

# Содержание

<b>1</b>	<b>Механика.</b>	<b>2</b>
1.1	Кинематика.	2
1.1.1	Равномерное прямолинейное движение.	2
1.1.2	Движение под углом горизонта.	3
1.1.3	Векторный подход к задачам с броском под углом горизонта (баллистическим задачам).	3
1.1.4	Движение по окружности.	4
1.1.5	Относительность движение. Преобразование Галилея.	5
1.2	Динамика.	5
1.2.1	Сила трения.	5
1.2.2	Сила упругости.	5
1.2.3	Гравитация.	6
1.2.4	Не инерциальные системы отсчета.	8
1.3	Законы сохранения.	8
1.3.1	Закон сохранения импульса.	8
1.4	Реактивное движение.	8
1.5	Механическая работа.	8
1.6	Механическая энергия.	8
1.7	Потенциальная энергия силы тяготения.	9
1.8	Статика абсолютно упругого тела.	9
1.9	Основное уравнение динамики вращательного движения.	10
1.10	Энергия вращательного движения тела.	10
1.11	Теорема Гюйгенса-Штейнера.	10
1.12	Закон сохранения момента импульса.	10
1.13	Колебания.	10
1.14	Механические волны.	11
1.14.1	Звук.	11
1.15	Электромагнитные волны.	11
1.16	Гидростатика.	11
1.17	Гидродинамика.	12
1.18	Вязкое трение.	12
<b>2</b>	<b>Молекулярно-кинетическая теория.</b>	<b>12</b>
2.1	Тепловые явления.	12
2.2	Идеальный газ. Основное уравнение МКТ.	12
2.3	Температура.	13

# 1 Механика.

**Определение 1.1.** Механическое движение — изменение пространственного положения тела относительно других тел с течением времени.

**Определение 1.2.** При поступательном движении прямая проведенная через любые две точки внутри тела остается параллельна сама себе.

**Определение 1.3.** При вращательном движении каждая точка тела вращается по своей окружности, центры этих окружностей лежат на одной прямой, прямая называется осью вращения.

**Утверждение 1.1.** Любое движение — сумма этих двух движений.

**Определение 1.4.** Колебательное движение — движение, повторяющееся с той или иной точностью во времени.

## 1.1 Кинематика.

**Определение 1.5.** Кинематика — раздел механики, изучающий способы описания движения и связь величин характеризующих это движение.

**Утверждение 1.2.** Для описания движения нужны:

- Система отсчета.
- Тело отсчета.
- Система координат.
- Часы.

**Утверждение 1.3.** Способы анализа:

- Табличный.
- Графический.
- Аналитический.

### 1.1.1 Равномерное прямолинейное движение.

**Определение 1.6.** Равномерное прямолинейное движение — за любые равные промежутки времени тело проходит одинаковые участки пути, траектория при этом прямая линия.

**Определение 1.7.** Траектория — кривая, по которой движется тело.

**Определение 1.8.** Путь — длина траектории.

**Определение 1.9.** Перемещение — вектор из начальной точки в конечную.

**Определение 1.10.** Расстояние — модуль перемещения.

**Определение 1.11.** Скорость — физическая векторная величина, характеризующая быстроту изменения положения тела в пространстве.  $V = \frac{S}{t}$ .

**Формулы.**

Величина	РПД	РУД
Скорость	$V = \frac{S}{t}$	$V_x = V_{0x} + at$
Расстояние	$S = V \cdot t$	$S = V_{0x}t + \frac{at^2}{2}$
Координата	$x = x_0 + V_{0x}t$	$x = x_0 + V_{0x}t + \frac{at^2}{2}$

**Утверждение 1.4** (Золотая формула механики.).  $S = \frac{V_s^2 - V_0^2}{2a}$ .

### 1.1.2 Движение под углом горизонта.

Тело брошено с высоты  $h$  под углом  $\alpha$  со скоростью  $V_0$ .

1.  $V_x = V_0 \cos \alpha$
2.  $x = V_0 \cos \alpha t$
3.  $V_y = V_0 \sin \alpha - gt$
4.  $y = h_0 + V_0 \sin \alpha t - \frac{gt^2}{2}$

I. Траектория.

$$t = \frac{x}{V_0 \cos \alpha}.$$

$$y = h_0 + V_0 \sin \alpha \frac{x}{V_0 \cos \alpha} - \frac{g}{2} \cdot \frac{x^2}{V_0^2 \cos^2 \alpha}.$$

$$y = h_0 + x \operatorname{tg} \alpha - \frac{gx^2}{2V_0^2 \cos^2 \alpha}.$$

II.  $H_{max}$ :  $V_y = 0$ .

$$0 = V_0 \sin \alpha - gt_{\text{падения}}.$$

$$t_{\text{падения}} = \frac{V_0 \sin \alpha}{g}.$$

$$H_{max} = h_0 + V_0 \sin \alpha \cdot \frac{V_0 \sin \alpha}{g} - \frac{g}{2} \cdot \frac{V_0^2 \sin^2 \alpha}{g^2}.$$

