

$$\text{Радиус кривизны } \rho = \frac{(1+y^{'}^2)^{\frac{3}{2}}}{|y''|}, \rho = \frac{v^2}{a_n}$$

$$\mu = \frac{m_1m_2}{m_1+m_2} \text{ - приведённая масса}$$

$$m\frac{d\vec{v}}{dt} = \frac{dm}{dt}\vec{u} + F_{vn}^{\rightarrow} \text{ - ур-ие Мещерского}$$

$$\text{Без вн.сил } m\frac{dv}{dt} = -u\frac{dm}{dt} \text{ или } m\frac{dv}{u} = -\frac{dm}{m} \text{ - ур-ие Циолковского}$$

$$\text{Мех.подобие } \vec{U}(\alpha x) = \alpha^n U(x) \quad x_2 = \alpha x_1, t_2 = \beta t_1 \Rightarrow \alpha^{n-2}\beta^2 = 1$$

$$\text{Теорема Кёнига: } K = K_{CM} + K_{inCM} = \sum \frac{m_iv_i^2}{2} + \frac{Mv_{CM}^2}{2}$$

$$\text{Импульс в СО"ЦМ" (2 тела) } p_{inCM} = \frac{m_1m_2}{m_1+m_2}(\vec{v_1} - \vec{v_2})$$

$$\text{Максимальный угол рассеяния: } \sin\alpha_{max} = \frac{v_{2inCM}}{v_{CM}} = \frac{m}{M}$$

$$E_{gr}\text{-пороговая энергия реакции, } E'\text{-кинетическая энергия продуктов}$$

$$E_{gr} = E' + |Q| \Rightarrow \frac{p^2}{2m} = \frac{p_M^2}{2M} + |Q| \Rightarrow |Q| = \frac{p^2(M-m)}{2mM}, \frac{p^2}{2m} = E = |Q| \frac{M}{M-m}$$

$$\text{Момент импульса } \vec{L} = [\vec{r}, \vec{p}] = m[\vec{r}, \vec{v}]$$

$$\text{Секторальная скорость } \delta = \frac{\vec{L}}{2m}$$

$$\dot{\vec{L}} = [\vec{r}, \vec{F}] = \vec{M}$$

$$\text{Гравитация; движение по эллипсу } \vec{v_r} = \dot{\vec{r}}, \vec{v_\phi} = r\vec{\phi} \quad L = mrv_\phi = const$$

$$E = -G\frac{mM}{r} + \frac{L^2}{2mr^2} + \frac{mr^2}{2}$$

$$\text{Полная энергия тела движущегося по эллипсу: } E_0 = -G\frac{mM}{2a}$$

$$\text{Релетивизм. Преобразование Лоренца } \gamma = \frac{1}{\sqrt{1-\beta^2}}$$

$$x' = \gamma(x - vt) \quad x = \gamma(x' + vt')$$

$$t' = \gamma(t - x\frac{u}{c^2}) \quad t = \gamma(t' + x'\frac{v}{c^2})$$

$$v'_x = \frac{v_x - v}{1 - \frac{vv_x}{c^2}} \quad v'_y = \frac{v_y\gamma}{1 - \frac{vv_x}{c^2}} \quad v'_z = \frac{v_z\gamma}{1 - \frac{vv_x}{c^2}}$$

$$W_0 = mc^2\text{-энергия покоя релятивистской частицы}$$

$$W = \gamma mc^2\text{-полная энергия релятивистской частицы}$$

$$W^2 - p^2c^2 = inv = m^2c^4$$

$$T = mc^2(\gamma - 1)\text{-кинетическая энергия частицы}$$

$$\vec{p} = \gamma m\vec{v}\text{-импульс релятивистской частицы}$$

$$E' = \gamma v p_x \quad p'_x = \gamma p_x - E\frac{v}{c^2}$$

$$\text{Момент инерции относительно оси: } J_z = \sum (m u_i r_i) = \omega \sum (m_i r_i^2)$$

