

Динамика.

- I. Динамика поступательного движения твердого тела.
- II. Законы Ньютона.
- III. Сила.
- IV. Импульс. Закон сохранения импульса.
- V. Работа. Мощность.
- VI. Виды механической энергии. Закон сохранения энергии.
- VII. Абсолютно упругие и неупругие удары.

Динамика. Первый закон Ньютона.

- *Динамика* изучает связь между взаимодействием тел и изменениями в их движении.
- В основе динамики лежат законы Ньютона.
- 1. Материальная точка сохраняет состояние покоя или равномерного прямолинейного движения до тех пор, пока воздействие со стороны других тел не выведет её из этого состояния.
- Данный закон называют *законом инерции*.
- Механическое движение относительно.
- Система отсчета, по отношению к которой тело, свободное от внешних воздействий, покоится или движется прямолинейно и равномерно, называется *инерциальной системой отсчета*.

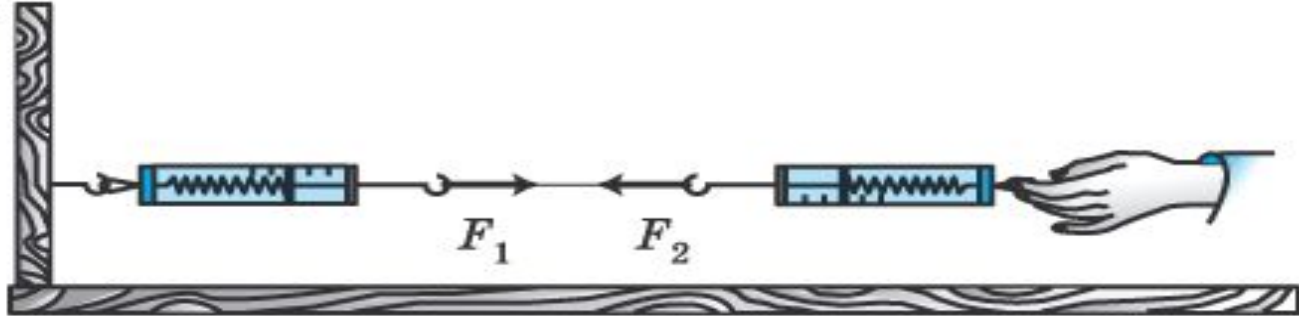
Сила.

- **Силой** называется физическая величина, являющаяся мерой механического воздействия на рассматриваемое тело со стороны других тел.
- **Сила** – величина векторная. $[F] = [Н]$
- **Сила** полностью *определена*, если
 - указаны её численное значение,
 - направление действия,
 - точка приложения.
- Если на тело действует несколько сил, то **резльтирующая сила** равна **векторной сумме** всех сил.

Масса. Второй закон Ньютона.

- Тела обладают свойством инертности, т.е. под действием силы тела постепенно изменяют свою скорость.
- *Мерой инертности* тела при поступательном движении является *масса*.
- Масса величина *аддитивная*, т.е. масса тела равна сумме масс всех частей тела.
- Масса величина скалярная. $[m] = [\text{кг}]$
- Второй закон Ньютона: $F = m a$
- Направление F и a совпадают.

