

**Билет 9.** Импульс тела, импульс силы. II закон Ньютона в импульсной форме. Закон сохранения импульса системы тел. Реактивное движение.

## Импульс

**Импульс тела** — векторная физическая величина, равная произведению массы тела на его скорость.

$$\vec{p} = m \vec{v} \quad [p] = \text{кг} \cdot \frac{\text{м}}{\text{с}}$$

Пусть сила  $\vec{F}$  и масса тела  $m$  постоянные в промежутке времени  $\Delta t$

$$\vec{a} = \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t} \xrightarrow{\text{II закон Ньютона}} \frac{m \cdot \Delta \vec{v}}{\Delta t} = \vec{F} \Rightarrow m \Delta \vec{v} = \vec{F} \Delta t \Rightarrow \Delta \vec{p} = \vec{F} \Delta t$$

**Импульс силы** — векторная физическая величина, равная произведению силы на время ее действия.

$$\vec{F} \Delta t$$

**Второй закон Ньютона в импульсной форме** — изменение импульса тела, за данный промежуток времени равно импульсу силы, действующей на тело в течение этого промежутка времени.

$$\Delta \vec{p} = \vec{F} \Delta t \quad (1)$$

Пусть сила, действующая на тело, в течение данного промежутка времени меняется. Поделим уравнение (1)

на  $\Delta t$ . Тогда  $\frac{\Delta \vec{p}}{\Delta t} = \vec{F}_{cp}$ .

Мгновенное значение силы определяется как предел этого отношения при  $\Delta t \rightarrow 0$ .  $\lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \vec{p}}{\Delta t} = \vec{F}(t)$

**Импульс системы тел** — векторная сумма импульсов всех тел системы.

Рассмотрим систему, состоящую из  $n$  тел.

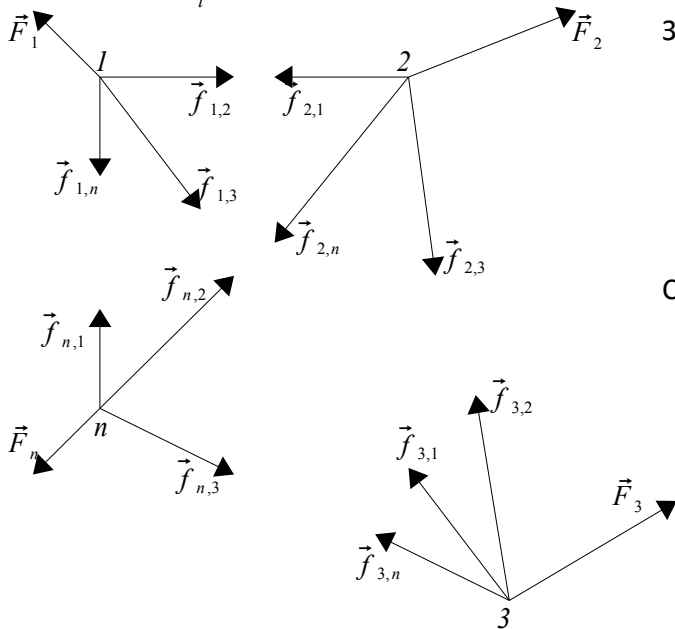
Каждое тело системы может взаимодействовать с телами вне и внутри ее.

$$\vec{p}_c = \sum_{i=1}^n \vec{p}_i = \sum_{i=1}^n (m_i \vec{v}_i)$$

Внутренние силы — силы взаимодействия тел системы. Будем обозначать их  $\vec{f}_{i,j}$ .

Внешние силы — силы, приложенные к телам системы со стороны тел, не входящих в состав системы.

Обозначим  $\vec{F}_i$ .



Запишем уравнение (1) для каждого тела:

$$\Delta \vec{p}_1 = \vec{f}_{1,2} \Delta t + \vec{f}_{1,3} \Delta t + \dots + \vec{f}_{1,n} \Delta t + \vec{F}_1 \Delta t$$

$$\Delta \vec{p}_2 = \vec{f}_{2,1} \Delta t + \vec{f}_{2,3} \Delta t + \dots + \vec{f}_{2,n} \Delta t + \vec{F}_2 \Delta t$$

$$\Delta \vec{p}_3 = \vec{f}_{3,1} \Delta t + \vec{f}_{3,2} \Delta t + \dots + \vec{f}_{3,n} \Delta t + \vec{F}_3 \Delta t$$

...

$$\Delta \vec{p}_n = \vec{f}_{n,1} \Delta t + \vec{f}_{n,2} \Delta t + \dots + \vec{f}_{n,n-1} \Delta t + \vec{F}_n \Delta t$$

Сложим левые и правые части уравнений:

$$(\vec{f}_{i,j} = -\vec{f}_{j,i}) \text{ III закон Ньютона}$$

$$\Delta \vec{p}_c = \sum_{i=1}^n \vec{F}_i \Delta t$$

**Закон изменения импульса** — изменение импульса системы за данный промежуток времени равно сумме импульсов внешних сил, действующих на тела системы в течение этого промежутка времени.

**Замкнутая система тел** — система, в которой действуют только внутренние силы, а внешние либо скомпенсированы, либо не действуют.

