Введение в физику

Зиновьев Павел

10 сентября 2015 г.

Аннотация

Если тебя квантовая физика не испугала, значит, ты ничего в ней не понял.

Нильс Бор ©

Содержание

Содержание

1 Информация

Якунова Елена Викторовна (каб. 9-518 или 9-514) С собой иметь таблицу интегралов, производных, правила работы со степенями

1.1 Материалы

На кафедре физики ТулГУ ightarrow введение в физику

1.2 Зачеты

В конце семестра зачет без оценки

Зачетный балл 40. Можно набрать в течении семестра посещаемостью, 3 контрольные работы (2 обязательные), домашняя работа (по вызову будут проверять). Аттестация неофициальная в конце года

Входит в курс:

Математическая составляющая физики, интегралы, дифференциалы, векторная алгебра.

1.3 Структура курса физики

Структура курса физики				
Механика	Молекулярная	Электричество	Колебания и	Квантовая фи-
	физика и тер-	и магнетизм	волны	зика
	модинамика			
Кинематика	MKT	Электростатика	Механические	Квантовая оп-
			колебания и	тика
			волны	
Динамика	Статистическая	Электродина-	Электрические	Квантовая ме-
	физика	мика	колебания и	ханика
			волны	
Статика	Термодинамика	Электромагнит-	Волновая опти-	Строение атома
		ное поле	ка	
Классическая		Постоянный		Физика твердо-
механика		и переменный		го тела
		электрический		
		TOK		
Релятивистская		Магнитостатика		Физика атом-
механика				ного ядра
Механика		Электромагнит-		
сплошных сред		ная индукция		
Гидродинамика				
Акустика				

Физические основы механики

Два вида неживой материи - вещество и поле

Движение - это всевозможные изменения материи

Форма бытия материи - это пространство и время

Механическое движение - изменение положения в пространстве с течением времени

Статика изучает законы равновесия системы тел

2 Кинематика

Основной задачей кинематики является нахождение положения тела в любой момент времени, если известна x_0, y_0, V_0, a_0

2.1 Физические модели

2.1.1 Радиус вектора

Материальная точка: масса есть, размеров нет

Абсолютно твердое тело: две материальные точки в теле, расстояние между которыми не изменяется ни при каких обстоятельствах

2.1.2 Векторный способ описания движений частиц

Радиус вектор — это вектор, который начинается в точке начала отсчета координат и заканчивается на точке. При перемещении по любой траектории радиус-вектор меняет свои координаты и длину. Таким образом радиус-вектор — функция времени: $\overrightarrow{r}(t)$ Единичные орты (вектора) — вектор, направленный вдоль координатной оси. Длина вектора равна единице

вектора равна единице
$$\overrightarrow{r}(t) = \overrightarrow{i} r_x + \overrightarrow{j} r_y + \overrightarrow{k} r_z$$

$$\overrightarrow{r}(t) = \overrightarrow{i} x(t) + \overrightarrow{j} y(t) + \overrightarrow{k} z(t)$$

Перемещение за единицу времени —

$$\overrightarrow{V}(t) = \frac{d\overrightarrow{r}}{dt}$$

Изменение скорости за единицу времени —

$$\overrightarrow{a}(t) = \frac{d^2r}{dt^2}$$

$$\overrightarrow{V}(t) = \overrightarrow{i}V_x(t) + \overrightarrow{j}V_y(t) + \overrightarrow{k}V_z(t)$$

$$\overrightarrow{a}(t) = \overrightarrow{i}a_x(t) + \overrightarrow{j}a_y(t) + \overrightarrow{k}a_z(t)$$

Если известны: x(t),y(t),z(t), то можно определить проекции скорости на оси: $V_x(t)=\frac{dx}{dt},V_y(t)=\frac{dy}{dt},V_z(t)=\frac{dz}{dt}$

Ускорение:
$$a_x(t) = \frac{dV_x}{dt}, a_y(t) = \frac{dV_y}{dt}, a_z(t) = \frac{dV_z}{dt}$$

$$r = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$

$$V = \sqrt{V^2 + V^2 + V^2}$$

$$a = \sqrt{a^2 + a^2 + a^2}$$

2.2Прямая задача кинематики

Радиус-вектор частицы зависит от времени по закону:

$$\overrightarrow{r}(t) = \overrightarrow{i} A \frac{t}{\tau} + \overrightarrow{j} B (\frac{t}{\tau})^2$$

Найти тангенс угла между вектором скорости и осью x в момент времени t= au=1с, A = B = C = 1 M

$$\operatorname{tg} \alpha = \frac{V_y}{V_x}$$

$$V_y = \frac{B(\frac{t}{\tau})^2}{dt} = \frac{B}{\tau^2} 2t = 2$$

$$\overrightarrow{r}(t) = \overrightarrow{i} A \frac{t}{\tau} + \overrightarrow{j} B(\frac{t}{\tau})^2 + \overrightarrow{k} C(\frac{t}{\tau})^3$$

$$V = \sqrt{V_x^2 + V_y^2 + V_z^2} = 3.74$$

2.3 Обратная задача кинематики

Если известны зависимости $a_x(t), a)y(t), a_z(t), x_0, y_0, z_0, V_{0x}, V_{0y}, V_{oz}$

$$V_x = V_{0x} + \int_0^t a_y(t)dt$$

$$V_y = V_{0y} + \int_0^t a_y(t)dt$$

$$V_z = V_{0a} + \int_0^t a_y(t)dt$$

$$V_x = V_{0x} + \int_0^t a_y(t)dt$$
 $V_y = V_{0y} + \int_0^t a_y(t)dt$
 $V_z = V_{0a} + \int_0^t a_y(t)dt$
 $V_z = V_{0a} + \int_0^t a_y(t)dt$
 $v_z = v_{0a} + \int_0^t a_y(t)dt$ Сайт Семин §Прямая задача по механике