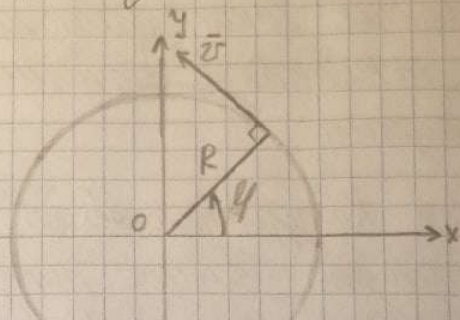


Задание.

① Найти скорость и ускорение твердого тела при равномерном движении. Их связь между естественным базисом.

$$\vec{R} = (R \cos \varphi, R \sin \varphi, 0)$$

$$\vec{V} = \dot{\vec{R}} = (-R \sin \varphi, R \cos \varphi, 0) \quad (1)$$



$$\vec{a} = \dot{\vec{V}} = (-\ddot{\varphi} R \sin \varphi - \dot{\varphi}^2 R \cos \varphi, \dot{\varphi}^2 R \sin \varphi - \ddot{\varphi} R \cos \varphi, 0) \quad (2)$$

$\dot{\varphi}$  - угловая скорость

$$\omega = \frac{d\varphi}{dt} - \text{угловая скорость} \quad (3)$$

$$\epsilon = \frac{d^2\varphi}{dt^2} - \text{угловая ускорение} \quad (4)$$

1)  $(3, 3) \Rightarrow \vec{V} = (-\omega R \sin \varphi, \omega R \cos \varphi, 0) \Rightarrow |\vec{V}| = |\omega| R$

$$\vec{e}_R = \frac{\vec{R}}{|\vec{R}|} = (\cos \varphi, \sin \varphi, 0)$$

$$(\vec{a}, \vec{e}_R) = (\vec{a}_\tau + \vec{a}_n, \vec{e}_R) = (\vec{a}_\tau, \vec{e}_R)$$

$$(\vec{a}_n, \vec{e}_R) = (-\dot{\varphi}^2 R \sin \varphi - \ddot{\varphi} R \cos \varphi) \cos \varphi + (\ddot{\varphi} R \sin \varphi - \dot{\varphi}^2 R \cos \varphi) \sin \varphi$$

$$(\vec{a}_n, \vec{e}_R) = -\dot{\varphi}^2 R \cos \varphi \cos \varphi - \dot{\varphi}^2 R \sin^2 \varphi = -\dot{\varphi}^2 R = -\omega^2 R$$

$$|\vec{a}_n| = |\omega|^2 R = \frac{|\vec{V}|^2}{R}$$

2)  $\vec{e}_V = \frac{\vec{V}}{|\vec{V}|} = \frac{\omega}{|\omega|} (-\sin \varphi, \cos \varphi, 0)$

$$a_\tau = (\vec{a}, \vec{e}_V) = (\vec{a}_\tau + \vec{a}_n, \vec{e}_V) = (\vec{a}_\tau, \vec{e}_V)$$

$$a_\tau = \frac{\omega}{|\omega|} (\sin \varphi (\ddot{\varphi} R \sin \varphi + \dot{\varphi}^2 R \cos \varphi) + (\ddot{\varphi} R \cos \varphi - \dot{\varphi}^2 R \sin \varphi) \cos \varphi)$$

$$a_\tau = \frac{\omega}{|\omega|} \ddot{\varphi} R \Rightarrow |a_\tau| = |\epsilon| R$$



$$a = \sqrt{a_t^2 + a_n^2} = \sqrt{(w^2 R)^2 + (vR)^2} = R \sqrt{w^4 + v^2}$$

② Работа консервативной силы. Полная механическая энергия. Закон изменения полной механической энергии механической системы. Закон сохранения полной механической энергии.

Работа Консервативной силы не зависит от пути, вдоль которой движется тело, а только от его начального и конечного положений. Следовательно, работа консервативной силы по замкнутому пути равна нулю.

$$\int (\vec{F} d\vec{r}) = W_{\text{кон}}^{\text{нач}} - W_{\text{кон}}^{\text{кон}}$$

Для замкнутого пути  $W_{\text{кон}}^{\text{нач}} = W_{\text{кон}}^{\text{кон}}$ , поэтому  $\oint (\vec{F} d\vec{r}) = 0$ .  
Замечание: Нельзя сказать, что если работа силы по замкнутому контуру равна нулю, то эта сила — консервативная.

