Перемещение

ОПР

Радиус-вектор

 \vec{r}

— это вектор, который задаёт положение материальной точки в пространстве относительно выбранного начала координат.

ОПР

Прямолинейное движение — движение материальной точки по траектории, имеющей форму прямой линии.

ОПР

Скорость можно вычислить по формуле
$$\Delta \vec{v} = \frac{\Delta \vec{r}}{\Delta t}$$

Скорость это векторная величина соноправленная с вектором перемещения

Средняя и мгновенная скорости

Перемещение (пройденный путь) можно вычислить по формуле

$$S=\lim_{\Delta t_i o 0}\sum_{i=1}^n v(t)dt=\int_{t_1}^{t_2} v(t)dt$$

Среднюю скорость пути:

$$< v > = {\Delta S \over \Delta t}$$

Среднюю скорость можно вычислить по формуле

$$=rac{\Deltaec{r}}{\Delta t}$$
 , где $$ имеет направление \Deltaec{r}

Мгновенная скорость при Δt -> 0

$$ec{v} = \lim_{\Delta t o 0} rac{\Delta ec{r}}{\Delta t} = rac{dec{r}}{dt}$$

Ускорение

Ускорение определяется так

$$ec{a} = \lim_{\Delta t o 0} rac{\Delta ec{V}}{\Delta t} = rac{dec{V}}{dt}$$
 , где $ec{V}$ — вектор скорости

Постоянное знаечние ускорения выглядит так

$$\mid ec{a}\mid = \sqrt{a_x^2 + a_y^2 + a_z^2}$$

где проекции на оси вычисляются так

$$a_x = rac{dV_x}{dt} = rac{d^2x}{dt^2} \;\;$$
 (анологично для $y,z)$

Мгновенное ускорение определяется так

$$=rac{\Deltaec{V}}{\Delta t}$$

Виды прямолинейного движения

1. Равномерное движение (а = 0):

• Скорость постоянна:

$$v=const$$

• Уравнение движения:

$$x(t) = x_0 + v \cdot t$$

2. Равнопеременное движение (a = const):

• Уравнение скорости:

$$v(t) = v_0 + a \cdot t$$

• Уравнение движения:

$$x(t)=x_0+v_0\cdot t+rac{a\cdot t^2}{2}$$

Прямолинейное движение с постоянным ускорением называется равнопеременным. В зависимости от поведения скорости со временем различают равномерно-ускоренное и равномерно-замедленное движения.