

Содержание

0. Вводная лекция	2
1. Современная физическая картина мира. Кинематика материальной точки	2
2. Кинематика материальной точки	4
3. Кинематика вращательного движения. Динамика материальной точки	6
Движение по окружности	6
Законы Ньютона	9
4. Импульс. Закон сохранения импульса.	9
Силы в механике. Сила гравитационного взаимодействия	10
Вес тела	11
Силы трения	11
Как можно измерить массу тел?	11
5. Вращательное движение. Моменты силы и импульса	12
6. Гироскоп. Механическая работа.	15
Гироскоп	16
Механическая работа	16
7. Закон сохранения энергии.	17
8. Тепловые явления.	19
9. Электрическое поле в вакууме	20
Электромагнитное взаимодействие	20
Теорема Гаусса-Остроградского	24
10. Теорема Гаусса	24
X. Программа экзамена в 2024/2025	27

0. Вводная лекция

Задается вопрос: зачем обучающимся программистам нужна физика в учебном плане?

Приводятся цитаты Л. Богуславского, одного из крупнейших IT инвесторов, и Б. Страуструпа, которые считают, что такие фундаментальные дисциплины, как математика, физика, иностранный язык, способствуют развитию мышления человека

Такие компании, как Bell Labs и IBM создали прорывные изобретения в области физики, на основе которых построены компьютерные технологии

В 3-ем семестре курс физики будет состоять из классической механики и основ электричества

В 4-ом семестре будут темы магнетизма, колебаний, волн и волновых процессов

В 5-ом семестре будут рассматриваться оптика, основы квантовой физики и квантовые вычисления

Занятия состоят из лекций, практических и лабораторных занятий. Всего в 3-ем семестре будут 5 лабораторных работ

1. Современная физическая картина мира. Кинематика материальной точки

План лекции

- Историческая справка
- Методы и модели в физике
- Изучаемые объекты
- Физика и другие науки
- Фундаментальные взаимодействия
- Кинематика материальной точки. Начало

Физика - раздел естествознания, изучающий свойства и формы движения материи. Под материей понимают вещество и поля.

Научный метод: сначала проводятся наблюдения и эксперименты, из которых выдвигается гипотеза и ищется адекватная математическая модель, эта гипотеза проверяется, и если она подтверждается, то формируется *теория*

Пример - открытие Нептуна: в 1781-1845 годах наблюдались аномалии в движении Урана, в 1845 проведение расчетов координат новой планеты, а в 1846 обнаружилась новая планета

Принцип соответствия (Н. Бор, 1923 г.) - каждая новая теория должна включать предыдущую как частный случай

Изучаемые объекты: вселенная, галактики, звездные системы и планеты, экосистемы, макротела, молекулы, атомы, ядра, элементарные частицы

Всего в физике существуют 4 фундаментальных взаимодействия:

Взаимодействие	Квант поля	Область взаимодействия
Гравитационное	гравитон	масса
Электромагнитное	фотон	все заряженные частицы, атомы, электротехника
Слабое	бозон	радиоактивный распад
Сильное	глюон	атомные ядра, фундаментальные частицы

Механика - раздел физики, изучающий механическое движение, то есть движение тел в пространстве и времени. Механическое движение тел **ОТНОСИТЕЛЬНО**.

	$\ll 3 \cdot 10^8$ м/с	$\approx 3 \cdot 10^8$ м/с
$\gg 1$ нм	Классическая	Релятивистская
$\ll 1$ нм	Квантовая	Квантовая теория поля

Материальная точка - тело, размерами которого можно пренебречь в условиях данной задачи

Абсолютно твердое тело (АТТ) - система материальных точек, расстояние между которыми не меняется в процессе движения (деформации в процессе движения пренебрежимо малы)

Тело отсчета - тело, относительно которого определяется положение других тел в пространстве

Система отсчета - совокупность тела отсчета, связанной с ним системы координат и синхронизированных между собой часов

Степени свободы - число независимых скалярных величин, однозначно определяющих положение тела в пространстве

Материальная точка: 3 степени свободы

Система N материальных точек: $3N$ степени свободы

АТТ: 6 степеней свободы

Система единиц (le System International d'unités), 1960

$[t] = \text{с}$ $[S, l] = \text{м}$

7 основных единиц:

$[S] = \text{м}$ $[T] = \text{К}$

$[m] = \text{кг}$ $[v] = \text{моль}$

$[t] = \text{с}$ $[l] = \text{Кд}$

$[q] = \text{Кл}$

Изначально все физические единицы основывались на материальных предметах, из-за которых точности единиц была низкой, но недавно все единицы были переопределены на основе физических констант.

В природе нет абсолютно точных вычислений. Измерение любой физической величины без погрешности не имеет смысла!

2. Кинематика материальной точки

План лекции

- Основные способы описания движения
- Основные понятия кинематики
- Кинематика поступательного и вращательного движения
- Прямая и обратная задачи кинематики
- Численные методы при решении задач

Def. Кинематика - раздел механики, изучающий движение тел, независимо от причин, вызывающих это движение.

Def. Траектория - линия, по которой движется материальная точка в пространстве

Def. Путь - длина траектории

Def. Перемещение - вектор, проведенный из начальной точки в конечную

Способы описания движения

Векторный способ

Координатный способ

Естественный (траекторный) способ

Положение точки может быть однозначно определено с помощью радиус-вектора

Положение точки может быть однозначно определено с помощью трех скалярных координат

Положение точки определяется дуговой координатой

Векторный способ

\vec{r}_1, \vec{r}_2 - радиус-векторы, определяющие положения материальной точки в 1 и 2

$\Delta\vec{r} = \vec{r}_2 - \vec{r}_1$ - перемещение материальной точки

Def. Скорость - векторная физическая величина, характеризующая быстроту перемещения материальной точки

Средняя скорость - $\langle \vec{v} \rangle = \frac{\Delta\vec{r}}{\Delta t}$

Мгновенная скорость - $\vec{v} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta\vec{r}}{\Delta t} = \frac{d\vec{r}}{dt}$

Средняя путевая скорость - $v_{\text{ср}} = \frac{\Delta S}{\Delta t}$

Def. Ускорение - векторная физическая величина, характеризующая быстроту изменения скорости материальной точки

Среднее ускорение - $\langle \vec{a} \rangle = \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t}$

Мгновенное ускорение - $\vec{a} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t} = \frac{d\vec{v}}{dt}$

Координатный способ

В координатном способе положение точки описано 3 координатами x, y, z (в данном случае в ДПСК)

$$|r| = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$

$$\vec{r}(t) = r_x(t)\vec{i} + r_y(t)\vec{j} + r_z(t)\vec{k} = x(t)\vec{i} + y(t)\vec{j} + z(t)\vec{k}$$

$$\vec{v}(t) = \frac{d\vec{r}}{dt} = \frac{dx}{dt}\vec{i} + \frac{dy}{dt}\vec{j} + \frac{dz}{dt}\vec{k}$$

$$\vec{v}(t) = v_x(t)\vec{i} + v_y(t)\vec{j} + v_z(t)\vec{k}$$

$$|\vec{v}| = \sqrt{v_x^2 + v_y^2 + v_z^2}$$

Прямая задача:

$$\vec{r}(t), x(t), y(t), z(t) \longrightarrow \vec{v}(t), \vec{a}(t), v_x, v_y, v_z, a_x, a_y, a_z$$

Решением является дифференцирование

Обратная задача:

$$\vec{a}(t), a_x, a_y, a_z \longrightarrow \vec{v}(t), \vec{r}(t), x(t), y(t), z(t)$$

Для обратной задачи решением является интегрирование

$$\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt} \quad d\vec{r} = \vec{v}dt \quad \Delta \vec{r} = \int_{t_1}^{t_2} \vec{v}dt$$

$$\vec{r} = \vec{r}_0 + \Delta \vec{r} = \vec{r}_0 + \int_{t_1}^{t_2} \vec{v}dt$$

Аналогично для ускорения

Численное решение ОДУ (обыкновенного дифференциального уравнения) $\frac{dy}{dx} = f(x, y)$ на отрезке $[x_0, x_n]$ при условии $y(x_0) = y_0$

Разбиваем отрезок $[x_0, x_n]$ на конечное число частей введением узловых точек

$$\text{Шаг разбиения: } h = \frac{x_N - x_0}{N}$$

По определению производной $\frac{dy}{dx} = \frac{y_{i+1} - y_i}{h}$, из этого:

$$\text{Формула Эйлера: } y_{i+1} = y_i + hf(x_i, y_i)$$

$$dy = f(x, y)dx$$

$$\Delta y = y_{i+1} - y_i = \int_{x_i}^{x_{i+1}} f(x, y)dx$$

Естественный (траекторный) способ

Если траектория точки заранее известна, то положение точки задается дуговой координатой $l(t)$

$$\vec{v} = v_\tau \vec{\tau} \quad v_\tau \frac{dl}{dt} |\vec{\tau}| = 1$$

$$\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{dv_\tau}{dt} \vec{\tau} + \frac{d\vec{\tau}}{dt} v_\tau \quad \frac{d\vec{\tau}}{dt} = \frac{d\vec{\tau}}{dl} \cdot \frac{dl}{dt} = \frac{d\vec{\tau}}{dl} v_\tau$$

$$\vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{dv_\tau}{dt} \vec{\tau} + \frac{d\vec{\tau}}{dt} v_\tau^2$$

$$d\tau = \tau d\alpha$$

$$dl = R d\alpha \quad d\vec{\tau} \uparrow \uparrow \vec{n}$$

R - радиус кривизны траектории

$$\vec{a} = \frac{dv_\tau}{dt} \vec{\tau} + \frac{1}{R} v_\tau^2 \vec{n} \quad \vec{a} = \vec{a}_\tau + \vec{a}_n$$

