Kap. 9+10
Rotasjon av stive legemer

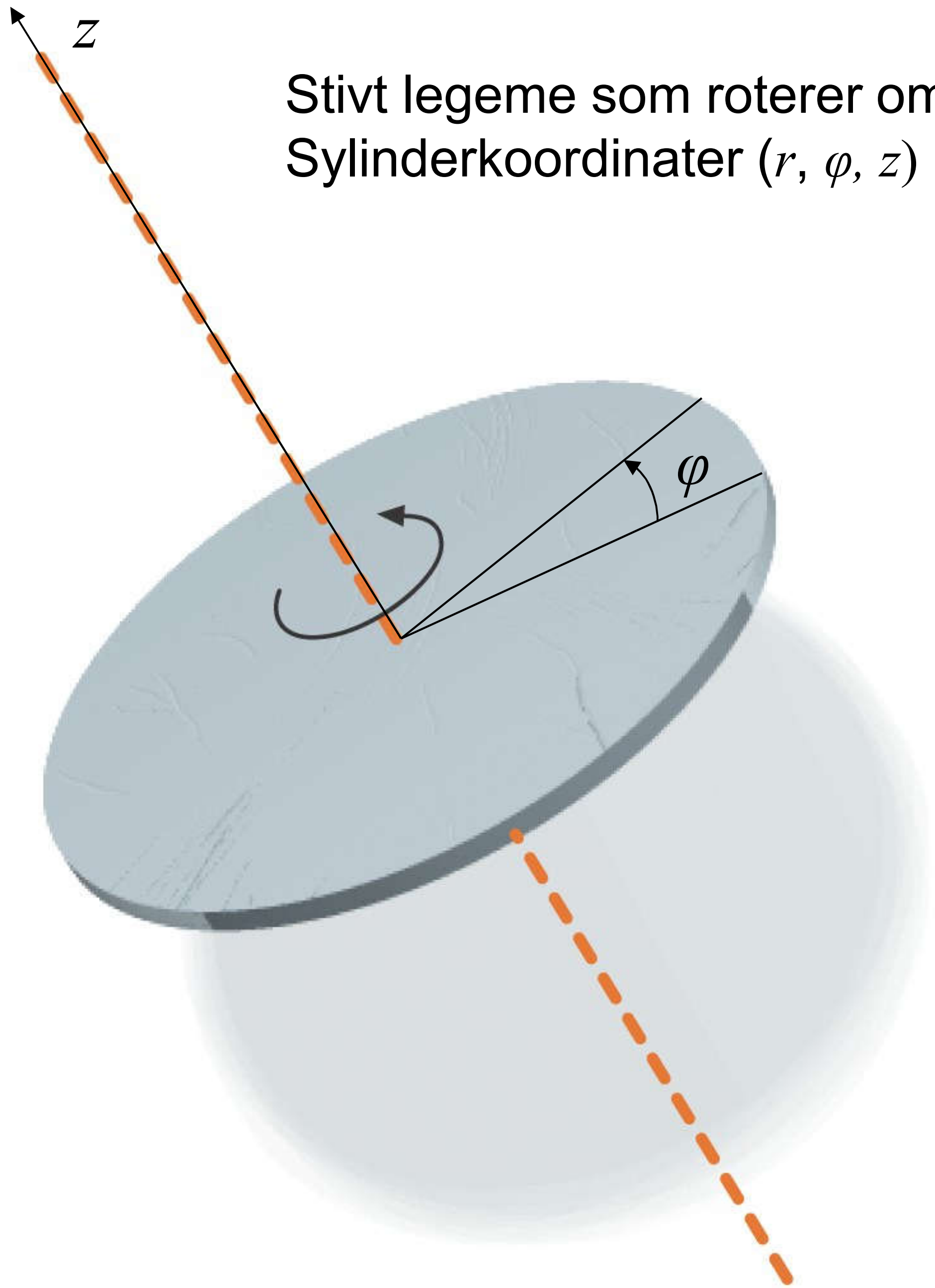
Vi skal se på:

- Vinkelhastighet, vinkelakselerasjon (rask rekap)
- Sentripetalakselerasjon, baneakselerasjon (rask rekap)
- Rotasjonsenergi E_k
- Treghetsmoment I
- Kraftmoment $\boldsymbol{\tau}$
- Rulling
- Spinn (dreieimpuls): $\boldsymbol{L}$
- Spinnsatsen (Newton 2 for rotasjon):

$$\boldsymbol{\tau} = \mathrm{d}\boldsymbol{L}/\mathrm{d}t$$

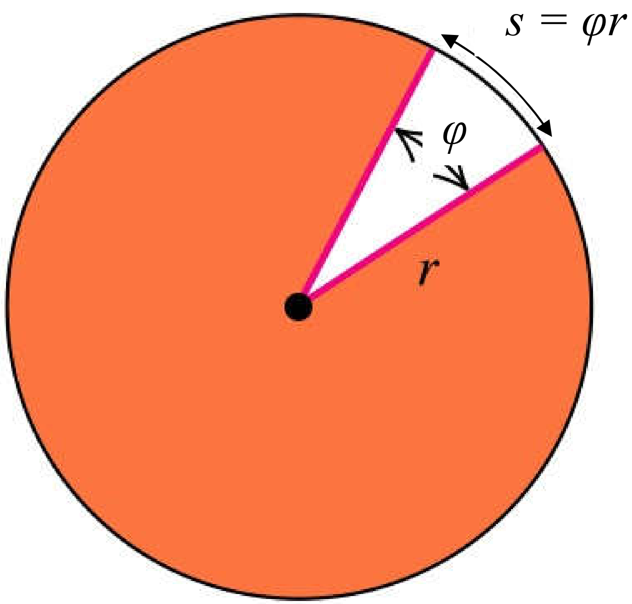
- Stive legemer: $\boldsymbol{L} = I\,\boldsymbol{\omega}$, $\quad \boldsymbol{\tau} = I\,\mathrm{d}\boldsymbol{\omega}/\mathrm{d}t$
- Eksempler: gyroskop, m.m.m…

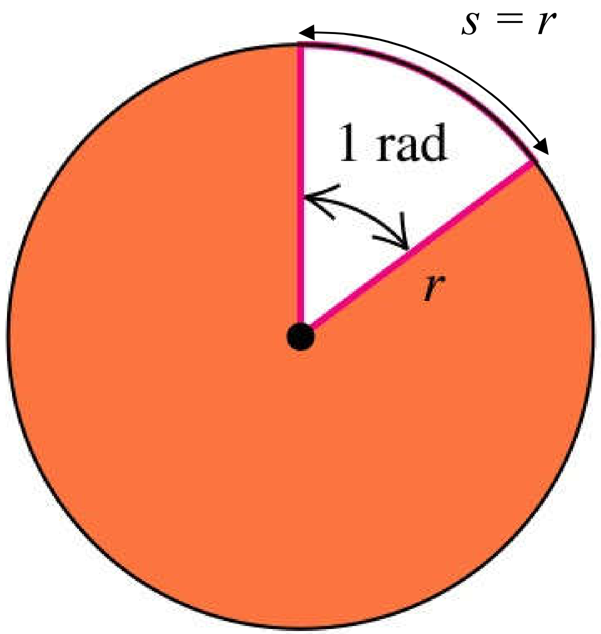
Stivt legeme som roterer om z-akse:
Sylinderkoordinater (r, φ, z) hensiktsmessig



Vinkler måles i radianer:

$$\varphi = s/r$$

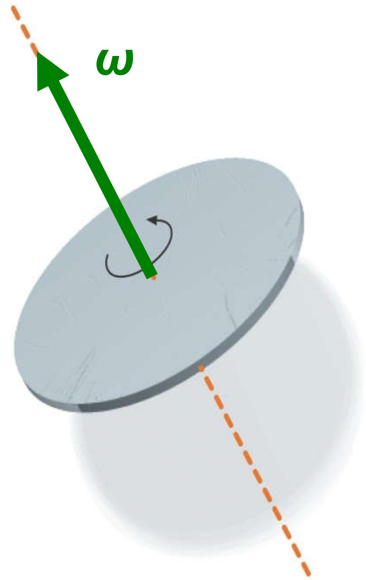




Vinkelhastighet:

$$\omega = \mathrm{d}\varphi/\mathrm{d}t$$

Viktige størrelser (rotasjon)

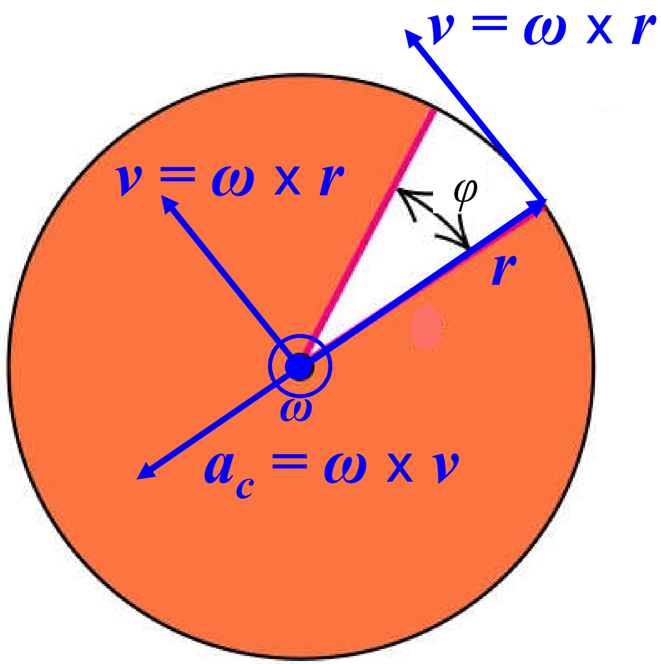


- Vinkelpos. $\varphi = s/r$
- Vinkelhastighet $\omega = d\varphi/dt = v/r$
  - Vektorstørrelse: $\boldsymbol{\omega}$ langs akseretning
- Periode T = tid/omdr = $1/f$
- Frekvens $f = 1/T$
- Vinkelfrekvens = vinkelhastighet = $\omega = 2\pi f$
- Vinkelaksel. $\alpha = d\omega/dt = d^2\varphi/d^2t$
- Banefart $v = |v| = ds/dt = \omega r$
  - Vektorstørrelse: $\vec{v} = \vec{\omega} \times \vec{r}$
- Baneaksel. $a_t = \alpha\, r$
- Sentr.aksel. $a_c = v^2/r = \omega v = \omega^2 r$
  - Vektorstørrelse: $\vec{a}_c = \vec{\omega} \times \vec{v} = \vec{\omega} \times (\vec{\omega} \times \vec{r})$
  - Total aksel = $\vec{a} = -a_c \hat{r} + a_t \hat{\varphi}$

Vektorer:

$$\boldsymbol{v} = \boldsymbol{\omega} \times \boldsymbol{r}$$

$$\boldsymbol{a}_c = \boldsymbol{\omega} \times \boldsymbol{v} = \boldsymbol{\omega} \times (\boldsymbol{\omega} \times \boldsymbol{r})$$



Lik for hele legemet:

Vinkelhastighet $\omega = \mathrm{d}\varphi/\mathrm{d}t$

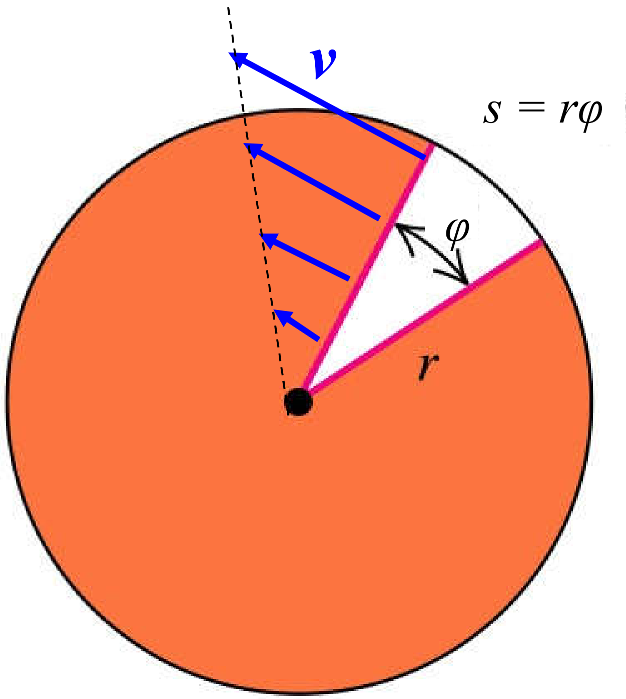
Vinkelaksel. $\alpha = \mathrm{d}\omega/\mathrm{d}t$

Øker med radien r :

