

Основные понятия и законы динамики.

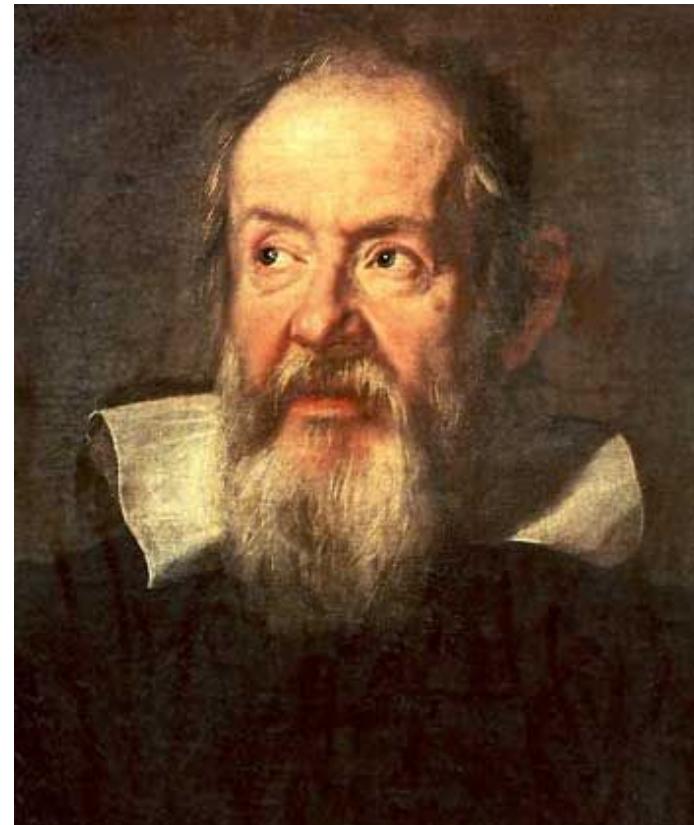


На основе экспериментальных исследований движения шаров по наклонной плоскости



Скорость любого тела изменяется только в результате его **взаимодействия** с другими телами.

Инерция – явление сохранения скорости движения тела при отсутствии внешних воздействий.



Галилео Галилей
(1564-1642)

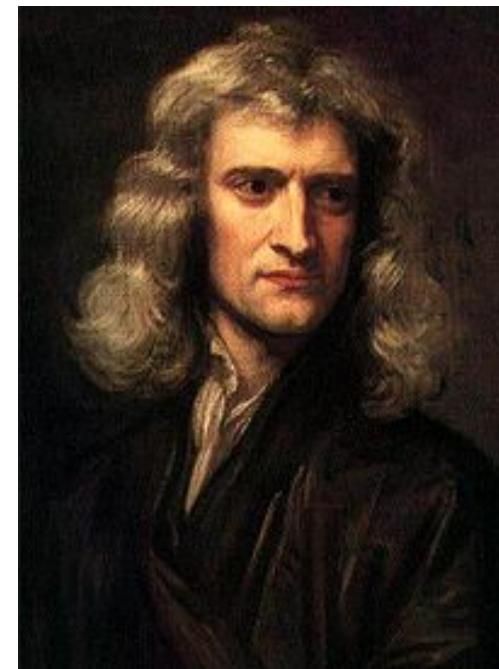


Первый закон Ньютона.

Закон инерции (первый закон Ньютона, первый закон механики):

всякое тело находится в покое или движется равномерно и прямолинейно, если на него не действуют другие тела.

- **Инертность тел** – свойство тел сохранять своё состояние покоя или движения с постоянной скоростью.
- Инертность разных тел может быть различной.



Исаак Ньютон
(1643-1727)