Рассмотрим две близкие точки в пространстве, соединенные дугой от дуги на малый вектор  $d\vec{r} = (dx, dy, dz)$ , координаты которых  $(x, y, z)$  и  $(x+dx, y+dy, z+dz)$

Работа консервативной силы  $\vec{F}$  при перемещении между точками можно записать в виде:

$$A \approx F_x dx + F_y dy + F_z dz = W_{\text{пот}}^{\text{нач}} - W_{\text{пот}}^{\text{кон}} = - (W_{\text{пот}}^{\text{кон}} - W_{\text{пот}}^{\text{нач}})$$

$$W_{\text{пот}}^{\text{кон}} - W_{\text{пот}}^{\text{нач}} \approx (\text{grad } W, d\vec{r}) = \frac{\partial W}{\partial x} dx + \frac{\partial W}{\partial y} dy + \frac{\partial W}{\partial z} dz$$



Получаем:

$$F_x dx + F_y dy + F_z dz = -\frac{\partial W}{\partial x} dx - \frac{\partial W}{\partial y} dy - \frac{\partial W}{\partial z} dz$$

$$F_x = -\frac{\partial W}{\partial x}, \quad F_y = -\frac{\partial W}{\partial y}, \quad F_z = -\frac{\partial W}{\partial z}$$

Т.е. для консервативной силы должно выполняться

$$\text{это равенство: } \vec{F} = -\text{grad } W$$

Полная механическая энергия.

Опр: Полной механической энергией тела (системы) называется энергия, определяемая движением и положением тела относительно других тел, т.е. сумма потенциальной и кинетической энергии.

$$W_{\text{механ}} = W_{\text{пот}} + W_{\text{кин}}$$

Рассмотрим тело, на которое действуют консервативные силы. Изменение механической энергии тела равно суммарной работе действующих на нее сил:

$$W_{\text{кин-кон}} - W_{\text{кин-нач}} = A$$

Но, т.к. в системе только консервативные силы, то для них можно ввести потенциальную энергию и выразить работу через изменение потенциальной энергии.

$$A = W_{\text{пот}}^{\text{кон}} - W_{\text{пот}}^{\text{нач}} \Rightarrow W_{\text{кин}}^{\text{кон}} - W_{\text{кин}}^{\text{нач}} = W_{\text{пот}}^{\text{кон}} - W_{\text{пот}}^{\text{нач}}$$

или:

$$W_{\text{кин}}^{\text{кон}} + W_{\text{пот}}^{\text{кон}} = W_{\text{пот}}^{\text{нач}} + W_{\text{кин}}^{\text{нач}} \Leftrightarrow W_{\text{механ}}^{\text{кон}} = W_{\text{механ}}^{\text{нач}}$$

Закон сохранения механической энергии:

Если на тело или в системе тел действуют только консервативные силы, то механическая энергия тела или системы тел остается постоянной.



Закон сохранения полной механической энергии.  
 Если в системе действуют консервативные и неконсервативные силы:

$$W_{\text{мех}}^{\text{кон}} - W_{\text{мех}}^{\text{нач}} = A_{\text{кон}} + A_{\text{некон}}.$$

Для консервативных сил:  $A_{\text{кон}} = W_{\text{пот}}^{\text{нач}} - W_{\text{пот}}^{\text{кон}} \Rightarrow$

$$W_{\text{мех}}^{\text{кон}} - W_{\text{мех}}^{\text{нач}} = W_{\text{пот}}^{\text{нач}} - W_{\text{пот}}^{\text{кон}} + A_{\text{некон}}.$$

$$(W_{\text{мех}}^{\text{кон}} + W_{\text{пот}}^{\text{кон}}) - (W_{\text{мех}}^{\text{нач}} + W_{\text{пот}}^{\text{нач}}) = A_{\text{некон}}.$$

$\downarrow$   
 $W_{\text{мех}}^{\text{кон}} - W_{\text{мех}}^{\text{нач}} = A_{\text{некон}}$  — изменение механической энергии системы равно работе неконсервативных сил.

③. Точечное тело движется вдоль оси  $x$  по закону

$$x = \frac{t^3}{3} + \frac{t^2}{2} - 6t + 7 \quad (\text{значения всех величин даны в СИ}).$$

Найдите ускорение тела в момент времени  $t = 1\text{с}$  и в моменты разворота. В какой момент времени ускорение тела равно нулю?

Дано:

$$x(t) = \frac{t^3}{3} + \frac{t^2}{2} - 6t + 7$$

$$t = 1\text{с}$$

Найти:

$$a(t) = ?$$

$$a(t_1) = ?$$

$$t_2 = ?$$

Решение:

Проанализируем  $x(t)$  как функцию и построим график.

