

Лекция 1. Кинематика.

К.ф.-м. наук, доцент, доцент
департамента общей и
экспериментальной физики
ДВФУ
Дьяченко О.И.

Список литературы и рейтинг.



1. Савельев, И.В. Курс общей физики : учебное пособие : в 3 томах / И.В. Савельев. — 15-е изд., стер. — Санкт-Петербург : Лань, [б. г.]. — Том 1 : Механика. Молекулярная физика — 2019. — 436 с.
2. Трофимова Т.И. Курс физики : учебное пособие для вузов /Т.И. Трофимова. -15-е изд., стер. – М.: Издательский центр «Академия», 2012. —580 с.
3. Иродов И.Е. Основные законы механики. - М.: Высшая школа, 1978, с. 240.
4. Яворский Б.М. Курс физики. – М.: Наука, 1975-1988, т 1.
5. Яворский Б.М., Детлаф. Физика. – М.: Дрофа, 1998, с.795.
6. Зисман, Г.А. Курс общей физики : учебное пособие : в 3 томах / Г.А. Зисман, О.М. Тодес. — 8-е изд., стер. — Санкт-Петербург : Лань, [б. г.]. — Том 1 : Механика. Молекулярная физика. Колебания и волны — 2019. — 340 с.



План лекции:

1. Основные понятия механики.
2. Путь и перемещение.
3. Скорость.
4. Ускорение.
5. Ускорение при криволинейном движении.
6. Виды механического движения.
7. Вращательное движение. Основные характеристики.

1. Основные понятия механики.

Механика изучает закономерности механического движения.

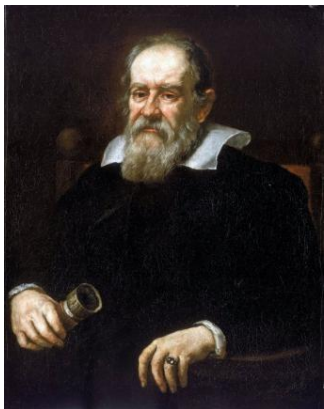
Классическая механика имеет пределы применимости. Не применима если:

1. Скорость сопоставима со скоростью света ($v \approx c$) → *Релятивистская механика*.
2. Размеры системы сопоставимы с размером атома ($l \approx 10^{-9} \text{ м}$) → *Квантовая механика*.
3. Система содержит большое число частиц → *Статистика*.

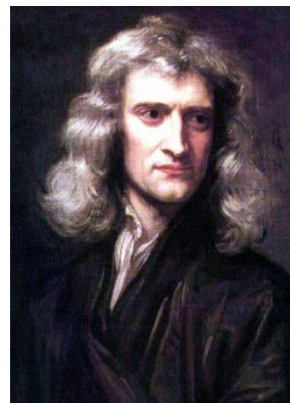
Раздел механики «*Кинематика*» посвящен описанию движения тел (траектории, скорости, ускорения) при этом не затрагивая описания причин этого движения.

Раздел механики «*Динамика*» занимается изучением причин движения.

Основоположниками механики являются Галилео Галилей и Исаак Ньютон:



Галилей открыл закон инерции, сформулировал принцип относительности, обосновал модель Солнечной системы Коперника.



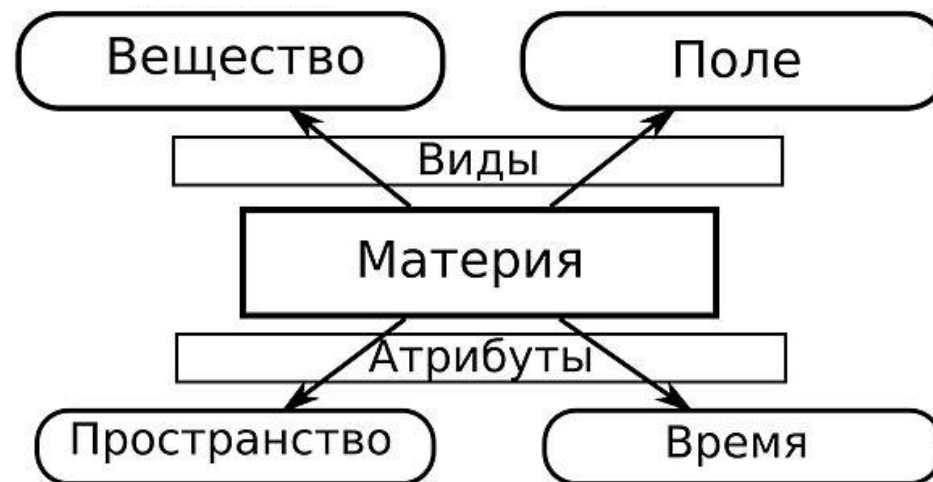
Ньютон сформулировал все основные законы механики — три закона динамики и закон всемирного тяготения.