**Следствия из закона изменения импульса:**

- 1) Закон сохранения импульса — импульс замкнутой системы тел остается неизменным.
- 2) Если время взаимодействия тел очень мало, то можно пренебречь импульсом внешних сил.

$$\vec{0} = \sum_{i=1}^n \vec{F}_i \Delta t \quad \Delta t \rightarrow 0$$

- 3) Всегда есть такое направление оси OX, проекция на которое суммы внешних сил равна 0. Тогда проекция импульса системы тел в этом направлении не меняется.

Рассмотрим два тела: первое тело стоит на абсолютно гладкой поверхности, второе движется со скоростью

$$v_2 = 5 \frac{м}{с} \quad m_1 = 20 кг \quad m_2 = 60 кг$$

1. После столкновения движется только первое тело

$$\text{По ЗСИ: } \Delta \vec{p} = 0 \Rightarrow p_2 = p_1 \quad m_2 v_2 = m_1 v_1 \Rightarrow v_1 = \frac{m_2 v_2}{m_1} = \frac{60 кг \cdot 5 \frac{м}{с}}{20 кг} = 15 \frac{м}{с}$$

2. После столкновения тела движутся вместе

$$\text{По ЗСИ: } \Delta \vec{p} = 0 \Rightarrow p_2 = p_{\Sigma} \quad m_2 v_2 = (m_1 + m_2) v_1 \Rightarrow v_1 = \frac{m_2 v_2}{m_1 + m_2} = \frac{60 кг \cdot 5 \frac{м}{с}}{20 кг + 60 кг} = 3,75 \frac{м}{с}$$

## Реактивное движение

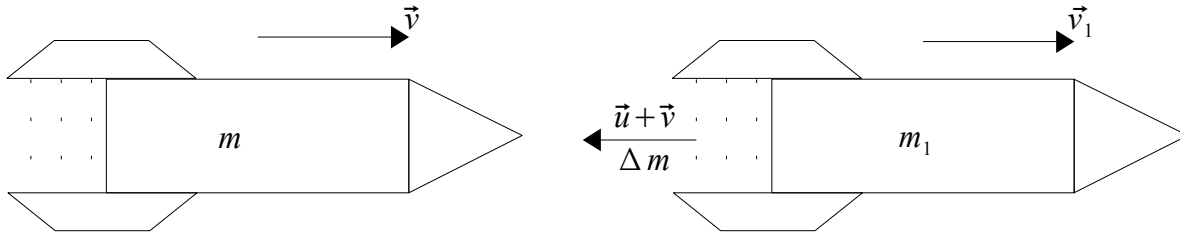
**Реактивное движение** — механическое движение, возникающее при отделении некоторой части тела с определенной скоростью относительно тела.

Таким образом передвигаются не только ракеты, но и кальмары.

Рассмотрим движение реактивной ракеты с равномерным сгоранием топлива в космическом пространстве без учета гравитационного взаимодействия.

Система «ракета и продукты сгорания» - замкнутая.

Пусть изначально скорость ракеты  $\vec{v}$  и масса  $m$ . Через некоторый промежуток времени  $\Delta t$  масса ракеты станет  $m_1$ , а скорость  $v_1$ . Тогда масса сгоревшего топлива  $\Delta m = m - m_1$ .



За этот же промежуток времени скорость ракеты относительно неподвижной системы отсчета изменится на  $\Delta \vec{v}$  и станет равной  $\vec{v}_1 = \vec{v} + \Delta \vec{v}$ . Скорость сгоревшего топлива относительно ракеты равна  $\vec{u}$  и  $\vec{v} + \vec{u}$  относительно неподвижной системы отсчета, так как до сгорания топливо имело ту же скорость  $\vec{v}$ , что и ракета.

Запишем закон сохранения импульса для системы «ракета-сгоревшее топливо»

$$\vec{p}_n = \vec{p}_k$$

$$m \vec{v} = m_1 \vec{v}_1 + \Delta m (\vec{v} + \vec{u})$$

$$m \vec{v} = (m - \Delta m) (\vec{v} + \Delta \vec{v}) + \Delta m \vec{v} + \Delta m \vec{u}$$

$$\cancel{m \vec{v}} = \cancel{m \vec{v}} + m \Delta \vec{v} - \cancel{\Delta m \vec{v}} - \Delta m \Delta \vec{v} + \cancel{\Delta m \vec{v}} + \Delta m \vec{u}$$

$$m \Delta \vec{v} = - \Delta m \vec{u}$$

$$m \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t} = - \vec{u} \frac{\Delta m}{\Delta t}$$

$$\mu = \frac{\Delta m}{\Delta t} - \text{расход топлива}$$

$$\vec{F}_{\text{реакт}} \stackrel{\text{II закон Ньютона}}{=} m \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t} - \text{реактивная сила}$$

## Уравнение Мещерского

$$\vec{F}_{\text{реакт}} = - \mu \vec{u} \quad \vec{u} - \text{скорость газов относительно ракеты}$$

Реактивная сила приложена к ракете, направлена против скорости движения сгоревшего топлива.

Не зависит от устройства двигателя, определяется только расходом топлива и скоростью истечения газов.

$$\text{II закон Ньютона для тел с переменной массой} \quad M \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t} = \vec{F}_{\text{реакт}}$$

$$\text{Если на ракету действуют внешние силы} \quad M \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t} = \vec{F}_{\text{реакт}} + \vec{F}_{\text{внешн}}$$