$$H_{max} = h_0 + \frac{V_0^2 \sin^2 \alpha}{2g}.$$

III.  $t_{\text{полета}}$ :  $y = 0$ .

$$0 = h_0 + V_0 \sin \alpha t_{\text{полета}} - \frac{gt_{\text{полета}}^2}{2}.$$

$$\frac{gt_{\text{полета}}^2}{2} - V_0 \sin \alpha t_{\text{полета}} - h_0 = 0.$$

$$t_{\text{полета}} = \frac{V_0 \sin \alpha + \sqrt{V_0^2 \sin^2 \alpha + 2gh_0}}{g}.$$

IV. Дальность полета:  $L$ .

$$L = x(t_{\text{полета}}) = V_0 \cos \alpha t_{\text{полета}}.$$

$$L = \frac{V_0^2 \sin 2\alpha}{g}.$$

V. Конечная скорость.

$$V_{y \text{ к}} = V_0 \sin \alpha - gt_{\text{полета}} = V_0 \sin \alpha - g \cdot \frac{V_0 \sin \alpha}{g} - g \cdot \frac{\sqrt{V_0^2 \sin^2 \alpha + 2gh_0}}{g}.$$

$$V_{x \text{ к}} = V_0 \cos \alpha.$$

$$V_{y \text{ к}} = -\sqrt{V_0^2 \sin^2 \alpha + 2gh_0}.$$

$$V_{\text{к}} = \sqrt{V_{x \text{ к}}^2 + V_{y \text{ к}}^2} = \sqrt{V_0^2 \cos^2 \alpha + V_0^2 \sin^2 \alpha + 2gh_0}.$$

$$V_{\text{к}} = \sqrt{V_0^2 + 2gh_0}.$$

VI. Угол падения ( $\beta$ ).

$$\cos \beta = \frac{V_x}{V_{\text{к}}} = \frac{V_0 \cos \alpha}{\sqrt{2gh_0 + V_0^2}}.$$

### 1.1.3 Векторный подход к задачам с броском под углом горизонта (баллистическим задачам).

Тело брошено под углом  $\alpha$  со скоростью  $V_0$ .

$$\vec{V} = \vec{V}_0 + g\vec{t}.$$

$$\vec{r} = \vec{V}_0 \vec{t} + \frac{g\vec{t}^2}{2}.$$

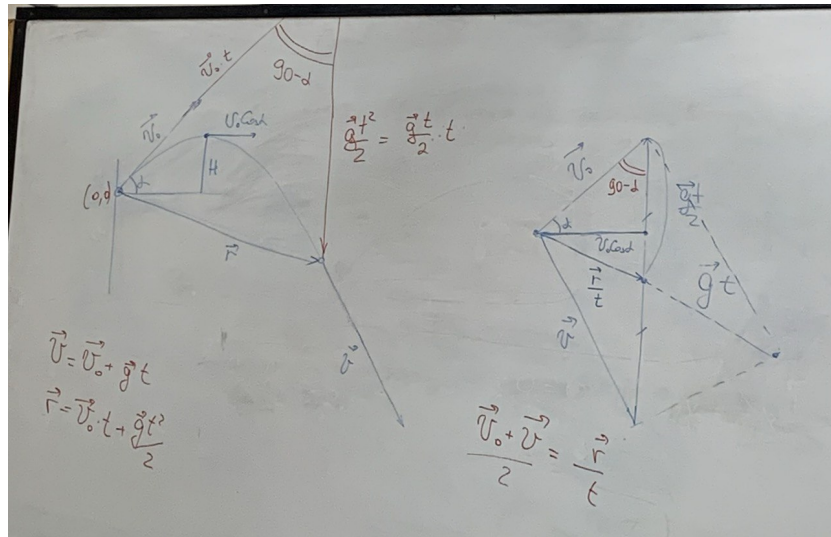


Рис. 1: Треугольник скоростей и путей.

$$S_{\Delta V} = \frac{V_0 \cdot \cos \alpha \cdot g t}{2} = \frac{V \cdot V_0 \cdot \sin(\alpha + \beta)}{2}.$$

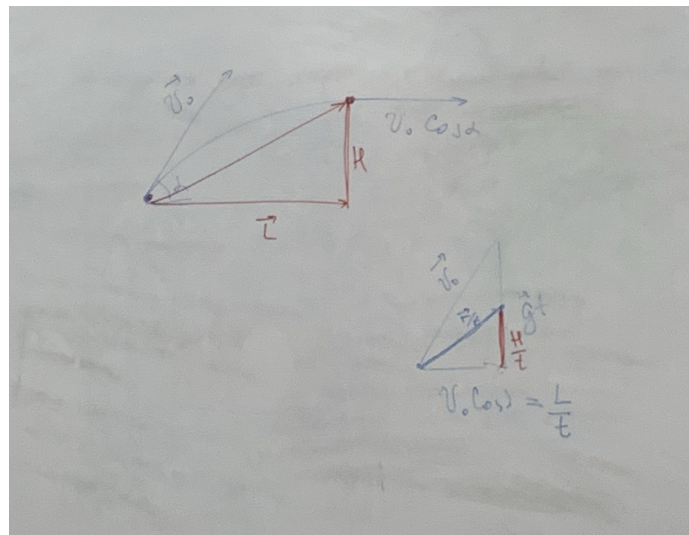


Рис. 2: Треугольник скоростей 2.