Основной задачей механики является определение положения движущегося тела в любой момент времени.

1. Основные понятия механики.

Движение - это способ существования материи.

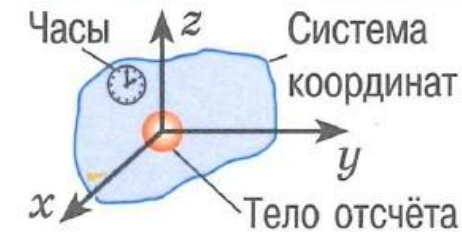
Материя - бесконечное множество всех сосуществующих в мире объектов и систем, совокупность их свойств и связей, отношений и форм движения



1. Основные понятия механики.

Механическое движение – изменение положения тела в пространстве, происходящее относительно других тел с течением времени.

Совокупность тела отсчета, системы координат и системы измерения времени называется **системой отсчета**.



Виды движения:

Поступательное движение – такое движение, при котором любая прямая, связанная с движущимся телом, остается параллельной самой себе.

Вращательное движение - такое движение, при котором все точки тела движутся по окружностям, центры которых лежат на одной и той же прямой, называемой осью вращения.

В механике используются простые модели:

Материальная точка – тело, размерами которого в условиях данной задачи можно пренебречь.

Абсолютно твердое тело – тело, деформациями которого в условиях рассматриваемой задачи можно пренебречь.

Сплошная среда - непрерывно распределённая в пространстве среда, обладающая упругими свойствами.

2. Путь и перемещение.

Траектория – кривая, описываемая некоторой точкой при движении. Длина этой кривой – пройденный **путь** (S).

Перемещение – отрезок, соединяющий начало и конец траектории ($\Delta\vec{r}$). Характеризуется длиной и направлением – **векторная величина**. Величина, для описания которой достаточно одного числового значения – **скалярная величина**.

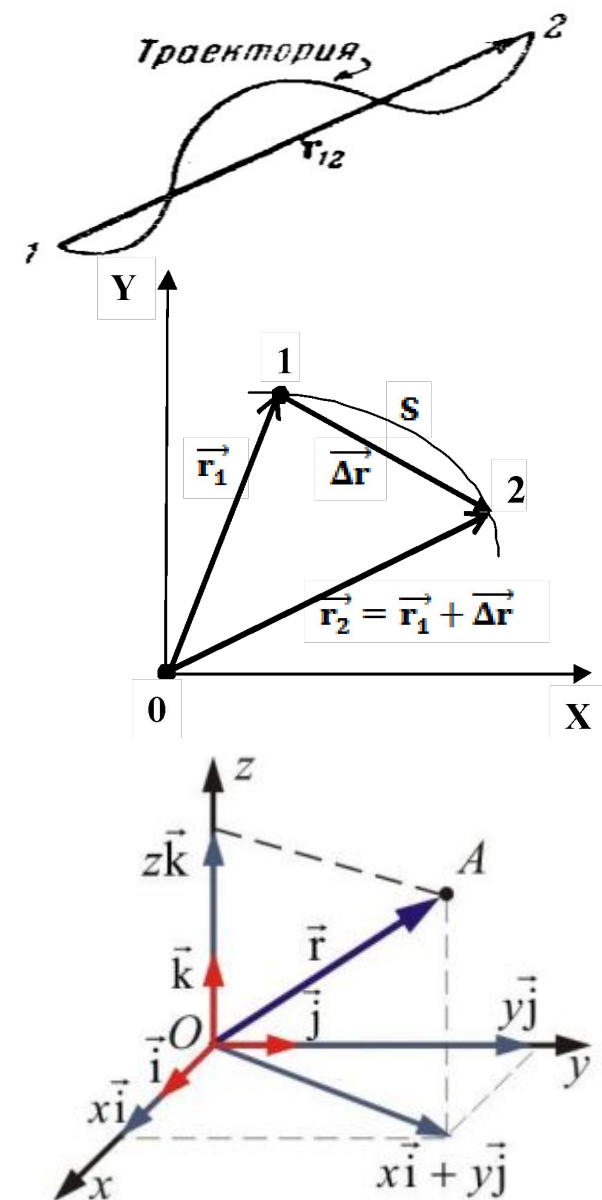
$$\Delta\vec{r} = \vec{r}_2 - \vec{r}_1 = (x_2 - x_1)\vec{i} + (y_2 - y_1)\vec{j} + (z_2 - z_1)\vec{k}$$
$$\Delta\vec{r} = \Delta x\vec{i} + \Delta y\vec{j} + \Delta z\vec{k}$$
$$|\Delta\vec{r}| = \sqrt{\Delta x^2 + \Delta y^2 + \Delta z^2}$$