Тангенциальное ускорение отвечает за изменение модуля скорости, направлено по касательной к траектории движения

Нормальное ускорение отвечает за изменение направления вектора скорости, направлено к центру кривизны траектории

3. Кинематика вращательного движения. Динамика материальной точки

План лекции

- Угловые величины: угол поворота, угловая скорость
- Взаимосвязь между линейными и угловыми величинами
- Плоское движение
- Динамика материальной точки
- Законы Ньютона. Силы в механике
- Принципы работы акселерометра

Движение по окружности

Возьмем точку A , положение которое определим через \vec{r} . Точка A движется по окружности вокруг неподвижной оси OO'

Тогда $d\vec{r}$ - перемещение, $d\vec{\varphi}$ - элементарный угол поворота (вектор определяет в какую сторону, по часовой или против, обращается по окружности тело; вектор направлен перпендикулярно окружности)

$$|d\vec{r}| = R d\varphi = r \cdot \sin \alpha d\varphi$$

$$R = r \cdot \sin \alpha$$

$$d\vec{r} = [d\vec{\varphi} \vec{r}]$$

здесь и далее $[\vec{x} \vec{y}]$ - векторное произведение

Угловая скорость - векторная величина, показывающая как меняется угол поворота тела со временем: $\langle \omega \rangle = \frac{\Delta \varphi}{\Delta t}$ $\vec{\omega} = \frac{d\vec{\varphi}}{dt}$

Направление совпадает с направлением угла поворота $d\vec{\varphi}$: $\vec{\omega} \uparrow \uparrow d\vec{\varphi}$

Угловое ускорение - векторная величина, показывающая как меняется угловая скорость тела со временем

$$\langle \beta \rangle = \frac{\Delta \omega}{\Delta t} \quad \vec{\beta} = \frac{d\vec{\omega}}{dt} = \frac{d^2 \vec{\varphi}}{dt^2}$$

Направление совпадает с направлением вектора изменения скорости $\Delta \vec{\omega}$: $\vec{\beta} \uparrow \uparrow d\vec{\omega}$

$$d\vec{r} = [d\vec{\varphi} \vec{r}]$$

$$dr = d\varphi \cdot r \cdot \sin \alpha = d\varphi \cdot R$$

$$\text{Выразим скорость } \vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt} = \left[\frac{d\vec{\varphi}}{dt} \vec{r} \right] = [\vec{\omega} \vec{r}]$$

$$v = \omega \cdot r \cdot \sin \alpha = \omega \cdot R$$

$$\text{Выразим ускорение: } \vec{a} = \frac{d\vec{v}}{dt} = \left[\frac{d\vec{\omega}}{dt} \vec{r} \right] + \left[\vec{\omega} \frac{d\vec{r}}{dt} \right] = [\vec{\beta} \vec{r}] + [\vec{\omega} \vec{v}] = \vec{a}_\tau + \vec{a}_n$$

\vec{a}_τ называют тангенциальным ускорением (направленным по касательной), \vec{a}_n - нормальным (направленным к центру)

$$a_\tau = \beta \cdot r \cdot \sin \alpha = \beta \cdot R$$

Перемещение, путь, скорость:

$$d\vec{r} = [d\vec{\varphi} \vec{\rho}] (\vec{\rho} - \text{вектор радиуса окружности}) \quad \vec{v} = [\vec{\omega} \vec{\rho}]$$

$$dr = d\varphi \cdot R \quad v = \omega \cdot R$$

$$S = \varphi \cdot R$$

$$\text{Ускорение: } \vec{a} = [\vec{\beta} \vec{r}] + [\vec{\omega} \vec{v}]$$

$$\vec{a}_\tau = [\vec{\beta} \vec{r}]$$

$$\vec{a}_n = [\vec{\omega} \vec{v}] = [\vec{\omega} [\vec{\omega} \vec{\rho}]]$$

$$T = \frac{2\pi}{\omega} = \frac{1}{\nu} - \text{период}$$

$$a_\tau = \beta \cdot R$$

$$a_n = \omega^2 R = \frac{1}{R} v^2$$

$$\nu = \frac{\omega}{2\pi} = \frac{1}{T} - \text{частота}$$

Плоское движение - движение твердого тела, при котором каждая его точка движется в плоскости, параллельной некоторой неподвижной в данной системе отсчета плоскости

$$\vec{r} = \vec{r}_0 + \vec{r}'$$

$$d\vec{r} = d\vec{r}_0 + d\vec{r}' = d\vec{r}_0 + [d\vec{\varphi} \vec{r}']$$

$$\vec{v} = \vec{v}_0 + [\vec{\omega} \vec{r}']$$

\vec{v}_C - скорость центра колеса относительно точки отсчета

$\vec{v}_{вр}$ - скорость точек колеса относительно его центра

Def. Динамика - раздел механики, изучающий причины, вызывающие движение тел

1687 г. - законы Ньютона, основа классической механики (механики Ньютона), обобщение большего количества опытов (Г. Галилей)

Классическая механика - частный случай 1) СТО при скоростях много меньших скорости света $v \ll c$; 2) квантовой механики при массах, много больших массы атома

В динамике существуют различия между системами отсчета и преимущества одних СО над другими.

Существуют такие системы отсчета, относительно которых свободное тело (тело, на которое не действуют другие тела) движется равномерно и прямолинейно или находится в состоянии покоя. Такие системы называются инерциальными (ИСО)

Принцип относительности Галилея:

Любая СО, движущаяся с постоянной скоростью относительно ИСО, также является ИСО. Тогда справедливо любое из этих утверждений:

1. все ИСО эквивалентны друг другу по своим механическим свойствам
2. во всех ИСО свойства пространства и времени одинаковы
3. законы механики одинаковы во всех ИСО

Преобразования Галилея - преобразования координат при переходе от одной ИСО к другой K, K' - ИСО

\vec{V} - скорость, с которой движется СО K' относительно K $t = t'$

$$\vec{r} = \vec{r}' + \vec{V}t$$

$$\vec{c} = \vec{c}' + \vec{V}$$

$$\vec{a} = \vec{a}'$$

Def. Сила - физическая величина, определяющая количественную характеристику и направление воздействия, оказываемого на данное тело со стороны других тел.

Силы условно можно разделить на силы, возникающие при непосредственном контакте (силы трения, давления) и на силы, возникающие через поля (электрические, гравитационные).

Def. Инертная масса - мера инертности тела, то есть способности тела сохранять свою скорость при движении

Def. Гравитационная масса - мера гравитационного взаимодействия, величина, определяющая вес тел.

$m_{\text{ин}} = m_{\text{гр}}$ с точностью до 10^{-13} кг

В классической механике 1) масса - величина аддитивная ($m_1 + m_2 + \dots = m$); 2) $m = \text{const}$

Законы Ньютона

I закон Ньютона

Существуют такие системы отсчёта, называемые инерциальными, относительно которых материальные точки, когда на них не действуют никакие силы (или действуют силы взаимно уравновешенные), находятся в состоянии покоя или равномерного прямолинейного движения.

II закон Ньютона

Ускорение тела пропорционально действующей на него силе и обратно пропорционально его массе $\vec{a} = \frac{\vec{F}}{m}$

Под равнодействующей всех сил понимают векторную сумму всех сил, действующих на тело (принцип суперпозиции)

$\vec{F} = \frac{d\vec{p}}{dt}$ - II закон в импульсной (дифференциальной) форме

III закон Ньютона

Силы, с которыми два тела действуют друг на друга равны по модулю и направлены в противоположные стороны $\vec{F}_{12} = -\vec{F}_{21}$

Закон Гука: $F = k|\Delta l|$ - сила упругости пропорциональна изменению длины тела

Акселерометр - прибор, измеряющий ускорение, точнее проекцию кажущегося ускорения.

Акселерометр использует II закон Ньютона ($mg - k\Delta l = ma$) во всех трех осях, что позволяет измерение ускорения в трех направлениях. Акселерометр используется в автомобилях, авиации, телефонах, игровых контроллерах, компьютерах (защита жесткого диска). Сейчас акселерометры изготавливаются в размерах от 20 мкм до 1 мм из кремния

4. Импульс. Закон сохранения импульса.

План лекции

- Силы в механике
- Универсальные законы природы - законы сохранения
- Импульс материальной точки
- Закон сохранения импульса
- Центр масс. Ц-система

Силы в механике. Сила гравитационного взаимодействия

Все силы в механике относятся к гравитационным и электромагнитным фундаментальным воздействиям. Это можно заметить на примере законов всемирного тяготения и Кулона:

$$\vec{F} = G \frac{m_1 m_2}{r_{12}^3} \vec{r}_{12}$$

Закон всемирного тяготения

$$\vec{F} = k \frac{q_1 q_2}{r_{12}^3} \vec{r}_{12}$$

Закон Кулона

Запишем закон всемирного тяготения для тела m на расстоянии r от Земли (радиуса R и массы M_3):

$$|\vec{F}| = G \frac{m M_3}{(R + r)^2}$$

С другой стороны, любое тело вблизи поверхности Земли движется с ускорением свободного падения \vec{g} , следовательно, сила, действующая на тело, равна:

$$F = G \frac{m M_3}{R^2} = mg$$

Одинаково ли ускорение свободного падения на поверхности Земли?