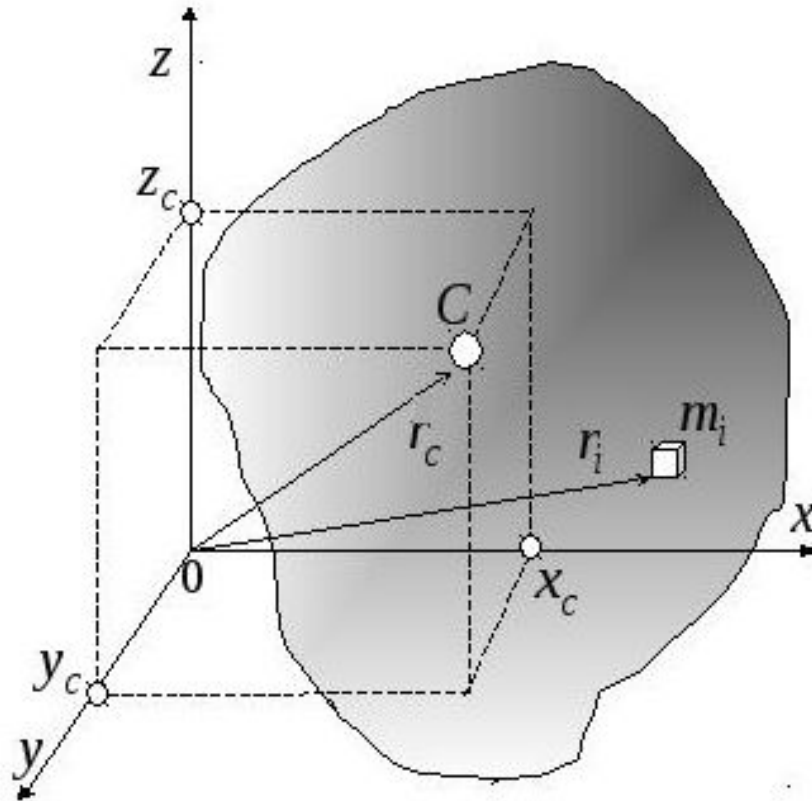
Третий закон Ньютона



- Действие двух тел друг на друга всегда равны и направлены по одной прямой в противоположные стороны $F_{12} = -F_{21}$
- Силы приложены к *разным телам* и *не уравнивают* друг друга.
- *Центр масс* или *центр инерции* механической системы – точка, радиус – вектор которой

$$\vec{r}_c = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^n m_i \vec{r}_i$$

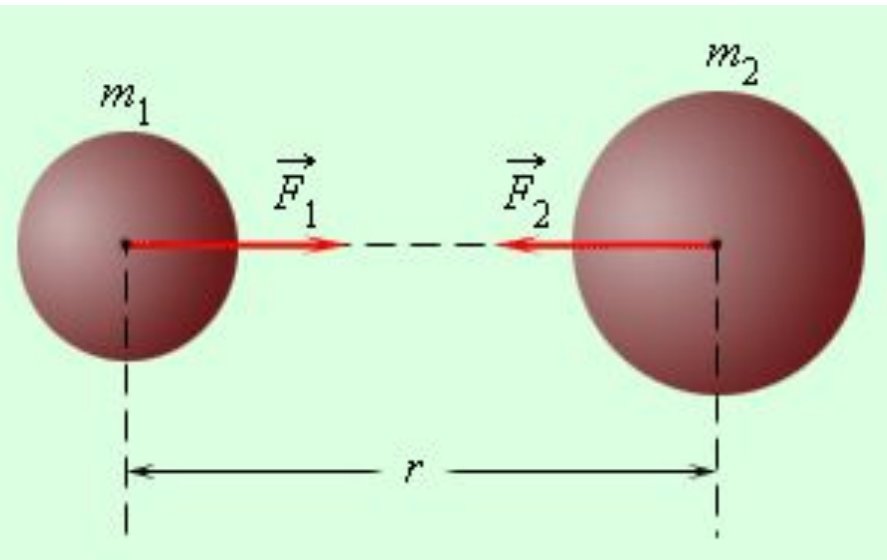
Центр масс



□ *Центр масс* или *центр инерции* механической системы – точка, радиус – вектор которой

$$\vec{r}_c = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^n m_i \vec{r}_i$$

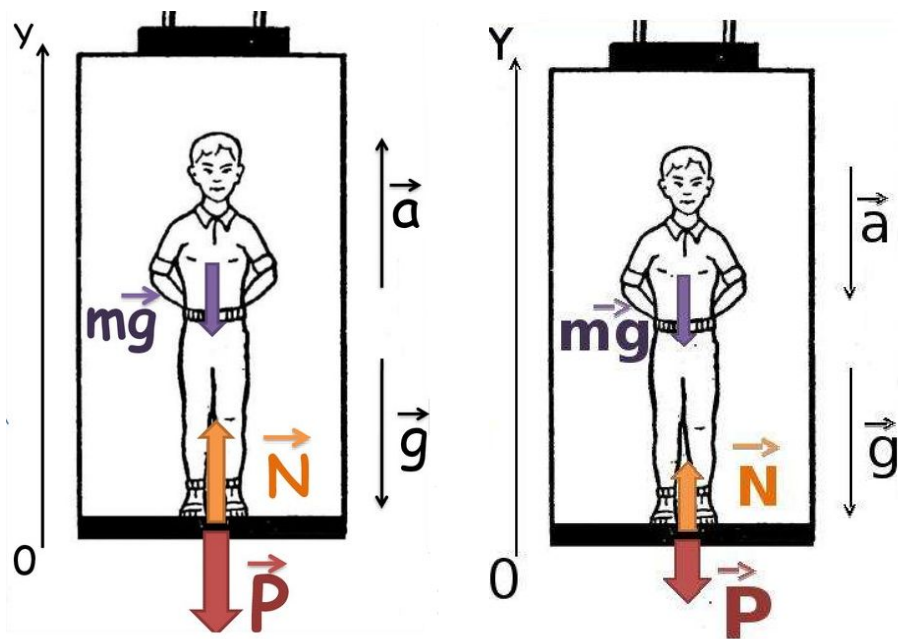
Закон всемирного тяготения.