$$\text{Для сплошных тел: } J = \sum m_i(x_i^2 + y_i^2)) = \int r^2 dx$$

$$\text{Кинетическая энергия вращения: } \frac{1}{2}J\omega$$

$$\text{Теорема Гюйгенса-Штейнера: } J = J_c + ma^2$$

$$\text{Центральный момент инерции (отн. точки): } J_x + J_y + J_z = 2\sum m_i r_i^2$$

$$\text{Общее движение тела: } \vec{u}(\vec{r}) = \vec{u_A} + [\vec{\omega}, \vec{r}\vec{r_A}]$$

$$\text{Относительно мгновенной оси вращения: } \vec{u}(\vec{r}) = [\vec{\omega}, \vec{r}\vec{r_A}]$$

$$\text{Мгновенная ось вращения - ось перпендикулярная плоскости движения, точка пересечения перпендикуляров к векторам скоростей, проведенных из оснований векторов}$$

$$\text{Уравнение моментов относительно оси, движущейся параллельно ц.м.: } \frac{d\vec{L_A}}{dt} = \vec{M_A}$$

$$\text{Общий случай: } \frac{d\vec{L_A}}{dt} = \frac{d\vec{L_0}}{dt} - [\vec{r_A}, \frac{d\vec{p}}{dt}] - [\frac{d\vec{r_A}}{dt}, \vec{p}] = \vec{M_A} - [\frac{d\vec{r_A}}{dt}, \vec{p}]$$

$$\text{Или: } J_A \frac{d\vec{\omega}}{dt} = \vec{M_A} \text{ - частный случай паралл. движ. СО и ц.м.}$$

$$\text{В гироскопическом приближении: } \vec{L} = J_{||}\vec{\omega}_{||}$$

$$\text{Движение под действием постоянной силы: } \frac{d\vec{L}}{dt} = \vec{M}$$

$$\text{Вращение вектора L: } \frac{d\vec{L}}{dt} = [\vec{\Omega}, \vec{L}]$$

$$\text{Вынужденная прецессия: } [\vec{\Omega}, \vec{L}] = \vec{M}, \quad |\vec{L}| = J_{||}\omega = const, \quad d\vec{L} = \vec{M}dt$$

$$\text{Сила, приложенная к оси: } \vec{M} = [\vec{a}, \vec{F}] \Rightarrow \vec{\Omega} = \frac{a}{J_{||}\omega} \vec{F}$$

$$\text{Гармонические колебания}$$

$$\ddot{x} + \omega_0^2 x = 0, \quad A = \sqrt{x_0^2 + (\frac{u_0}{\omega_0})^2}, \quad tg\phi_0 = -\frac{u_0}{\omega_0 x_0}$$

$$\text{Энергия колебаний: } E = \frac{m\dot{x}^2}{2} + \frac{m\omega_0^2 x^2}{2} = \frac{1}{2}m\omega_0^2 A^2$$

$$\text{Физический маятник: } J_A\ddot{\alpha} + mgsin\alpha = 0, \quad J_A = J_c + ma^2$$

$$\text{Центр качания - такая точка, подвесив физ.маятник за которую, период качания не изменится}$$

$$l_{np} = a + \frac{J_c}{ma}$$

$$\text{По теореме Гюйгенса: } a + a' = l_{np}$$

$$\text{Вязкое трение: } m\ddot{x} + \mu\dot{x} + kx = 0 \text{ или } \ddot{x} + 2\gamma\dot{x} + \omega_0^2 x = 0$$

$$\text{Решение: } x = Ae^{-\gamma t}cos(\omega t + \phi_0), \quad \omega = \sqrt{\omega_0^2 - \gamma^2}$$

$$\gamma \text{ - декремент затухания, } \tau = \frac{1}{\gamma} \text{ - характерное время затухания}$$

$$\theta = \log \frac{A_{n+1}}{A_n} = \gamma T \text{ - логарифмический декремент затухания}$$

$$\text{Периодические толчки, условие возбуждения: } \Delta E_{внеш} > \Delta E_{потерь} = 2\gamma TE$$