#### 1.1.4 Движение по окружности.

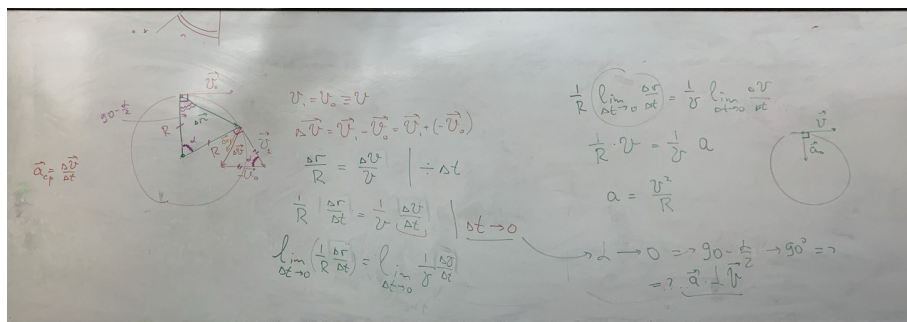


Рис. 3: Движение по окружности.

**Определение 1.12.**  $\omega$  — угловая скорость.  $\omega = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \varphi}{\Delta t}$ .

**Определение 1.13.** Период — время, за которое тело проходит полный оборот по окружности.  $T = \frac{2\pi R}{V} = \frac{2\pi}{\omega}$ .

**Утверждение 1.5** (Формула связи линейной скорости с угловой.).  $V = \omega R$ .

**Определение 1.14.** Частота — количество оборотов в секунду.  $\nu = \frac{1}{T}$ .  $[\nu] = \text{Гц}$ .

$$\beta = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \omega}{\Delta t} = \text{const.}$$

$$\beta = \frac{\Delta \omega}{\Delta t} = \frac{\omega(t) - \omega_0}{t - t_0}.$$

$$\omega(t) = \omega_0 + \beta t.$$

$$\varphi = \varphi_0 \pm \omega_0 t \pm \frac{\beta t^2}{2}.$$

$$a_\tau = \beta R.$$

### 1.1.5 Относительность движение. Преобразование Галилея.

**Определение 1.15.** Принцип относительности классической механики — во всех инерциальных системах отсчета механические явления протекают одинаково.

$$\vec{V}_{\text{абс}} = \vec{V}_{\text{относ}} + \vec{V}_{\text{пер}}$$

## 1.2 Динамика.

**Определение 1.16.** Динамика — отвечает на вопрос, почему тело движется именно так.

$$\vec{F}, [F] = \text{Н}.$$

**Определение 1.17.** Инерция — способность тела сохранять скорость при отсутствии внешнего воздействия.

**Определение 1.18.** Три закона Ньютона:

1. Существуют инерциальные системы отсчета (ИСО). ИСО — те системы отсчета, в которых если на тело не действуют силы или их действие скомпенсировано, то тело движется равномерно и прямолинейно или покоится.

$$2. \sum \vec{F} = m\vec{a}.$$

Инертность — свойство тела, которое заключается в том, что для изменения скорости тела необходимо время.

3. При взаимодействии двух тел возникает две силы. Эти две силы приложены к двум разным телам, равным по модулю, противоположны по направлению, лежат на одной прямой, имеют одну природу (гравитационная, электромагнитная, сильная, слабая).

**Утверждение 1.6** (Ограничения на законы). Работают только для скоростей много меньших скоростей света, в инерциальных системах счисления и с ненулевыми массами.

**Утверждение 1.7.** Полезная информация:

1. Тело стоит на платформе, платформа движется вверх с ускорением  $\vec{a}$ , у тела масса  $m$ , то  $P = m \cdot (g + a)$ .

2. Тело стоит на платформе, платформа движется вниз с ускорением  $\vec{a}$ , у тела масса  $m$ , то  $P = m \cdot (g - a)$ .

### 1.2.1 Сила трения.

**Определение 1.19.** Сила трения имеет электро-магнитную природу. Направлена вдоль поверхности противодействующих поверхностей, против относительной скорости взаимодействия двух тел.