$$F = G \frac{m_1 m_2}{r^2}$$

- Между всякими двумя материальными точками действует **сила всемирного тяготения**, прямо пропорциональная произведению масс этих точек, обратно пропорциональная квадрату расстояния между ними и направлена вдоль линии соединяющей их.
- $F = mg$ $g = G M_{\text{Земли}} / R_{\text{Земли}}^2$

Сила тяжести. Вес.



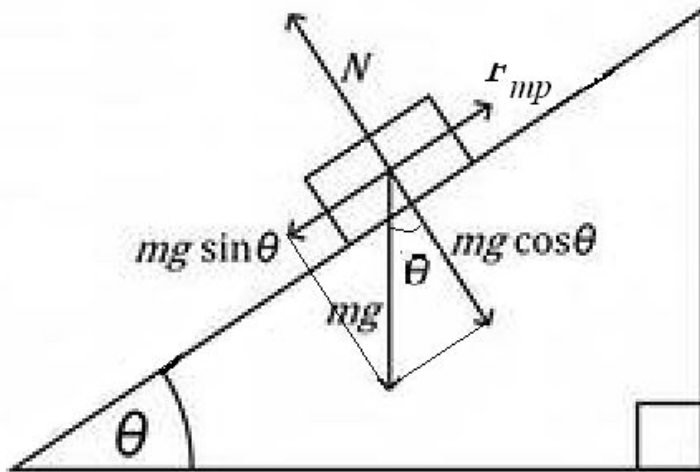
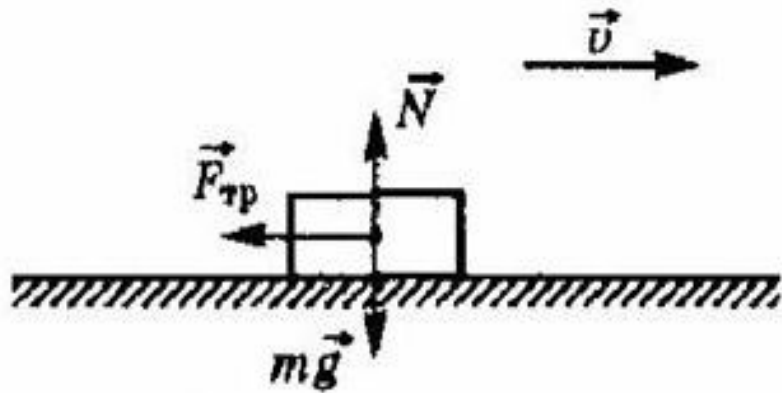
- ▣ **Сила тяжести** – это сила притяжения, действующая со стороны Земли на все тела

$$F = m g$$

- ▣ **Вес тела P** – это сила, с которой тело, вследствие его притяжения к Земле, действует на опору или подвес.