Пусть k - ИСО, k' - НИСО (неинерциальная СО), а \vec{a}', \vec{v}' - ускорение и скорость в системе k' , а сама система k' движется с ускорением \vec{a}_0 и вокруг оси с угловой скоростью $|\vec{\omega}| = \text{const}$

Тогда получаем ускорение в НИСО: $\vec{a}' = \vec{a} + \omega^2 \vec{\rho} + 2[\vec{v}' \vec{\omega}] - \vec{a}_0$

\vec{a} - ускорение тела в системе k'

$\omega^2 \vec{\rho}$ - центробежное ускорение

$2[\vec{v}' \vec{\omega}]$ - ускорение Кориолиса

\vec{a}_0 - поступательное ускорение (системы отсчета k' для k)

$m \vec{a}' = \underbrace{m \vec{a}}_{\Sigma \vec{F}} + \underbrace{m \omega^2 \vec{\rho} + 2m[\vec{v}' \vec{\omega}] - m \vec{a}_0}_{\text{силы инерции (т. н. фиктивные)}}$ - основное уравнение динамики в НИСО

$m \omega^2 \vec{\rho}$ - центробежная сила

$2m[\vec{v}' \vec{\omega}]$ - сила Кориолиса

$m \vec{a}_0$ - поступательная сила инерции

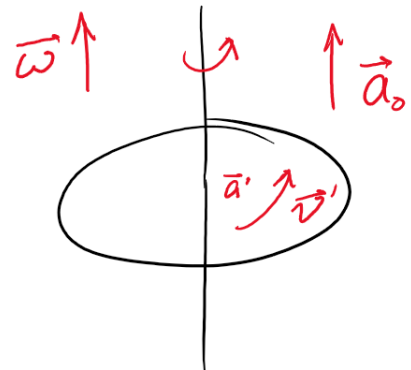
В НИСО возникают так называемые силы инерции (фиктивные), центробежная и Кориолиса связаны с вращением

Сила Кориолиса будет действовать только на те тела, которые движутся

Из закона всемирного тяготения можно вывести ускорение свободного падения гравитационное:

$$g_{\text{грав}} = G \frac{M_3}{R^2} = 9.81 \dots 9.83 \frac{\text{м}}{\text{с}^2}$$

Из этого получить ускорение эффективное: $g_{\text{эфф}} = g_{\text{грав}} + a_{\text{цб}} = 9.78 \dots 9.83$ (ускорение свободного падения уменьшается на 3 сотых из-за вращения)



Вес тела

Def. Вес тела - сила, с которой тело действует на неподвижную относительно него опору

В случае опоры $|P| = |N|$ (N - сила реакции опоры)

Рассмотрим случай, когда тело находится в неподвижном состоянии на поверхности:

$$m\vec{g} + \vec{N} = 0 \quad N - mg = 0 \quad P = mg$$

Вес тела равен силе тяжести только при $\vec{a} = 0$ системы отсчета

Силы трения

Силы трения появляются при перемещении соприкасающихся тел или их частей относительно друг друга. Различают сухое и вязкое трение. К сухому трению относится трение покоя, трение скольжения и трение качения

Сила трения покоя применима не телам, которые покоятся; она не может превышать некоторого максимального значения: $0 \leq F_{\text{тр.}} \leq \mu_0 N$ (где μ_0 - коэффициент трения покоя)

Сила трения скольжения возникает при движении соприкасающихся тел. В общем случае сила трения скольжения зависит от скорости движения, но для широкого класса тел равна максимальной силе трения покоя и подчиняется закону Амонтона-Кулона: $F_{\text{тр}} = \mu N$

В задачах принимается, что $\mu_0 = \mu$, тогда во время покоя сила трения растет линейно, пока не достигнет μN , тогда тело начинает движение, и применяется сила трения скольжения

Как можно измерить массу тел?

Для измерения массы необходимо сравнить ее с другой, принятой за эталон. Сравним массы m_1 и m_2

Опыт показывает, что в замкнутой системе - системе, в которой можно пренебречь взаимодействием с другими телами, выполняется соотношение:

$$\frac{\Delta \vec{v}_1}{\Delta \vec{v}_2} = \frac{m_2}{m_1} \quad v \ll c$$

$$m_1 \Delta \vec{v}_1 = -m_2 \Delta \vec{v}_2 \quad \text{или} \quad m_1 \Delta \vec{v}_1 + m_2 \Delta \vec{v}_2 = 0$$

Импульс (количество движения) - векторная величина, равная произведению массы тела на его скорость: $\vec{p} = m\vec{v}$ $[p] = \text{кг} \cdot \text{м/с}$

Определение справедливо для материальной точки и для поступательного движения твердого тела

$$\text{Импульс системы материальных точек: } \vec{P} = \sum_{i=1}^N \vec{p}_i$$

Для системы N материальных точек (\vec{F}_i - внешние силы)

$$\frac{d\vec{P}}{dt} = \sum \vec{F}_i \quad \vec{P} = \text{const}$$

Закон сохранения импульса - импульс замкнутой системы остается постоянным

При изменении состояния системы всегда существуют такие величины, которые сохраняются с течением времени. Среди этих величин наиболее важное значение имеют импульс, энергия и момент импульса.

Эти величины обладают свойством аддитивности – значение величин для системы, состоящей из частей, равно сумме значений для каждой из частей в отдельности.

Законы сохранения – универсальные законы природы, связаны с фундаментальными свойствами пространства и времени.

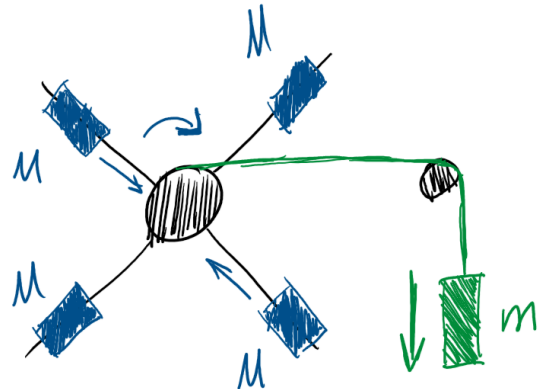
Закон сохранения импульса – однородность пространства

Закон сохранения энергии – однородность времени

Закон сохранения момента импульса – изотропность пространства

5. Вращательное движение. Моменты силы и импульса

Одной из лабораторных работ в курсе механики является работа с маятником Обербека (представлен на рисунке). Принцип его работы таков: к вращающемуся колесу с грузиками на спицах привязана нить, другой конец которой привязан к грузу через блок, груз падает, вращает колесо. В ходе эксперимента можно заметить, что при приближении грузиков к центру колесо начинает раскручиваться быстрее.



Рассмотрим величины, действующие при вращательном движении:

1. Момент силы M

$$M = F \cdot l$$

$$\vec{M} = [\vec{r}\vec{F}] \quad M = r \cdot F \cdot \sin \alpha = l \cdot F$$

Так как момент силы - векторное произведение, то вектор момента силы направлен перпендикулярно к плоскости радиус-вектора и вектора силы

$$[M] = \text{Н} \cdot \text{м}$$

Аналогично рассмотрим момент силы для противоположных сил:

2. Момент пары сил

$$\begin{aligned} \vec{M} &= \vec{M}_1 + \vec{M}_2 = [\vec{r}_1 \vec{F}_{12}] + [\vec{r}_2 \vec{F}_{21}] = [(\vec{r}_2 + \vec{r}_{21}) \vec{F}_{12}] + [\vec{r}_2 \vec{F}_{21}] = [\vec{r}_2 \vec{F}_{12}] + \\ &[\vec{r}_{21} \vec{F}_{12}] + [\vec{r}_2 \vec{F}_{21}] \\ \vec{M} &= [\vec{r}_{21} \vec{F}_{12}] = [\vec{r}_{12} \vec{F}_{21}] \end{aligned}$$

Момент пары сил равен произведению вектора силы на радиус-вектор между точками приложения сил

3. Момент импульса L

Аналогично моменту силы можем определить момент импульса:

$$\vec{L} = [\vec{r}\vec{p}]$$

$$L = r \cdot p \cdot \sin \alpha = p \cdot l$$

$$[L] = \text{кг} \frac{\text{м}^2}{\text{с}} = \text{Н} \cdot \text{с} \cdot \text{м}$$

4. Уравнение моментов

$$\frac{d\vec{L}}{dt} = \left[\frac{d\vec{r}}{dt} \vec{p} \right] + \left[\vec{r} \frac{d\vec{p}}{dt} \right] = [\vec{v}\vec{p}] + [\vec{r}\vec{F}] = \vec{M}$$

$$[\vec{v}\vec{p}] \stackrel{0}{\leftarrow} \vec{v} \uparrow \vec{p}$$

$$\boxed{\frac{d\vec{L}}{dt} = \vec{M}}$$

$$\frac{d\vec{p}}{dt} = \vec{F} \implies \vec{F}_{\text{внешн}} = 0 \implies \vec{p} = \text{const} - \text{закон сохранения импульса}$$

5. Закон сохранения момента импульса

Пусть дана система материальных точек. На них действуют силы, которые мы можем разделить на внутренние и внешние

