

Здесь будет титульный лист.

РЕФЕРАТ

Здесь будет реферат.

СОДЕРЖАНИЕ

Введение	4
1 Теоретическая часть	5
1.1 Формулы	5
2 Вторая глава	8
3 Третья глава	9
Список использованных источников	10

ВВЕДЕНИЕ

Здесь будет введение. [1]

1 Теоретическая часть

1.1 Формулы

Скорость при равноускоренном движении (1.1.1) TODO

$$\vec{v}(t) = \vec{v}_0 + \vec{a}t \quad (1.1.1)$$

где $\vec{v}(t)$ – вектор скорости тела в момент времени t ;

\vec{v}_0 – вектор начальной скорости тела;

\vec{a} – вектор ускорения тела;

t – момент времени.

Причём вектор $\vec{v}(t)$ должен быть сонаправлен вектору \vec{v}_0 , а вектор \vec{a} противоположен. Для того чтобы выяснить, при каких t сонаправленность векторов $\vec{v}(t)$ и \vec{v}_0 в уравнении (1.1.1) соблюдается, достаточно увидеть, что длина вектора \vec{v}_0 должна быть больше длине вектора $\vec{a}t$ и получить неравенство для t (1.1.2).

$$t < \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|} \quad (1.1.2)$$

А для остальных t , $\vec{v}(t)$ следует принять нулю. Тогда получится система (1.1.3).

$$\vec{v}(t) = \begin{cases} \vec{v}_0 + \vec{a}t, & 0 \leq t < \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}, \\ 0, & t \geq \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}. \end{cases} \quad (1.1.3)$$

Проекции на ось абсцисс (1.1.4) и ординат (1.1.5):

$$v_x(t) = \begin{cases} v_{0x} + a_x t, & 0 \leq t < \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}, \\ 0, & t \geq \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}. \end{cases} \quad (1.1.4)$$

где $v_x(t)$ – проекция вектора скорости тела $\vec{v}(t)$ в момент времени t на ось X ;

v_{0x} – проекция вектора начальной скорости тела \vec{v}_0 на ось X ;

a_x – проекция вектора ускорения тела \vec{a} на ось X .

$$v_y(t) = \begin{cases} v_{0y} + a_y t, & 0 \leq t < \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}, \\ 0, & t \geq \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}. \end{cases} \quad (1.1.5)$$

где $v_y(t)$ – проекция вектора скорости тела $\vec{v}(t)$ в момент времени t на ось Y ;
 v_{0y} – проекция вектора начальной скорости тела \vec{v}_0 на ось Y ;
 a_y – проекция вектора ускорения тела \vec{a} на ось Y .

Теперь найдём формулу для траектории движения тела. Формуле, соответствующей (1.1.1), только для траектории, соответствует (1.1.6):

$$\vec{r}(t) = \vec{r}_0 + \vec{v}_0 t + \frac{\vec{a} t^2}{2} \quad (1.1.6)$$

где $\vec{r}(t)$ – радиус-вектор положения тела в момент времени t ;
 \vec{r}_0 – радиус-вектор начального положения тела.

Исходя из (1.1.3), уравнение для траектории с учётом того, что вектор скорости должен быть противоположен вектору ускорения, будет (1.1.7):

$$\vec{r}(t) = \begin{cases} \vec{r}_0 + \vec{v}_0 t + \frac{\vec{a} t^2}{2}, & 0 \leq t < \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}, \\ \vec{r}_0, & t \geq \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}. \end{cases} \quad (1.1.7)$$

Соответствующие проекции на оси абсцисс (1.1.8) и ординат (1.1.9):

$$r_x(t) = \begin{cases} r_{0x} + v_{0x} t + \frac{a_x t^2}{2}, & 0 \leq t < \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}, \\ r_{0x}, & t \geq \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}. \end{cases} \quad (1.1.8)$$

где $r_x(t)$ – проекция радиус-вектора положения тела $\vec{r}(t)$ в момент времени t на ось X ;

r_{0x} – проекция радиус-вектора начального положения тела \vec{v}_0 на ось X .

$$r_y(t) = \begin{cases} r_{0y} + v_{0y} t + \frac{a_y t^2}{2}, & 0 \leq t < \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}, \\ r_{0y}, & t \geq \frac{|\vec{v}_0|}{|\vec{a}|}. \end{cases} \quad (1.1.9)$$

где $r_y(t)$ – проекция радиус-вектора положения тела $\vec{r}(t)$ в момент времени t на ось Y ;

r_{0y} – проекция радиус-вектора начального положения тела \vec{v}_0 на ось Y .

Формулы (1.1.8) и (1.1.9) являются ключевыми в этой работе.

2 Вторая глава

Здесь будет вторая глава

3 Третья глава

Здесь будет третья глава

СПИСОК ИСПОЛЬЗОВАННЫХ ИСТОЧНИКОВ

1. Здесь будет список использованных источников.