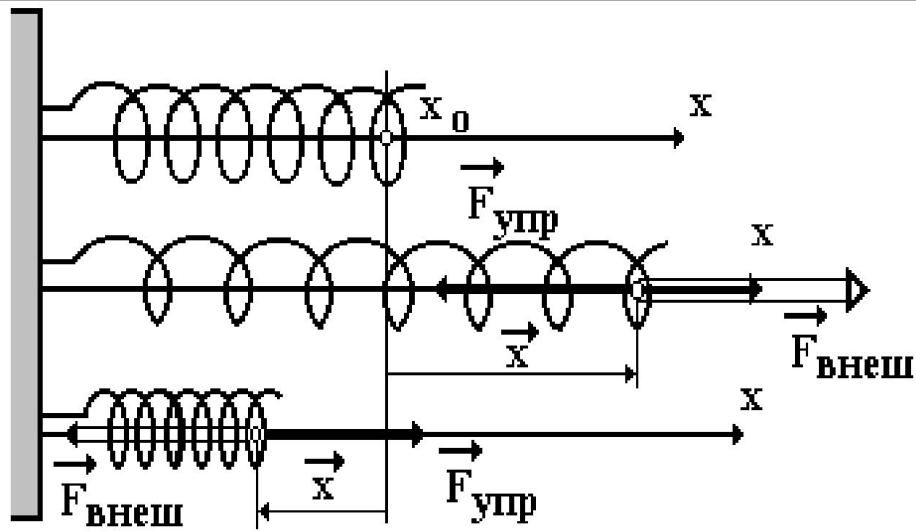
- ▣ **Сила реакции опоры N** – сила, действующая на тело со стороны опоры или подвеса.

Сила трения.



- При движении по горизонтальной поверхности сила трения пропорциональна силе реакции опоры) N
- $F = \mu N = \mu mg$,
 μ – коэффициент трения
- Если тело движется по наклонной плоскости
- $F = \mu N = \mu mg \cos \theta$

Сила упругости.

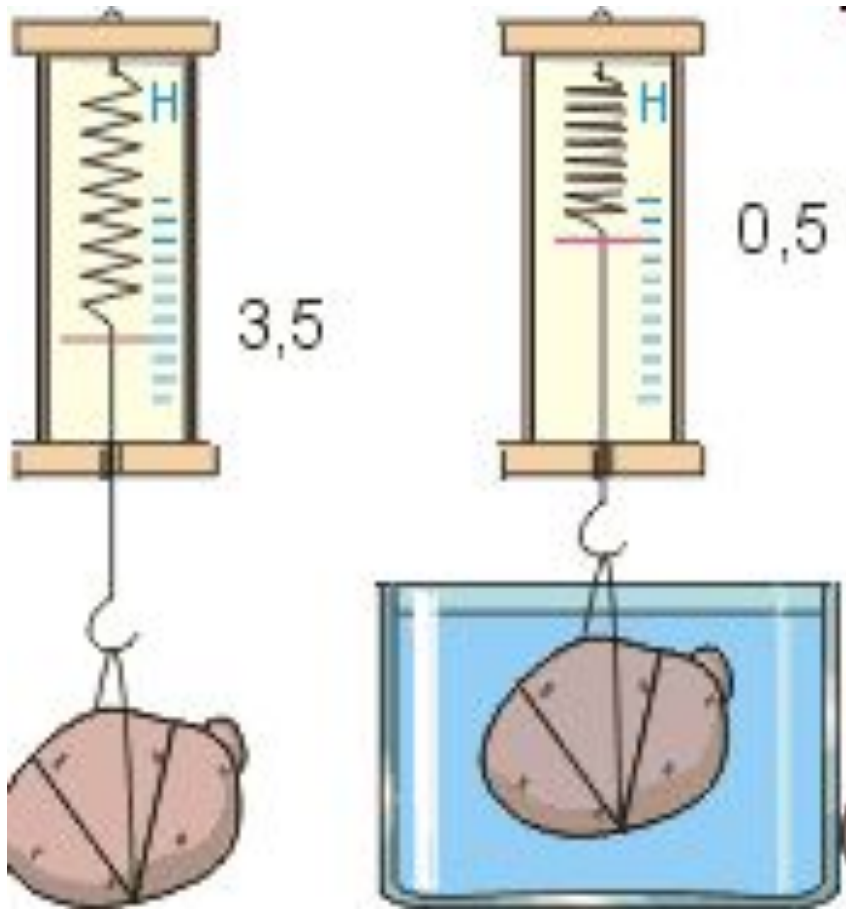


- При деформации внутри тела возникает сила упругости, величина которой пропорциональна деформации x (*закон Гука*)

- $$F = - k x$$

- k – коэффициент упругости.

Сила Архимеда.



□ *Архимедова сила*, действующая на тело, погруженное в жидкость (или газ), равна весу жидкости (или газа), вытесненной телом.