$$1) \quad x(t) = \frac{t^3}{3} + \frac{t^2}{2} - 6t + 7 \quad (1)$$

$$x'_t = t^2 + t - 6 \quad (2)$$

$$x'_t = 0.$$

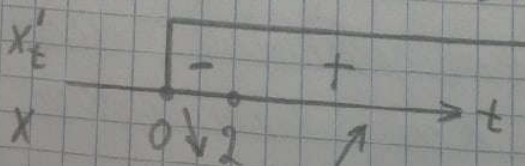
$$t^2 + t - 6 = 0.$$

$$(t+3)(t-2) = 0$$

$$t = 2$$

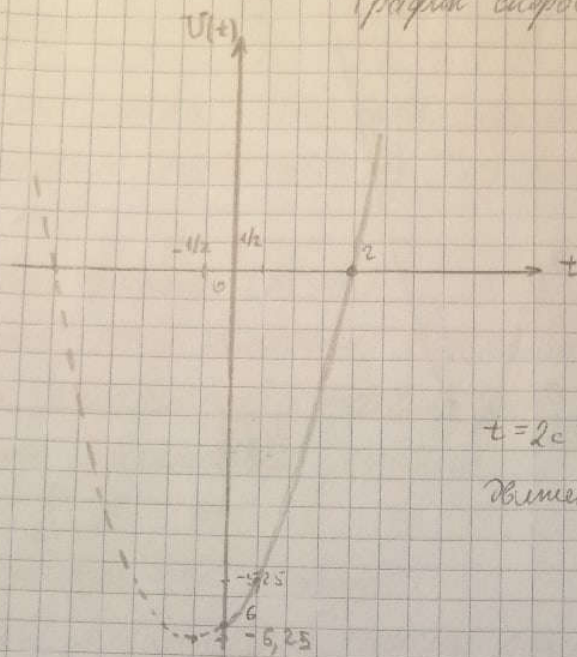
$$t \neq -3$$

$$t \geq 0.$$



перепишем (2) уравнение как:  $x'_t = (t + \frac{1}{2})^2 - 6,25$  - парабола  
 $\frac{1}{10} \ddot{x}(t) = x'_t = (t + \frac{1}{2})^2 - 6,25$   $y(x) = ax^2 + bx + c$

График скорости



$t = 2$  - тело сменило направление движения

$$x''_t = (x'_t)' = 2t + 1$$

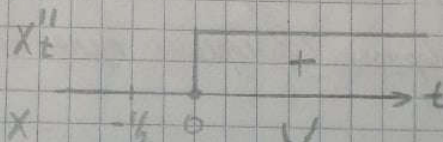
$$x''_t = 0$$

$$2t + 1 = 0$$

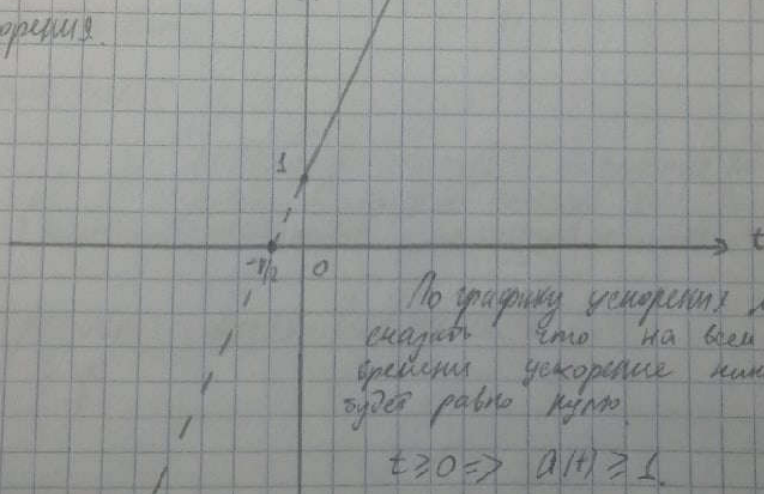
$$t = -\frac{1}{2}, \quad t \geq 0$$

$$a(t) = \ddot{x}(t) = x''_t = 2t + 1$$

График ускорения



прямая  $y = kx + b$   
 $a(t)$



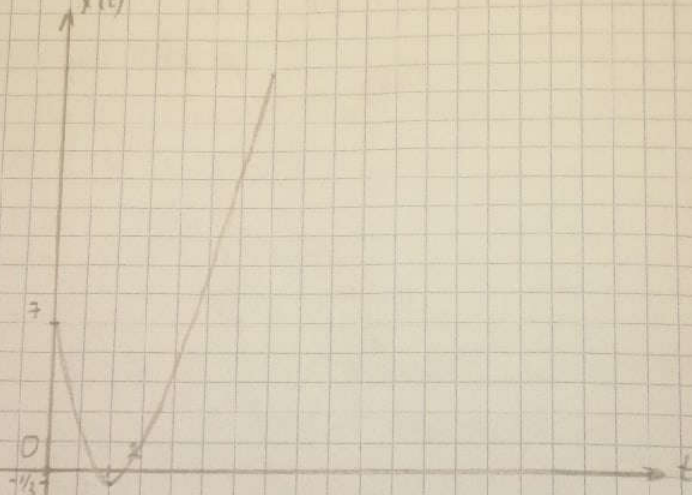
По графику ускорения можно сказать, что на все промежуточные времена ускорение никогда не будет равно нулю.

$$t \geq 0 \Rightarrow a(t) \geq 1$$



траектория тела.

$$x(2) = \frac{8}{3} + \frac{4}{2} - 12 + 4 = -\frac{1}{3}$$
$$x(0) = 7$$



при  $t=1c$

$$a = 2t + 1 \Big|_{t=1c} = 3 \text{ м/с}^2$$

при  $t=2c$

$$a = 2t + 1 \Big|_{t=2c} = 5 \text{ м/с}^2$$

Ответ:  $a(1) = 3 \text{ м/с}^2$ ;  $a(2) = 5 \text{ м/с}^2$

Ускорения тела никогда не будет равно 0.