В замкнутой системе внешние силы сведены к 0:

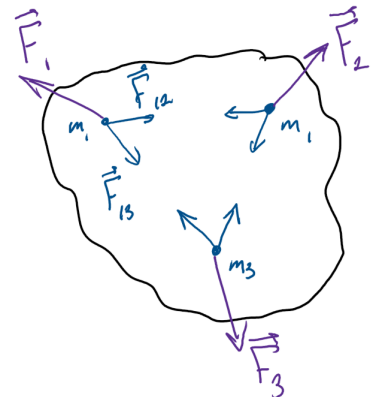
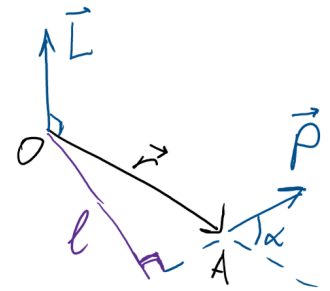
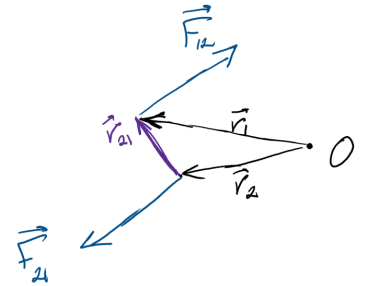
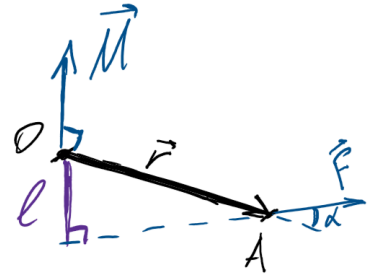
$$\frac{d\vec{L}}{dt} = \vec{M} = \vec{M}_{\text{внешн}} + \vec{M}_{\text{внутр}} \stackrel{0}{\rightarrow}$$

Поэтому:

$$\vec{M}_{\text{внешн}} = 0 \implies \vec{L} = \text{const} - \text{закон сохранения момента импульса}$$

6. Основное уравнение динамики вращательного движения

$$L_i = m_i v_i \cdot r_i = m_i \omega \cdot r_i^2 = \omega m_i r_i^2$$



$$L = \sum L_i = \omega \sum m_i r_i^2$$

$$\vec{p} = m\vec{v} \quad L_z = I\omega_z$$

$$I = \sum m_i r_i^2 - \text{момент инерции системы материальных точек, } [I] = \text{с} \cdot \text{м}^2$$

$$\text{В интегральной форме: } I = \int r^2 dm$$

Здесь же выделим различное распределение массы

а) Линейное: $\tau = \frac{dm}{dl} = \frac{m}{l}$

б) Поверхностное: $\sigma = \frac{m}{s} = \frac{dm}{ds}$

в) Объемное: $\rho = \frac{m}{V} = \frac{dm}{dV}$

$$L_z = I\omega_z$$

$$\frac{dL_z}{dt} = I \frac{d\omega_z}{dt} = I\beta_z$$

$$\boxed{M_z = I\beta_z} - \text{основное уравнение динамики вращательного движения}$$

7. Расчет моментов инерции твердых тел

Рассмотрим моменты инерции для твердых тел разной формы:

(а) Стержень

$$I = \int r^2 dm$$

$$I_{\text{м.т.}} = mr^2$$

$$dI = r^2 dm$$

$$I = \sum_i dI_i = \int_0^l dI = \int_0^l r^2 dm = \int_0^l r^2 \tau dl = \int_0^l r^2 \tau dr = \tau \frac{r^3}{3} \Big|_0^l = \tau \frac{l^3}{3} = \frac{ml^2}{3}$$

$$\boxed{I_{\text{стерж}} = \frac{ml^2}{3}}$$

(б) Кольцо

$$\text{Для кольца тривиально: } \boxed{I_{\text{кольц}} = r^2 m}$$

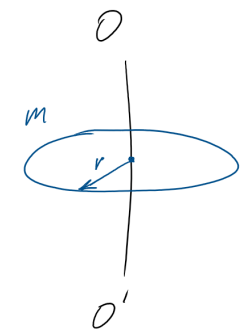
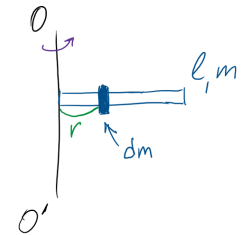
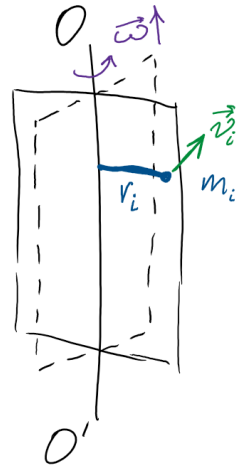
(в) Диск

Разбиваем диск на кольца с радиусом r толщиной dr

$$dI = dmr^2 = \sigma ds r^2 = \sigma 2\pi r dr r^2 = \sigma ds r^2$$

$$I = \int \sigma 2\pi r^3 dr = \sigma 2\pi \frac{R^4}{4} = \frac{mR^2}{2}$$

$$\boxed{I_{\text{диск}} = \frac{mR^2}{2}}$$

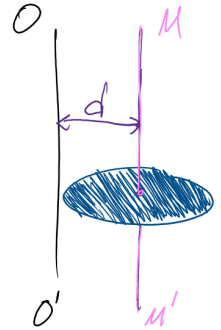


(d) **Теорема Штейнера**

Теорема Штейнера гласит, что момент инерции тела для неподвижной оси равен сумме момента инерции для оси тела, проходящей через центр масс и параллельной исходной и произведению квадрата расстояния и массы

$$I = I_0 + md^2$$

Пример: кольцо вращается вокруг оси, расположенной на торце кольца, зная момент импульса в центральной оси кольца и расстояние между осями, можем узнать момент импульса для кольца



6. Гироскоп. Механическая работа.

Повторим то, что было на прошлой лекции. Рассмотрим два типа движения:

Поступательное движение

$$d\vec{r}; x, y, z$$

$$\vec{v} = \frac{d\vec{r}}{dt}$$

$$\vec{a}_\tau = \frac{d\vec{v}}{dt}$$

$$m$$

$$\vec{p} = m\vec{v}$$

$$\vec{p} = \text{const} \text{ при } \vec{F}_{\text{вн.}} = 0 \text{ (ЗСИ)}$$

$$\vec{F} = m\vec{a}$$

$$\vec{F} = \frac{d\vec{p}}{dt}$$

Вращательное движение

$$d\vec{\varphi}$$

$$\vec{\omega} = \frac{d\vec{\varphi}}{dt}$$

$$\vec{\beta} = \frac{d\vec{\omega}}{dt}$$

$$I \quad I_{\text{м.т.}} = mr^2,$$

$$I = \int r^2 dm$$

$$\vec{L} = I\vec{\omega}$$

$$\vec{L} = [\vec{r}\vec{p}]$$

$$\vec{L} = \text{const} \text{ при } \vec{M}_{\text{вн}} = 0 \text{ (ЗСМИ)}$$

$$M_z = I\beta_z$$

$$\vec{M} = \frac{d\vec{L}}{dt} = [\vec{r}\vec{F}]$$

Теорема Штейнера: момент инерции I тела относительно произвольной неподвижной оси равен сумме момента инерции этого тела I_0 относительно параллельной ей оси, проходящей через центр масс тела, и произведения массы тела m на квадрат расстояния d между осями:

$$I = I_0 + md^2$$

Также мы рассмотрели моменты инерции для разных тел

Гироскоп

Рассмотрим вращающийся волчок: вращаясь, он постепенно теряет энергию из-за трения и сопротивления воздуха, из-за чего его вращение замедляется, и его ось начинает вращаться по другой оси.

Обозначим за \vec{L}_ω момент инерции волчка и за \vec{L}' момент инерции оси. Тогда:

$$\vec{L} = \vec{L}_\omega + \vec{L}'$$

$$\vec{L}_\omega = I\vec{\omega}$$

Заметим, что в опыте скорость вращения волчка намного больше скорости вращения оси $\omega \gg \omega'$

$$\text{Из этого } d\vec{L} = L \sin \theta \cdot \omega' dt$$

Или в векторной форме:

$$d\vec{L} = [\vec{\omega} \vec{L}] dt$$

$$\vec{M} = [\vec{\omega} \vec{L}]$$

Также заметим, что $L_\omega \gg L'$

Способность сохранять положение вращающегося волчка используется в таком приборе, как гироскоп. Гироскоп применяется для определения положения аппарата (например, самолет, космического корабля) в авионике.

