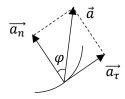
1.42 Материальная точка движется по окружности R=5м. Когда нормальное ускорение точки становится  $a_n = 3.2 \frac{M}{c^2}$ , угол между векторами полного и нормального ускорения  $\varphi=60^\circ$ . Найти модули скорости и тангенциального ускорения точки для этого момента времени.

$$\begin{split} \vec{a} &= \overrightarrow{a_{\tau}} + \overrightarrow{a_{n}} \quad \text{T.k. } \overrightarrow{a_{n}} \perp \overrightarrow{a_{\tau}}, \text{ to:} \\ a_{n} &= a \cdot cos\varphi \\ a_{\tau} &= a \cdot sin\varphi = \frac{a_{n}}{cos\varphi} \cdot sin\varphi = a_{n} \cdot tg\varphi = \\ 3.2 \frac{\text{M}}{c^{2}} \cdot \sqrt{3} &= 5.54 \frac{\text{M}}{c^{2}} \\ a_{n} &= \frac{v^{2}}{R} => v = \sqrt{a_{n} \cdot R} = \sqrt{3.2 \frac{\text{M}}{c^{2}} \cdot 5\text{M}} = 4 \frac{\text{M}}{c} \end{split}$$



**1.12** Частица движется по закону x = A + $Bt+Ct^3$ , где A=3м,  $B=2,5\frac{\mathrm{M}}{c}$ ,  $C=0,25\frac{\mathrm{M}}{c^3}$ найдите средние значения скорости и ускорения за промежуток времени от  $t_1=1$ до  $t_2=6~{
m c}$ . Построить графики зависимостей

скорости и ускорения от времени. 
$$v = \frac{dx}{dt} = B + 3Ct^2$$
 
$$\langle v \rangle = \frac{1}{t_2 - t_1} \int_{t_1}^{t_2} v(t) dt = \frac{1}{t_2 - t_1} \cdot x(t) \Big|_{t_1}^{t_2} = \frac{1}{t_2 - t_1} \big( (A + Bt + Ct^3) \Big|_{t_1}^{t_2} = \frac{1}{t_2 - t_1} \big( (A + Bt_2 + Ct_2^3) - (A + Bt_1 + Ct_1^3) \big) = \frac{1}{t_2 - t_1} \Big( B(t_2 - t_1) + C(t_2^3 - t_1^3) \Big) = B + C(t_2^2 + t_1 \cdot t_2 + t_2^2)$$

$$\begin{split} \langle v \rangle &= 2.5 + 0.25(36 + 6 + 1) = 13.25 \frac{\text{M}}{\text{c}} \\ a(t) &= 6Ct \\ = \frac{1}{t\_2 - t\_1} \int\_{t\_1}^{t\_2} a\(t\) dt = \frac{1}{t\_2 - t\_1} \(B + 3Ct\_2^2 - B - 3Ct\_1^2\) = \frac{1}{t\_2 - t\_1} \(3C\(t\_2^2 - t\_1^2\)\) = \frac{1}{t\_2 - t\_1} \big\(3C\(t\_2 - t\_1\)\(t\_2 + t\_1\)\big\) = 3 \* \\ 0.23 \*= 5.25 \text{M} \backslash \text{c}^2 \end{split}$$

1.13 Материальная точка движется в плоскости ху по закону x=At, y=B/t, где А, В – положительные постоянные. Найти скорость и ускорения в зависимости от времени. Как направлен вектор ускорения? Записать ур-е траектории у(х), начертить ее

$$\vec{v} = v_{x}\vec{i} + v_{y}\vec{j} \quad v_{x} = \frac{dx}{dt} = A \quad v_{y} = \frac{dy}{dt} = -\frac{B}{t^{2}} \vec{v} = A\vec{i} - \frac{B}{t^{2}} \vec{j} \quad |\vec{v}| = \sqrt{A^{2} + \frac{B^{2}}{t^{4}}} \quad a_{x} = \frac{dv_{x}}{dt} = 0$$

$$a_{y} = \frac{dv_{y}}{dt} = \frac{2B}{t^{3}} \quad \vec{a} = \frac{2B}{t^{3}} \vec{j} \quad |\vec{a}| = \frac{2B}{t^{3}}$$

$$t = \frac{x}{A} = y = \frac{AB}{x}$$

1.16 Б Частица движется прямолинейно с ускорением a = 2B,  $B = -0.5 \frac{M}{c^2}$ . В момент t=0 координата  $x_0=0, v_0=A, A=2\frac{M}{C}$ Найти модуль средней скорости за первые 3 с движения.  $v(t) = \int a(t)dt + C$  v(t) = 2Bt + Cконстанту С найдем из начальных условий:  $v_0 = A \implies v(t) = 2Bt + A$ 