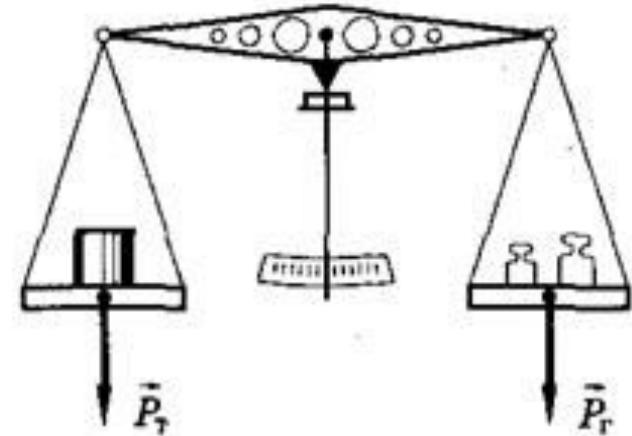
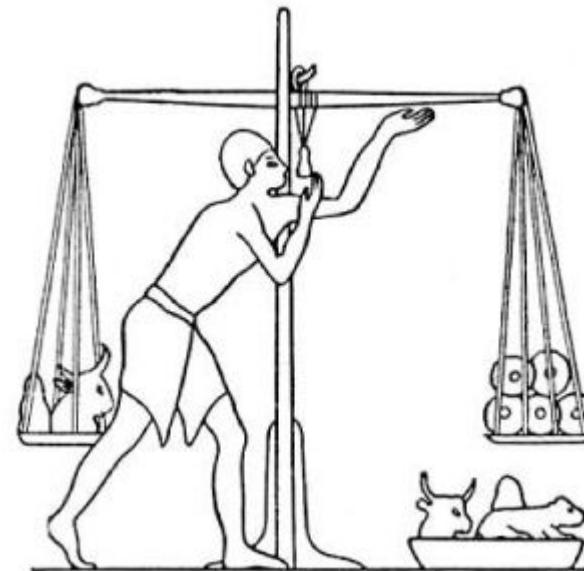
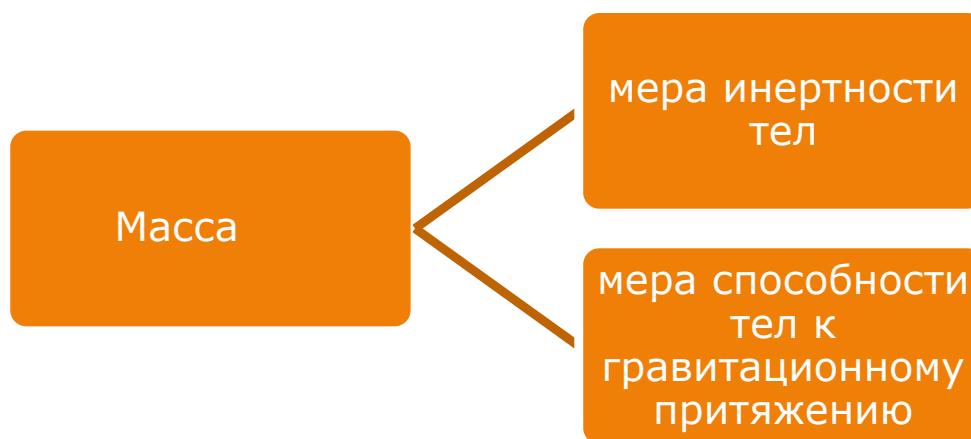
Масса

Масса – мера инертности тела.

Тело, масса которого принимается за единицу массы, - эталон из сплава иридия с платиной (хранится в Международном бюро мер и весов во Франции).

[м] = 1 кг.

Притяжение тел к Земле называется **гравитационным притяжением**.



Инерциальные системы отсчета: системы отсчета, в которых тело находится в покое или движется равномерно и прямолинейно, если на него не действуют другие тела. Физическая величина $\overset{\triangle}{F}$, равная произведению массы m тела на ускорение $\overset{\triangle}{a}$ его движения, называется **силой**:

$$\overset{\triangle}{F} = ma$$

- сила $\overset{\triangle}{F}$ есть **векторная** величина;
- **направление** вектора силы $\overset{\triangle}{F}$ совпадает с направлением вектора ускорения $\overset{\triangle}{a}$ тела.

$$[m] = 1 \text{ кг};$$

$$[\overset{\triangle}{a}] = 1 \text{ м/с}^2;$$

$$[\overset{\triangle}{F}] = 1 \text{ Н (ньютон)}.$$



Силы упругости:



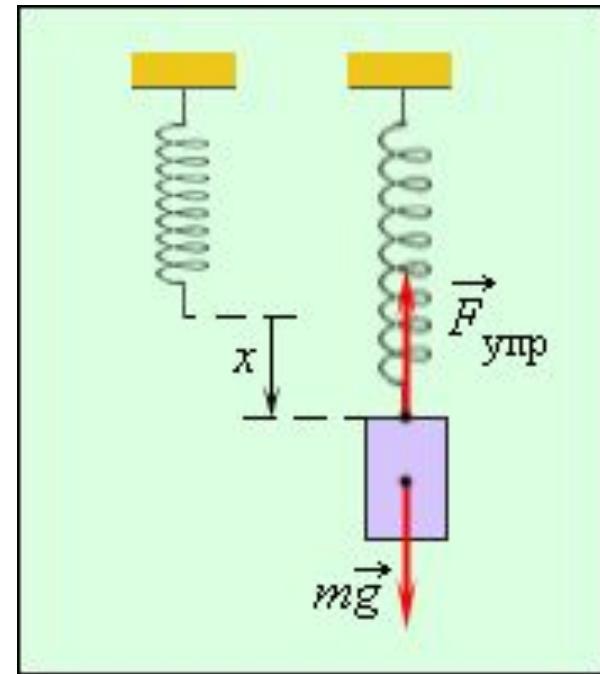
Силы, возникающие в результате деформации тел, называются **силами упругости**.

