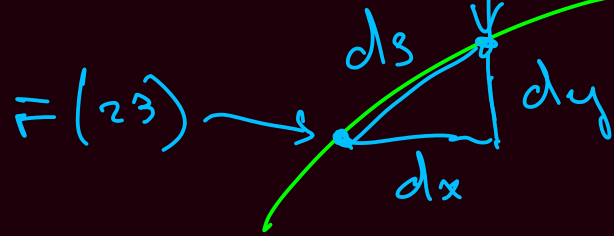
Wat als $x=1$? dan $y=2$, $z=1$ gaat goed??

Oh Wacht! Bij $x=1$ heb je eigenlijk voldaan aan allebei de vergelijking dus $z=1-y$

dus $\vec{r}(t) = \hat{i} + t\hat{j} + (1-t)\hat{k}$ is ook een parametrisering van een ander stuk "kromme"

Bogenlänge

$$\vec{r}(23+dt)$$



krumme $\vec{r}(t)$

$$dx^2 + dy^2 = ds^2$$

$$ds = |d\vec{r}(t)|$$

Länge vd krumme = $s = \int_a^b ds = \int_a^b \left| \frac{d\vec{r}}{dt} \right| dt$

Circle: Parametrisierung

$$\vec{r}(t) = \cos t \hat{i} + \sin t \hat{j}$$

$$\frac{d\vec{r}}{dt} = -\sin t \hat{i} + \cos t \hat{j}$$

$$\left| \frac{d\vec{r}}{dt} \right| = 1$$

$$\int_0^{2\pi} ds = \int_0^{2\pi} 1 dt = t \Big|_0^{2\pi} = 2\pi$$