Радиус-вектор - вектор, проведенный из начала координат в данную точку.

$$\vec{r} = x\vec{i} + y\vec{j} + z\vec{k}$$

Модуль радиус - вектора:

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

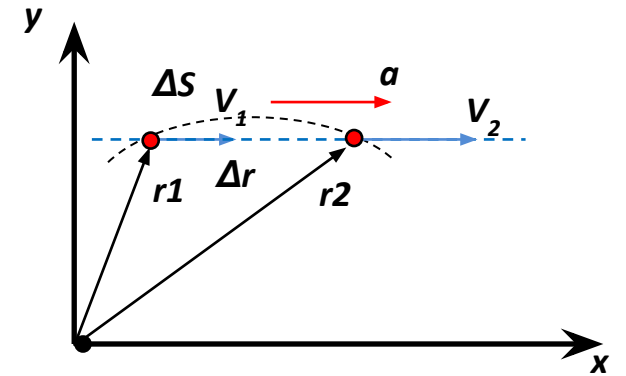


3. Скорость.

Положение материальной точки в пространстве зададим радиус-вектором r . Перемещение точки за время Δt будет соответствовать изменению радиус-вектора Δr , не совпадающему в общем случае с ΔS .

$$\vec{v} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \vec{r}}{\Delta t} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta s}{\Delta t} = \frac{d\vec{r}}{dt} = \frac{ds}{dt} = \dot{\vec{r}} = \dot{s} \quad [v] = \text{м/с}$$

Скорость – векторная физическая величина, характеризующая быстроту перемещения и направление движения материальной точки относительно выбранной системы отсчёта. Предел отношения dr к dt . Касательная к траектории.

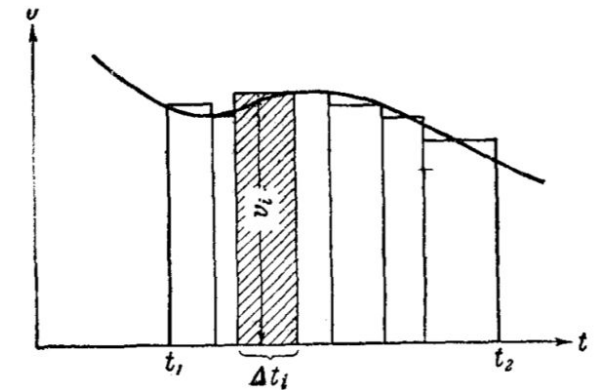


В общем случае, в прямоугольной декартовой системе координат, скорость определяется

$$\begin{aligned} \vec{v} &= v_x \vec{i} + v_y \vec{j} + v_z \vec{k} \\ \vec{v} &= \frac{dx}{dt} \vec{i} + \frac{dy}{dt} \vec{j} + \frac{dz}{dt} \vec{k} \\ |\vec{v}| &= \sqrt{v_x^2 + v_y^2 + v_z^2} \end{aligned}$$

Пройденный путь

$$S = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \sum_{i=1}^N v_i \Delta t_i = \int_{t_1}^{t_2} v(t) dt$$



4. Ускорение.