 $x(t) = \int v(t)dt + C$   $x(t) = Bt^2 + At + C$ 

константу С найдем из начальных условий:  $x_0 = 0 => x(t) = Bt^2 + At$ Найдем координаты в начальный и конечный момент времени:

x(0) = 0 M $x(3) = Bt^2 + At = -0.5 \cdot 9 + 2 \cdot 3 = 1.5 \text{ M}$ Считая ср. скорость как отношение изменения координаты за данное

изменение времени: 
$$\langle v \rangle = \frac{\Delta x}{\Delta t} = \frac{x_2 - x_1}{t_2 - t_1} = \frac{1,5 - 0}{3 - 0} = 0,5 \frac{\text{м}}{\text{c}}$$

**1,17 Б** Скорость прямолинейно движ. частицы изменяется по закону  $v = At - Bt^2$ , где А и В – полож. константы. б) координату частицы для этого же момента времени, если при t = 0  $x_0 = 0$ .

Экстремальное значение скорости частицы наибольшее возможное ее значение. Исследуем v(t)

$$v'(t) = A - 2Bt$$
  $v'(t) = 0$  при  $t = \frac{A}{2B}$   $\frac{A}{2B}$  (> 0 по усл.)

$$\frac{A}{2B}$$
 (> 0 по усл.)

$$v_{\max}=rac{A^2}{2B}-rac{A^2}{4B}=rac{A^2}{4B} \quad x(t)=\int v(t)dt+C$$
  $x(t)=rac{At^2}{2}-rac{Bt^3}{3}+C$  константу  $C$  найдем из начальных условий:  $x_0=0 \implies x(t)=rac{At^2}{2}-rac{Bt^3}{3}$   $x\left(rac{A}{2B}
ight)=rac{A^3}{8B^2}-rac{A^3}{3*2^3B^2}=rac{A^3}{12B^2}$ 

$$x_0 = 0 \implies x(t) = \frac{At^2}{2} - \frac{Bt^3}{3}$$
  
 $x\left(\frac{A}{2B}\right) = \frac{A^3}{8B^2} - \frac{A^3}{3*2^3B^2} = \frac{A^3}{12B^2}$ 

1,19 А Компоненты ускорения частицы, движущейся в плоскости ху, равны:  $a_x =$ 2A,  $a_y = 2B$ , где A и B — полож. константы. В момент t = 0  $x_0 = 0$ ,  $y_0 = 0$   $v_0 = 0$ . Найти модуль скорости и ускорения частицы в зависимости от времени.

$$v_x(t) = \int a_x(t)dt + C$$
  
$$v_x(t) = 2Bt + C$$

Константу С найдем из начальных условий.  $v_0 = 0 \implies v_x(t) = 2At$ 

Аналогичные действия выполним для  $v_{
m v}$  $v_0 = 0 => v_y(t) = 2Bt$ 

Найдем модуль скорости частицы:

$$v(t) = \sqrt{v_x^2 + v_y^2} = \sqrt{4A^2t^2 + 4B^2t^2} = 2\sqrt{A^2 + B^2} \cdot t$$

$$a(t) = \sqrt{a_x^2 + b_x^2} = \sqrt{4A^2 + 4B^2} = 2\sqrt{A^2 + B^2}$$

$$(3) = Bt^2 + At = -0.5 \cdot 9 + 2 \cdot 3 = 1.5$$
 м итая ср. скорость как отношение

ускорения и модулей этих величин.  $\vec{v}(t) = \frac{d\vec{r(t)}}{dt} = 6t\vec{i} + 2\vec{j}$   $v(t) = \sqrt{v_x^2 + v_y^2} = \sqrt{36t^2 + 4} = 2\sqrt{9t^2 + 1}$ 

**1,23** Радиус-вектор мат. точки изменяется по

зависимость от времени векторов скорости и

Константу С найдем из начальных условий.

