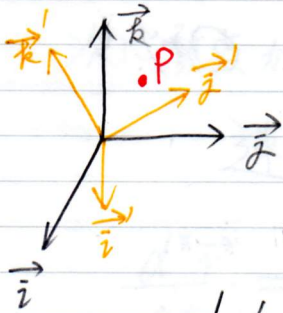


6. 回転する座標系に対するベクトルの微分.

静止座標系に対して、回転する座標系を考えると、
 (x, y, z) (x', y', z')



$(\vec{i}, \vec{j}, \vec{k})$ について一緒に動いている
 質点の位置ベクトルを \vec{r} とする。

よって、 $\vec{r} = x' \vec{i}' + y' \vec{j}' + z' \vec{k}'$ において、

$$\frac{dx'}{dt} = \frac{dy'}{dt} = \frac{dz'}{dt} = 0$$

$$\therefore \frac{d\vec{r}}{dt} = x' \frac{d\vec{i}'}{dt} + y' \frac{d\vec{j}'}{dt} + z' \frac{d\vec{k}'}{dt} \dots \dots \dots \textcircled{1}$$

$$\left. \begin{aligned} \frac{d\vec{i}'}{dt} &= \omega_{11} \vec{i}' + \omega_{12} \vec{j}' + \omega_{13} \vec{k}' \\ \frac{d\vec{j}'}{dt} &= \omega_{21} \vec{i}' + \omega_{22} \vec{j}' + \omega_{23} \vec{k}' \\ \frac{d\vec{k}'}{dt} &= \omega_{31} \vec{i}' + \omega_{32} \vec{j}' + \omega_{33} \vec{k}' \end{aligned} \right\} \dots \dots \dots \textcircled{2}$$

と書く。

$$\vec{i} \cdot \vec{i}' = 1, \quad \vec{i}' \cdot \vec{j}' = 0 \quad \text{などを微分すれば}$$

$$\vec{i}' \frac{d\vec{i}'}{dt} = 0, \quad \frac{d\vec{i}'}{dt} \vec{j}' + \vec{i}' \frac{d\vec{j}'}{dt} = 0$$

などの関係があるので、 $\textcircled{2}$ より、

$$\omega_{11} = \omega_{22} = \omega_{33} = 0$$

$$\omega_{12} + \omega_{21} = 0, \quad \omega_{23} + \omega_{32} = 0, \quad \omega_{31} + \omega_{13} = 0$$

ゆえに、独立なものは3個で、

$$\begin{cases} \omega_1 = \omega_{23} = -\omega_{32} \\ \omega_2 = \omega_{31} = -\omega_{13} \\ \omega_3 = \omega_{12} = -\omega_{21} \end{cases} \quad \text{②より}$$

$$\begin{cases} \frac{d\vec{i}'}{dt} = \omega_3 \vec{j}' - \omega_2 \vec{k}' \\ \frac{d\vec{j}'}{dt} = -\omega_3 \vec{i}' + \omega_1 \vec{k}' \\ \frac{d\vec{k}'}{dt} = \omega_2 \vec{i}' - \omega_1 \vec{j}' \end{cases}$$

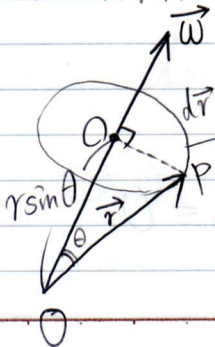
これを①に代入すると、

$$\frac{d\vec{r}}{dt} = (\omega_2 z' - \omega_3 y') \vec{i}' + (\omega_3 x' - \omega_1 z') \vec{j}' + (\omega_1 y' - \omega_2 x') \vec{k}' \quad \dots \dots \text{③}$$

ここで、 $\vec{\omega} = \omega_1 \vec{i}' + \omega_2 \vec{j}' + \omega_3 \vec{k}'$
を導入すれば、③より

$$\frac{d\vec{r}}{dt} = \vec{\omega} \times \vec{r} \quad \dots \dots \text{④}$$

※④の関係の図示。



$\vec{\omega}$ に垂直で
点Pを含む円(で)あり
角速度 $|\omega|$ で回転している。

$$|\vec{v}| = v = \omega r \sin \theta$$

実際、③より、

$x' = y' = z' = \omega_1 = \omega_2 = \omega_3$
を満たす直線上の点 (x', y', z')

le