При малых деформациях стальной пружины сила упругости F_{upr} прямо пропорциональна деформации (закон Гука):

$$F_{upr} = -kx$$

$$\overset{\triangle}{F}_{upr} = -m\overset{\triangle}{g}$$

Сила упругости направлена **противоположно** силе тяжести.



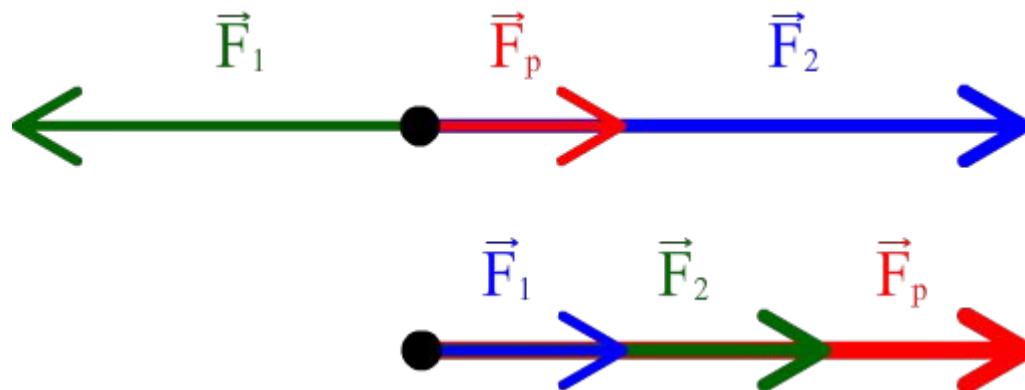
- k называется жесткостью;
- знак «минус» указывает, что сила упругости направлена противоположно деформации тела;
- $[k] = 1 \text{ Н/м}$.

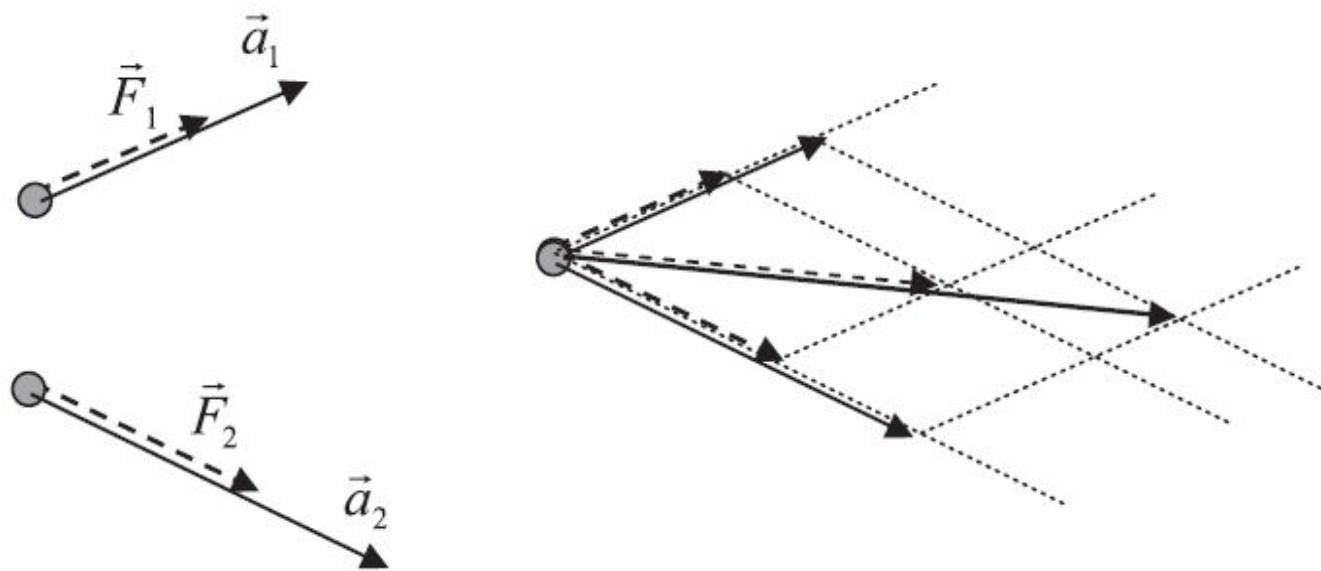
Сложение сил

Сила \vec{F} , оказывающая на тело такое же действие, как две одновременно действующие на это тело силы \vec{F}_1 и \vec{F}_2 , называется **равнодействующей** сил \vec{F}_1 и \vec{F}_2 .