Аналогичные действия выполним для  $v_{
m v}$ 

 $x_0 = 0 \implies x(t) = At^2$ 

 $y_0 = 0 => y(t) = Bt^2$ 

Из первого у-я выразим t:

И подставим его во второе:  $y(x) = \frac{Bx}{A}$ 

закону  $\vec{r} = 3t^2\vec{\imath} + 2t\vec{\jmath} + 1\vec{k}$ . Найти

$$\overrightarrow{a(t)} = \frac{\overrightarrow{av(t)}}{at} = 6\overrightarrow{i}$$
  
 $a(t) = 6 = const$ 

2,6 Материальная точка массой 20г движется без трения прямолинейно под действием силы, изменяющейся по закону F=At, где A – постоянный вектор, модуль которого A =  $0.03\frac{\text{H}}{\text{c}}$ . В момент t=0  $x_0=0$   $v_0=5\frac{\text{M}}{\text{c}}$ . Записать зависимость координаты х движущейся точки от времени и найти путь, пройденный ею за первые 4с. Согласно второму закону Ньютона:

$$\vec{F} = \frac{d\vec{p}}{dt} = m\frac{d\vec{v}}{dt} = > \quad \vec{v} = \int \frac{1}{m} \overrightarrow{F(t)} dt + C$$

$$\vec{v} = \frac{\vec{A}}{2m} t^2 + C$$

Константу С найдем из начальных

$$v_0=5 \implies v(t)=rac{A}{2m}t^2+5$$
  $x(t)=\int v(t)dt+C$   $x(t)=rac{A}{6m}t^3+5t+C$  Константу С найдем из начальных условий.  $x_0=0 \implies x(t)=rac{A}{6m}t^3+5t$   $x(t)=0.25t^3+5t$ 

$$x_0 = 0 \implies x(t) = \frac{A}{6m}t^3 + 5t$$
  
 $x(t) = 0.25t^3 + 5t$ 

Найдем координаты в начальный и конечный момент времени:

$$x(0)=0$$

$$x(4) = 0.25 \cdot 64 + 5 \cdot 4 = 36$$

Найдем пройденный путь:

$$S = x_2 - x_1 = 36 - 0 = 36(M)$$

1,19 Б Компоненты ускорения частицы, движущейся в плоскости ху, равны:  $a_r =$ 2A,  $a_v = 2B$ , где A и B – полож. константы. В  $\text{момент } t=0 \ \ \, x_0=0, \ \, y_0=0 \quad \, v_0=0.$ Найти ур-е траектории у(х), построить ее

 $v_x(t) = \int a_x(t)dt + C$   $v_x(t) = 2At + C$ Константу С найдем из начальных условий.  $v_0 = 0 => v_x(t) = 2At$ 

Аналогичные действия выполним для  $v_{
m y}$  $v_0 = 0 => v_y(t) = 2Bt$ 

 $x(t) = \int v_x(t)dt + C$   $x(t) = At^2 + C$ 

**2,7** В момент  ${
m t}=0$  частица m=0,2 кг находилась в точке  $x_0=y_0=0$ , и имела скорость  $v_0=Bi$ ,  $B=2^{\frac{\mathrm{M}}{\mathrm{c}}}$ . В этот момент времени на ее начала действовать сила  $F=% \frac{1}{2}$ Aj, A=3 H. Найти координаты x, y в момент времени t = 3 с.

**2,7** В момент  ${\bf t}=0$  частица m=0,2 кг находилась в точке  $x_0=y_0=0$ , и имела скорость  $v_0=Bi$ ,  $B=2^{\frac{\mathsf{M}}{\mathsf{c}}}$ . В этот момент времени на ее начала действовать сила F=Aj, A = 3 H. Найти координаты x, y в момент

времени 
$$\vec{t} = 3$$
 С.  $\vec{F} = \frac{m d \vec{v}}{dt} \implies \vec{v} = \int \frac{1}{m} \overrightarrow{F(t)} dt + C$   $\vec{v} = \frac{A}{m} \vec{j} \cdot t + C$  Константу С найдем из начальных условий:  $\vec{v} = \vec{R} \vec{i} \implies \vec{v(t)} = \vec{R} \vec{i} + \frac{A}{n} \vec{j} \cdot t$ 

$$\overrightarrow{v_0} = B\overrightarrow{i} \implies \overrightarrow{v(t)} = B\overrightarrow{i} + \frac{A}{m}\overrightarrow{j} \cdot t$$