Banefart $v = \mathrm{d}s/\mathrm{d}t = \omega\, r$

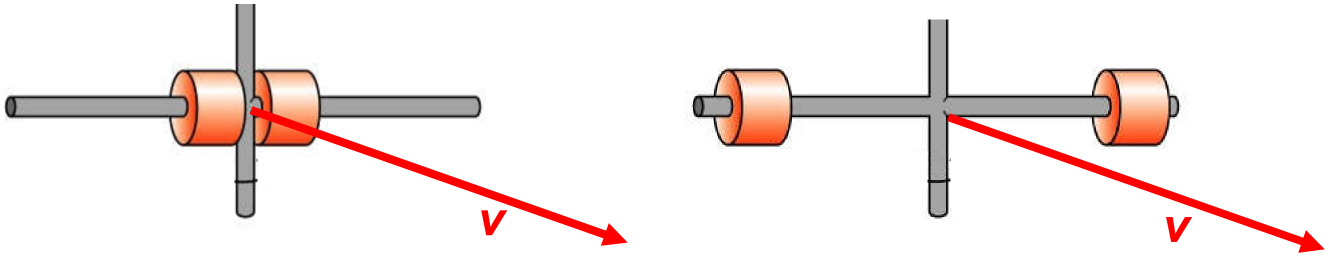
Tang.aksel. $a_\mathrm{t} = \alpha\, r$

Sentr.aksel. $a_\mathrm{c} = \omega^2\, r$



- Translasjon: $E_k = ½\, m\, v^2$

Massens plassering ingen betydning for E_k

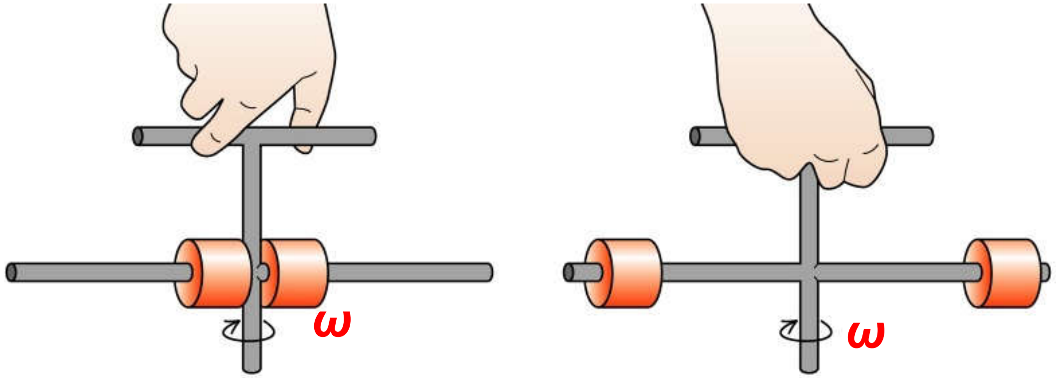


Samme ***v*** , samme E_k

- Rotasjon: $E_k = ½\, I\, \omega^2$

der $I = \Sigma\, r_i^2\, m_i$

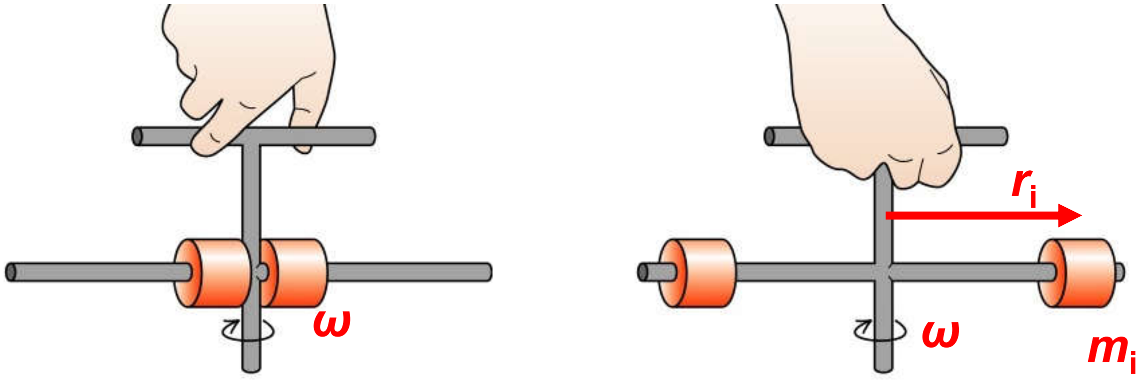
E_k øker med (massens avstand)^2 fra aksen



Samme ***ω***, men ulik E_k

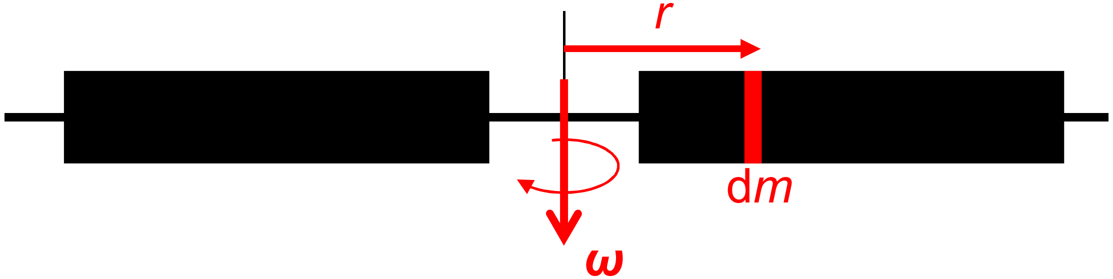
$$E_k = \tfrac{1}{2}\, I\, \omega^2$$

$$I = \Sigma\, r_i^2 m_i$$



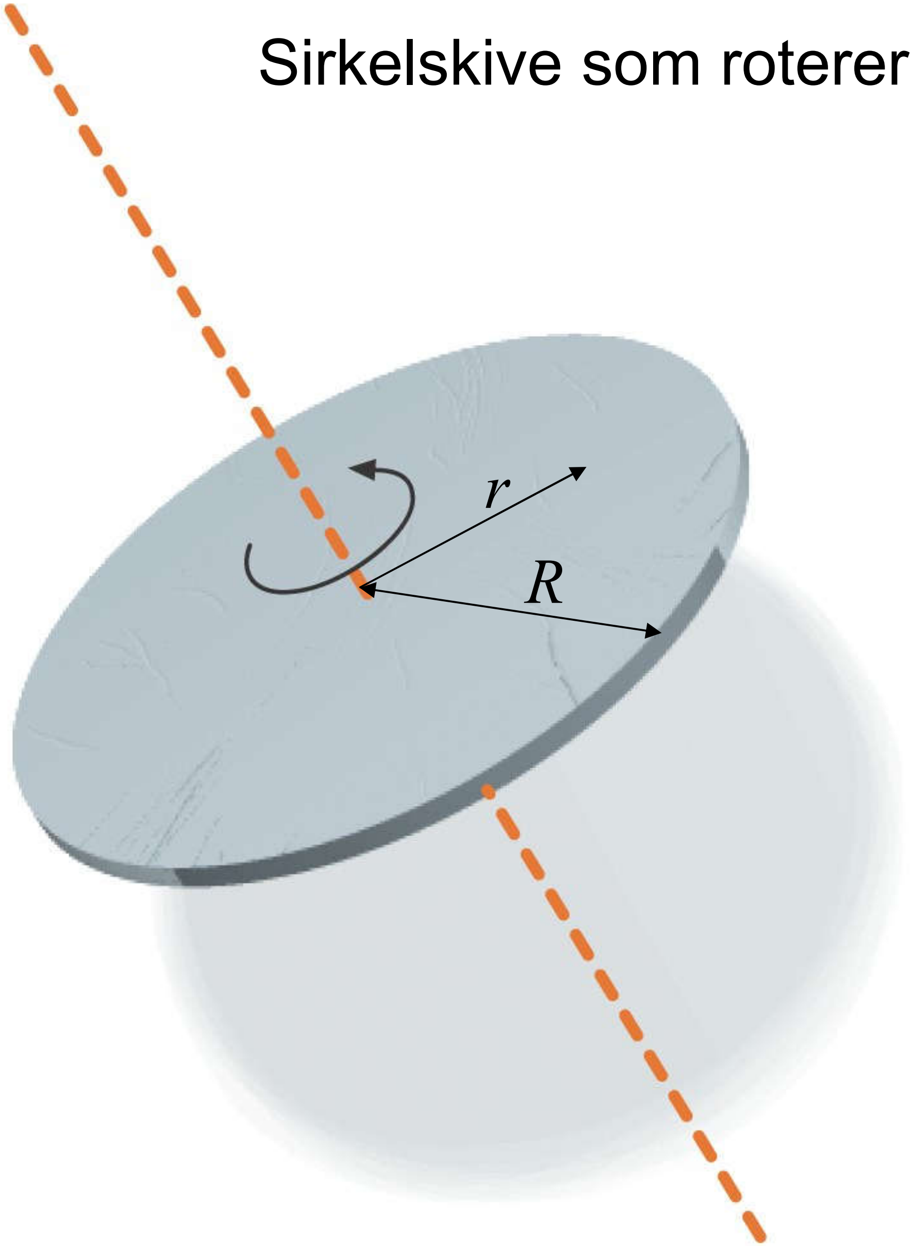
Her må vi integrere:

$$I = \int r^2\, \mathrm{d}m$$

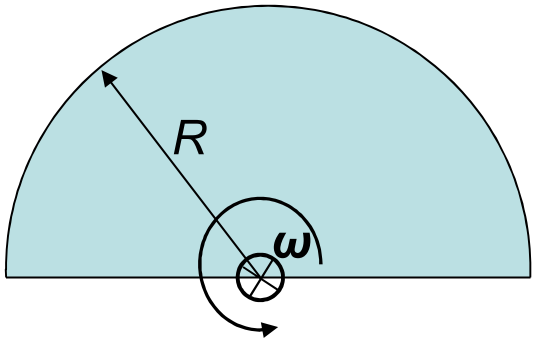


Sirkelskive som roterer om symmetriakse

$$I = \tfrac{1}{2} M R^2$$



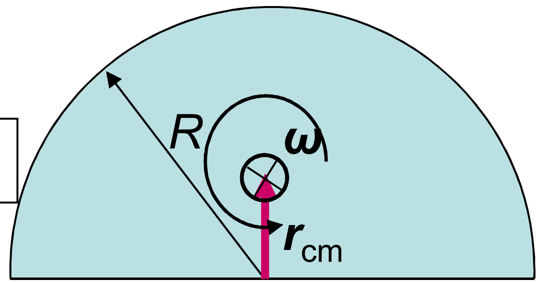
Halvsirkelskive som roterer om «sirkelsentrum»



$\boxed{I = \tfrac{1}{2} M R^2}$

Halvsirkelskive som roterer om c.m.

$\boxed{y_{cm} = R\, 4/(3\pi) = 0{,}42\, R}$



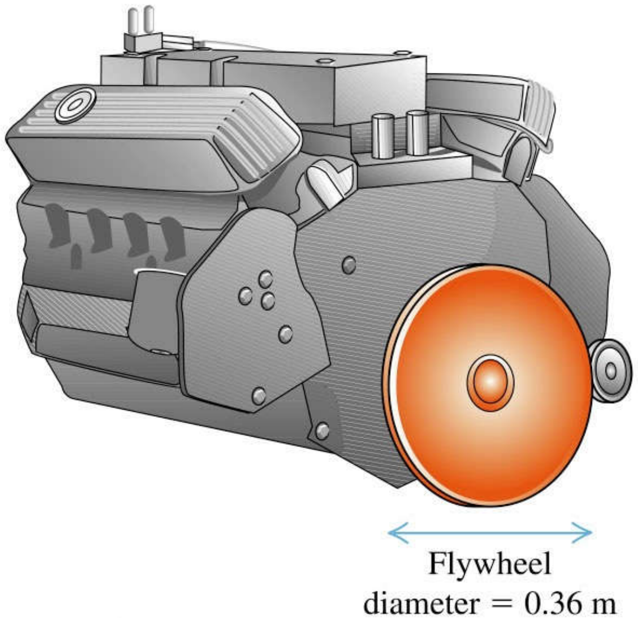
$\boxed{I = ?}$

Mye vanskeligere å beregne. Skal heller bruke *Steiners sats* (… kommer)

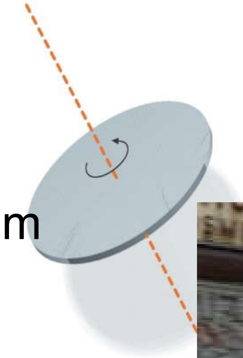
$\boxed{I = 0{,}320 \cdot MR^2}$

Rotasjonshjul som energilager

- Brukes for å stabilisere rotasjonshastighet i motorer
- Kan lagre store energimengder (hvis store dimensjoner og stor hastighet)



Brukes i motorkjøretøy:
KERS = Kinetic Energy Recovery System:
en.wikipedia.org/wiki/KERS
Ett eksempel: *R*=12 cm, *M*=5,0 kg, *f* = 64 500 rpm
=> *E* = 400 kJ



KERS i sykler (f.eks. lagre bremseenergi)
https://www.youtube.com/watch?v=5FJcEvijjks

Med KERS kan trolleybusser kjøre uten strøm (Zürich):

Kap. 9+10. Rotasjon av stive legemer

Vi har sett på:

- Vinkelhastighet $\omega = d\varphi/dt$, vinkelakselerasjon $\alpha = d\omega/dt$
- Banehastighet $v = r\,\omega$
- Sentripetalaks. $a_c = -r\,\omega^2 = -\omega\, v = -v^2/r$
- Baneakselerasjon $a_t = r \cdot \alpha$
- Rotasjonsenergi $E_k = ½\, I\, \omega^2$
- Treghetsmoment $I = \Sigma\, r_i^2\, m_i = \int r^2\, dm$ (om en gitt akse)
  - Ring om sentrum: $I = M\, R^2$
  - Skive om sentrum: $I = ½\, M\, R^2$
  - Lang, tynn stav om midtpunkt: $I = (1/12)\, M\, L^2$

  (Alle disse gjennom massefellespunktet = cm)

Vektorer: $\vec{v} = \vec{\omega} \times \vec{r}$

$\vec{a}_c = \vec{\omega} \times \vec{v} = \vec{\omega} \times (\vec{\omega} \times \vec{r})$