Равнодействующую \vec{F} двух сил \vec{F}_1 и \vec{F}_2 , приложенных к одной точке тела, можно найти по правилу сложения векторов (правилу **параллелограмма**):

$$\vec{F} = \vec{F}_1 + \vec{F}_2$$





Принцип суперпозиции: при взаимодействии одного тела одновременно с несколькими телами каждое из тел ~~действует~~ независимо от других тел и равнодействующая сила F является суммой векторов всех действующих сил:

$$\mathbb{F} = \mathbb{F}_1 + \mathbb{F}_2 + \mathbb{F}_3 + \dots + \mathbb{F}_n$$

Второй закон Ньютона

Второй закон Ньютона (второй закон механики): ускорение движения тела прямо пропорционально приложенной к нему силе и обратно пропорционально массе тела:

$$\underline{\underline{a}} = \frac{\underline{\underline{F}}}{m}$$

Если к телу приложено несколько сил, то ускорение $\underline{\underline{a}}$ тела прямо пропорционально равнодействующей $\underline{\underline{F}}_p$ всех сил и обратно пропорционально массе m тела:

$$\underline{\underline{a}} = \frac{\underline{\underline{F}}_p}{m}$$

- Второй закон механики выполняется только в инерциальных системах отсчёта;
- закон инерции не является простым следствием второго закона механики;
- закон инерции позволяет установить границы применимости второго закона механики.



Третий закон Ньютона

Опыт при любом взаимодействии двух тел, массы которых равны m_1 и m_2 , отношение модулей их ускорений остается постоянным и равно обратному отношению масс тел:

$$\frac{a_1}{a_2} = \frac{m_2}{m_1} \quad \rightarrow \quad a_1 m_1 = a_2 m_2$$

В векторном виде: $m_1 \overset{\triangle}{a}_1 = -m_2 \overset{\triangle}{a}_2$

«**Минус**» означает, что при взаимодействии тел их ускорения всегда имеют **противоположные** направления.

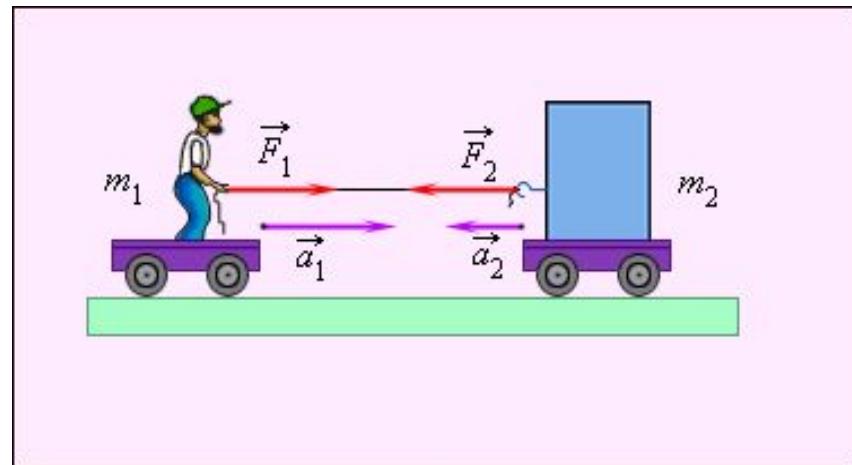
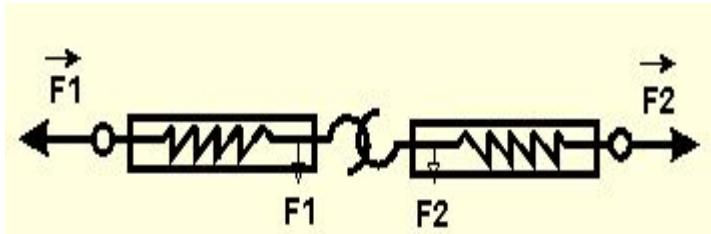
Приведем примеры, иллюстрирующие третий закон Ньютона. Возьмем в руки два одинаковых динамометра, сцепим их крюками и будем тянуть в разные стороны (рис. 18). Оба динамометра покажут одинаковые по модулю силы натяжения, т. е. $F_1 = -F_2$.



Третий закон Ньютона: тела действуют друг на друга с силами, направленными вдоль одной прямой, равными по модулю и противоположными по направлению.

$$\text{F}_1 = -\text{F}_2$$

- Силы приложены к **разным** телам и **не** уравновешивают друг друга;
- сила действия и сила противодействия имеют одинаковую природу;
- третий закон Ньютона выполняется **только** в инерциальных системах отсчёта.



Пример: если взять два одинаковых динамометра сцепить их крюками и тянуть в разные стороны, то оба динамометра покажут одинаковые по модулю силы натяжения, т. е. $F_1 = -F_2$.