$$\overrightarrow{r(t)} = \int \overrightarrow{v(t)} dt + C$$

$$\overrightarrow{r(t)} = Bt \cdot \vec{i} + \frac{At^2}{2m} \cdot \vec{j} + C$$

$$\overrightarrow{r(t)} = \int \overrightarrow{v(t)} dt + C$$
 $\overrightarrow{r(t)} = Bt \cdot \overrightarrow{i} + \frac{At^2}{2m} \cdot \overrightarrow{j} + C$ 
Константу С найдем из начальных условий:  $x_0 = y_0 = 0 \implies \overrightarrow{r(t)} = Bt \cdot \overrightarrow{i} + \frac{At^2}{2m} \cdot \overrightarrow{j}$ 
 $x(t) = Bt \quad x(3) = 2 \cdot 3 = 6 \text{ (M)}$ 
 $y(t) = \frac{At^2}{2m} \quad y(3) = \frac{3\cdot 9}{2\cdot 0.2} = 67,5 \text{ (M)}$ 
3,3 Из залитого подвала, площадь пола

3,3 Из залитого подвала, площадь пола которого  $S = 50 \text{ м}^2$ , требуется выкачать воду на мостовую. Глубина воды в подвале h=1,5 м, растояние от уровня воды до мостовой H=5 м. Найти работу, которую надо совершить при откачке воды.

$$\begin{split} A &= -A_{F_T} = -F_T \cdot \left( -\left( H + \frac{h}{2} \right) \right) = \\ &= F_T \cdot \left( H + \frac{h}{2} \right) \\ F_T &= mg = \rho Vg = \rho hSg \\ A &= \rho hSg \left( H + \frac{h}{2} \right) = 1000 \cdot 1,5 \cdot 50 \cdot 9,81 \cdot \\ 5,75 &= 4230,5 \text{ κДж} \end{split}$$

3.9 Частица совершила перемещение по некоторой траектории в плоскости ху из точки 1c радиус вектором r1=1i+2j в точку 2 с радиус-вектором r2=2i-3j под действием силы F=3i+4j. Найти работу, совершенную

силой F на этом перемещении. 
$$\mathsf{A} = \int_{r1}^{r2} \vec{F} \, d\vec{r} = \int_{r1}^{r2} 3it + 4jd\vec{r} = \int_{x1}^{x2} 3dx + \int_{y1}^{y2} 4 \, dy$$
 X1=1; y1=2;

X2=2; y2=-3;  

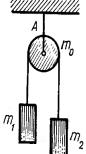
$$3x|_1^2 + 4y|_2^{-3} = 6 - 3 - 12 - 8 = 17$$

Тело массой m начинают поднимать с поверхности земли, приложив к нему силу, которую изменяют с высотой подьема у по закону F=(2ay-1)mg,где а- положительная постоянная. Найти работу этой силы на первой половине пути подьема

4.3 Вычислить момент инерции полого цилиндра массой т с внутренним и внешним радиусами  $R_1$  и  $R_2$  относительно оси, совпадающей с осью симметрии цилиндра.

Момент инерции – аддитивная величина. Момент инерции цилиндра радиуса  $R_1$ :  $I=\int\limits_{0}^{\infty}r^2dm=rac{1}{2}\int\limits_{R_2}^{R_1}dm$  $\begin{aligned} & \text{dI} = r^2 dm; & \text{dm} = \rho dV = \rho 2\pi r h dr \\ & \text{I} = \int_{R2}^{R1} \rho 2\pi r^3 h dr = 2\pi \rho h \int_{R2}^{R1} r^3 dr = \\ & 2\pi \rho h m \Big\backslash \frac{r^4}{4} \Big|_{r1}^{r2} = 2\pi \rho h (R1^4 - R2^4) \end{aligned}$ 

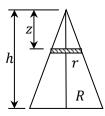
$$I_1 = \frac{\pi \rho R_1^2 h R_1^2}{2} = \frac{\pi \rho R_1^4 h}{2}$$
 m=m1+m2= $\pi \rho h (R1^2 - R2^2)$  
$$I = \frac{m(R_2^2 + R_1^2)}{2}$$



**4.25 A** На рис.  $m_1 =$ 600 г,  $m_2 =$ 450 г,  $m_0^2 = 600$  г. однородным диском, трением в оси пренебречь. Учитывая, что нить не сокльзит по блоку, найти ускорения грузов

 $m_1$ и  $m_2$ Из рисунка следует:  $m_1g - N_1 = m_1a \ \, => \ \, N_1 = m_1g - m_1a$  $m_{1}g - N_{1} = m_{1}a \implies N_{1} = m_{1}g - m_{1}a$   $m_{2}g - N_{2} = m_{2}a \implies N_{2} = m_{2}g + m_{2}a$   $I \frac{d\omega}{dt} = N_{1}R - N_{2}R$   $\omega = \frac{v}{R}$   $\frac{m_{0}R^{2}}{2R}a = N_{1}R - N_{2}R$   $\frac{m_{0}R^{2}}{2}a = N_{1} - N_{2}$   $\frac{m_{0}}{2}a = m_{1}g - m_{1}a - m_{2}g + m_{2}a$   $(m_{0} + m_{1} + m_{2})a = (m_{1} + m_{2})a$ 

4.9 Найти момент инерции прямого сплошного однородного основания радиусом **R**относительно его оси симметрии.