**Определение 1.20.**  $F_{\text{тр}} = N\mu$ ;  $\mu$  — коэффициент трения.

**Утверждение 1.8.** Не существует силы вязкого трения покоя.

### 1.2.2 Сила упругости.

**Определение 1.21.** Сила упругости — сила электромагнитной природы, возникающая при деформации, направленная против деформации.  $F_{\text{упр}} = -k\Delta x$ .

**Определение 1.22.** Виды деформаций:

- Упругие (обратимая деформация):

1. Растяжение-сжатие

2. Сдвиг

3. Изгиб

4. Кручение

- Пластическая (необратимая деформация).

**Определение 1.23** (Механическое напряжение).  $\sigma = \frac{F}{S} = \varepsilon \cdot \frac{k l_0}{S} = E \cdot |\varepsilon|$ .  $[\sigma] = \frac{H}{м^2} = Па$ .

**Определение 1.24** (Модуль Юнга).  $E = \frac{k l_0}{S}$ .  $[E] = Па$ .

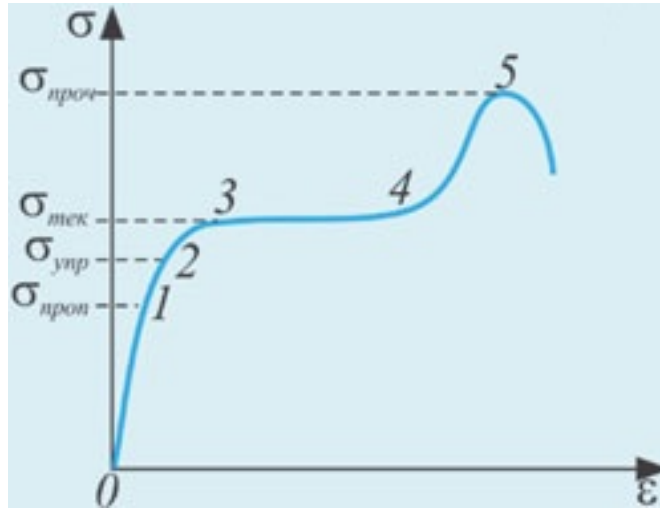


Рис. 4: Диаграмма растяжения

**Коэффициент жесткости.**

**Определение 1.25** (Коэффициент жесткости). Два вида соединений:

- Параллельное соединение.

$$k = \frac{ES}{l_0} = \frac{E(\sum_{i=0} S_i)}{l_0} = \sum_{i=0} k_i.$$

- Последовательное соединение.

$$\frac{1}{k} = \frac{l_0}{ES} = \frac{\sum_{i=0} l_{0i}}{ES} = \sum_{i=0} \frac{1}{k_i}.$$

### 1.2.3 Гравитация.

**Определение 1.26.** Исаак Ньютон (1643 – 1727 г.). Учился в Кэмбридже. Когда он был на 4 курсе, произошла эпидемия чумы и он получил бакалавриат без защиты диплома.

**Определение 1.27.** Законы Кеплера (1609 – 1619):

1. Все планеты движутся по эллипсам, в одном из фокусов которых находится Солнце.
2. Радиус-вектор планеты за одинаковые промежутки времени заметает равные площади.

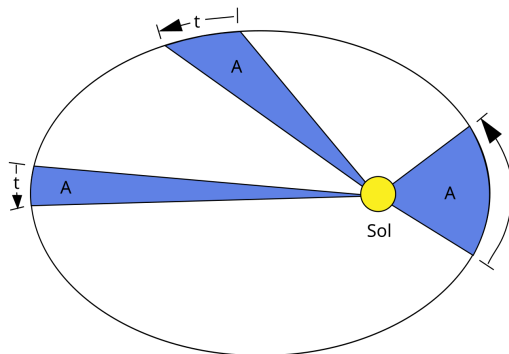


Рис. 5: Второй закон Кеплера.

$$3. \frac{T_1^2}{T_2^2} = \frac{b_1^3}{b_2^3} = \frac{R_1^3}{R_2^3}.$$

**Определение 1.28** (Закон всемирного тяготения (1666 г.)).  $F \sim \frac{m_1 m_2}{R^2}$ .  $F_{грав} = \frac{GM_1 M_2}{R^2}$ .

**Утверждение 1.9** (Границы применения). • Точечные тела.

- Сферические тела, плотность которых зависит только от расстояний до их центров.

**Определение 1.29.** Гравитационная масса — масса, входящая в закон всемирного тяготения.

**Определение 1.30.** Инертная масса — масса, входящая во второй закон Ньютона.

**Утверждение 1.10.** Могло быть такое, что они не равны. То, что они равны, стечение обстоятельств в нашей вселенной.

**Определение 1.31.** Опыт Кавендиша.

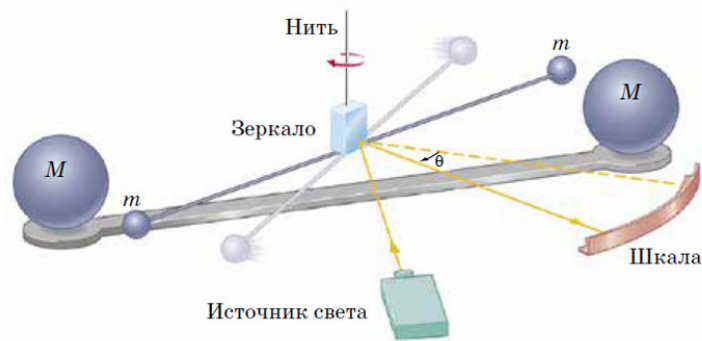


Рис. 6: Опыт Кавендиша\*.

