Механика

И все, что с ней связано

Выберите раздел:







Автор пособия ученик 10 «А» класса «МОУ «Лицей № 53» Табаков Максим

Кинематика изучает механическое движение тел, не рассматривая причины, которыми это движение вызывается.

• Основные понятия: Перемещение, Скорость, Ускорение, Прямолинейное равномерное движение, Равноускоренное и Равнозамедленное движение

Перемещение называется направленный вектор, соединяющий начальное положение тела с его последующим S=x-x₀

Скоростью называется физическая величина,

Равная отношению Перемещения тела за промежуток

Времени к этому промежутку времени $U=S/\Delta t$

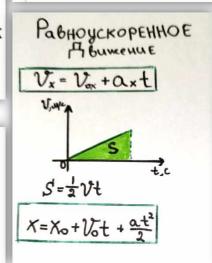
Ускорением тела называется физическая величина,

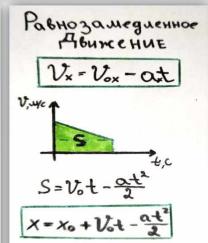
Равная отношению изменения скорости за промежуток времени

К этому промежутку времени

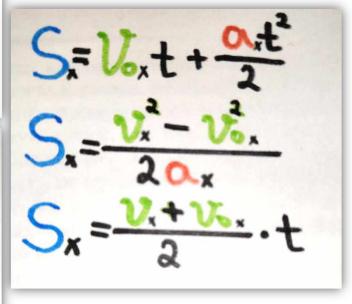


Прямолинейным равномерным движением называется движение, при котором скорость тела не изменяется, как по направлению, так и по величине Уравнение прямолинейного равномерного движения: $X \!\!=\!\! x_o \!\!+\!\! U_x t$









Вернуться назад

Динамика — раздел механики, посвященный изучению движения тел под действием приложенных к ним сил.

! ВО ВСЕХ ИСО ЗАКОНЫ КЛАССИЧЕСКОЙ

МЕХАНИКИ ИМЕЮТ ОДИН И ТОТ ЖЕ ВИД!

Основные понятия: Инерция, **законы Ньютона**, Закон всемирного тяготения, Сила тяжести, Сила упругости(закон Гука), Сила трения, **Алгоритм решения задач**.

Инерция — явление сохранения состояния движения или покоя
По отношению к инерциальной системе отсчёта в отсутствие
внешних сил. Принцип инерции: Если на тело не действуют внешние
силы, то оно сохраняет состояние покоя или равномерного прямолинейного
движения.

Первый закон: Сущ.-ют ИСО, в которых все тела в отсутствие внешнего воздействия движутся прямолинейно и Равномерно.

Второй закон: в ИСО ускорение тела прямо пропорционально Векторной сумме всех действующих на него сил и обратно пропорционально массе тела. $F = \overline{n} \overline{a}$

Третий закон: Силы, с которыми две материальные точки действуют друг на друга, равны по модулю, противоположны по направлению и действуют вдоль прямой, соединяющий эти точки: $\overline{F_{12}} = \overline{F_{21}}$

Закон всемирного тяготения

два любых тела притягиваются друг к другу с силой, прямо пропорциональной массе каждого из них и обратно пропорциональной квадрату расстояния между ними. $F = G^{-6}$

Сила тяжести—гравитационная сила, действующая на тело. F=mg $g=9.81 \text{m/c}^2$ (значение для Земли)

Сила упругости — сила, возникающая при деформации тела и восстанавливающая первоначальные размеры и форму тела при прекращении внешнего воздействия. $F_{ynp.}=k\Delta l$ k-жесткость, H/M

Сила трения — сила, возникающая при соприкосновении F = 100 поверхностей тел, препятствующая их относительному перемещению, направленная вдоль поверхности соприкосновения.

 $F = \mu N$ μ —коэффициент трения скольжения, N—сила нормальной реакции опоры.

Алгоритм решения задач:

- 1. Изобразите силы, действующие на каждое тел
- 2. Запишите для каждого тела 2 закон Ньютона в векторной форме
- 3. Выберите координатные оси (х; у)
- 4. Запишите 2 закон Ньютона через проекции на координатные оси
- 5. Решите полученную систему уравнений.

Вернуться назад



Статика – раздел механики, в котором изучаются условия равновесия тел

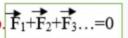
Основные понятия: поступательное и вращательное движения, условия статического равновесия, момент силы, плечо силы.

Поступательное движение абсолютно твердого тела – движение, при котором все точки тела движутся по одинаковым траекториям.

Вращательное движение абсолютно твердого тела – движение, при котором все точки тела движутся по окружностям, центры которых лежат на неподвижной прямой (оси вращения)

Условие статического равновесия для поступательного движения:

Векторная сумма всех сил, действующих на тело, равна нулю $\overrightarrow{F}_1 + \overrightarrow{F}_2 + \overrightarrow{F}_3 \dots = 0$



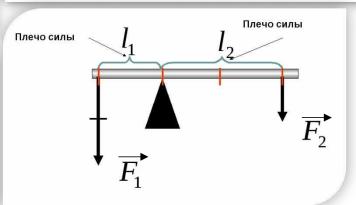
Условие статического равновесия для вращательного движения:

Алгебраическая сумма моментов всех сил, действующий на тело, равна нулю

$$M_1+M_2+M_3+...=0$$

Момент силы – физическая величина, равная произведению модуля силы и ее плеча $M=F\times l$

Плечо силы – длина перпендикуляра, опущенного от оси вращения на линию действия силы



Вращательное движение





Момент сил, вращающий тело против часовой стрелки, положительный. Момент сил, вращающий тело по часовой стрелке, отрицательный.