## Решение:

Разбиваем конус на тонкие диски, перпендикулярные оси вращения. Дифференциал масса:  $dm = \frac{mr^2 dr^2}{\frac{1}{3}hR^2}$ 

Так какr=Rz/h, момент инерции такого диска:  $dI=\frac{dmr^2}{2}=\frac{3mR^2z^4dz}{2h^5}$  Искомый момент инерции для конуса:  $I=\int_0^h \frac{3mR^2z^4}{2h^5}dz=\frac{3mR^2}{2h^5}\int_0^h z^4dz=\frac{3}{2}\cdot\frac{mR^2h^5}{5h^5}=\frac{3}{3}mR^2$  $\frac{3}{10}mR^2$ 

**7.26** Найти коэффициент затухания  $oldsymbol{eta}$  и логарифмический декремент затухания  $\lambda$ математического маятника, если известно, что за t = 100 с колебаний полная механическая энергия маятника уменьшилась в десять раз. Длина маятника

$$E_{2} = E_{1}e^{-\frac{2}{\beta t}} = > \frac{E_{1}}{E_{2}} = e^{\frac{2}{\beta t}} = > e^{\frac{2}{\beta t}} = 10$$

$$\ln 10 = \frac{2}{\beta t} = > \beta = \frac{\ln 10}{2t}$$

$$\lambda = \beta T = \beta 2\pi \sqrt{\frac{l}{g}}$$

7.14 Написать уравнение движения x(t)частицы, одновременно участвующей в двух колебаниях одного направления:

$$x_1 = 30 \cos{(\pi t/3)}$$
 и  $x_2 = 30 \cos{(\frac{\pi t}{3} + \pi/6)}$  Здесь требуется сложить два уравнения,

А(амплитуда нового уравнения)

$$= \sqrt{A_1^2 + A_2^2 + 2 A_1 A_2 \cos(\alpha_2 - \alpha_1)} =$$

$$= \sqrt{900 + 900 + 2 * 30 * 30 \cos\left(\frac{\pi t}{3} + \frac{\pi}{6} - \frac{\pi t}{3}\right)}$$

$$= \sqrt{1800 + \frac{1800 * \sqrt{3}}{2}} = 58$$

 $tg \ \alpha$  (тангенс нового угла)

 $A_1 sin \alpha_1 + A_2 sin \alpha_2$ 

 $\overline{A_1 cos \alpha_1} + A_2 cos \alpha_2$ 

применяем формулы сумм косинусов  $= \begin{pmatrix} \text{применяем формулы сумм коснтусов} \\ \text{и синусов, равные амплитуды сокращаются} \end{pmatrix}$   $= \frac{2 \sin \frac{(\alpha_1 + \alpha_2)}{2} \cos \frac{(\alpha_1 - \alpha_2)}{2}}{2 \cos \frac{(\alpha_1 - \alpha_2)}{2} \cos \frac{(\alpha_1 + \alpha_2)}{2}}$ 

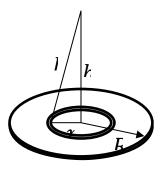
$$= \frac{2\sin\frac{(\alpha_1 + \alpha_2)}{2}\cos\frac{(\alpha_1 - \alpha_2)}{2}}{2\cos\frac{(\alpha_1 - \alpha_2)}{2}\cos\frac{(\alpha_1 + \alpha_2)}{2}}$$

$$= (2 \text{ и косинусы разности сокращаются})$$

$$= \frac{\sin\left(\frac{\alpha_1 + \alpha_2}{2}\right)}{\cos\frac{(\alpha_1 + \alpha_2)}{2}} = tg\frac{(\alpha_1 + \alpha_2)}{2}$$

$$\frac{(\alpha_1 + \alpha_2)}{2}$$
 — угол в новом уравнении   
Ответ:  $x = 58\cos(\frac{\pi t}{3} + \pi/12)$ 

**12.26** По тонкому диску радиуса R = 10 смравномерно распределен заряд поверхностной плотностью  $\sigma = 10 \text{ нКл/м}^2$ . Найти потенциал в точке, лежащей на оси диска на расстоянии 6 см от плоскости диска.