Механическая работа

$d\vec{r}$ - элементарное перемещение, в пределах которого сила \vec{F} постоянна









F_s - проекция силы на направление перемещения

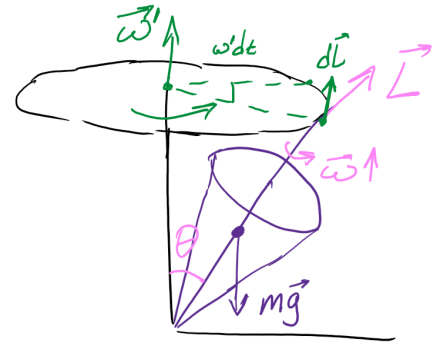
$$d\vec{r} = ds$$

Элементарная работа силы \vec{F} на перемещении $d\vec{r}$

$$dA = \vec{F} d\vec{r} = F \cdot ds \cos \alpha = F_s ds$$

$$A = \sum dA = \int dA$$

Thin hoop, radius R	Through center		MR^2
Thin hoop, radius R width w	Through central diameter		$\frac{1}{2}MR^2 + \frac{1}{12}Mw^2$
Solid cylinder, radius R	Through center		$\frac{1}{2}MR^2$
Hollow cylinder, inner radius R_1 outer radius R_2	Through center		$\frac{1}{2}M(R_1^2 + R_2^2)$
Uniform sphere, radius R	Through center		$\frac{2}{5}MR^2$
Long uniform rod, length ℓ	Through center		$\frac{1}{12}M\ell^2$
Long uniform rod, length ℓ	Through end		$\frac{1}{3}M\ell^2$
Rectangular thin plate, length ℓ , width w	Through center		$\frac{1}{12}M(\ell^2 + w^2)$



$$A = \int_1^2 \vec{F} d\vec{r} = \int_1^2 F_s ds$$

Допустим на тело действует несколько сил:

$$\vec{F} = \vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \dots$$

$$A = \int_1^2 \vec{F} d\vec{r} = \int_1^2 (\vec{F}_1 + \vec{F}_2 + \dots) d\vec{r}$$

Мощность - скалярная величина, равная работе силы, совершаемой за единицу времени.

Характеризует скорость, с которой совершается работа

$$N = \frac{dA}{dt} = \frac{\vec{F} d\vec{r}}{dt} = \vec{F} \vec{v}$$

$$A = \int N dt$$

$$\text{Работа силы упругости: } A = \int_{x_1}^{x_2} (-kx) dx = \frac{kx_1^2}{2} - \frac{kx_2^2}{2}$$

$$\text{Работа силы тяжести: } A = \int_1^2 m\vec{g} d\vec{r} = mgh_1 - mgh_2$$

$$\text{Работа силы тяготения: } A = \int_{r_1}^{r_2} \frac{Gm_1m_2}{r^2} dr = -\frac{Gm_1m_2}{r} \Big|_{r_1}^{r_2} = \frac{Gm_1m_2}{r_1} - \frac{Gm_1m_2}{r_2}$$

Силы, чья работа не зависит от траектории пути, будут называть *консервативными* (потенциальными)

Тогда из этого мы можем вывести потенциальную энергию:

$$\text{Потенциальная энергия для силы упругости: } U = \frac{kx^2}{2}$$

$$\text{Потенциальная энергия для силы тяжести: } U = mgh$$

$$\text{Потенциальная энергия для силы тяготения: } U = \frac{Gm_1m_2}{r}$$

В общем виде получаем $A = U_1 - U_2$

$$dA = -dU \quad \vec{F} d\vec{r} = -dU$$

$$\vec{F} = -\left(\frac{\partial U}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial U}{\partial y} \vec{j} + \frac{\partial U}{\partial z} \vec{k}\right)$$

$$\vec{F} = -\text{grad } U = -\nabla U$$

7. Закон сохранения энергии.

$$A = \int \vec{F} d\vec{r} = \int F_s ds \quad F_s = F \cdot \cos \alpha$$

$$A_{\text{упр.}} = \frac{kx_1^2}{2} - \frac{kx_2^2}{2}$$

$$A = mgh_1 - mgh_2$$

$$A = \frac{Gm_1m_2}{r_1^2} - \frac{Gm_1m_2}{r_2^2}$$

$$A = U_1 - U_2, \quad U(x, y, z) - \text{потенциальная энергия, Дж}$$

$$dA = -dU$$

$$\vec{F} d\vec{r} = -dU$$

$$d\vec{r} \text{ по } Ox$$

$$F_x dx = -dU$$

$$F_x = -\frac{\partial U}{\partial x}$$

Аналогично для других осей: $F_y = -\frac{\partial U}{\partial y}; \quad F_z = -\frac{\partial U}{\partial z}$

$$\vec{F} = F_x \vec{i} + F_y \vec{j} + F_z \vec{k}$$

$$\vec{F} = -\left(\frac{\partial U}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial U}{\partial y} \vec{j} + \frac{\partial U}{\partial z} \vec{k}\right) = -\text{grad}U$$

$$\vec{F}(x, y, z) \longrightarrow U(x, y, z)$$

Например, в электростатике напряженность поля $\vec{E} = -\nabla\varphi$ - это градиент потенциал

Кинетическая энергия

$$A = \int \vec{F} d\vec{r} = \int m \vec{a} d\vec{r} = \int m \frac{d\vec{v}}{dt} d\vec{r} = \int_{v_1}^{v_2} m \vec{v} d\vec{v} = \frac{mv_2^2}{2} - \frac{mv_1^2}{2}$$

$$A = U_1 - U_2$$

Энергия вращательного движения

$$E_{\text{кин}} = \frac{mv^2}{2} = \frac{m\omega^2 r^2}{2} = \frac{I\omega^2}{2}$$

Работа при вращательном движении

$$dA = \vec{F}_i d\vec{r}_i = F_{r_i} dr = F_{r_i} r_i d\varphi_i = M_i d\varphi_i$$

$$A = \int \vec{M} d\vec{\varphi} = \int \vec{F} d\vec{r}$$

Механическая энергия - скалярная физическая величина, характеризующая способность тел совершать работу

$E_{\text{мех}} = E_k + U$ - сумма кинетической и потенциальной энергий

Кинетическая энергия - функция состояния движения системы: $E_k = \frac{mv^2}{2} = \frac{p^2}{2m}$

Потенциальная энергия - функция состояния системы $U(x, y, z)$

Работа всех сил:

$$A_{12} + A_{\text{внешн}} = E_{k2} - E_{k1}$$

$$A_{\text{внешн}} = (E_{k2} + U_2) - (E_{k1} + U_1) = E_{\text{мех}2} - E_{\text{мех}1} = \Delta E$$

Если работа внешних сил равна нулю, то $\Delta E = 0 \iff E_{\text{мех}} = E_k + U = \text{const}$

Закон сохранения энергии: полная механическая энергия замкнутой системы тел, между которым действуют только консервативные силы остается постоянной

Если в системе действуют неконсервативные силы, из-за которых механическая энергия системы уменьшается, то такие силы называют диссипативными. При этом общий ЗСЭ выполняется: потерянная энергия переходит в другие виды, например, тепловую.

Энергия никогда не создается и не уничтожается - она переходит из одной формы в другой.

Задача: полнотелый шарик радиуса r катится со склона с высоты H , на конце склона есть мертвая петля радиуса R . Какая изначальная высота склона H должна быть у шара, чтобы он смог прокатиться по мертвой петле.

Условие прохождения шара по мертвой петле:

$$mg = a_{ц} = \frac{mv^2}{R} \implies v = \sqrt{gR}$$

Кинетическая энергия в верхней точке петли:

$$E_k = \frac{mv^2}{2} + \frac{I\omega^2}{2}$$

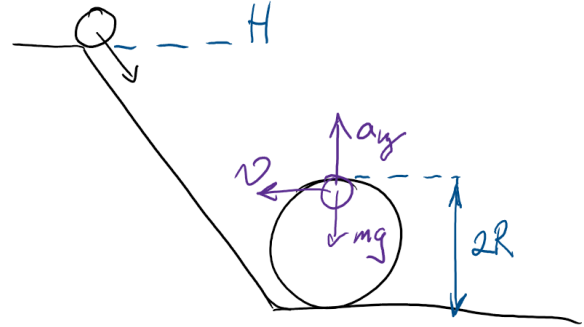
Шар катится без скольжения, значит имеет место
быть вращательное движение, момент инерции

$$\text{для полнотелого шара } I = \frac{2}{5}mr^2$$

$$\text{Получаем } mgH = 2mgR + \frac{mv^2}{2} + \frac{I\omega^2}{2} = 2mgR + \frac{mv^2}{2} +$$

$$\frac{1}{5}mr^2 \cdot \frac{v^2}{r^2} = 2mgR + \frac{7}{10}mv^2$$

$$h = 2R + \frac{7v^2}{10g} = 2R + \frac{7}{10}R = \frac{17}{10}R$$



8. Тепловые явления.