\*На самом деле он увеличил точность не с помощью зеркала, а с помощью шкалы Нониуса.  $G = 6.67 \cdot 10^{-11} \frac{\text{Н} \cdot \text{м}^2}{\text{кг}^2}$ . Но на самом деле он хотел найти  $\rho_{\text{земли}} = 5437 \frac{\text{кг}}{\text{м}^3}$ . Это очень близко, тк на данный момент принято, что  $\rho_{\text{земли}} = 5515 \frac{\text{кг}}{\text{м}^3}$ .

**Определение 1.32** (Ускорение свободного падения).  $F = G \frac{Mm}{R^2} \rightarrow G \frac{M}{R^2} = g = 9.8$ .

**Определение 1.33** (Первая космическая скорость). Это минимальная (для данной высоты над поверхностью планеты) горизонтальная скорость, которую необходимо придать объекту, чтобы он совершал движение по круговой орбите вокруг планеты.

$$F_{грав} = \frac{GMm}{R^2}; F_{норм} = \frac{mv^2}{R}.$$

$$\frac{GMm}{R^2} = \frac{mv^2}{R}.$$

$$v = \sqrt{\frac{GM}{R}} = \sqrt{\frac{(6.674 \cdot 10^{-11}) \cdot (5.972 \cdot 10^{24})}{6.371 \cdot 10^6}} \approx 7.91 \cdot 10^3 \frac{\text{м}}{\text{с}}.$$

**Что видит лунный человек.** Он всегда видит землю в одной и той же точке на небе, так как луна вращается вокруг своей оси с такой же скоростью, с какой вращается вокруг земли. Это явление называется "Приливный захват".

**Открытие Нептуна.** В 19 веке ученые заметили, что орбита Урана отклоняется от расчетной, что указывало на влияние неизвестной планеты. Французский математик Урбен Леверье в 1846 году предсказал расположение Нептуна, рассчитав его орбиту на основе этих отклонений. Немецкий астроном Иоганн Галле с помощью телескопа обнаружил Нептун в указанном месте. Нептун стал первой планетой, открытой с помощью математических расчетов, а не прямых наблюдений.

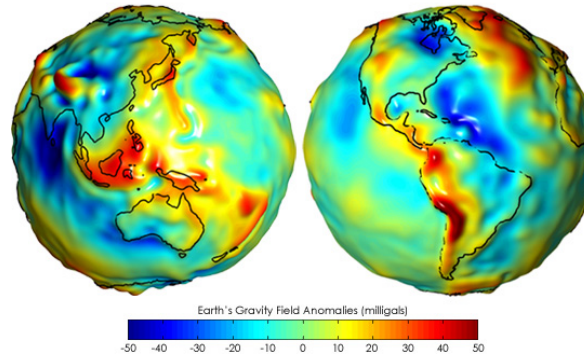


Рис. 7: Геоид с увеличенными искажениями и с раскраской, соответствующей гравитационным аномалиям (одна и та же гиря, взвешенная на одних и тех же пружинных весах, будет в «красных местах» тяжелее, а в «синих местах» — легче).

### 1.2.4 Не инерциальные системы отсчета.

**Определение 1.34** (Сила инерции).  $\vec{F}_u = -m \cdot \vec{a}_{\text{неп}}$ . Для нее нет пары, тк на самом деле этой силы не существует.

## 1.3 Законы сохранения.

### 1.3.1 Закон сохранения импульса.

**Определение 1.35** (Импульс).  $p = m \cdot V$ ;  $[p] = \frac{\text{кг} \cdot \text{м}}{\text{с}}$ .

**Определение 1.36** (Второй закон Ньютона в импульсной форме).  $\vec{F} \Delta t = \Delta \vec{p} \rightarrow \vec{F} = \frac{\Delta \vec{p}}{\Delta t}$ .

**Определение 1.37** (Закон изменения импульса системы).  $\Delta p_{\text{сис}} = F_{\text{внеш}} \cdot \Delta t$ .

**Определение 1.38** (Закон сохранения импульса). Если на систему не действуют внешние силы или их действие скомпенсированно, то импульс системы сохраняется.

## 1.4 Реактивное движение.

$[\mu] = \frac{\text{кг}}{\text{с}}$  — скорость расхода топлива,  $\vec{u}$  — скорость топлива в системе отсчета ракеты.