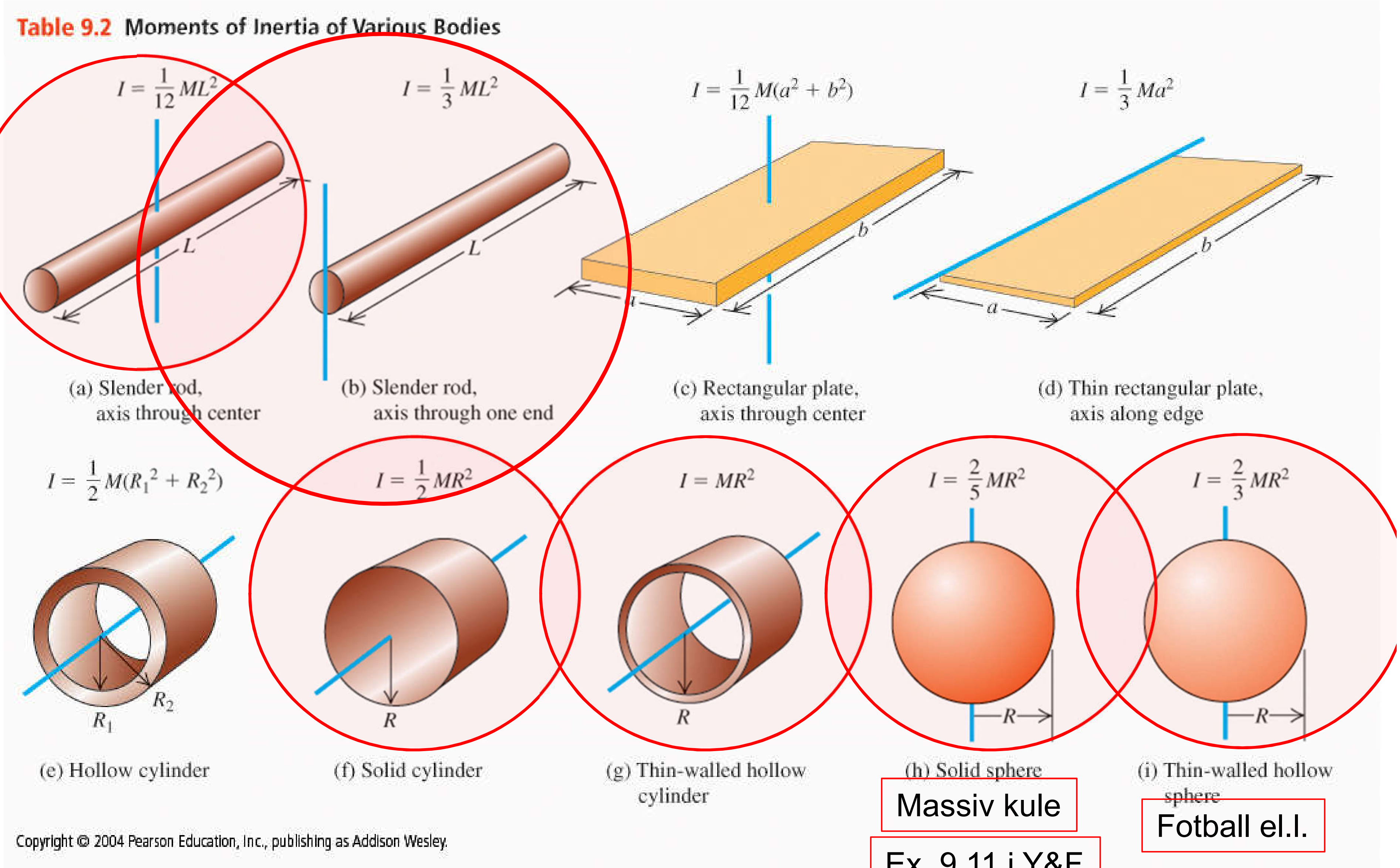
- Steiners sats (parallellakseteoremet):

  Treghetsmoment om annen parallell akse i avstand d:

  $$I = I_0 + M\, d^2$$

  dvs. I_0 (akse gjennom cm) er alltid **minst** mulige treg.moment

http://en.wikipedia.org/wiki/Parallel_axes_rule



Massiv kule

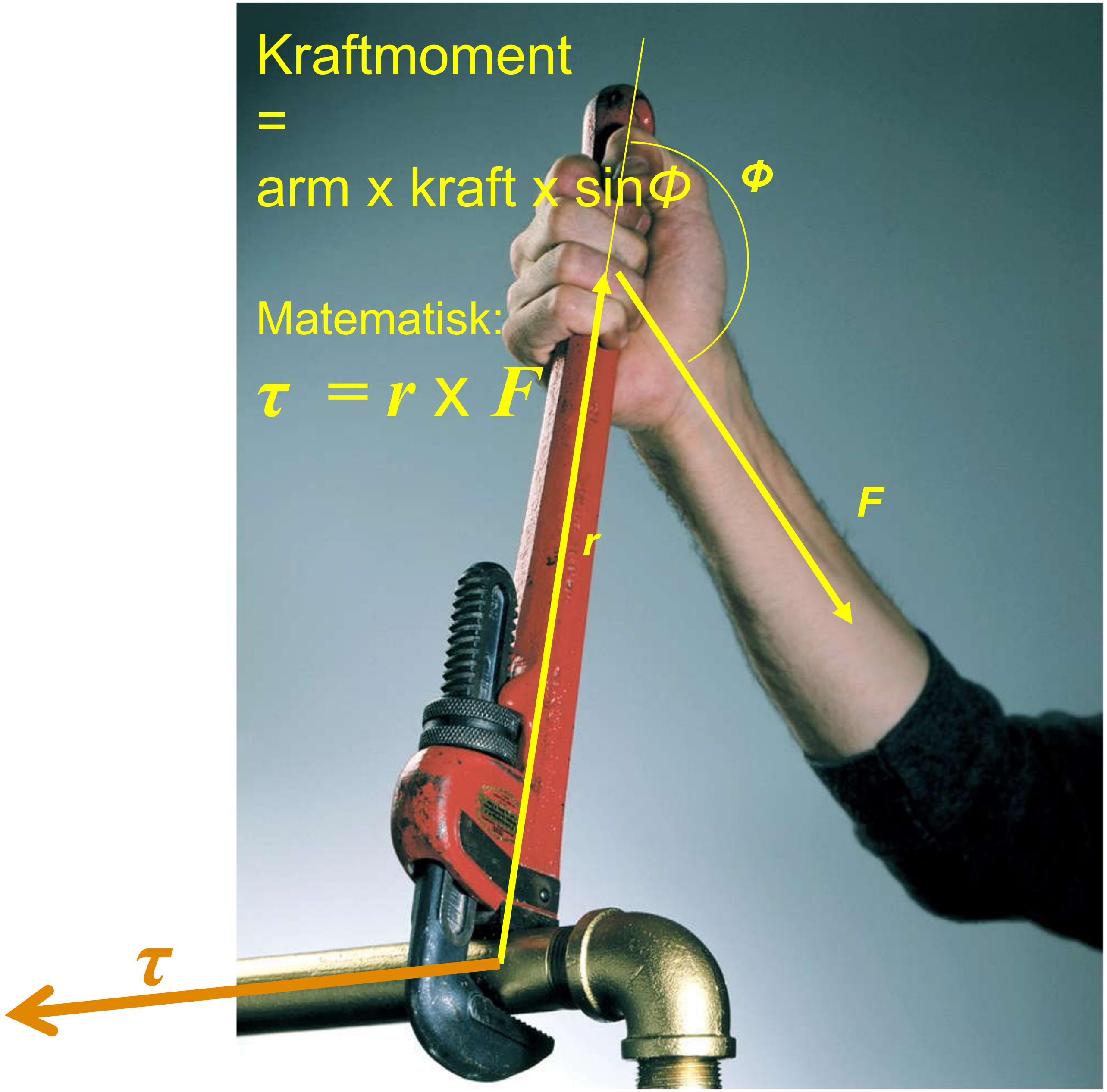
Fotball el.l.

Ex. 9.11 i Y&F
Eks. 6.6 i L&L

Kap. 9+10 Rotasjon av stive legemer

Vi skal se på:

- Vinkelhastighet, vinkelakselerasjon (rep)
- Sentripetalakselerasjon, baneakselerasjon (rep)
- Rotasjonsenergi E_k
- Treghetsmoment I
- Kraftmoment $\boldsymbol{\tau}$
- (N2-rot) stive legemer: $\boldsymbol{\tau} = I\,\mathrm{d}\boldsymbol{\omega}/\mathrm{d}t$
- Rulling
- Spinn (dreieimpuls): $\boldsymbol{L}$
- (N2-rot) alle legemer: $\boldsymbol{\tau} = \mathrm{d}\boldsymbol{L}/\mathrm{d}t$
- Stive legemer: $\boldsymbol{L} = I\,\boldsymbol{\omega}$, $\boldsymbol{\tau} = I\,\mathrm{d}\boldsymbol{\omega}/\mathrm{d}t$
- Eksempler: gyroskop, m.m.m…

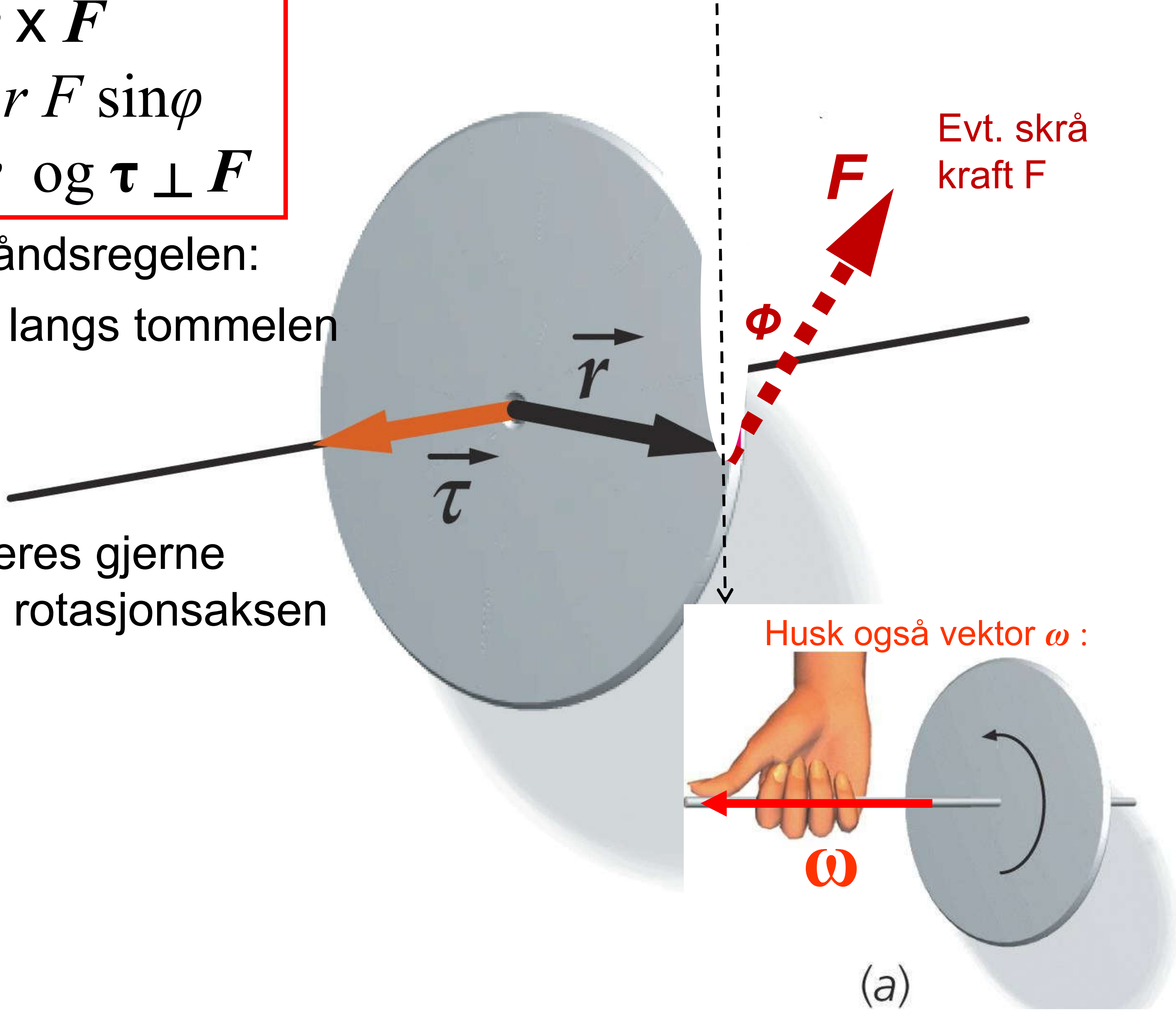

Kraftmoment
=
arm x kraft x sinΦ
Φ
Matematisk:
τ = r x F
F
r
τ

$$\boldsymbol{\tau} = \boldsymbol{r} \times \boldsymbol{F}$$
$$|\boldsymbol{\tau}| = r\,F\,\sin\varphi$$
$$\boldsymbol{\tau} \perp \boldsymbol{r} \ \text{ og } \boldsymbol{\tau} \perp \boldsymbol{F}$$

Høyrehåndsregelen:

$\boldsymbol{\tau}$ peker langs tommelen

$\boldsymbol{\tau}$ plasseres gjerne langs rotasjonsaksen



Kap. 9+10 Rotasjon av stive legemer

Vi skal se på:

- Vinkelhastighet, vinkelakselerasjon (rep)
- Sentripetalakselerasjon, baneakselerasjon (rep)
- Rotasjonsenergi E_k
- Treghetsmoment I
- Kraftmoment $\boldsymbol{\tau}$
- (N2-rot) stive legemer: $\boldsymbol{\tau} = I\,\mathrm{d}\boldsymbol{\omega}/\mathrm{d}t$

Forrige uke

- Rulling
- Spinn (dreieimpuls): $\boldsymbol{L}$
- (N2-rot) alle legemer: $\boldsymbol{\tau} = \mathrm{d}\boldsymbol{L}/\mathrm{d}t$
- Stive legemer: $\boldsymbol{L} = I\,\boldsymbol{\omega}$, $\boldsymbol{\tau} = I\,\mathrm{d}\boldsymbol{\omega}/\mathrm{d}t$

I dag

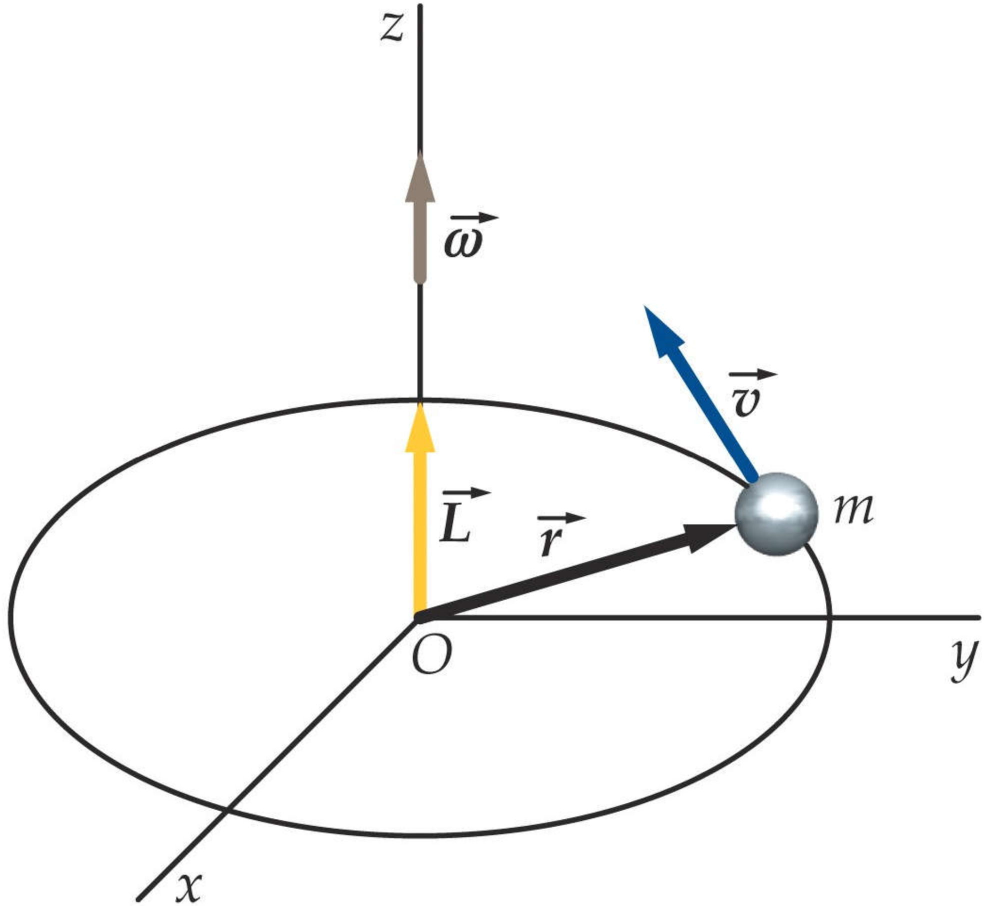
- Eksempler/demonstrasjoner: gyroskop, m.m.m… Torsdag

Translasjon:

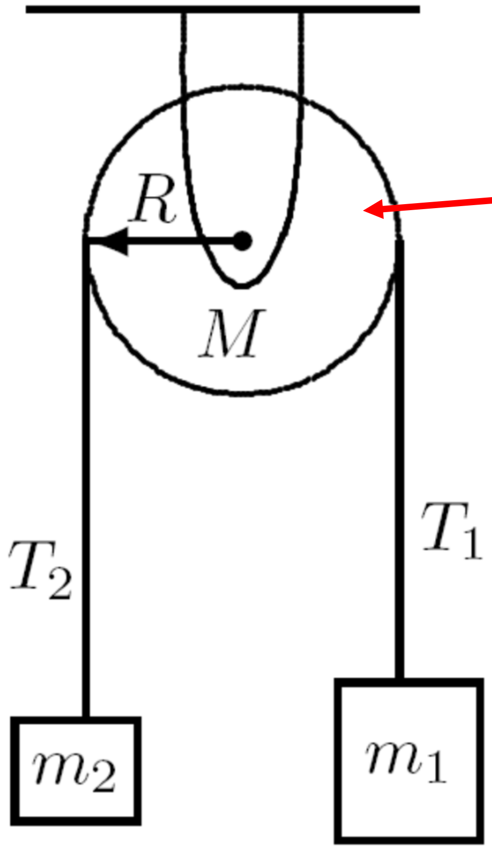
$\boldsymbol{F} = m\,\mathrm{d}\boldsymbol{v}/\mathrm{d}t = m\,\boldsymbol{a}$

Rotasjon:

$\boldsymbol{\tau} = I\,\mathrm{d}\boldsymbol{\omega}/\mathrm{d}t = I\,\boldsymbol{\alpha}$



Liknende eksempel: Atwoods (fall)maskin **Øving 5**

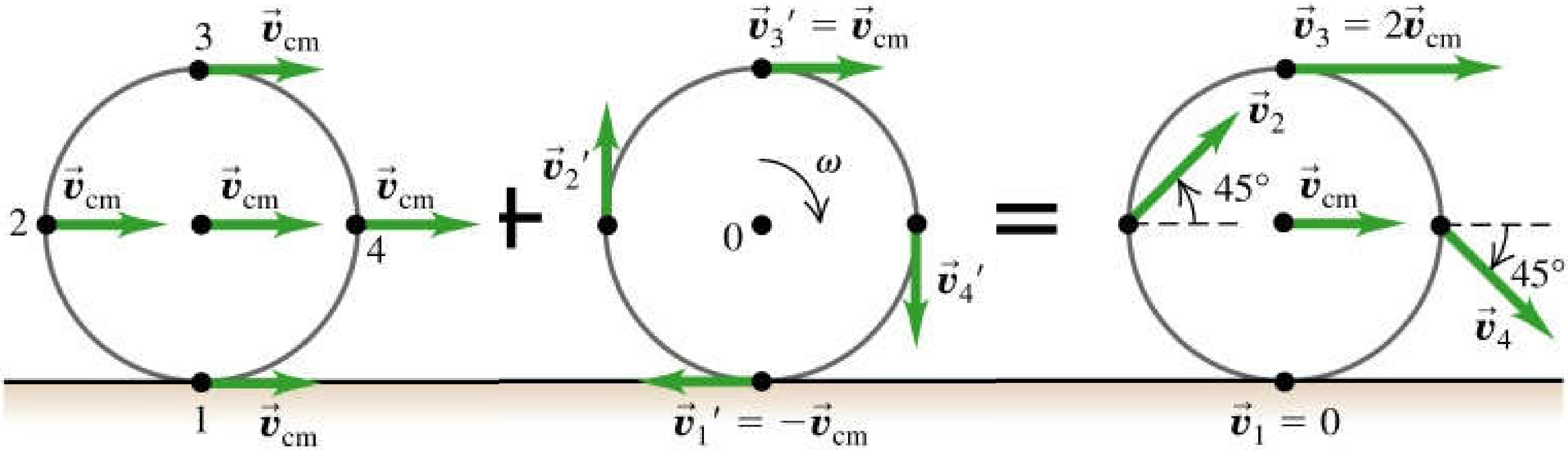


Trinsa med treghetsmoment *I* skal akselereres i tillegg til akselerasjon av m_2 og m_1

Rulling (uten å glippe) YF 10.3, LL 6.7

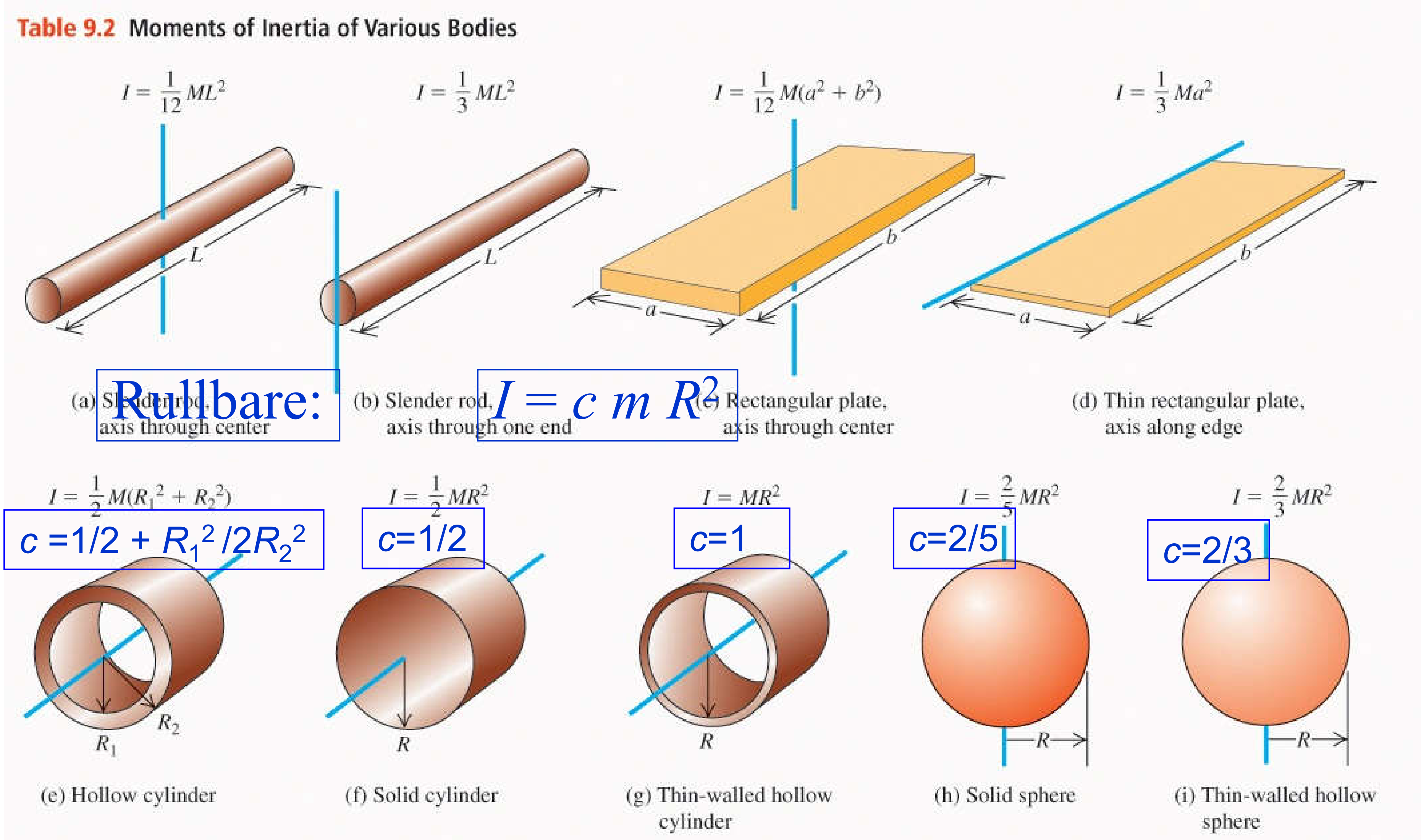
Translasjon + rotasjon = rulling

v ω $\boxed{v_{\mathrm{cm}} = \omega r}$



$\frac{1}{2} m v^2$ + $\frac{1}{2} I\omega^2$ $= \frac{1}{2} m v^2 (1+c)$

Treghetsmoment ulike skapninger:



Rullbare: $I = c\, m\, R^2$

$c = 1/2 + R_1^2 / 2R_2^2$

$c = 1/2$

$c = 1$

$c = 2/5$

$c = 2/3$

Oppsummering:

Rulling (dvs. uten glipping)

- Statisk friksjon er vesentlig for rulling, men friksjons**arbeidet** er oftest neglisjerbart.