Тепловые явления в физике изучают 2 раздела: молекулярная кинетическая теория (МКТ) и термодинамика. МКТ обычно изучает макроскопические системы, используя статистику, а термодинамика описывает макросистемы, исходя из глобальных параметров

Здесь же исследователи выделили основные положения МКТ: все тела состоят из очень большого числа частиц, и эти частицы постоянно находятся в хаотичном, беспорядочном движении - броуновском движении

Возьмем поршень и посчитаем давление на него - силу на единицу площади:

$$p = \frac{F}{S} \implies F = p \cdot S$$

Работа силы давления:

$$dA = \vec{F} \cdot d\vec{s} = p \cdot S \cdot dx$$

$$A = \int pSdx = \int pdV$$

Или знакомая со школы формула $A = p\Delta V$ при $p = \text{const}$ (изобарный процесс)

Внутренняя энергия молекул идеального газа $U = \frac{i}{2}\nu RT$

i - степень свободы

ν - количество вещества (в молях)

$R = 8.31 \frac{\text{Дж}}{\text{моль} \cdot \text{К}}$ - универсальная газовая постоянная

T - температура ($T = t^\circ\text{C} + 273.15 \text{ K}$)

Или для одной молекулы $U = \frac{i}{2}kT$

$k = 1.38 \cdot 10^{-23} \frac{\text{Дж}}{\text{К}}$ - постоянная Больцмана

На каждую степень свободы молекулы приходится $\frac{1}{2}kT$

У инертных газов степень свободы - 3

У двухатомных газов степень свободы - 5 (еще 2 вращательных)

У молекул газов, состоящих из более 2 атомов, степень свободы - 6

$Q = A + \Delta U$ - количество теплоты, которое получает газ, преобразовывается в работу и изменение внутренней энергии

Закон сохранения тепловой энергии - *первое начало термодинамики*

Равновесное состояние - состояние системы, при котором нет направленного движения вещества или энергии между ее составляющими или между системой и окружающей средой. Обратимым может быть только равновесный процесс

Второе начало термодинамики гласит: энтропия либо остаётся неизменной, либо возрастает в неравновесных процессах, достигая максимума при установлении термодинамического равновесия

Элементарное приращение энтропии: $dS = \frac{dQ}{T}$

$$\Delta S = \int_1^2 \frac{dQ}{T}$$

Для обратимых процессов $\Delta S = 0 \implies S = \text{const}$

Для необратимых $\Delta S > 0 \implies S \uparrow$

9. Электрическое поле в вакууме

Электромагнитное взаимодействие

Электромагнитное взаимодействие - одно из четырёх фундаментальных взаимодействий, оно существует между частицами, обладающими электрическим зарядом

Электрон переводится с древнегреческого как янтарь - греки заметили, что натертый мехом янтарь притягивает вещи

С тех пор человек обозначил заряд положительным, если в теле образовался его избыток, и отрицательным при его дефиците.

У. Гильберт предложил первый электроскоп: два лепестка фольги в банке, соединенные с металлическим шариком, при касании заряженного предметом шарика лепестки расходятся

В 1861 году Максвелл вывел уравнения Максвелла, который стали основой классической электродинамикой:

Уравнения Максвелла

$$\begin{aligned}\oint_l \vec{E} d\vec{l} &= - \int_S \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} d\vec{S} \\ \oint_l \vec{H} d\vec{l} &= I_{\text{полн}} = \int_S (\vec{j} - \frac{\partial \vec{D}}{\partial t}) d\vec{S} \\ \oint \vec{D} d\vec{S} &= \int_V \rho dV \\ \int_S \vec{B} d\vec{S} &= 0\end{aligned}$$

Смысл уравнений:

- 1 уравнение: изменение магнитной индукции порождает вихревое электрическое поле - закон электромагнитной индукции Фарадея
- 2 уравнение: переменное электрическое поле D и электрический ток \vec{j} будут вызывать магнитное поле - теорема о циркуляции магнитного поля
- 3 уравнение: электрический заряд порождает электрическую индукции - закон Гаусса
- 4 уравнение: поток магнитной индукции через замкнутую поверхность равен нулю - закон Гаусса для магнитного поля

Эти уравнения можно переписать в дифференциальной форме:

$$\begin{aligned}\text{rot} \vec{E} &= - \frac{\partial \vec{B}}{\partial t} \\ \text{rot} \vec{H} &= \vec{j} + \frac{\partial \vec{D}}{\partial t} \\ \text{div} \vec{D} &= \rho \\ \text{div} \vec{B} &= 0\end{aligned}$$

Второй уравнение можно представить так: $\vec{j} = \sigma \vec{E}$ - плотность тока равна проводимости среды на напряженность поля (закон Ома)

Заряд - характеристика вещества, показывающая, может ли тело участвовать в электромагнитном взаимодействии

Милликен показал, что $e = -1.6 \cdot 10^{-19}$ Кл

Позже были найдены заряд электрона $|p| = -1.6 \cdot 10^{-19}$ Кл, массы электрона $m_e = 9.1 \cdot 10^{-31}$ кг и протона $m_p = 1836 \cdot m_e = 1.67 \cdot 10^{-27}$ кг

Отрицательно заряженное тело - тело, где электронов больше, чем протонов; положительное тело - тело, где электронов меньше, чем протонов

Если тело не заряжено, то его суммарный заряд равен нулю

Точечный заряд - заряженное тело, размерами которого можно пренебречь по сравнению с расстоянием до других заряженных тел

Путем бесчисленного количества опытов Кулон установил, что
 $|F| \sim \frac{1}{r^2} \sim q_1 \sim q_2$

В итоге появилась сила Кулона в вакууме: $\vec{F} = \frac{k|q_1||q_2|}{r^2} \vec{r}$

$$k = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} = 9 \cdot 10^9 \frac{\text{Н} \cdot \text{м}^2}{\text{Кл}^2}$$

$$\epsilon_0 = 8.85 \cdot 10^{-12} \frac{\text{Ф}}{\text{м}}$$

Электрическое (электромагнитное) поле - определенная форма материи, через которую осуществляются электромагнитные взаимодействия. Любое заряженное тело, помещенное в какую-либо точку поля оказывается под воздействием силы.

Электростатическое поле - поле неподвижных зарядов

Пробный заряд - точечный положительный заряд, который не искажает исследуемое поле, то есть не вызывает в нем перераспределения зарядов

Выделяют 2 характеристики поля:

- Напряженность (силовая)
- Потенциал (энергетическая)

Напряженность электрического поля - векторная величина, численно равная силе, действующей на единичный положительный заряд, помещенный в данную точку поля. Вектор напряженности совпадает по направлению с силой, действующей на «+» заряд

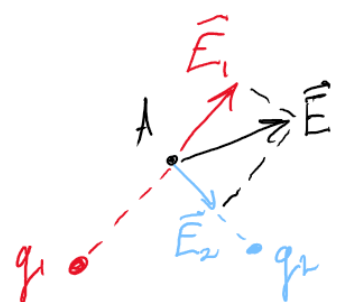
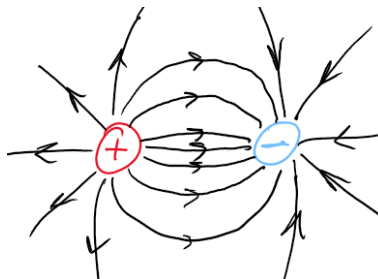
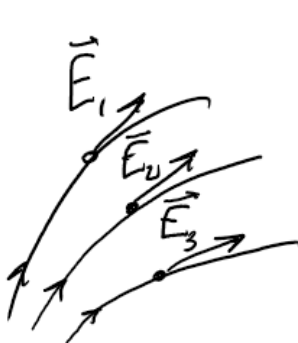
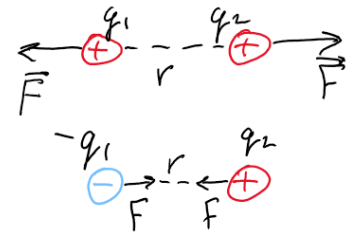
$$\vec{E} = \frac{\vec{F}}{q}$$

$$[E] = \frac{\text{В}}{\text{м}}$$

$$\vec{E} = \frac{k|q|}{r^2} \vec{r} - \text{напряженность поля точечного заряда}$$

Линии напряженности - линии, касательные к которым в каждой точке поля направлены также, как и вектор напряженности. Линии напряженности начинаются на положительных зарядах, заканчиваются на отрицательных зарядах. Линии не пересекаются, не замкнуты. Густота линий напряженности пропорциональна модулю вектора напряженности электрического поля

Диполь - система из равных по модулю, но разных по знаку точечных зарядов



Принцип суперпозиции: напряженность поля системы зарядов равна векторной сумме напряженностей полей, которое создает каждый из этих зарядов в отдельности

$$\vec{E} = \vec{E}_1 + \vec{E}_2 + \dots + \vec{E}_n$$

Однородное поле - поле, в каждой точке которого напряженность одинакова по модулю и направлению, например, поле конденсатора

Линейная плотность заряда (однородное распределение заряда): $\tau = \frac{dq}{dl} = \frac{q}{l}$ $[\tau] = \frac{\text{Кл}}{\text{м}}$

Поверхностная плотность заряда $\sigma = \frac{dq}{dS} = \frac{q}{S}$ $[\sigma] = \frac{\text{Кл}}{\text{м}^2}$

Объемная плотность заряда $\rho = \frac{dq}{dV} = \frac{q}{V}$ $[\rho] = \frac{\text{Кл}}{\text{м}^3}$

Поле на оси тонкого равномерно-заряженного кольца:

Заряд q равномерно распределен по тонкому кольцу радиусом R . Найти напряженность, создаваемую кольцом как функцию расстояния z от его центра

$$E = \int_l dE = \int_l k \frac{dq}{z^2 + R^2}$$

$$dEz = dE \cos \alpha$$

$$E = \sum dE \cdot z = \int dE \cdot z = \int k \frac{dq}{r^2} \cdot z$$

$$E = \int \frac{k dq}{r^2} \cos \alpha = \frac{k \cos \alpha}{r^2} \int dq = \frac{kq \cos \alpha}{r^2}$$