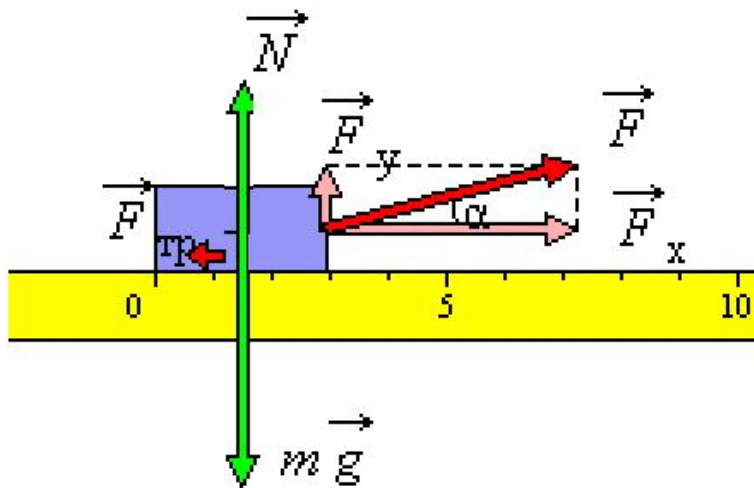
□
$$F = \rho g V$$

□ Чем больше плотность жидкости, тем больше сила Архимеда.

Импульс.

- ▣ **Импульсом материальной точки** (количеством движения) называется величина $P = m v$.
- ▣ **Импульсом системы** называют величину, равную геометрической сумме импульсов всех материальных точек системы $P = \sum m_i v_i$
- ▣ Механическую систему называют **замкнутой** или **изолированной**, если на неё не действуют внешние силы, т.е. она не взаимодействует с внешними телами.
- ▣ **Закон сохранения импульса**: импульс замкнутой системы не изменяется с течением времени.

Механическая работа. Мощность.



- **Механическая работа** - это скалярная величина, равная скалярному произведению вектора силы на вектор перемещения точки

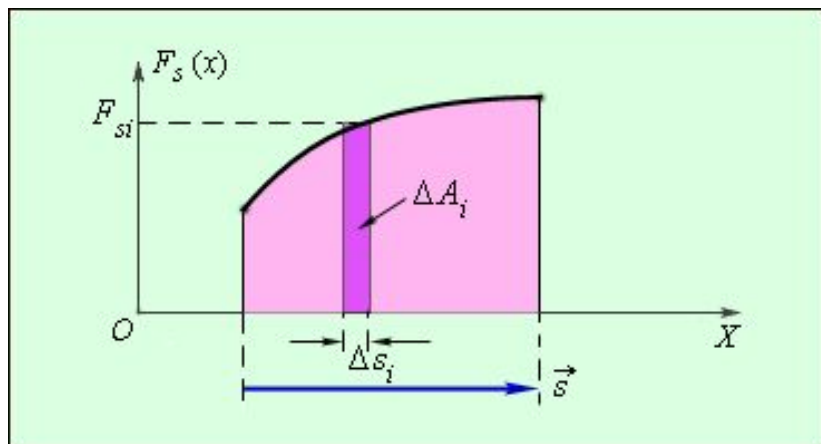
- $$A = F S \cos \alpha$$

- Если сила не постоянна, то

$$A = \int_0^s F ds$$

- **Мощность** численно равна работе, совершаемой силой за единицу времени.

- Средняя мощность $N = A/t$



Кинетическая энергия.

- ▣ *Кинетической энергией* называют энергию, являющейся мерой его механического движения и измеряющейся той работой, которую может совершить тело при его торможении до полной остановки.

$$A = \int dA = \int -F dS = \int -m a dS = -\int m \frac{dv}{dt} dS = -m \int_v^0 v dv$$