ЗСИ:  $M \vec{V} = (M - \mu \Delta t)(\vec{V} + \Delta \vec{V}) + \mu \Delta t(\vec{V} + \vec{u})$ .

$0 = M \Delta \vec{V} - \mu \Delta t \Delta \vec{V} + \mu \vec{u} \Delta t$ .

$M \Delta \vec{V} = -\mu \vec{u} \Delta t$ .

$M \frac{\Delta \vec{V}}{\Delta t} = -\mu \vec{u}$ .

$M \vec{a} = -\mu \vec{u} = \vec{F}_p$ .

$\vec{F}_p = -\mu \vec{u}$  — уравнение Мещерского.

## 1.5 Механическая работа.

**Определение 1.39** (Механическая работа).  $A = Fl \cdot \cos \alpha = (\vec{F}, \vec{l})$ .  $\alpha$  — угол между силой и вектором перемещения.  $[A] = \text{Дж}$ .

**Определение 1.40** (Мощность).  $P = \frac{A}{t} = FV \cdot \cos \alpha = (\vec{F}, \vec{V})$ .  $[P] = \text{Вт}$ .

**Определение 1.41** (Работа силы упругости).  $A = -\Delta E_n = -\frac{k(\Delta x)^2}{2}$ .

## 1.6 Механическая энергия.

**Определение 1.42** (Кинетическая энергия).  $E_k = \frac{m \cdot V^2}{2}$ .  $A = \Delta E_k$ .

**Определение 1.43** (Потенциальная энергия).  $E_n = mgh$ .  $A_{mg} = -\Delta E_n$ .

**Определение 1.44** (Консервативные силы). Силы, работа которых зависит от начального и конечного положения и не зависит от пройденного пути называется консервативными.

**Определение 1.45** (Закон сохранения энергии).  $\frac{m \cdot V^2}{2} + mgh = \text{const}$ . В замкнутой системе, в которой отсутствуют не консервативные силы, энергия сохраняется. Если внешние силы действуют, то изменение механической энергии равно работе внешних сил.



## 1.7 Потенциальная энергия силы тяготения.

$$E_{\text{п}} = \frac{GM_1 M_2}{R}$$

## 1.8 Статика абсолютно упругого тела.

**Определение 1.46.** Плечо — кратчайшее расстояние от оси вращения тела до линии действия силы.

**Определение 1.47.** Момент силы — произведение силы на плечо.  $M_{\text{Нм}} = F \cdot H \cdot d_{\text{м}}$ .

**Определение 1.48.** Условия покоя абсолютно упругого тела:

1.  $\sum \vec{F} = 0$

2. Сумма всех моментов с учетом знака равна 0  $\Leftrightarrow$  сумма всех моментов, которые вращают по часовой стрелке, равна сумме всех моментов, вращающих по часовой стрелке.

**Определение 1.49** (Формула координаты центра масс).  $x_c = \frac{\sum_i m_i x_i}{m} = \frac{\sum_i m_i x_i}{\sum_i m_i}$ .  $y_c = \frac{\sum_i m_i y_i}{m} = \frac{\sum_i m_i y_i}{\sum_i m_i}$ .  $z_c = \frac{\sum_i m_i z_i}{m} = \frac{\sum_i m_i z_i}{\sum_i m_i}$ .  
 $\frac{\sum_i m_i z_i}{\sum_i m_i} \cdot \vec{r}_c = \frac{\sum_i m_i \vec{r}_i}{m} = \frac{\sum_i m_i \vec{r}_i}{\sum_i m_i}$ .

**Определение 1.50.** Виды равновесий.

- Устойчивое — положение равновесия, при выводе из которого возникает "возвращающая" сила, которая возвращает его в изначальное положение. Равнодействующая сила возвращает.
- Неустойчивое — положение равновесия, при выводе из которого тело не возвращается в изначальное положение. Равнодействующая сила не возвращает.
- Безразличное — равнодействующая сила равна 0.

**Определение 1.51** (КПД).  $\eta = \frac{A_{\text{поп}}}{A_{\text{зат}}} \cdot 100\%$ .

**Теорема 1.1** (О движении центра масс). Центр масс тела движется таким образом, как будто он точка массой  $m_{\text{общ}}$  и все силы приложены к этой точке.