Ускорение — векторная физическая величина, определяющая быстроту изменения скорости тела, то есть первая производная от скорости по времени.

$$\vec{a} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta \vec{v}}{\Delta t} = \frac{d\vec{v}}{dt} = \dot{\vec{v}} = \ddot{\vec{r}} \quad [\vec{a}] = \text{м/с}^2$$

В общем случае, в прямоугольной декартовой системе координат, ускорение определяется

$$\vec{a} = \frac{d^2x}{dt^2} \vec{i} + \frac{d^2y}{dt^2} \vec{j} + \frac{d^2z}{dt^2} \vec{k}$$

$$\vec{v} = \vec{v}_0 + \int_0^t \vec{a} dt$$

$$v = v_0 + at$$

Пройденный путь при равнопеременном движении

$$S = \int_0^t (v_0 + at) dt = v_0 t + \frac{at^2}{2}$$

5. Ускорение при криволинейном движении.

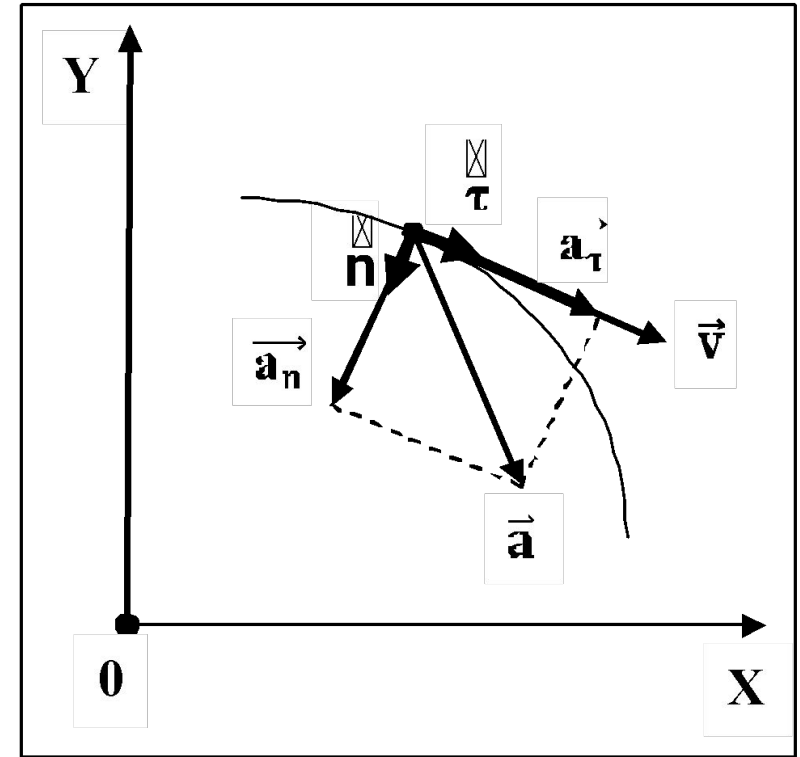
Рассмотрим случай криволинейного движения. Ускорением называется изменение скорости, но скорость – **векторная величина**, то есть, может изменяться как по величине, так и по направлению.

$$\vec{a} = \vec{a}_n + \vec{a}_\tau = \frac{dv}{dt} \vec{\tau} + \frac{v^2}{R} \vec{n}$$

$$|\vec{a}| = \sqrt{|\vec{a}_n|^2 + |\vec{a}_\tau|^2}$$

Тангенциальное ускорение \vec{a}_τ — компонента ускорения, направленная по касательной к траектории движения. Характеризует изменение модуля скорости.

Нормальное ускорение \vec{a}_n - компонента ускорения точки, характеризующая быстроту изменения направления вектора скорости, направлено к центру кривизны траектории.



6. Виды механического движения.

В зависимости от тангенциальной и нормальной составляющих ускорения движение можно классифицировать следующим образом:

1. $a_\tau = 0, a_n = 0$ – прямолинейное равномерное движение;
2. $a_\tau = a = const, a_n = 0$ – прямолинейное равнопеременное движение;
3. $a_\tau = f(t), a_n = 0$ – прямолинейное движение с переменным ускорением;
4. $a_\tau = 0, a_n = const$ – равномерное движение по окружности;
5. $a_\tau = 0, a_n \neq 0$ – равномерное криволинейное движение;
6. $a_\tau = const, a_n \neq 0$ – криволинейное равнопеременное движение;
7. $a_\tau = f(t), a_n \neq 0$ – криволинейное движение с переменным ускорением.

7. Вращательное движение. Основные характеристики.

При вращательном движении все точки твердого тела движутся по окружностям, центры которых лежат на общей оси OO' .