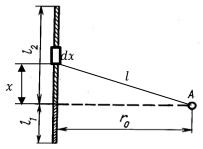


Будем разбивать диск на кольца. Заряд  $dq = \sigma dS = \sigma d(\pi r^2) =$ каждого кольца  $2\sigma\pi rdr$ .

В силу симметрии и равноудаленности всех точек кольца от точки расчета потенциал, создаваемый данным кольцом:  $d\phi=rac{1}{4\piarepsilon_0}\cdotrac{dq}{l}=rac{1}{4\piarepsilon_0}\cdotrac{dq}{\sqrt{r^2+h^2}}.$ 

Так как потенциал — скаляр, то общий потенциал 
$$\varphi = \int_0^R d\varphi = \int_0^R \frac{1}{4\pi\varepsilon_0} \cdot \frac{dq}{\sqrt{r^2+h^2}} = \frac{2\sigma\pi}{4\pi\varepsilon_0} \int_0^R \frac{rdr}{\sqrt{r^2+h^2}} = \frac{\sigma}{4\varepsilon_0} \int_0^R \frac{d(r^2+h^2)}{\sqrt{r^2+h^2}} = \frac{\sigma}{\varepsilon_0} \sqrt{r^2+h^2} \bigg|_0^R = \frac{\sigma}{2\varepsilon_0} \left(\sqrt{R^2+h^2}-h\right)$$

**12.4** Найти потенциал в точке A, удаленной на расстоянии  $\,r_0\,$  от заряженной нити длиной  $\,(l_1+l_2).$  Линейная плотность зарядов  $\,\tau.$ 



$$dq = \tau dz$$

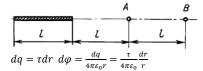
$$d\varphi = \frac{dq}{4\pi\varepsilon_0 \cdot l} = \frac{\tau}{4\pi\varepsilon_0} \frac{dx}{\sqrt{x^2 + r_0^2}}$$

$$\varphi = \frac{\tau}{4\pi\varepsilon_0} \int_{-l_1}^{l_2} \frac{dx}{\sqrt{x^2 + r_0^2}} = \frac{\tau}{4\pi\varepsilon_0} \ln\left(\sqrt{x^2 + r_0^2} + \frac{1}{2}\right) dx$$

$$x\Big|_{-l_1}^{l_2} = \frac{\tau}{4\pi\varepsilon_0} \Big( \ln\Big(\sqrt{l_2^2 + r_0^2} + l_2\Big) - \frac{\tau}{4\pi\varepsilon_0} \Big) \Big]$$

$$\ln\left(\sqrt{l_1^2+r_0^2}-l_1\right)\right) = \frac{\tau}{4\pi\varepsilon_0}\ln\left(\frac{\sqrt{l_2^2+r_0^2}+l_2}{\sqrt{l_1^2+r_0^2}-l_1}\right)$$

**12.6** На отрезке тонкого прямого проводника равномерно распределен заряд с линейной плотностью  $\tau=2.5~{\rm HK}_{\rm J}/{\rm M}$ . Найти разность потенциалов точек A и B.



$$\varphi_A = \frac{\tau}{4\pi\varepsilon_0} \int_l^{2l} \frac{dr}{r} = \frac{\tau}{4\pi\varepsilon_0} \ln r \Big|_l^{2l} = \frac{\tau \ln 2}{4\pi\varepsilon_0}$$

$$\varphi_B = \frac{\tau}{4\pi\varepsilon_0} \int_{2l}^{3l} \frac{dr}{r} = \frac{\tau}{4\pi\varepsilon_0} \ln r \Big|_{2l}^{3l} = \frac{\tau \ln\frac{3}{2}}{4\pi\varepsilon_0}$$

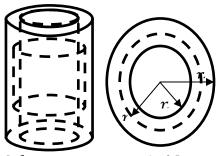
$$\Delta \varphi = \varphi_A - \varphi_B = \frac{\tau}{4\pi\epsilon_0} \left( \ln 2 - \ln \frac{3}{2} \right) = \frac{\tau \ln \frac{4}{3}}{4\pi\epsilon_0}$$