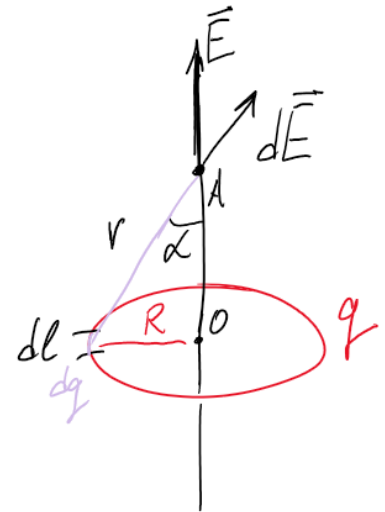
$$\cos \alpha = \frac{z}{r}$$

$$r = \sqrt{R^2 + z^2}$$

$$E = \frac{kqz}{(R^2 + z^2)^{\frac{3}{2}}}$$

Заметим, что в центре кольца напряженность нулевая

При слишком больших z получаем формулу напряженность для точечного заряда - размерами кольца можно пренебречь



Поле равномерно-заряженной прямой нити:

Бесконечная прямая нить равномерно заряжена с линейной плотностью τ . Найти напряженность, создаваемую нитью на расстоянии a от ее центра

В силу симметрии напряженность будет направлена вправо

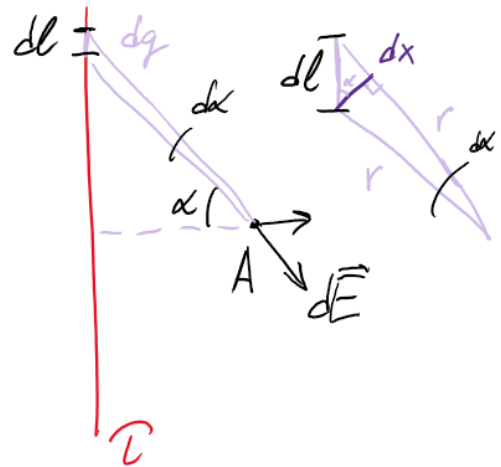
$$dE_x = dE \cos \alpha = \frac{k dq}{r^2} \cos \alpha$$

$$dq = \tau dl = \left[dl = \frac{dx}{\cos \alpha} = \frac{r d\alpha}{\cos \alpha} \right] = \tau \frac{r d\alpha}{\cos \alpha}$$

$$dE_x = \frac{k \tau r d\alpha}{r^2 \cos \alpha} \cos \alpha = \frac{k \tau d\alpha}{r} = \left[r = \frac{a}{\cos \alpha} \right] = \frac{k \tau}{a} \cos \alpha d\alpha$$

$$E = \frac{k \tau}{a} \int_{-\frac{\pi}{2}}^{\frac{\pi}{2}} \cos \alpha d\alpha = \frac{2k \tau}{a}$$

$$E = \frac{2k \tau}{a}$$



Теорема Гаусса-Остроградского

Подробнее о теореме можно прочитать в [конспекте математического анализа](#)

Поток вектора напряженности электрического поля

$$\text{Поток } d\Phi = \vec{E} \cdot d\vec{S} = E_n dS = E \cdot dS \cdot \cos \alpha$$

Поток пропорционален числу линий напряженности электрического поля, пронизывающих площадку dS

$$[\Phi] = \frac{B}{M} \cdot M^2 = B \cdot M$$

$$\text{Через произвольную поверхность } \Phi = \int_S d\Phi = \int \vec{E} d\vec{S}.$$

$$\text{Отсюда } \Phi = E \cdot S \cdot \cos \alpha$$

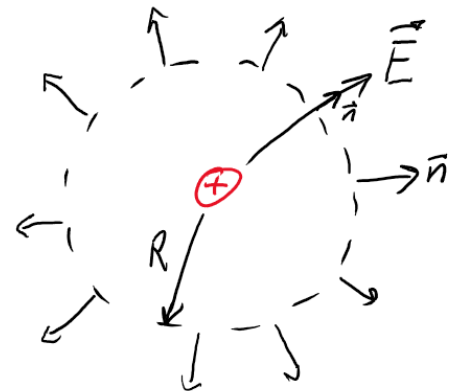
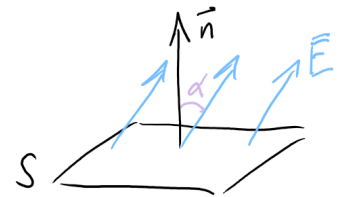
Заряд q в центре замкнутой сферической поверхности

$$\Phi = \oint \vec{E} d\vec{S} \quad \vec{E} \uparrow \uparrow \vec{n}$$

$$E = \frac{kq}{r^2} = \text{const}$$

$$\Phi = \frac{kq}{r^2} \cdot S = \frac{1}{4\pi\epsilon_0} \frac{q}{r^2} \cdot 4\pi r^2 = \frac{q}{\epsilon_0}$$

$$\oint \vec{E} d\vec{S} = \Phi = \frac{q_{\text{внутр}}}{\epsilon_0} \text{ - теорема Гаусса-Остроградского}$$



10. Теорема Гаусса

$$\Phi = \oint \vec{E} d\vec{S} = \frac{q}{\epsilon_0}$$

$$d\Phi = \vec{E} d\vec{S} = E_n ds, \text{ где } E_n = E \cos \alpha$$

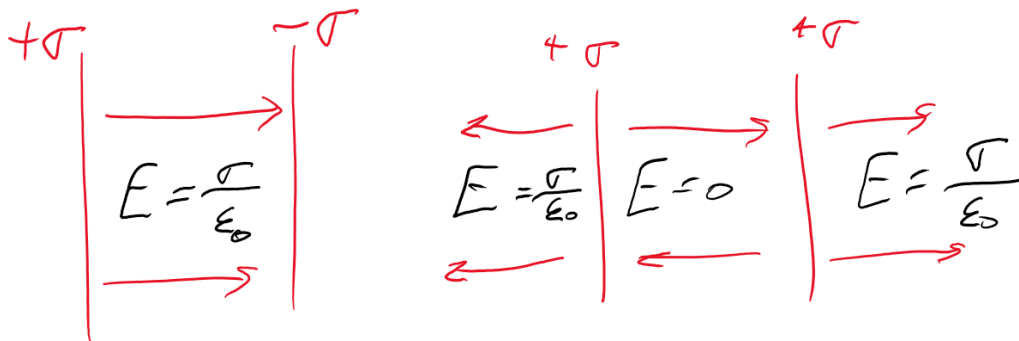
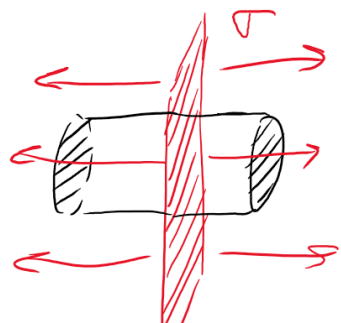
Ex. 1. Однородная равномерно заряженная бесконечная плоскость,

σ

$$\Phi = 2\Phi_{\text{осн}} + \cancel{\Phi_{\text{бок}}}^0 = 2\Phi_{\text{осн}} = 2E \cdot S_{\text{осн}} = \frac{a}{\epsilon_0} = \frac{\sigma S_{\text{осн}}}{\epsilon_0}$$

$$E = \frac{\sigma}{2\epsilon_0}$$

Если плоскости противоположно заряжены и расположены друг против друга, то получаем конденсатор. Если плоскости имеют одноименный заряд, то между ними напряженность равна нулю



Ex. 2. Цилиндрическая нить/стержень с плотностью заряда τ

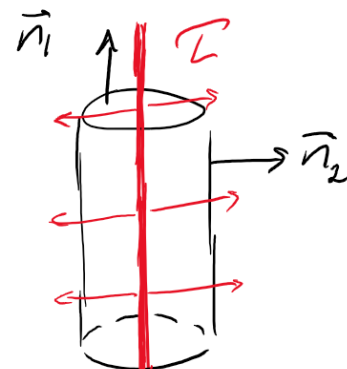
Сделаем цилиндрическую поверхность вдоль стержня

$$\oint \vec{E} d\vec{s} = \frac{q}{\epsilon_0}$$

$$\oint E dS_{\text{бок}} = \frac{q}{\epsilon_0}$$

$$\vec{n}_2 \uparrow \vec{E}$$

$$\text{Так как } E = \text{const на расстоянии } r, E = \frac{q}{2\pi r h \epsilon_0} = \frac{h\tau}{2\pi r h \epsilon_0} = \frac{\tau}{2\pi r \epsilon_0}$$



Ex. 3. Сфера (пустотелая)

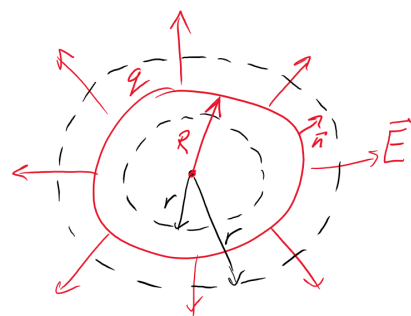
$$\text{Выбираем сферу радиуса } r < R, \text{ для нее } \oint \vec{E} d\vec{s} = \frac{q}{\epsilon_0} = 0$$

$\vec{E} = 0$ внутри сферы, так как внутри заряда нет

Выберем сферу радиуса $r > R$

$$\oint \vec{E} d\vec{s} = \frac{q}{\epsilon_0}$$

$$E \cdot S = \frac{q}{\epsilon_0} \quad E = \frac{q}{4\pi \epsilon_0 r^2}$$



Ex. 4. Шар (полнотелый)

$$\text{При } r \leq R \text{ получаем аналогичную сфере ситуацию: } E = \frac{q}{4\pi \epsilon_0 r^2}$$

$$\text{При } r < R \quad E \cdot S = \frac{q'}{\epsilon_0} \quad (q' - \text{заряд внутри поверхности})$$

$$\rho = \frac{q}{V} = \frac{q'}{V'} \implies q' = \frac{q \cdot r^3}{R^3}$$

$$E = \frac{q \cdot r^3}{R^3} \cdot \frac{1}{4\pi r^2 \cdot \epsilon_0} = \frac{qr}{4\pi\epsilon_0 R^3}$$

