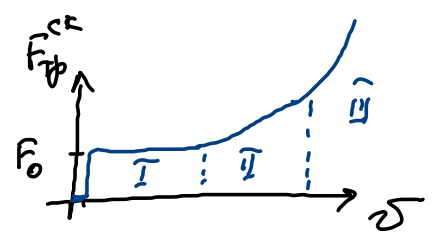


$$F_{TP}^{CK} = \mu \cdot N$$

$$F_{TP}^{CK} = \mu \cdot N \cdot \frac{v}{v_0}$$



На участке I:

$$F_{TP}^{CK} = \mu \cdot N$$

II:

$$F_{TP}^{CK} = k \cdot \delta$$

k - коэффициент сопротивления сдвига

III:

$$F_{TP}^{CK} = k_1 \cdot \delta^2$$

k₁ - коэффициент сопротивления сжатия

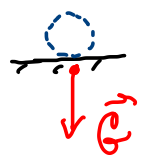
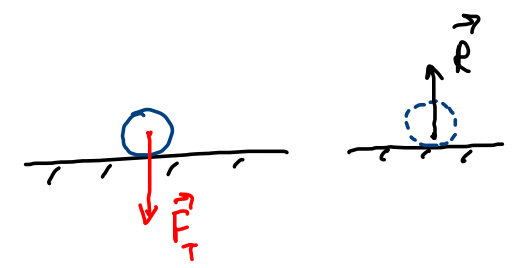
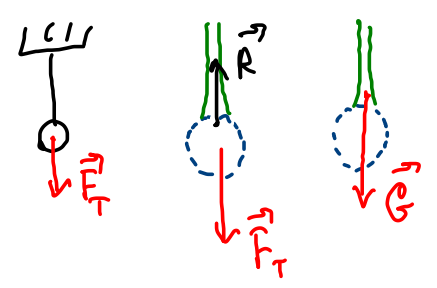
F < F₀ ⇒ тело покоится

4) Сила тяжести и вес тела

На тело на поверхности Земли действует сила тяжести: $\vec{F}_T = m \vec{g}$

Сила реакции - сила, противоположная силе тяжести: \vec{R}, \vec{N}, \dots

Вес тела - сила, действующая со стороны тела на опору - то есть вес тела: \vec{G}



$$\text{III} \text{ } H: \vec{G} = -\vec{R}$$

$$\text{II} \text{ } H: \vec{F}_T = -\vec{R}$$

$$\vec{G} = \vec{F}_T = m \vec{g}$$

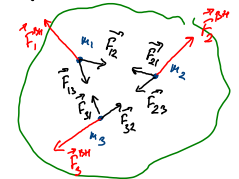
Сила приложена к разным телам!

справедливо, если опора / опора не подвижна.

Умноже закон сохранения импульса

Рассм. систему из N масс. точек.

Рассм. на V масс. точек $\in M_i$, и \vec{r}_i - векторы - от центра масс \vec{r}_c к каждой массе \vec{r}_i .



III ЗН: $\vec{F}_{ik} = -\vec{F}_{ki}$

Запишем II ЗН. для каждой масс. точки

$$\begin{cases} \frac{d(m_1 \vec{v}_1)}{dt} = \vec{F}_{12} + \vec{F}_{13} + \dots + \vec{F}_{1N} \\ \frac{d(m_2 \vec{v}_2)}{dt} = \vec{F}_{21} + \vec{F}_{23} + \dots + \vec{F}_{2N} \\ \vdots \\ \frac{d(m_i \vec{v}_i)}{dt} = \vec{F}_{i1} + \vec{F}_{i2} + \dots + \vec{F}_{iN} \\ \vdots \\ \frac{d(m_N \vec{v}_N)}{dt} = \vec{F}_{N1} + \vec{F}_{N2} + \dots + \vec{F}_{Nk} \end{cases}$$

Сложим все $\frac{d}{dt}$:

$$\frac{d(m_1 \vec{v}_1)}{dt} + \frac{d(m_2 \vec{v}_2)}{dt} + \dots + \frac{d(m_N \vec{v}_N)}{dt} = \frac{d}{dt} (m_1 \vec{v}_1 + m_2 \vec{v}_2 + \dots + m_N \vec{v}_N) = \frac{d}{dt} \left(\sum_{i=1}^N m_i \vec{v}_i \right)$$

Итак: т.к. $\vec{F}_{ik} = -\vec{F}_{ki}$, то сумма по всем масс. $\sum_{i=1}^N \sum_{k=1}^N \vec{F}_{ik} = 0$

то есть: $\sum_{i=1}^N \left(\sum_{k=1}^N \vec{F}_{ik} + \vec{F}_i^{ext} \right) = \sum_{i=1}^N \vec{F}_i^{ext}$

$\Rightarrow \frac{d}{dt} \left(\sum_{i=1}^N m_i \vec{v}_i \right) = \sum_{i=1}^N \vec{F}_i^{ext}$

$\sum_{i=1}^N m_i \vec{v}_i = \sum_{i=1}^N \vec{p}_i = \vec{P}$ - импульс системы масс. точек

$\sum_{i=1}^N \vec{F}_i^{ext} = \vec{F}_R$ - сумма внешних сил

$\Rightarrow \frac{d\vec{P}}{dt} = \vec{F}_R$ - закон сохранения импульса системы масс. точек