Доказательство.  $\frac{\Delta(\sum_i m_i \vec{V}_i)}{\Delta t} = \frac{\Delta \vec{p}_i}{\Delta t} = \sum_{i+k} \vec{F}_{ik} + \sum_i \vec{F}_{\text{внеш}}$

$$\frac{\sum_i \Delta m_i \vec{V}_i}{\Delta t} = \vec{F}_{\text{внеш}}$$

$$\frac{\Delta \sum_i \Delta m_i \vec{V}_i}{\Delta t} = \vec{F}_{\text{внеш}}$$

$$r'_c = V_c = \frac{\sum_i \Delta m_i \vec{V}_i}{m}$$

$$\frac{\Delta m \vec{V}_c}{\Delta t} = \vec{F}_{\text{внеш}}$$

$$m \vec{a}_c = \vec{F}_{\text{внеш}}$$

$\Rightarrow$  Если внешних сил не действует, то центр масс покоится, если покоился, или движется по инерции, если двигался по инерции.  $\square$

## 1.9 Основное уравнение динамики вращательного движения.

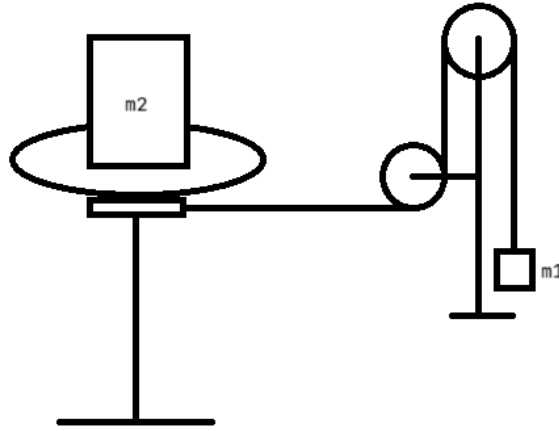


Рис. 8: Опыт уравнение вращательного движения.

Угловое ускорение  $\beta$  пропорционально моменту сил  $M$ .

**Определение 1.52** (Момент инерции).  $I\beta = \sum M$ . Для точечного тела  $I = mR^2$ , для других тел находится интегрированием.  $[I] = \text{кг} \cdot \text{м}^2$ .

## 1.10 Энергия вращательного движения тела.

$$E = \sum_i \frac{m_i V_i^2}{2} = \sum_i \frac{m_i (\omega \cdot r_i)^2}{2} = \frac{\omega^2}{2} \sum_i m_i r_i^2 = \frac{I\omega^2}{2}$$

## 1.11 Теорема Гюйгенса-Штейнера.

**Теорема 1.2** (Гюйгенса-Штейнера). Момент инерции  $I$  тела относительно произвольной неподвижной точки оси равен сумме момента инерции этого тела  $I_c$  относительно параллельной ей оси, проходящей через центр масс тела, и произведения массы тела  $m$  на квадрат расстояния  $d$  между осями.  $I = I_c + md^2$ .

## 1.12 Закон сохранения момента импульса.

$$M = I\beta = I \frac{\omega - \omega_0}{\Delta t}$$

$$M\Delta t = I\omega - I\omega_0$$

$$L = I\omega \text{ — момент импульса. } [L] = \frac{\text{кг} \cdot \text{м}^2}{\text{с}}$$

$$L = I\omega = mr^2 \frac{V}{r} = p \cdot r$$

$$M\Delta t = \Delta L$$

$$M = \frac{\Delta L}{\Delta t} \Rightarrow \text{если } M = 0, \text{ то } L = \text{const.}$$

## 1.13 Колебания.

**Определение 1.53.** Колебания — движения, которые с той или иной точностью повторяющиеся во времени. Колебания бывают:

- Свободные. Происходят под действием только первоначального запаса энергии.  
Условия свободных колебаний:

1. Могут быть только в колебательных системах.

## 2. Силы трения малы.

- **Вынужденные.** Колебания при которых мы помогаем системе колебаться.
- **Автоколебания.** Система, у которой есть собственная энергия, которую она может расходовать на восполнение потраченной энергии.

**Определение 1.54.** Величины, характеризующие колебание:

**Определение 1.55.** Период — промежуток времени, через который движение повторяется.  $T$ , [T] = секунды.

**Определение 1.56.** Частота — обратна величина к периоду, измеряется в Гц, обозначается  $\nu$ .

**Определение 1.57.** максимальное отклонение от положения равновесия. Обозначается  $A/X_{\max}/a_{\max}$ . За период тело проходит 4 амплитуды.

**Определение 1.58.** Фаза колебания — где колебания в данный момент, что с ними происходит. Синфазные колебания — одинаковые, противофазные — разные.

**Определение 1.59.** Гармонические колебания — колебания, где возвращающая сила пропорциональна смещению от положения равновесия, взятого с обратным знаком.

График колебательного движения — синусоида.

Формула гармонических колебаний. Толкнули:  $x = A \sin(\frac{2\pi}{T}t)$ ; отпустили:  $x = A \cos(\frac{2\pi}{T}t)$ .

Формула периода для математического маятника:  $T = 2\pi\sqrt{\frac{l}{g}}$ .

Формула периода для пружинного маятника:  $T = 2\pi\sqrt{\frac{m}{k}}$ .

**Резонанс** — частота установившихся вынужденных колебаний, равна частоте вынужденной силе.

## 1.14 Механические волны.

**Бегущая волна** — возмущение, распространяющееся в пространстве, удаляясь от своего начального положения.

Будем проходить только упругие бегущие волны, в частности — звук.

