

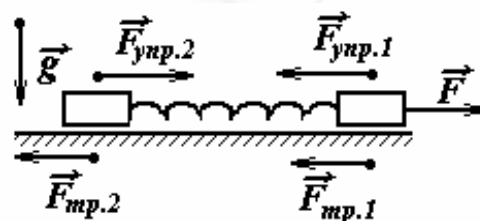
выражение для дальности полета (5). Иными словами, дальность полета равна произведению площади  $\Delta ABB_1$  на постоянный множитель  $\frac{2}{g}$ . А теперь зададимся вопросом: какой из вписанных в данную окружность треугольников имеет максимальную площадь? Естественно, правильный! Поэтому искомое значение угла  $\alpha = 60^\circ$ .

Вектор  $\vec{AB}$  есть вектор полной начальной скорости камня, он направлен под углом  $30^\circ$  к горизонту (опять же отнюдь не  $45^\circ$ ).

Таким образом, окончательное решение задачи следует из формулы (5), в которую следует подставить  $\alpha = 60^\circ$ .

$$S_1 = \frac{2v_0^2}{g}(1 + \cos 60^\circ)\sin 60^\circ = S \frac{3\sqrt{3}}{2} = 58,5 \text{ м}.$$

9-2. Для того, чтобы сдвинуть тело 2 с места, необходимо приложить к нему горизонтально силу, которая превышает максимальную силу трения покоя, которая в данном случае равна



$$F_{тр.2} = \mu mg. \quad (1)$$

В качестве силы, которая сдвигает это тело, выступает сила упругости пружин, модуль которой, согласно закону Гука, равен

$$F_{упр.} = k\Delta x, \quad (2)$$

где  $k$  — жесткость пружины,  $\Delta x$  — ее удлинение.

Таким образом, необходимо удлинить пружину (т. е. сдвинуть тело 1) на величину

$$\Delta x = \frac{\mu mg}{k}. \quad (3)$$

Если мы приложим к телу 1 постоянную силу  $F$ , таким образом его движение не будет равноускоренным, так как на него действует, помимо постоянной силы трения  $F_{тр.} = \mu mg$ , сила упругости  $F_{упр.} = k\Delta x$ , которая не является постоянной. Качественно движение тела 1, при неподвижном теле 2, можно описать следующим образом. Если сила  $\vec{F}$  по модулю превышает силу трения  $\vec{F}_{тр.1}$ , то тело начнет двигаться с положительным ускорением, при этом сила

упругости начнет возрастать, в некоторой точке  $F_{уп.}$  превысит разность  $F - F_{тр.1}$ , и ускорение изменит свой знак. Тело 1 еще некоторое время будет двигаться в положительном направлении и затем остановиться. Максимальная деформация пружины будет в момент остановки тела. Эту максимальную деформацию  $\Delta x_1$  можно найти, воспользовавшись энергетическими соображениями: работа постоянной силы  $F$  численно равна изменению энергии пружины плюс работа силы трения. Кинетическая энергия тела в начальный и конечный моменты движения равна нулю.

$$F\Delta x_1 = \mu mg\Delta x_1 + \frac{k(\Delta x_1)^2}{2} \quad (4)$$

или

$$F = \mu mg + \frac{k\Delta x_1}{2} \quad (5)$$

Очевидно, что для ответа на поставленный в задаче вопрос следует положить в (5)  $\Delta x_1 = \Delta x$ , определяемое (3). Окончательно получим

$$F = \mu mg + \frac{\mu mg}{2} = \frac{3}{2}\mu mg. \quad (6)$$

Обратите внимание на два обстоятельства:

1. Искомая сила равна сумме силы трения, действующей на тело 1, и половине (!) силы трения, действующей на тело 2;
2. Ответ не зависит от величины жесткости пружины. Подумайте, как объяснить эти обстоятельства в том случае, когда жесткость пружины очень велика (скажем, вместо пружины металлический стержень).

Не объясняет ли данная задача старую бурлацкую песню “поддернем, поддернем, да ухнем!”?

**9-3.** Пусть в рассматриваемый момент уровень воды в аквариуме равен  $H$ . Тогда среднее давление жидкости на клин  $P_{cp} = \frac{1}{2}\rho gH$ , соответственно средняя сила давления

$$F_d = \frac{l}{2}\rho ghl \frac{h}{\cos \alpha}, \quad (1)$$