$$\text{Параметрическая раскачка (изменение длины нити):}$$

$$\Delta K = \Delta(\frac{L^2}{2J}) = K\frac{\Delta J}{J}, \quad \Delta J = m\Delta(l^2) = 2ml\Delta l$$

$$\text{Приращение энергии: } \frac{\Delta E}{E} = 2\frac{|\Delta J|}{J} = \lambda, \quad \lambda \text{ - инкремент затухания, } E_n = E_0^{\lambda n}$$

$$\text{Синусоидальная вынуждающая сила: } \ddot{x} + 2\gamma\dot{x} + \omega_0^2 = f_0cos(\Omega t)$$

$$\text{Общее решение: } x(t) = x_{своб}(t) + x_{вын}(t), \text{ если } t \text{ велико: } x(t) = x_{вын}(t) = Acos(\Omega t + \phi)$$

$$A = \frac{f_0}{\sqrt{(\Omega^2 - \omega_0^2)^2 + (2\gamma\Omega)^2}}, \quad tg\phi(\Omega) = \frac{2\gamma\Omega}{\omega_0^2 - \Omega^2}$$

$$\text{Сложение скоростей: } u_{абс}^{\rightarrow} = u_{отн}^{\rightarrow} + u_0^{\rightarrow} + [\vec{\omega}, \vec{r}]$$

Сложение ускорение (дифф. скоростей): $a_{\vec{a}\vec{b}\vec{c}} = a_{\vec{o}\vec{тн}} + \vec{a_0} + 2[\vec{\omega}, u_{\vec{o}\vec{тн}}] + [\vec{\omega}, [\vec{\omega}, \vec{r}]]$
 $a_{\vec{a}\vec{b}\vec{c}} = a_{\vec{o}\vec{тн}} + \vec{a_0} + 2[\vec{\omega}, u_{\vec{o}\vec{тн}}] - \omega^2 \vec{r} = a_{\vec{a}\vec{b}\vec{c}} = a_{\vec{o}\vec{тн}} + \vec{a_0} + a_{\vec{коп}} + \vec{a}$
Закон Гука: $\varepsilon_x = \frac{\Delta l}{l} = \frac{\sigma_x}{E}$, E - модуль Юнга
 $\varepsilon_{\perp} = \frac{\Delta d}{d} = -\mu \varepsilon_x = \mu \frac{\sigma_x}{E}$, μ - коэффициент Пуассона
Обобщенный з-н Гука: $\varepsilon_x = \frac{\sigma_x}{E} - \mu \frac{\sigma_y}{E} - \mu \frac{\sigma_z}{E}$
 $\varepsilon_y = -\mu \frac{\sigma_x}{E} + \frac{\sigma_y}{E} - \mu \frac{\sigma_z}{E}, \quad \varepsilon_z = -\mu \frac{\sigma_x}{E} - \mu \frac{\sigma_y}{E} + \frac{\sigma_z}{E}$
Всестороннее сжатие: $\sigma_x = \sigma_y = \sigma_z = -P$
Одноосное сжатие: $\sigma_x = -P, \varepsilon_y = \varepsilon_z = 0$
 $\tau = \frac{F}{S}$ - касательное напряжение
 $\tau = G\gamma$, G - модуль сдвига, γ - угол сдвига, $G = \frac{E}{2(1+\mu)}$
 $s = \frac{E}{\rho}$ - скорость распространения продольных упругих волн в среде
 $k = \frac{2\pi}{\lambda}$ - волновое число
 $f = \mu S \frac{u_1 - u_2}{h}$ - з-н Ньютона для вязкого трения
 $F = L\mu \frac{du}{dy} dx(L -)$ - касательная сила вязкого трения
 $N = \frac{P_1 - P_2}{\rho} Q$ - мощность сил по перемещению жидкости
 $N' = \frac{-4u_0 \mu l}{\rho R^2} Q$ -мощность сил вязкого трения
 $K = \int_0^R \frac{\rho u^2}{2} L u dr$ условие применимости ф-лы Бернулли: $|A'| \ll K$
Течение ламинарно: $\frac{\rho l u_0}{\mu} \ll Re$