Типы волн:

- **Продольные** — линия колебания совпадает с линией распространения волны. Пример: звук.
- **Поперечные** — линия колебания перпендикулярна линии распространения волны.

**Длина волны** — расстояние между двумя ближайшими точками, колеблющимися синфазно. Определение номер 2: расстояние на которое распространилась волна за один период.  $\lambda = VT$ .

### 1.14.1 Звук.

**Звуковая волна** — это передающиеся в пространстве механические колебания молекул вещества (например, воздух). Человеческое ухо воспринимает частоты от 16 до 20000 Гц. Колебания в этом диапазоне называются звуковыми. Мы можем говорить примерно от 50 до 7000+ Гц (рекорды).

**Ультразвук** — звуковая волна с частотой больше 20000 Гц.

**Инфразвук** — звуковая волна с частотой меньше 16 Гц.

Звуку для распространения нужна среда. В вакууме звука нет.

**Тембор** — совокупность обертонов.

## 1.15 Электромагнитные волны.

Цепь из заряженного конденсатора и катушки является колебательной системой и называется простейшим колебательным контуром.

**Электромагнитная волна** — чередование электрического и магнитного поля.

## 1.16 Гидростатика.

**Давление.**  $p = \frac{F}{S}$ . [p] = Па.

**Давление столба жидкости.**  $p = \rho gh$ .

Давления на все стороны равны.

**Сила Архимеда.** Суммарная сила действия всех сил давления.  $F_{\text{арх}} = \rho_{\text{ж}} g V_{\text{пог}}$ .

## 1.17 Гидродинамика.

Течение:

- Ламинарное.
- Турбулентное (не умеем его описывать).

Уравнение неразрывности струи (для несжимаемой жидкости).  $S_1 V_1 = S_2 V_2$ .

Закон Бернулли.  $p_1 + \frac{\rho V_1^2}{2} + \rho g h_1 = p_2 + \frac{\rho V_2^2}{2} + \rho g h_2 = \text{const.}$

Скорость воды с помощью двух сапожков.  $V = \sqrt{\frac{2(p_2 - p_1)}{\rho}}$ .

## 1.18 Вязкое трение.

$$F = \frac{\eta V S}{h}, [\eta] = \frac{\text{кг}}{\text{с} \cdot \text{м}}.$$

## 2 Молекулярно-кинетическая теория.

**Определение 2.1.** Точечное тело — тело, размерами которого можно пренебречь по сравнению с другими размерами в задаче.

**Определение 2.2.** Молекула — мельчайшая частица вещества, сохраняющая химические свойства вещества.

**Определение 2.3.** Молекулярно-кинетическая теория — раздел физики, объясняющий свойства макроскопических тел и тепловых процессов, протекающих в них, на основе представления о том, что тела состоят из отдельных беспорядочно движущихся частиц.

**Определение 2.4.** Три основных положения МКТ.

- Все вещества состоят из молекул и атомов.
- Эти частицы находятся в непрерывно хаотичном движении.
- Между молекулами и атомами существуют силы притяжения и отталкивания.

### 2.1 Тепловые явления.

**Определение 2.5.** Тепловые явления — явления, которые связаны с изменениями температуры.

**Определение 2.6.** Тепловое движение — беспорядочное движение молекул.

**Определение 2.7.** Термодинамика — теория тепловых явлений, в которых не учитывается молекулярное строение тел.

**Определение 2.8** (Масса частиц). Относительная молекулярная масса:  $M_r = \frac{m_0}{\frac{1}{12} m_{\text{OC}}} = \text{a.e.m.}$

**Определение 2.9.** Один моль ( $\nu$ ) — количество вещества в котором содержится столько же молекул или атомов, сколько атомов содержится в углероде массой 12 г.

**Определение 2.10** (Число Авогадро). Количество атомов в одном моле вещества.  $N_a = 6.02 \cdot 10^{23} \text{ моль}^{-1}$ .  $\nu = \frac{N}{N_a}$ .

**Определение 2.11.** Молярная масса — масса одного моля вещества.

### 2.2 Идеальный газ. Основное уравнение МКТ.

**Определение 2.12.** Идеальный газ — газ, взаимодействием молекул которого можно пренебречь.

- Суммарный объем всех молекул пренебрежимо мало по сравнению с объемом сосуда.
- Удары об сосуд абсолютно упругие, без диффузии.
- Время удара много меньше времени свободного пробега.
- Нет дальнего действующего взаимодействия.

**Определение 2.13** (Основное уравнение МКТ.).  $p = \frac{1}{3} m_0 n \overline{V^2}$ .

**Следствие 2.1.**  $p = \frac{2}{3} n \overline{E}$ .

### 2.3 Температура.

**Утверждение 2.1.**  $\overline{E} = \frac{3}{2}KT$ .

**Утверждение 2.2.**  $\overline{v^2} = \frac{3KT}{m}$ .