  (Men ved glipp/rutsjing er friksjonen kinetisk og friksjonsarbeidet vesentlig)

- $v = \omega r$

  (dvs. translasjonshastighet = banefart til periferien)

- $E_\mathrm{k} = ½\, mv^2 + ½\, I\omega^2$

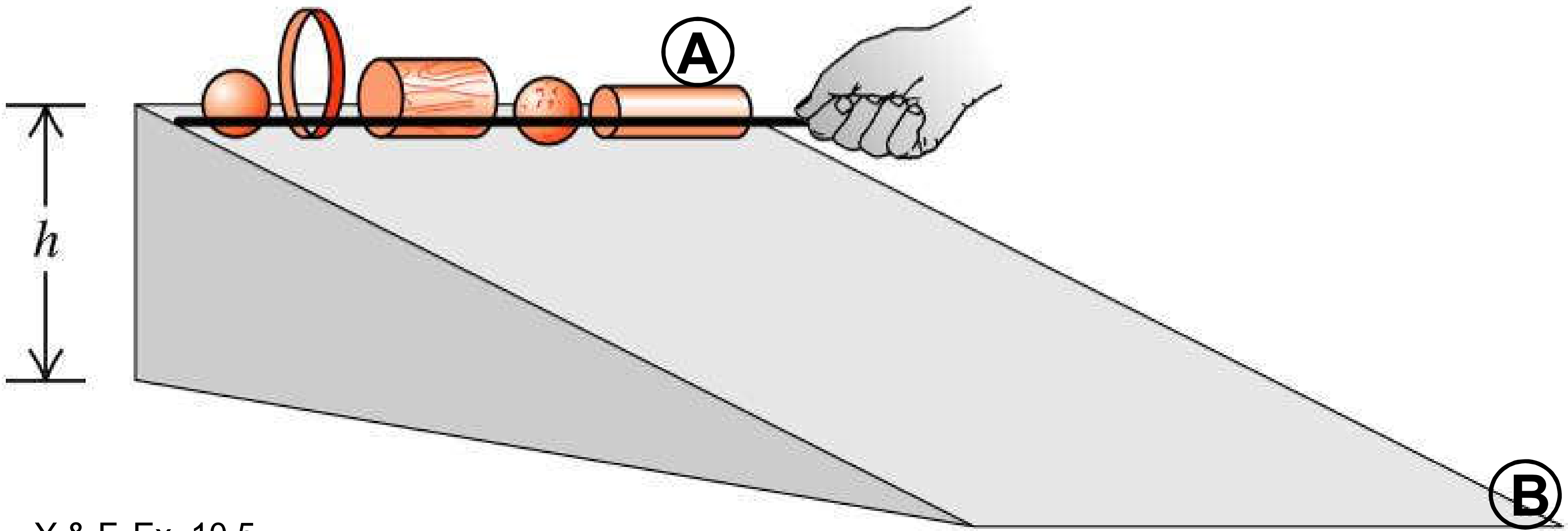
  Med $I = c\, mr^2$ *og* $\omega = v/r$:

$$\boxed{E_\mathrm{k} = ½\, mv^2 + ½\, c\, mv^2 = ½\, m\, v^2\, (1+c)}$$

Eks. 2. Hvilken ruller fortest:

- massiv kule
- ring
- hul sylinder
- hul kule
- massiv sylinder
  - stor eller liten ?

?



Y & F, Ex. 10.5

Eks. 2. Hvilken ruller fortest:

- massiv kule
- ring
- hul sylinder
- hul kule
- massiv sylinder
  - ➢ stor eller liten ?

?

$E_k = \tfrac{1}{2}\, m\, v^2\, (1+c) \;=$ lik alle

Størst v for den med minst c

i tregh.momentet $I = c\, mr^2$

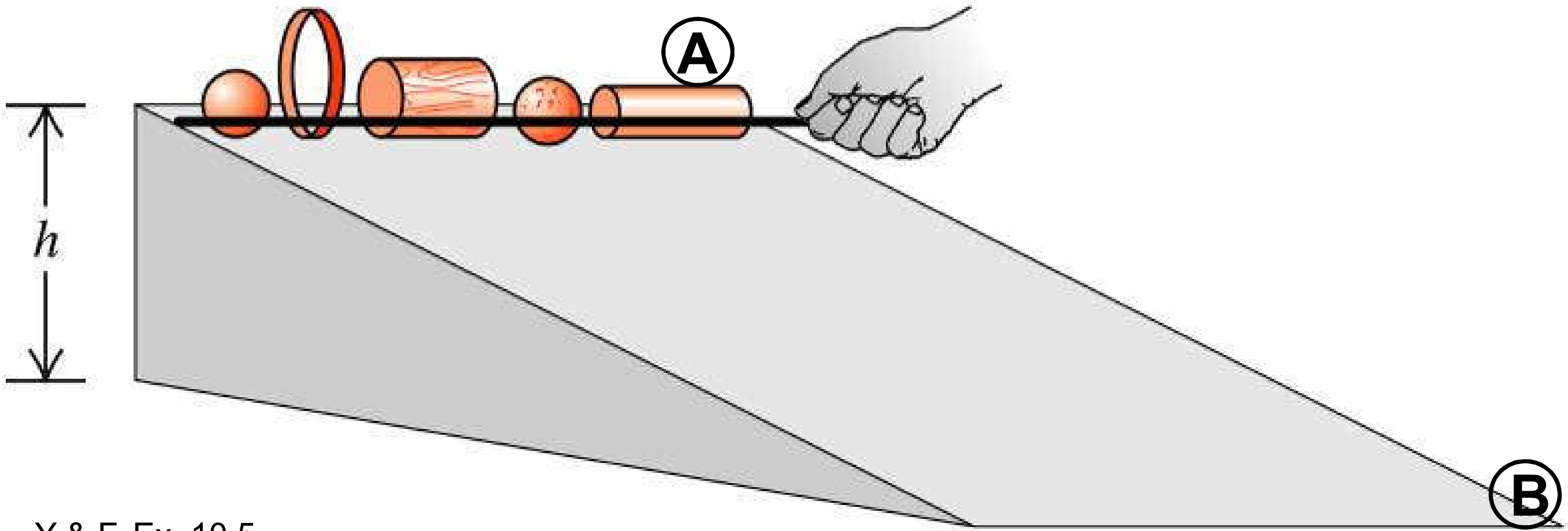
raskest

1. **vannfylt flaske** $\quad$ ***c* = ?**
2. **massiv kule** $\quad$ ***c* = 2/5**
3. **massiv sylinder,** $\quad$ ***c* = 1/2**
4. **kuleskall,** $\quad$ ***c* = 2/3**
5. **hul sylinder = ring,** $\quad$ ***c* = 1**

seinest

Uavhengig av størrelsen

(når rulleradius = legemets radius)



Y & F, Ex. 10.5

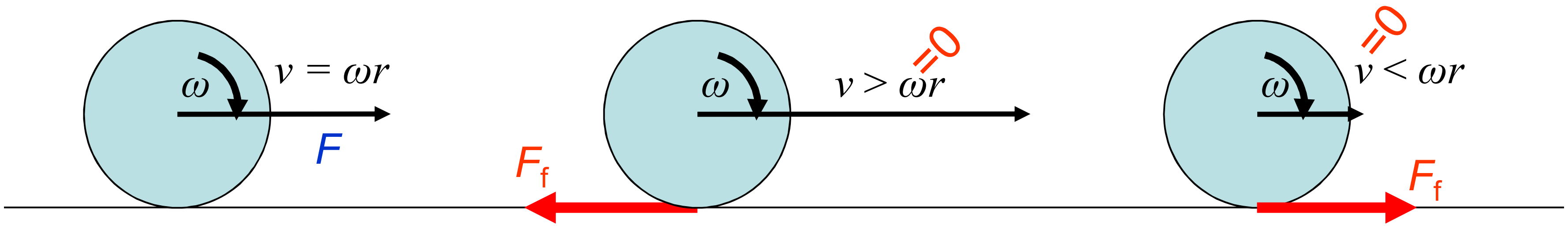
Oppsummering: Rulling

- **Rein rulling:**
- $v = \omega r\,; \quad a = \alpha r$
  (dvs. translasjonshastighet = banefart til periferien)
- $E_\mathrm{k} = \tfrac{1}{2}\, mv^2 + \tfrac{1}{2}\, I\omega^2 = \tfrac{1}{2}\, m\, v^2\,(1+c)$
  - med $I = c\, mr^2$ og $\omega = v/r$
- **Statisk** friksjon $F_\mathrm{f} \leq \mu_\mathrm{s} F_\mathrm{N}$ vesentlig for rulling
  og gir vinkelakselerasjon α: $F_\mathrm{f}\, r = I\alpha$

- **Spinne/skli/rutsje (ikke rein rulling):**
- $v \neq \omega\, r.$
- **Kinetisk** friksjon $F_\mathrm{f} = \mu_\mathrm{k} F_\mathrm{N}.$

Rulle / skli / slure på flatt underlag

Ⓐ Rulle | Ⓑ Skli | Ⓒ Slure



F_f =0 hvis konst v

F_f reduserer v (og øker ω)

F_f øker v (og redus. ω)

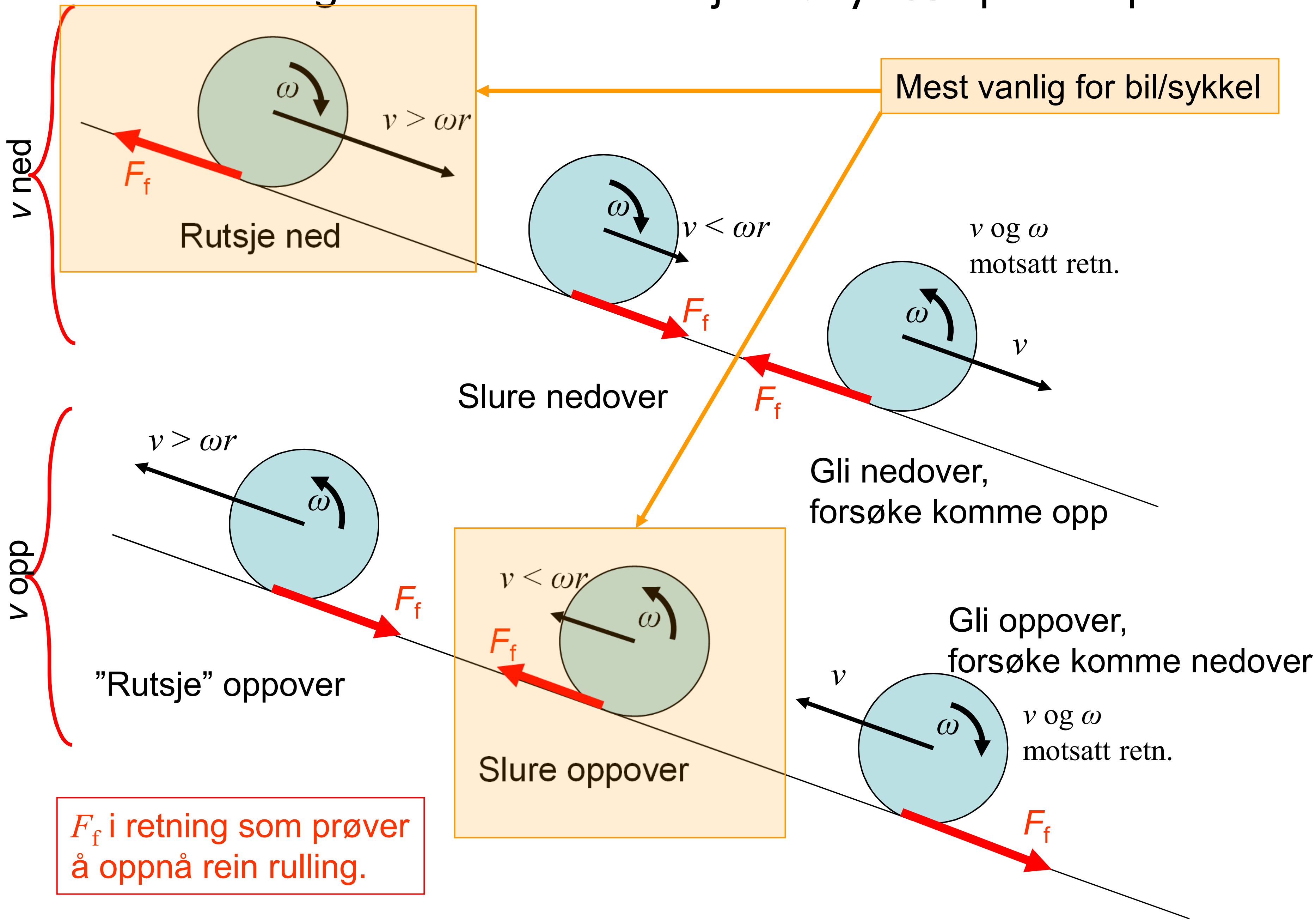
Finne retning for F_f:

1. F_f i retning som prøver å oppnå rein rulling.

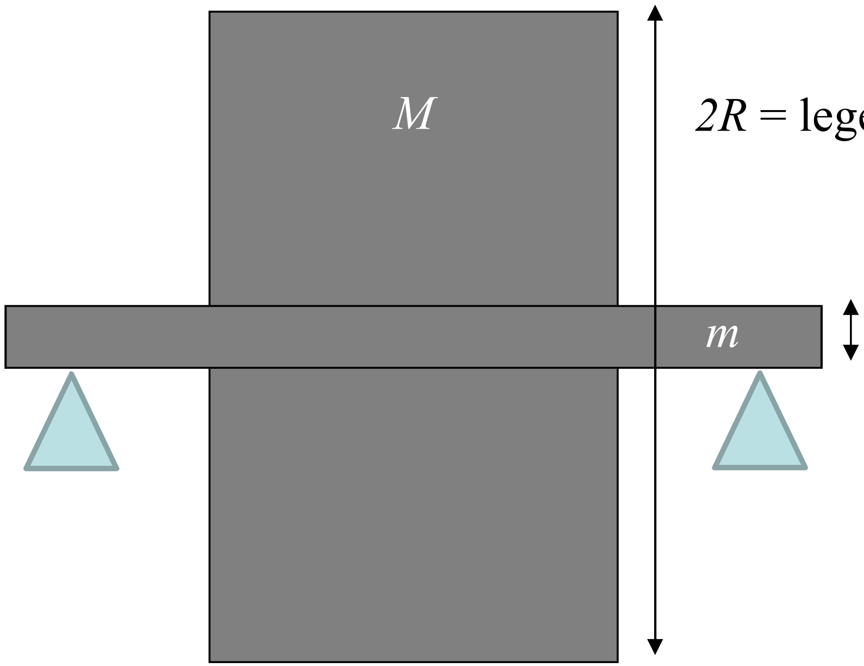
eller

2. Sett minste verdi lik null.

Alle 6 muligheter for kombinasjon $v \neq \omega$ på skråplan



Rulleradius r ≠ legemets radius R



$2R$ = legemets diameter

$2r$ = rullediameter

OBS: rulling: $v = r\,\omega$

$$\begin{aligned} E_k &= \tfrac{1}{2} M v^2 + \tfrac{1}{2} I \omega^2 \\ &= \tfrac{1}{2} M v^2 + \tfrac{1}{4} M R^2 (v/r)^2 \\ &= \tfrac{1}{2} M v^2 \left(1 + \tfrac{1}{2} (R/r)^2 \right) \end{aligned}$$