Так как \vec{E} - поле векторное, то к нему можно применить набла-оператор. Тогда получаем:

$\vec{\nabla} \cdot \vec{E} = \text{div} \vec{E}$ - дивергенция поля

$\vec{\nabla} \times \vec{E} = \text{rot} \vec{E}$ - ротор поля

По теореме Гаусса:

$$\oint \vec{E} d\vec{s} = \frac{q}{\epsilon_0} = \frac{1}{\epsilon_0} \int \rho dV = \frac{1}{\epsilon_0} \langle \rho \rangle V$$

При $V \rightarrow 0$

$$\frac{1}{V} \oint \vec{E} d\vec{s} = \frac{1}{\epsilon_0} \langle \rho \rangle$$

$$\lim_{V \rightarrow 0} \frac{1}{V} \oint \vec{E} d\vec{s} = \frac{1}{\epsilon_0} \rho = \text{div} \vec{E} - \text{дивергенция поля}$$

Если в точке A $\text{div} \vec{E} < 0$, то в точке A *сток* поля. Если $\text{div} \vec{E} > 0$, то говорят, что в точке *исток* поля

Х. Программа экзамена в 2024/2025

Примерный список тем, которые будут на экзамене

1. Способы описания движения: векторный, координатный, траекторный. Траектория движения, пройденный путь, перемещение. Линейная скорость (средняя и мгновенная) как векторная величина. Среднее и мгновенное значение модуля вектора скорости. Вычисление пройденного пути, его графическое представление.
2. Линейное ускорение как векторная величина. Нормальное и тангенциальное ускорения, их направления. Полное ускорение, его направление и формула. Формулы кинематики движения с постоянным ускорением: зависимость радиус-вектора от времени, зависимость скорости от времени и формула для разности квадратов скоростей.
3. Роль начальных условий в кинематике на примерах равномерного и равнопеременного движений.
4. Вектор угловой скорости: его направление и модуль. Правило буравчика (правого винта). Период обращения и частота при равномерном вращении, их связь с угловой скоростью. Вектор углового ускорения: его направление и модуль. Связь между линейной и угловой скоростью, линейным и угловым ускорением. Формулы кинематики равнопеременного движения материальной точки по окружности (по аналогии с соответствующими формулами поступательного движения).
5. Инерциальные системы отсчета. Преобразования Галилея. Принцип относительности Галилея. Закон сложения скоростей. I закон Ньютона.
6. Масса, сила, II и III законы Ньютона. Принцип суперпозиции сил. Единица силы в системе СИ. Силы в механике: гравитационная, кулоновская, упругости, трения, натяжения нити, реакции опоры.
7. Импульс материальной точки (МТ). Элементарный импульс силы как элементарное приращение импульса. Второй закон Ньютона в импульсной форме. Полный импульс силы как разность конечного и начального импульсов МТ. Центр масс (центр инерции) Основное уравнение динамики системы МТ. Скорость и ускорение центра масс системы МТ. Определение замкнутой механической системы МТ. Закон сохранения импульса.
8. Элементарная механическая работа и ее представления: с помощью косинуса угла между соответствующими векторами и с помощью проекции одного вектора на другой. Полная механическая работа, ее графическое представление. Примеры вычисления работы сил тяжести, упругости, трения. Средняя и мгновенная мощности. Единицы работы и мощности в системе СИ.
9. Консервативные и неконсервативные силы. Потенциальное поле сил, его определение. Примеры: поле силы тяжести и поле центральных сил. Примеры неконсервативных сил: трение скольжения, сила сопротивления среды.
10. Кинетическая и потенциальная энергия МТ и системы МТ. Полная механическая энергия

- МТ и системы МТ. Связь изменения полной механической энергии с работой неконсервативных сил. Закон сохранения полной механической энергии системы МТ. Центральный удар шаров: абсолютно упругий и абсолютно неупругий удары.
11. Неинерциальные системы отсчета. Второй закон Ньютона в неинерциальных системах отсчета. Силы инерции: поступательная, центробежная, сила Кориолиса, и примеры их проявления.
 12. Динамика вращения твердого тела. Вектор момента силы относительно неподвижной точки. Момент силы относительно оси (скаляр). Плечо силы. Примеры определения направления вектора момента силы. Пара сил, момент пары сил. Вектор момента импульса МТ. Плечо импульса. Примеры определения направления момента импульса. Момент импульса твердого тела, его аналогия с импульсом МТ.
 13. Момент инерции тела: определение и примеры для сравнительного анализа момента инерции различных модельных систем (кольцо, диск, шар, стержень). Теорема Штейнера, примеры ее применения.
 14. Основной закон динамики вращательного движения твердого тела в векторной форме, его аналогия со вторым законом Ньютона для поступательного движения тела. Закон сохранения момента импульса.
 15. Кинетическая энергия катящегося и вращающегося тела. Работа и мощность в динамике вращательного движения.
 16. Постулаты специальной теории относительности: принцип относительности Эйнштейна и принцип постоянства скорости света. Формулы Лоренца для преобразований координат и времени при переходе от одной инерциальной системы к другой. Преобразование скоростей в релятивистской механике. Преобразование длин отрезков и промежутков времени. Пространственно-временной интервал (интервал между событиями).
 17. Элементы релятивистской динамики. Релятивистское выражение для импульса. Релятивистское уравнение динамики МТ. Релятивистское выражение для энергии. Связь между энергией покоя и массой покоя. Основные положения теории электромагнетизма
 18. Электрические заряды в природе. Закон сохранения электрического заряда. Закон Кулона. Электрическое поле. Напряженность электрического поля. Принцип суперпозиции. Силовые линии вектора напряженности электрического поля. Потенциал электростатического поля. Связь между потенциалом и напряженностью электростатического поля.
 19. Поток вектора напряженности электростатического поля. Теорема Гаусса для вектора напряженности электростатического поля (с доказательством для поля точечного заряда). Применение теоремы Гаусса для вектора напряженности электростатического поля на примере вычисления электростатического поля бесконечной заряженной плоскости.
 20. Проводник в электрическом поле. Электростатическое поле внутри и снаружи проводника. Общая задача электростатики. Уравнение Пуассона. Метод электрических

изображений.

21. Электрический диполь. Поле электрического диполя. Электрический диполь во внешнем поле (сила, момент силы, потенциальная энергия).
22. Диэлектрик в электрическом поле. Физические основы поляризации диэлектрика: неполярные и полярные диэлектрики, упругая и ориентационная поляризации, образование связанного заряда. Вектор поляризованности. Теорема Гаусса для вектора поляризованности. Граничные условия для вектора поляризованности.
23. Вектор электрической индукции. Теорема Гаусса для вектора электрической индукции. Теорема о циркуляции для вектора напряженности поля. Диэлектрическая проницаемость среды. Граничные условия для векторов напряженности поля и электрической индукции.
24. Емкость. Емкость плоского конденсатора. Формулы для эквивалентной емкости при параллельном и последовательном соединении конденсаторов. Энергия электрического поля. Пример: энергия заряженного плоского конденсатора.
25. Электрический ток, сила тока, плотность тока, единицы измерения этих величин. Соотношение между плотностью тока и скоростью упорядоченного движения зарядов. Электрическое сопротивление проводника. Удельное сопротивление и удельная проводимость. Единицы измерения. Соединения проводников. Формулы для эквивалентного сопротивления при параллельном и последовательном соединении. Закон Ома для однородного участка цепи в дифференциальной и интегральной формах.
26. Сторонние силы. Электродвижущая сила. Падение напряжения на участке цепи. Единицы измерения. Закон Ома для неоднородного участка в обеих формах. Правила Кирхгофа. Выделение теплоты Джоуля (суть явления). Закон Джоуля-Ленца в дифференциальной и интегральной формах.
27. Основные законы магнитостатики: закон Био-Савара-Лапласа, теорема о циркуляции магнитной индукции, теорема Гаусса для вектора магнитной индукции. Сила Лоренца и сила Ампера. Магнитный диполь во внешнем поле: сила, момент сил, энергия.
28. Магнитный дипольный момент в магнитном поле (сила, момент сил, потенциальная энергия).
29. Намагничивание вещества. Магнитные моменты электронов и атомов. Гипотеза Ампера. Классификация магнетиков: диа- и парамагнетики, ферромагнетики.
30. Намагниченность. Токи намагничивания. Теорема о циркуляции вектора намагниченности. Вектор напряженности магнитного поля. Магнитная проницаемость. Теорема о циркуляции вектора напряженности магнитного поля. Граничные условия на границе раздела двух магнетиков.
31. Закон электромагнитной индукции, правило Ленца. Описание различных способов возникновения электродвижущей силы индукции. Явление самоиндукции. Индуктивность. Пример: индуктивность соленоида.

32. Взаимная индукция. Взаимная индуктивность. Примеры: затухание тока при размыкании цепи, устройство трансформатора.
33. Ток смещения (пример - разряд конденсатора). Уравнения Максвелла в интегральной и дифференциальной форме. Физический смысл уравнений Максвелла