1 какое движение называют вращательным

Вращательное движение — это движение, при котором все точки твердого тела движутся по окружностям, центры которых лежат на одной прямой, называемой осью вращения, причем эти окружности лежат в плоскостях, перпендикулярных оси вращения.

2 Записать формулы определявшие угловую скорость и угловое ускорение. Как направлены эти векторы

Угловая скорость

$$\omega = \frac{\Delta \varphi}{\Delta t}$$

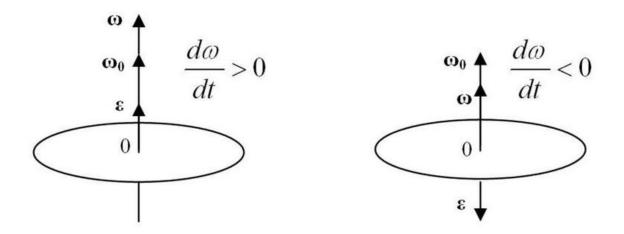
 Δt – время за которое этот поворот произошел

Угловое ускорение:

Производная от угловой скорости

Направление векторов

При вращении тела вокруг неподвижной оси, вектор углового ускорения направлено вдоль оси вращения. При ускоренном движении вектор углового ускорения сонаправлен с вектором скорости, в замедленном противонапрален ему.



3 Записать формулы связи угловых величин и линейных

Угловая скорость

$$v = R\omega$$

 Γ де R- радиус окружности по которой движется мат. точка W- угловая скорость

Угловое ускорение

$$a_{\tau} = R\varepsilon$$

Где

 ${\bf a}_{\scriptscriptstyle T}$ – тангенсальное ускорение

R - радиус окружности по которой движется мат. точка

Е – угловое ускорение

$$a_n = \omega^2 R$$

Где a_n – нормальное ускорение

W - угловая скорость

R - радиус окружности по которой движется мат. точка

4 Дать определение момента силы относительно точки, относительно оси

Момент силы относительно точки.

Моментом силы относительно некоторой точки О называется векторное произведение радиус-вектора точки приложения силы относительно точки О на действующую силу

$$\vec{M} = \vec{r} \times \vec{F}$$

Модуль силы

$$M = Fr \sin \alpha = Fl,$$
 $l = r \sin \alpha$ – плечо силы относительно точки О (длина перпендикуляра, опущенного из точки О на линию действия силы).

Момент силы относительно оси

Проекция вертора момента силы на некоторую ось z называется моментом силы относительно этой оси

$$M_z = \left[\vec{r} \times \vec{F}\right]_z$$

$$M_z = M \cos \beta = rF \sin \alpha \cos \beta.$$
 α – угол между \vec{r} и \vec{F} .
 β – угол между \vec{M} и осью z.
 $[M] = 1 \, M \cdot 1 \, H = 1 \, H \cdot M.$

5 Дать определение момента инерции материальной точки относительно другой точки, твердого тела относительно оси вращения

Материальная точка относительно другой точки.

Момент инерции относительно точки О равен произведению массы материальной точки на квадрат расстояния до точки О

$$I = mr^2$$

Твердое тело относительно оси вращения

Момент инерции твердого тела относительно заданной оси вращения равен скалярной сумме моментов инерций всех его материальных точек относительно этой оси

$$I = \sum_{i=1}^{N} m_i^{} r_i^2$$
 $m_i^{}$ – масса i -ой точки, $r_i^{}$ – расстояние до выбранной оси от i - ой точки

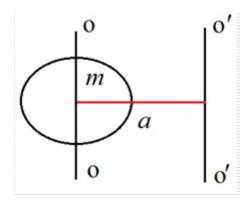
6 Записать основной закон динамики вращательного движения. В чем состоит его проверка

$$\vec{M} = I\vec{\varepsilon}$$

Проверка закона:

7 Записать теорему Штейнера (знать формулировку)

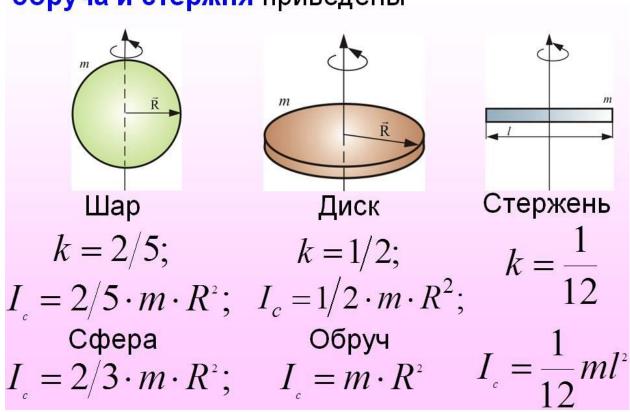
Момент инерции тела ОО относительно произвольной оси О'О' равен сумме момента его инерции относительно параллельной оси, проходящей через центр масс С тела и произведения массы тела на квадрат расстояния между осями



$$I = I_0 + ma^2$$

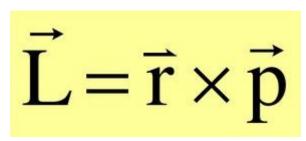
8 Записать формулу для момента инерции диска, обруча, цилиндра, шара, стержня.

Моменты инерции **шара**, **сферы**, **диска**, **обруча и стержня** приведены



9 Дать определение момента импульса (формула)

Момент импульса материальной точки относительно некоторой точки называется величина, равная векторному произведению радиус-вектора, проведенного из точки вращения к данной материальной точке, на вектор импульса этой материальной точки



10 Сформулировать закон сохранения момента импульса

Закон сохранения момента импульса – момент импульса замкнутой системы тел относительно любой неподвижной точки не изменяется с течением времени.

T.e L=const

11 Записать основной закон динамики вращательного движения через изменение момента импульса.

ОСНОВНОЙ ЗАКОН ДИНАМИКИ ВРАЩАТЕЛЬНОГО ДВИЖЕНИЯ

$$\vec{\varepsilon} = \frac{\vec{M}_p}{J}$$
 если $I = const$

Угловое ускорение прямо пропорционально результирующему моменту сил, приложенных к телу и обратно пропорционально моменту инерции тела относительно той же оси вращения.

$$\vec{M}_p = J\vec{\varepsilon} = J\frac{d\vec{\omega}}{dt} = \frac{d(J\vec{\omega})}{dt} = \frac{d\vec{L}}{dt} \Rightarrow$$

$$rac{dec{L}}{dt} = ec{M}_p$$
 - общая формулировка

$$d\vec{L} = \vec{M}_p dt$$