Угловое перемещение $\Delta\vec{\varphi}$ - это вектор, модуль которого равен углу поворота $\Delta\varphi$, а направление определяется правилом буравчика, т. е. вектор углового перемещения направлен вдоль оси вращения.

Угловая скорость – векторная физическая величина, характеризующая изменение углового положения материальной точки относительно центра вращения. Указывает направление вращения и численно равна углу описываемому радиус-вектором точки за единицу времени.

$$\vec{\omega} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta\vec{\varphi}}{\Delta t} = \frac{d\vec{\varphi}}{dt} = \dot{\vec{\varphi}} \quad [\vec{\omega}] = \text{рад/с}$$

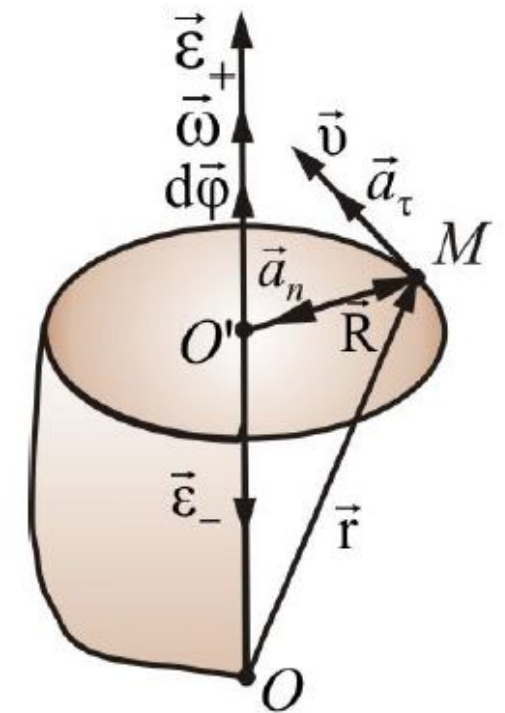
Вектор угловой скорости ω всегда ориентирован вдоль оси вращения.

Направление вектора ω определяется по **правилу буравчика**.

Изменение угловой скорости, как по величине, так и по направлению, характеризуется **угловым ускорением**:

$$\vec{\varepsilon} = \lim_{\Delta t \rightarrow 0} \frac{\Delta\vec{\omega}}{\Delta t} = \frac{d\vec{\omega}}{dt} = \dot{\vec{\omega}} = \ddot{\vec{\varphi}} \quad [\vec{\varepsilon}] = \text{рад/с}^2$$

Если **угловая скорость возрастает**, то вектор углового ускорения **параллелен** вектору угловой скорости. Если **угловая скорость убывает**, то вектор углового ускорения **антипараллелен** вектору угловой скорости.



7. Вращательное движение. Основные характеристики.

	<u>Поступательное</u> движение твёрдого тела (движение частицы вдоль произвольной траектории)	<u>Вращательное</u> движение твёрдого тела (движение частицы по окружности)
Закон движения	$S = f(t)$	$\phi = f(t)$
Скорость	$v = \frac{dS}{dt}$	$\omega = \frac{d\phi}{dt}$
Ускорение	$a_{\tau} = \frac{dv}{dt} = \frac{d^2S}{dt^2}$	$\varepsilon = \frac{d\omega}{dt} = \frac{d^2\phi}{dt^2}$
Равномерное движение		
Закон движения	$S(t) = S_0 + vt$	$\phi(t) = \phi_0 + \omega t$
Скорость	$v = \text{const}$	$\omega = \text{const}$
Ускорение	$a_{\tau} = 0$	$\varepsilon = 0$
Равнопеременное движение		
Закон движения	$S(t) = S_0 + v_0 \cdot t + a_{\tau} t^2 / 2$	$\phi(t) = \phi_0 + \omega_0 \cdot t + \varepsilon t^2 / 2$
Скорость	$v = v_0 + a_{\tau} t$	$\omega = \omega_0 + \varepsilon t$
Ускорение	$a_{\tau} = \text{const}$	$\varepsilon = \text{const}$

Соотношения между
кинематическими характеристиками
поступательного и вращательного движения →

$$\begin{aligned} S &= R \cdot \phi, & v &= R \cdot \omega, \\ a_{\tau} &= \varepsilon \cdot R, & a_n &= \omega^2 R = v^2 / R \end{aligned}$$