$I \approx \tfrac{1}{2} M R^2$
(hvis $r \ll R$ og $m \ll M$)

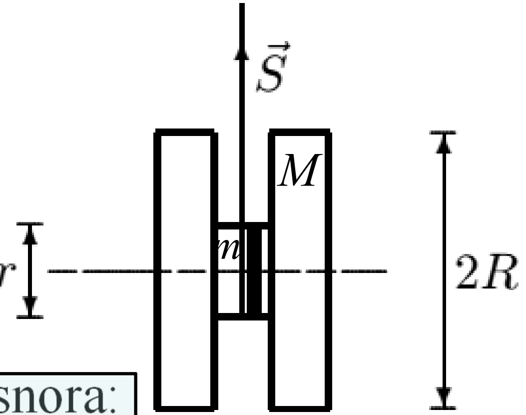
$$c = \tfrac{1}{2} (R/r)^2 \gg 1$$

$$E_{k,rot} \gg E_{k,trans}$$

Ruller veldig langsomt

Rulleradius r $\neq$ legemets radius R
Utrulling av jojo, øving 5

rullediameter $2r$



«ut»rulling om snora:
$v = r\,\omega$

$I \approx ½\, M\, R^2$
(hvis $r << R$ og $m << M$)

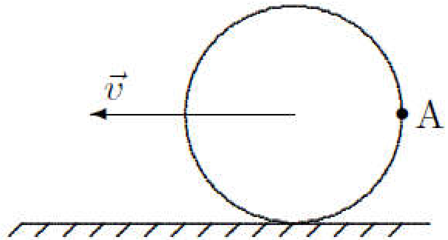
$E_k = ½\, M\, v^2\, (\, 1 + ½\, (R/r)^2)$
$= ½\, M\, v^2\, (\, 1 + c\,)$

$c = ½\, (R/r)^2 \;\; >> \;\; 1$
$E_{k,rot} \;\; >> \;\; E_{k,trans}$

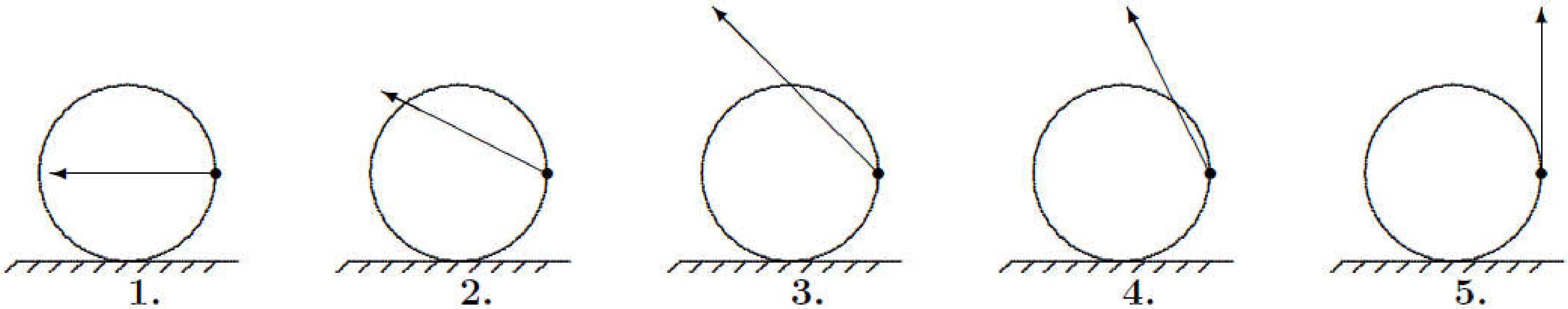
Rulles langsomt ut om snora

Test

d. Et hjul med radius R ruller på flatt underlag mot venstre med hastighet v. Hvilken av figurene representerer riktig hastighetsvektor for et punkt A på hjulet?

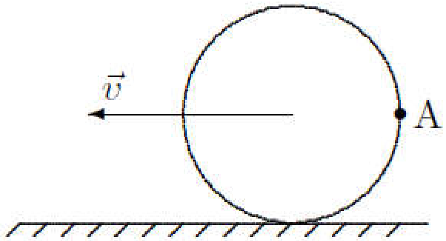


A) 1
B) 2
C) 3
D) 4
E) 5

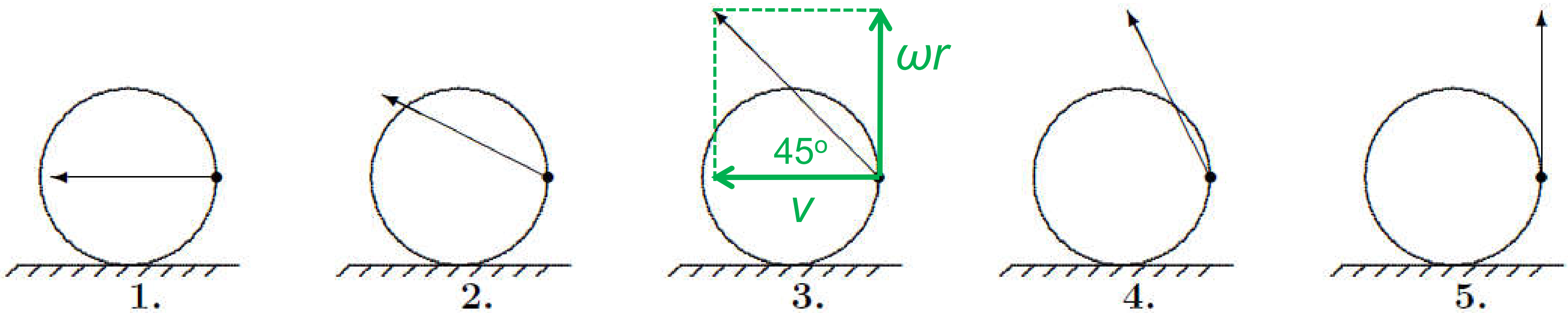


Test

d. Et hjul med radius R ruller på flatt underlag mot venstre med hastighet v. Hvilken av figurene representerer riktig hastighetsvektor for et punkt A på hjulet?



A) 1
B) 2
C) 3
D) 4
E) 5



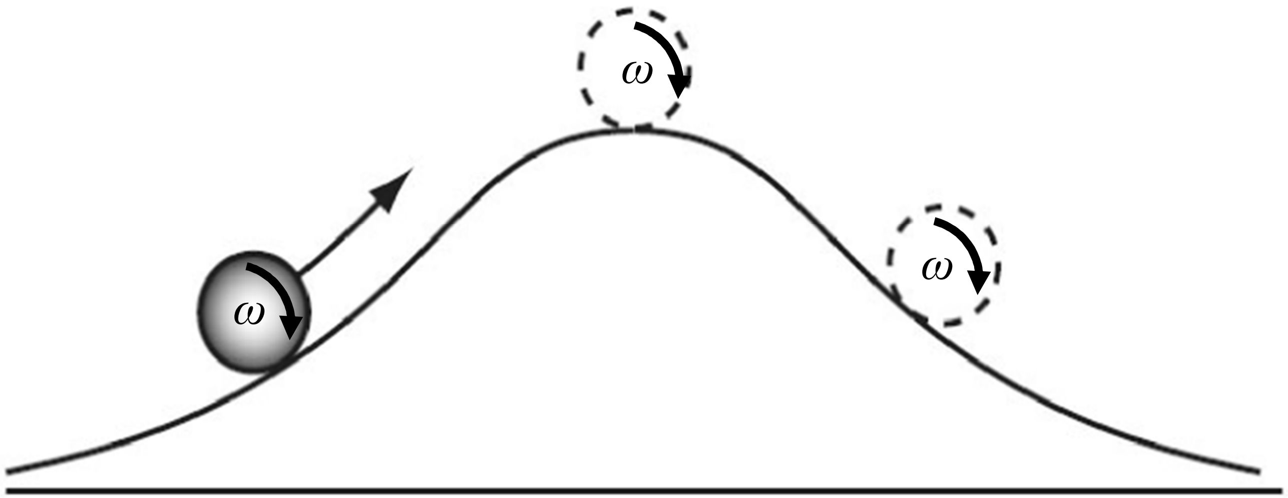
Periferihastighet ωr
= rullehastighet v

Eksamensstatistikk:

A)	4	
B)	9	
C)	67	Riktig
D)	6	
E)	83	
blank	1	
Tot	170	

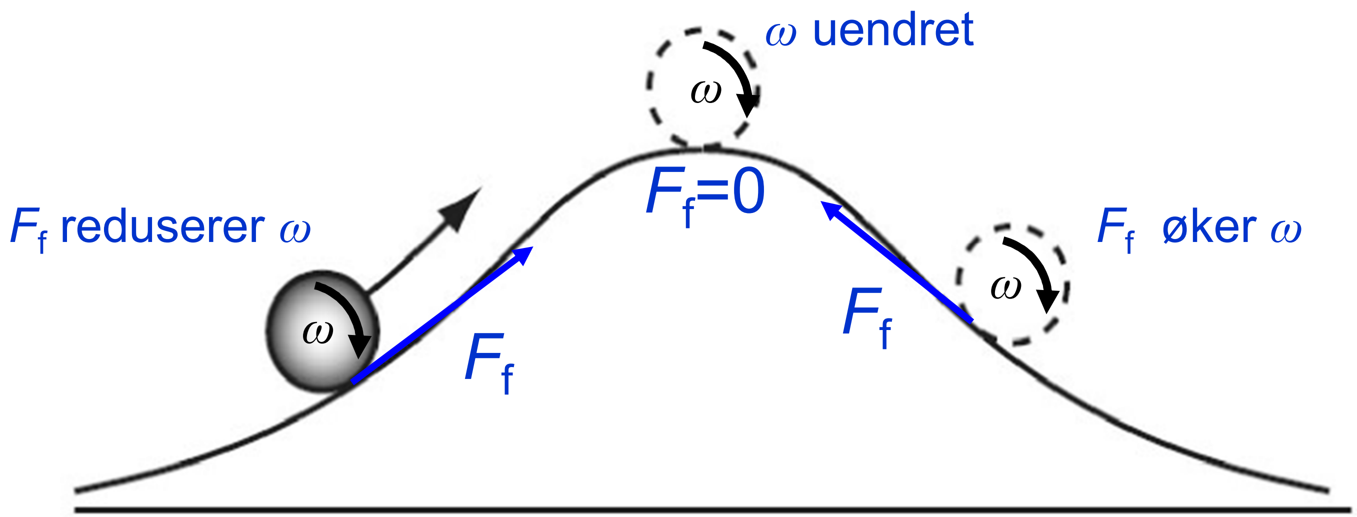
Test

Ei kule triller oppover en bakke, passerer toppen og triller så nedover en bakke på motsatt side. Skissér hvilken retning friksjonen virker fra underlaget på kula, på vei opp, på toppen og på vei ned. Begrunn svaret. Vi antar at vi har rein rulling under hele bevegelsen.



Test

Ei kule triller oppover en bakke, passerer toppen og triller så nedover en bakke på motsatt side. Skissér hvilken retning friksjonen virker fra underlaget på kula, på vei opp, på toppen og på vei ned. Begrunn svaret. Vi antar at vi har rein rulling under hele bevegelsen.



Ytre kraft ($mg \sin\alpha$) endrer v
F_f gir moment til rotasjonen

Oppsummering: Rulling

- **Rein rulling:**
- $v = \omega r\,; \quad a = \alpha r$
  (dvs. translasjonshastighet = banefart til periferien)
- $E_\mathrm{k} = ½\, mv^2 + ½\, I\omega^2 = ½\, m\, v^2\, (1+c)$
  - med $I = c\, mr^2$ og $\omega = v/r$
- **Statisk** friksjon $F_\mathrm{f} \leq \mu_\mathrm{s} F_\mathrm{N}$ vesentlig for rulling
  og gir vinkelakselerasjon α: $F_\mathrm{f}\, r = I\alpha$

- **Spinne/skli/rutsje (ikke rein rulling):**
- $v \neq \omega\, r$. **Kinetisk** friksjon $F_\mathrm{f} = \mu_\mathrm{k} F_\mathrm{N}$ i retning som prøver å oppnå rein rulling
- Kinetisk friksjon gjør et friksjonsarbeid som endrer kinetisk energi

- Rein rulling: ser vi bort fra energitap (ingen rullemotstand).
- Slure/skli : friksjonsarbeidet er vesentlig.

