## 20 Сила упругости

**Деформация** — это изменение формы или размеров тела. На рис. 1 изображены деформированные резиновый шар и пластилиновый брусок.

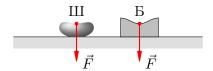


Рис. 1. Деформированные тела

Резиновый шар Ш и пластилиновый брусок Б испытывают деформации под действием некоторой внешней силы  $\vec{F}$ , приложенной к телам сверху.

Теперь внешние силы, деформирующие тела, сняли (рис. 2).

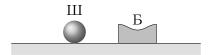


Рис. 2. Тела после снятия деформирующих сил

Как видно из рис. 2, деформации тел можно разделить на два вида.

- Упругая деформация исчезает после снятия деформирующего действия.
- **Неупругая** деформация сохраняется (возможно, частично) после снятия деформирующей нагрузки.

Таким образом, в рассмотренном примере в шаре возникали упругие деформации, а в бруске — неупругие.

Сила упругости  $(\vec{F}_{ynp} [H])$  — это сила, с которой упруго деформированное тело действует на соприкасающееся с ним тело, вызывающее деформацию.

Пусть на пружину положили массивный шар (рис. 3). Под действием веса шара пружина деформируется (верхняя часть пружины смещается вниз), и возникает направленная вверх сила  $\vec{F}_{\text{упр}}$ , удерживающая шар (остальные силы не показаны).

Сила упругости:

- направлена в сторону, *противоположную смещению частии* тела в процессе деформации;
- действует также между соседними слоями деформированного тела и приложена к каждому слою.

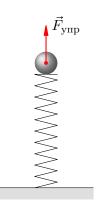


Рис. 3. Шар на пружине

**Закон Гука.** Сила упругости прямо пропорциональна величине деформации. Так, пружина, сжатая или растянутая на величину x, действует с силой

$$F_{\rm ynp} = kx,\tag{1}$$

где k — жёсткость пружины.

Стоит отметить, что сила реакции и вес представляют собой силы упругости, которые служат проявлением электромагнитного взаимодействия тел.