

# 1 Механика.

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

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

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

Любое движение — сумма этих двух движений.

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

## 1.1 Кинематика.

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

Для описания движения нужны:

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

Способы анализа:

- Табличный.
- Графический.
- Аналитический.

### 1.1.1 Равномерное прямолинейное движение.

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

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

**Путь** — длина траектории.

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

**Расстояние** — модуль перемещения.

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

**Формула изменения координаты** —  $x = x_0 + V_x \cdot t$ .

**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	$x = x_0 + V_{0x}t$	$x = x_0 + V_{0x}t + \frac{at^2}{2}$

**Золотая формула механики.**  $S = \frac{V_{\kappa}^2 - V_0^2}{2a}$ .

### 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  $V_0$ .

$$\vec{V} = \vec{V}_0 + gt.$$

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

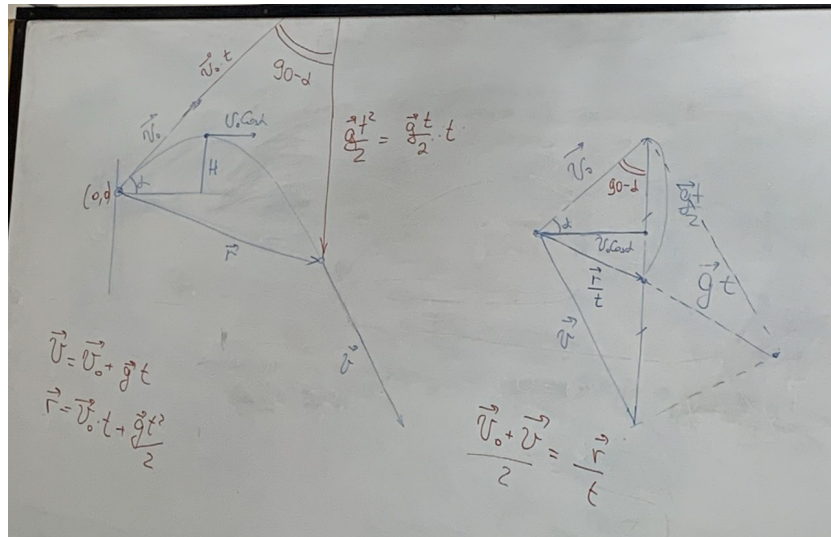


Рис. 1: Треугольник скоростей и путей.

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

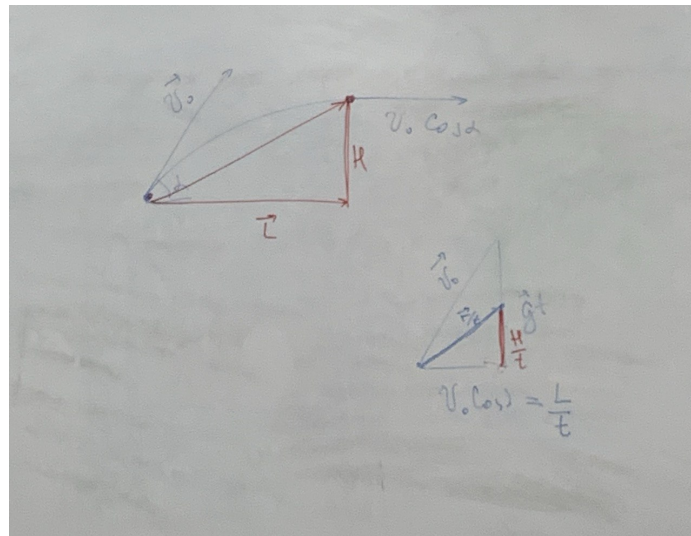


Рис. 2: Треугольник скоростей 2.

#### 1.1.4 Движение по окружности.

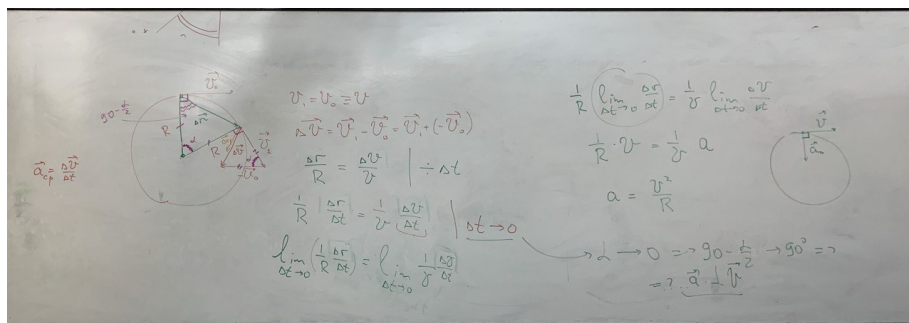


Рис. 3: Движение по окружности.

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

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

**Формула связи линейной скорости с угловой.**  $V = \omega R$ .

**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.

**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.

Отвечает на вопрос, почему тело движется именно так.

$$\vec{F}, [F] = \text{Н}.$$

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

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).

**Ограничения** на законы: работают только для скоростей много меньших скоростей света, в инерциальных системах счисления и масса не нулевая.

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.

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

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

Не существует силы вязкого трения покоя.