$$E = \frac{mv^2}{2}$$

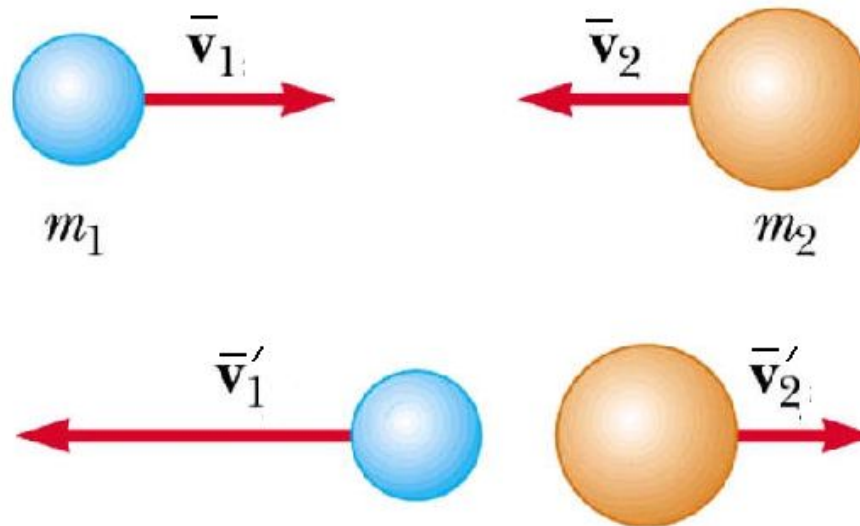
Потенциальная энергия.

- Если материальная точка или тело в каждой точке пространства подвергается воздействию других тел, то оно находится в поле сил.
- *Потенциальной энергией* системы называется часть полной механической энергии, которая зависит только от координат всех точек системы (конфигурации).
- Потенциальная энергия определяется работой консервативных сил (тяготения, упругости, электростатического взаимодействия) и зависит от начального и конечного положения точки или тела.
- 1. В поле тяжести Земли $E = mgh$
- 2. Упруго деформированного тела $E = \frac{kx^2}{2}$

Закон сохранения энергии.

- *В замкнутой системе энергия системы может переходить из одних видов в другие и передаваться от одного тела другому, но её общее количество остается постоянным.*
- Если в замкнутой системе присутствуют силы трения, то энергия системы уменьшается переходя в немеханические формы энергии (тепло).
- Такой процесс называется *диссипацией энергии*.

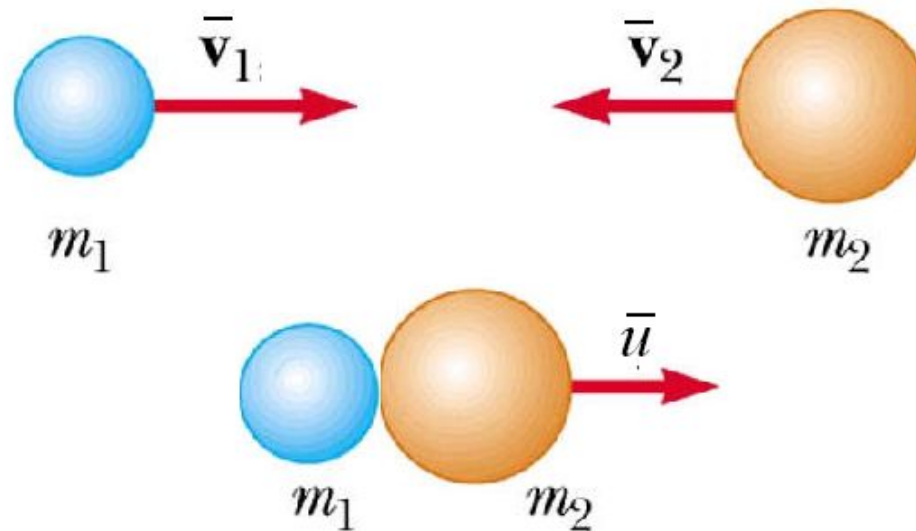
Абсолютно упругий удар.



- Законы сохранения импульса и энергии

$$\begin{cases} m_1 \bar{v}_1 + m_2 \bar{v}_2 = m_1 \bar{v}'_1 + m_2 \bar{v}'_2 \\ \frac{m_1 \bar{v}_1^2}{2} + \frac{m_2 \bar{v}_2^2}{2} = \frac{m_1 \bar{v}'_1^2}{2} + \frac{m_2 \bar{v}'_2^2}{2} \end{cases}$$

Абсолютно неупругий удар.



- Законы сохранения импульса и энергии

$$\begin{cases} m_1 \bar{v}_1 + m_2 \bar{v}_2 = (m_1 + m_2) \bar{u} \\ \frac{m_1 \bar{v}_1^2}{2} + \frac{m_2 \bar{v}_2^2}{2} = \frac{(m_1 + m_2) \bar{u}^2}{2} + A_{\text{деф}} \end{cases}$$