**12.12** Потенциал некоторого поля имеет вид  $\varphi = axz$ . Найти вектор напряженности поля и его модуль

$$\vec{E} = -\vec{\nabla}\varphi = -\frac{\partial\varphi}{\partial x}\vec{i} - \frac{\partial\varphi}{\partial y}\vec{j} - \frac{\partial\varphi}{\partial z}\vec{k} = -az\vec{i} - az\vec{k}$$

$$E = \sqrt{a^2z^2 + a^2x^2} = a\sqrt{z^2 + x^2}$$

**12.9** Два бесконечно длинных коаксиальных цилиндра с радиусами  $r_1=10$  и  $r_2=20$  мм заряжены одноименными зарядами, причем поверхностная плотность зарядов на внешнем цилиндре  $\sigma_2=6,66$  нКл/м², а на внутреннем  $\sigma_1=3,333$  нКл/м². Найти разность потенциалов  $\Delta \varphi$  между цилиндрами.



Выберем между цилиндрами 1 и 2 Гауссову поверхность в форме цилиндра.

$$\begin{split} \Phi &= \int_{(S_{\text{noB}})} \vec{E} \, \vec{dS} = \int_{(S_6)} E dS \cos 0 + \\ 2 \int_{(S_{\text{OCH}})} E dS \cos 90 = 2\pi r E \int_{(0)}^h dh = 2\pi r E h \end{split}$$

$$dq_1 = \sigma_1 dS_1 = 2\pi r_1 \sigma_1 dh$$

$$q_{\text{BH}} = \int_0^h 2\pi r_1 dh = 2\pi r_1 h$$

$$\Phi = \frac{q_{\rm BH}}{\varepsilon_0} \rightarrow 2\pi r E h \varepsilon_0 = 2\pi r_1 \sigma_1 h$$

$$Er\varepsilon_0 = r_1 \rightarrow E = \frac{r_1\sigma_1}{\varepsilon_0 r}$$

В силу симметрии задачи вектора E и  $\mathrm{d} r$  коллинеарные.

$$\varphi = \int_{r_1}^{r_2} E dr = \frac{r_1 \sigma_1}{\varepsilon_0} \int_{r_1}^{r_2} \frac{dr}{r} = \frac{r_1 \sigma_1}{\varepsilon_0} \ln \frac{r_2}{r_1}$$

**12.14** Потенциал некоторого поля имеет вид  $\varphi = a(x^2+y^2)-bz^2.$  Найти вектор напряженности поля и его модуль

$$\vec{E} = -\vec{\nabla}\varphi = -\frac{\partial\varphi}{\partial x}\vec{i} - \frac{\partial\varphi}{\partial y}\vec{j} - \frac{\partial\varphi}{\partial z}\vec{k} = -2ax\vec{i} - 2ay\vec{j} + 2bz\vec{k}$$

$$E = 2\sqrt{a^2x^2 + a^2y^2 + b^2y^2}$$

**12.19** Потенциал поля внутри заряженного шара зависит только от расстояния от центра шара по закону  $\varphi=ar^2+b\ (a,b=const).$  Найти объемную плотность заряда  $\rho$  внутри шара.

$$r^2 = x^2 + y^2 + z^2$$

Найдем 
$$\vec{E} = -\vec{\nabla}\varphi = -\frac{\partial\varphi}{\partial x}\vec{\imath} - \frac{\partial\varphi}{\partial y}\vec{\jmath} - \frac{\partial\varphi}{\partial z}\vec{k} = -2a(x\vec{\imath} + y\vec{\jmath} + z\vec{k})$$

$$\frac{\rho}{\varepsilon_0} = \operatorname{div} \vec{E} = \vec{\nabla} \vec{E} = \frac{\partial E_X}{\partial x} + \frac{\partial E_Y}{\partial y} + \frac{\partial E_Z}{\partial z} = -2a - 2a - 2a = -6a$$

$$\rho = -6a\varepsilon_0$$

16.6 Непроводящий тонкий диск радиусом R, равномерно заряженный с одной стороны с поверхностной плотностью заряда  $\sigma$ , вращается вокруг своей оси с угловой скоростью  $\omega$ . Определить магнитную индукцию B в центре диска

Будем разбивать диск на кольца.

$$dq = \sigma dS = \sigma 2\pi r dr$$

Крутящийся диск является своеобразным током.