Kap. 9+10
Rotasjon av stive legemer

Vi skal se på:

- Vinkelhastighet, vinkelakselerasjon (rep)
- Sentripetalakselerasjon, baneakselerasjon (rep)
- Rotasjonsenergi E_{k}
- Treghetsmoment I
- Kraftmoment $\boldsymbol{\tau}$ N2-rotasjon: $\boldsymbol{\tau} = I\,\mathrm{d}\boldsymbol{\omega}/\mathrm{d}t$
- Rulling
- Spinn (dreieimpuls): $\boldsymbol{L}$
- Spinnsatsen (N2-rotasjon):

$$\boldsymbol{\tau} = \mathrm{d}\boldsymbol{L}/\mathrm{d}t$$

- Stive legemer: $\boldsymbol{L} = I\,\boldsymbol{\omega}, \quad \boldsymbol{\tau} = I\,\mathrm{d}\boldsymbol{\omega}/\mathrm{d}t$
- Eksempler: gyroskop, m.m.m…

Spinn
(angular momentum)
Y&F 10.5-7
L&L 5.5, 5.9, 6

1 Spinn for punktlegemer

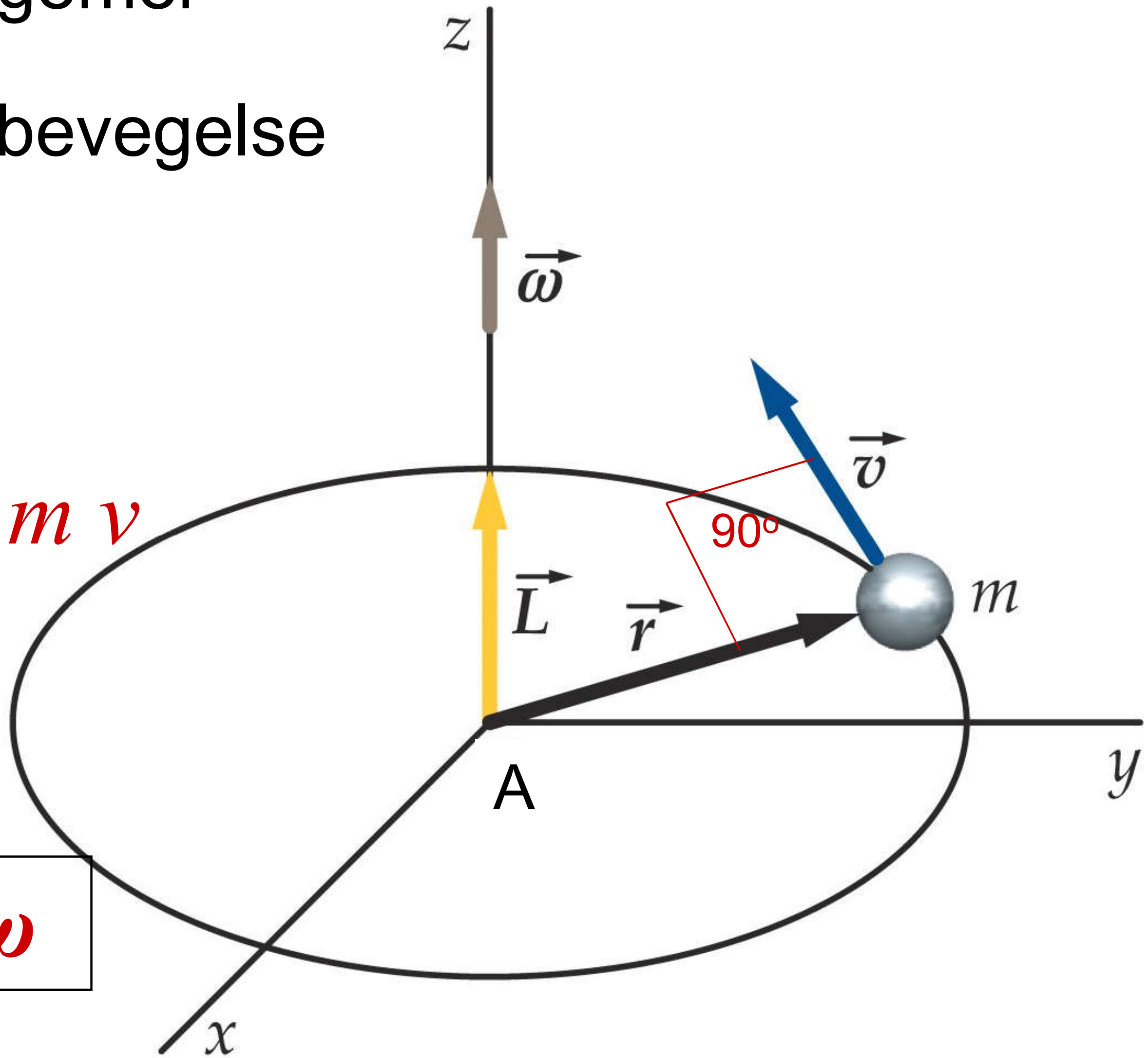
1.1 Spinn ved sirkelbevegelse

$$\boldsymbol{L} = \boldsymbol{r} \times m\,\boldsymbol{v}$$

$\boldsymbol{v} \perp \boldsymbol{r}$ => $|\boldsymbol{L}| = r\,m\,v$

$\boldsymbol{L} \parallel \boldsymbol{\omega}$

$$\boxed{\boldsymbol{L} = mr^2\,\boldsymbol{\omega} = I\,\boldsymbol{\omega}}$$



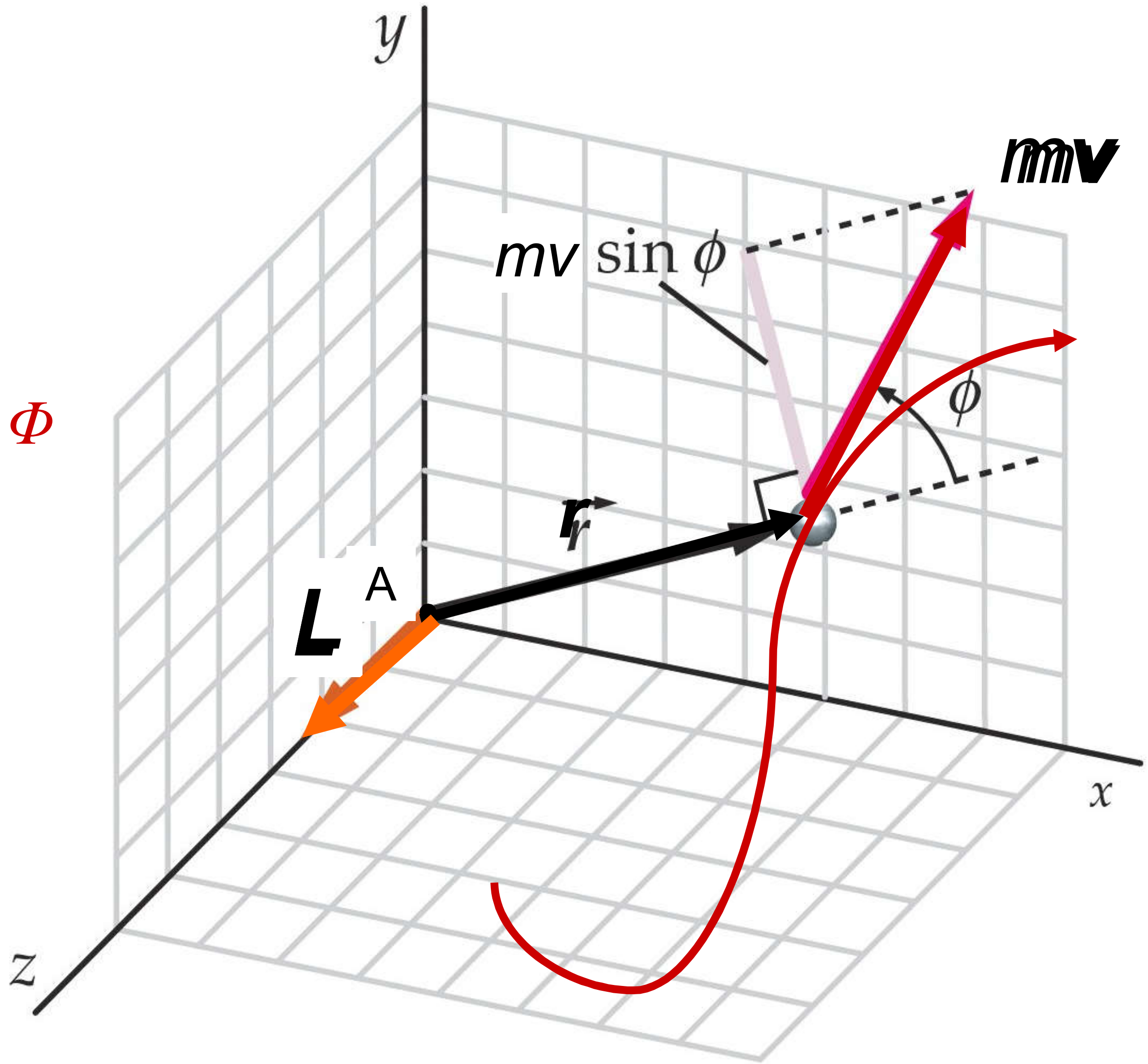
1 Spinn for punktlegemer

1.2 Spinn ved vilkårlig bevegelse

$$\boldsymbol{L} = \boldsymbol{r} \times m\,\boldsymbol{v}$$

$\boldsymbol{v}$ ***ikke*** $\perp$ $\boldsymbol{r}$

=> $|\boldsymbol{L}| = r\,m\,v\,\sin\Phi$

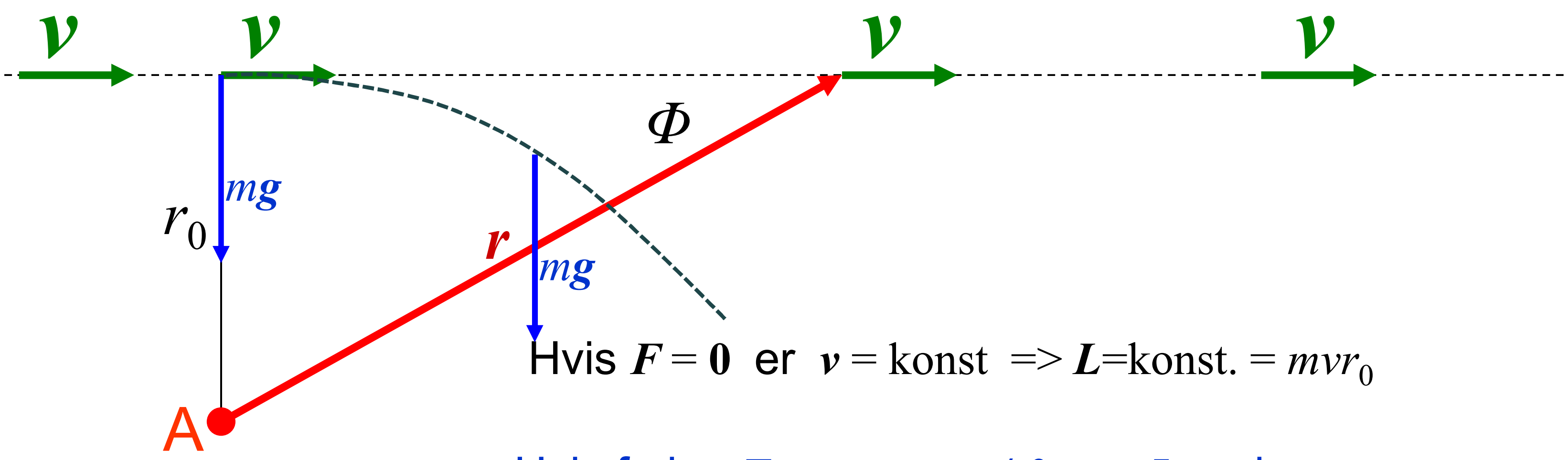


1 Spinn for punktlegemer

1.3 Spinn ved rettlinjet bevegelse

$$\boldsymbol{L} = \boldsymbol{r} \times m\,\boldsymbol{v}$$

$$|\boldsymbol{L}| = r\,m\,v\sin\Phi = r_0\,mv$$



Hvis $\boldsymbol{F} = \boldsymbol{0}$ er $\boldsymbol{v} = \text{konst}$ => $\boldsymbol{L}$=konst. $= mvr_0$

Hvis f.eks. $\boldsymbol{F} = m\boldsymbol{g}$ er $\tau \neq \boldsymbol{0}$ => $\boldsymbol{L}$ endres

$\boldsymbol{L}$ avhengig av valgt origo A (r_0 og $\boldsymbol{r}$ avhengig av A)

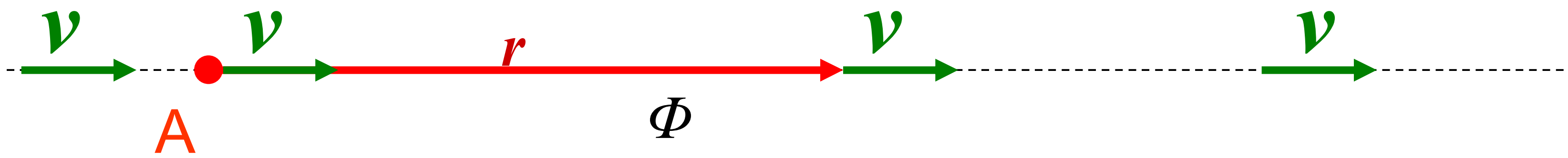
1 Spinn for punktlegemer

1.3 Spinn ved rettlinjet bevegelse

Med partikkelbanen gjennom A (origo),

er $\boldsymbol{r} \parallel \boldsymbol{v}$ (r_0=0) og:

$$\boldsymbol{L} = \boldsymbol{r} \times m\,\boldsymbol{v} = \boldsymbol{0} \quad (= \text{fortsatt konst. hvis } \boldsymbol{v} \text{ konst.})$$