$$dI = \frac{dq}{r} = 2\sigma\pi r \frac{dr}{r} = \frac{2\sigma\pi r\omega dr}{2\pi} = \sigma\omega r dr$$

$$T = \frac{2\pi}{\Omega}$$

По закону БСЛ

$$\begin{array}{l} \overrightarrow{dB} = \frac{\mu_0 dl}{4\pi} \int_{(L)} \frac{(\overrightarrow{al} \times \overrightarrow{r})}{r^3} = \frac{\mu_0 dl}{4\pi r^2} \int_{(L)} dl = \frac{\mu_0 dl}{2r} = \\ \frac{\mu_0 \sigma \omega r dr}{2r} = \frac{\mu_0 \sigma \omega}{2} dr \end{array}$$

$$B = \int_0^R dB = \frac{\mu_0 \sigma \omega}{2} \int_0^R dr = \frac{\mu_0 \sigma \omega R}{2}$$

**16.8** Плоское диэлектрическое кольцо, внешний и внутренний радиусы которого  $R_1$  и  $R_2$ , равномерно заряжено зарядом q и вращается вокруг своей оси с угловой скоростью  $\omega$ . Определить магнитную индукцию в центре кольца.

Будем разбивать плоское кольцо на кольца.

$$dq = \sigma dS = \sigma 2\pi r dr \qquad q =$$

$$\int_{R_1}^{R_2} dq = \pi (R_2^2 - R_1^2) \sigma \rightarrow \sigma = \frac{q}{\pi (R_2^2 - R_1^2)}$$

Крутящийся диск является своеобразным током.

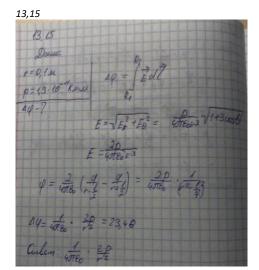
$$dI = \frac{dq}{T} = 2\sigma\pi r \frac{dr}{T} = \frac{2\sigma\pi r\omega dr}{2\pi} = \sigma\omega r dr$$

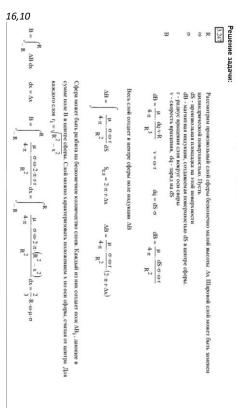
$$T = \frac{2\pi}{\omega}$$

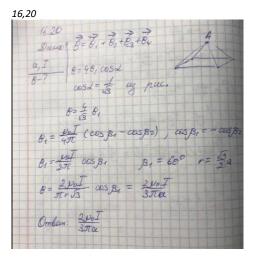
По закону БСЛ

$$\overrightarrow{dB} = \frac{\mu_0 dl}{4\pi} \int_{(L)} \frac{(\overrightarrow{ali} \times \overrightarrow{r})}{r^3} = \frac{\mu_0 dl}{4\pi r^2} \int_{(L)} dl = \frac{\mu_0 dl}{2r} = \frac{\mu_0 \sigma \omega r dr}{2r} = \frac{\mu_0 \sigma \omega r}{2} dr$$

$$\begin{array}{l} B = \int_{R_1}^{R_2} dB = \frac{\mu_0 \sigma \omega}{2} \int_{R_1}^{R_2} dr = \frac{\mu_0 \sigma \omega (R_2 - R_1)}{2} = \\ \frac{\mu_0 q \omega (R_2 - R_1)}{2 \pi (R_2^2 - R_1^2)} = \frac{\mu_0 q \omega}{2 \pi (R_1 + R_2)} \end{array}$$

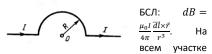






**16.25** Прямой длинный провод на одном из участков переходит в полуокружность радиусом R. По проводу проходит ток I. Определить магнитную индукцию B поля в центре полуокружности.

Можно разбить проводник на три сегмента: до полуокружности, полуокружность, после полуокружности. В законе БСЛ присутствует  $\overrightarrow{dl} \times \overrightarrow{r}$ , и для линейного проводника (1 и 3 сегменты) векторное произведение обращается в 0 (т.к.  $\overrightarrow{dl}$  и  $\overrightarrow{r}$  коллинеарные. Остается подсчитать индукцию полукольца.



радиус будет перпендикулярен окружности и постоянен.  $dB=\frac{\mu_0 I}{4\pi R^2}dl$ . Интегрируем:  $B=\int \ dB=\frac{\mu_0 I}{4\pi R^2}\int_{(L)}dl=\frac{\mu_0 I\pi R}{4\pi R^2}=\frac{\mu_0 I}{4R}$ 

## 16,49