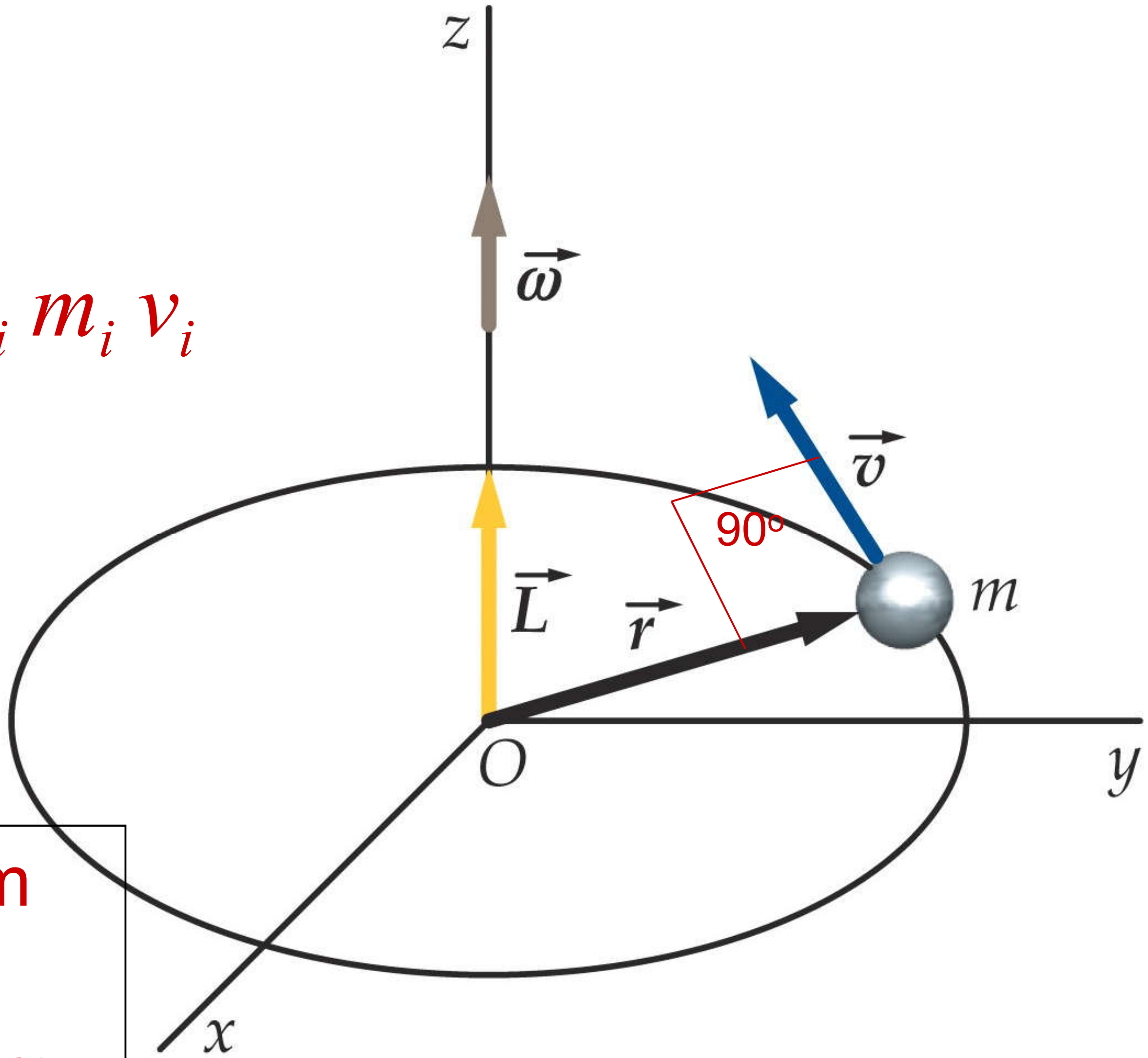
2 Spinn ved rotasjon av stive legemer om sym.akse

$$\boldsymbol{L}_i = \boldsymbol{r}_i \times m_i \, \boldsymbol{v}_i$$

$\boldsymbol{v}_i \perp \boldsymbol{r}$ => $|\boldsymbol{L}_i| = r_i \, m_i \, v_i$

$$\boldsymbol{L}_i = m_i r_i^2 \, \boldsymbol{\omega}$$

alle $\boldsymbol{L}_i \,||\, \boldsymbol{\omega}$



Stivt legeme, rot. om symmetriakse:

$$\boldsymbol{L} = \Sigma m_i r_i^2 \, \boldsymbol{\omega} = I \, \boldsymbol{\omega}$$

Rotasjon av stive legemer

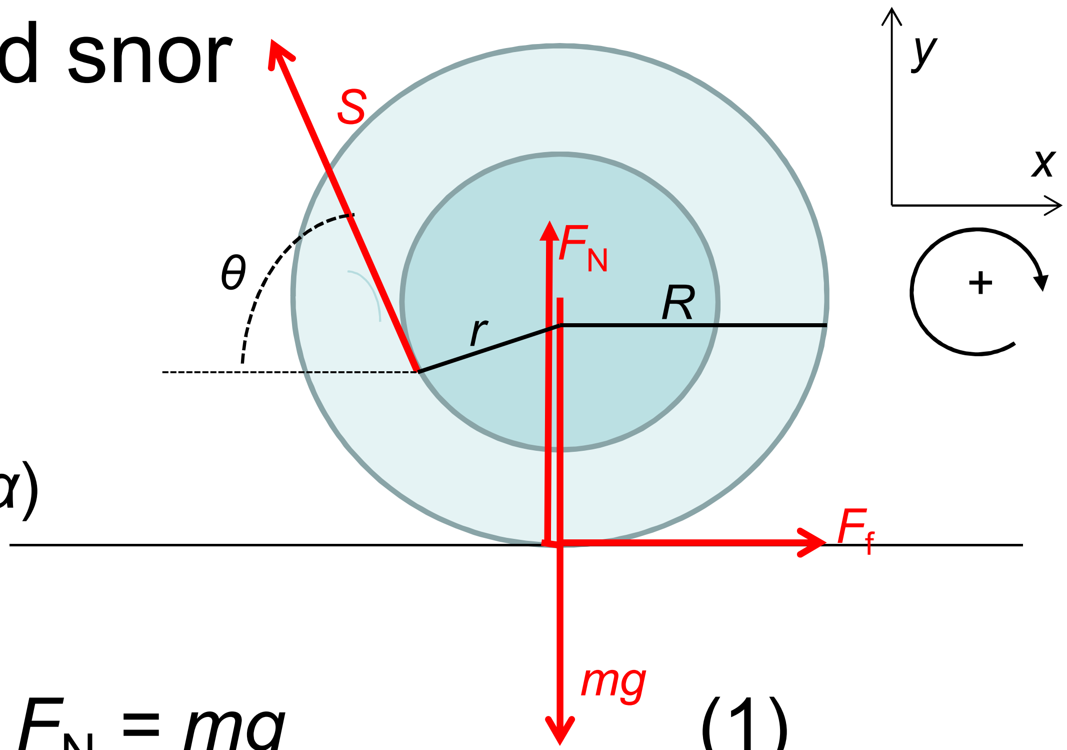
- Treghetsmoment $I = \Sigma\, r_i^2\, m_i$ (om en gitt akse)
- Rotasjonsenergi $E_\mathrm{k} = ½\, \Sigma\, m_i\, v_i^2 = ½\, I\, \omega^2$
- Kraftmoment: $\boldsymbol{\tau} = \boldsymbol{r} \times \boldsymbol{F}$
- Spinn (dreieimpuls) $\boldsymbol{L} = \boldsymbol{r} \times m\, \boldsymbol{v}$
- Spinnsatsen (N2-rot): $\boldsymbol{\tau} = \mathrm{d}\boldsymbol{L}/\mathrm{d}t$
- Ingen ytre moment (N1-rot): $\boldsymbol{L}$ = konst.

stive legemer om sym.akse:

$\boldsymbol{L} = I\, \boldsymbol{\omega}$

$\boldsymbol{\tau} = I\, \mathrm{d}\boldsymbol{\omega}/\mathrm{d}t$ (N2-rot)

Eks. 5. Snelle med snor



Finn aksel. *a*
når *S* og *θ* er gitt

3 ukjente: F_N, F_f, $a(=R\alpha)$

3 likninger:

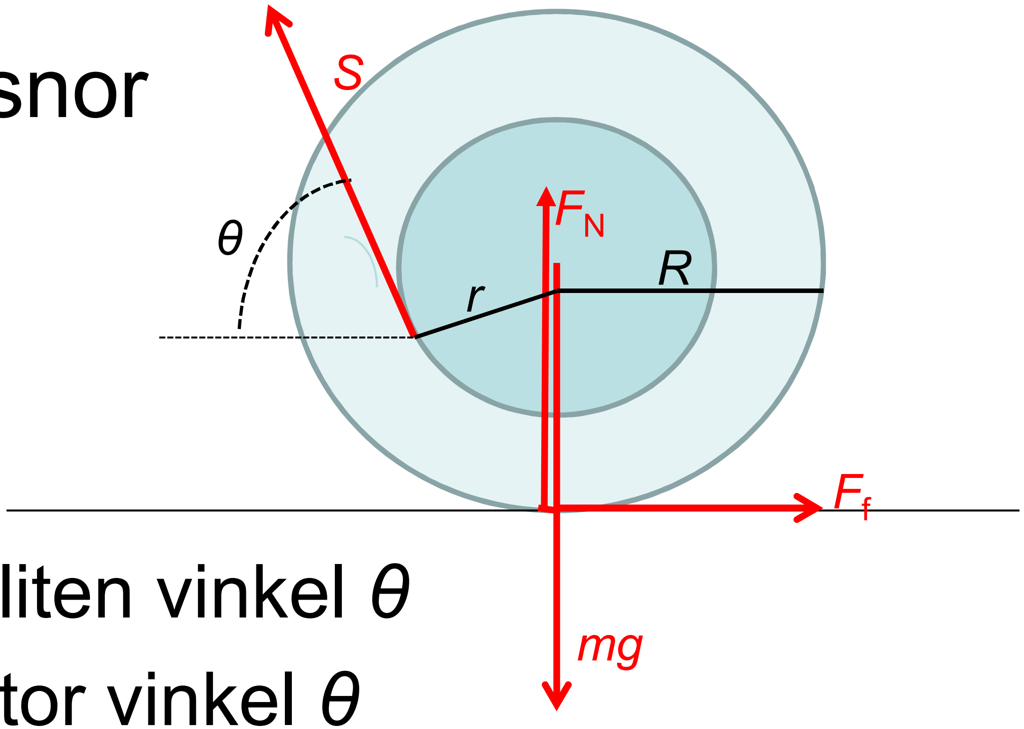
(N1y) $S \sin\theta + F_N = mg$ (1)

(N2x) $F_f - S\cos\theta = ma$ (2)

(N2-rot) $Sr - F_f R = I\alpha = (c \cdot mR^2)\, a/R$ (3)

- Trekkes mot deg ved liten vinkel θ
- Trekkes fra deg ved stor vinkel θ
- I ro ved en viss vinkel θ $(\cos\theta = r/R)$

Eks. 5. Snelle med snor



- Trekkes mot deg ved liten vinkel θ
- Trekkes fra deg ved stor vinkel θ
- I ro ved $\cos\theta = r/R$

- Stive legemer i ro (statisk likevekt):
  - Ingen translasjon => $\Sigma \boldsymbol{F} = 0$
  - Ingen rotasjon => $\Sigma \boldsymbol{\tau} = 0 \quad (\boldsymbol{\tau} = \boldsymbol{r} \times \boldsymbol{F})$
    - » om **enhver valgt** akse

Translasjon:

Bevegelsesmengde (linear momentum):

$\boldsymbol{p} = m\,\boldsymbol{v}$

N2-trans:

$\boldsymbol{F} = \mathrm{d}\boldsymbol{p}/\mathrm{d}t$

"Stivt" legeme (konst. m):

$\boldsymbol{F} = m\,\mathrm{d}\boldsymbol{v}/\mathrm{d}t = m\,\boldsymbol{a}$

$\boldsymbol{F} = 0$ => $\boldsymbol{p} =$ konstant (N1)

"stivt" legeme: $\boldsymbol{v} =$ konst

Rotasjon:

Spinn (angular momentum):

$\boldsymbol{L} = \boldsymbol{r} \times m\,\boldsymbol{v}$

$\boldsymbol{L} = I\,\boldsymbol{\omega}$ Stivt legeme om sym.akse

N2-rot (spinnsatsen):

$\boldsymbol{\tau} = \mathrm{d}\boldsymbol{L}/\mathrm{d}t$

Stivt legeme om sym.akse (konst. I):

$\boldsymbol{\tau} = I\,\mathrm{d}\boldsymbol{\omega}/\mathrm{d}t = I\,\alpha$

$\boldsymbol{\tau} = 0$ => $\boldsymbol{L} =$ konstant (N1-rot)

stivt legeme om sym.akse: $\boldsymbol{\omega} =$ konst