\Rightarrow интегрируем по времени от t_H до t_K :

Если время Δt не зависит от времени $\Delta t = t_K - t_H$

$$\int_{t_H}^{t_K} d\vec{P} = \int_{t_H}^{t_K} \vec{F}_R dt \Rightarrow \Delta \vec{P} = \vec{P}_K - \vec{P}_H = \int_{t_H}^{t_K} \vec{F}_R dt$$

где: \vec{P}_K, \vec{P}_H - имп. системы масс. точек (или системы) в моменты (t_K) или (t_H) соответственно

Если время Δt не зависит от времени или их зависимость:

$\vec{F}_R = \sum_{i=1}^N \vec{F}_i^{ext} = 0$

$\Rightarrow \frac{d\vec{P}}{dt} = 0 \Rightarrow \vec{P} = const$ - закон сохранения импульса

Система на коор. не зависит от времени - замкнутая

\Rightarrow Умноже закон сохранения импульса

Автоматизация Гейзенберга Макс

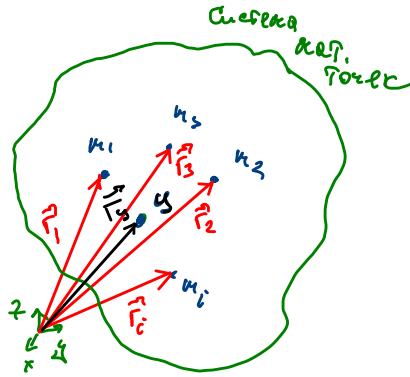
В системе масс точек \exists Т.У, кот. состоит из-н взаимодействующих тел-е системы

Предполож, что положение Т.У описывается:

$$\sum_{i=1}^N m_i \cdot \vec{r}_i = M \cdot \vec{r}_G$$

где: $M = \sum_{i=1}^N m_i$ - масса всей системы

$\Rightarrow \vec{r}_G = \frac{\sum_{i=1}^N m_i \cdot \vec{r}_i}{\sum_{i=1}^N m_i}$ - пог. центр, описыв. движение Т.У



Найдем скорость Т.У:

$$\vec{v}_G = \frac{d\vec{r}_G}{dt} = \frac{1}{M} \cdot \frac{d}{dt} \left(\sum_{i=1}^N m_i \cdot \vec{r}_i \right) = \frac{1}{M} \cdot \sum_{i=1}^N \frac{d}{dt} (m_i \cdot \vec{r}_i) = \frac{1}{M} \sum_{i=1}^N m_i \cdot \frac{d\vec{r}_i}{dt} = \frac{1}{M} \sum_{i=1}^N m_i \cdot \vec{v}_i$$

Т.е. $\sum_i m_i \cdot \vec{v}_i = \vec{p}$ - импульс системы

$\Rightarrow \vec{v}_G = \frac{1}{M} \cdot \vec{p} \Rightarrow \vec{p} = M \cdot \vec{v}_G$

Т.е. импульс всей системы и.п.д. как импульс всей системы Т.У.

Еще раз повторим по t:

$$\frac{d\vec{p}}{dt} = M \cdot \frac{d\vec{v}_G}{dt}$$

$\Rightarrow \vec{F}_R = M \cdot \vec{a}_G$

где: \vec{a}_G - ускорение точки Гейзенберга

\vec{F}_R - равнодействующая внешних сил, импульсов к системе

$$M \cdot \vec{a}_G = \vec{F}_R = \sum_{i=1}^N \vec{F}_i$$

- это закон движения всей системы

\Rightarrow функция Лагранжа и лагранж-е всей системы и.п.д. описыв. движение Т.У:

$$\vec{r}_G = \frac{1}{M} \cdot \sum_{i=1}^N m_i \cdot \vec{r}_i \quad M = \sum_{i=1}^N m_i$$

§ Уг.-я гравит.-я сила Рундленковской массы

Пусть в момент t масса ракеты M , а ее скорость \vec{v}
 Через dt масса ракеты уменьшится на dm и
 скорость ракеты $v-dm$; при этом
 скорость ракеты стала $\vec{v} + d\vec{v}$
 \Rightarrow Изменилась суммарная импульс (ракета + газ) за время dt :



где: \vec{u} - скорость истечения газов относительно ракеты

$$\Rightarrow d\vec{P} = m \cdot d\vec{v} + \vec{u} \cdot dm$$

т.е. на ракету действует сила $\vec{F} \Rightarrow d\vec{P} = \vec{F} \cdot dt$

$$\Rightarrow \vec{F} \cdot dt = m \cdot d\vec{v} + \vec{u} \cdot dm$$

$$\Rightarrow \boxed{m \frac{d\vec{v}}{dt} = \vec{F} - \vec{u} \cdot \frac{dm}{dt}}$$

- уг.-я гравит. сила с рундленковской массой
 (уг. Рундленковской)

где: $-\vec{u} \cdot \frac{dm}{dt} = \vec{F}_p$ - реактивная сила (т.е. сила, действующая на ракету за счет газов)

Скорость ракеты \vec{v} зависит от скорости топлива

Пусть $\vec{F} = 0 \Rightarrow$

+ пренебр. на g : $m \frac{dv}{dt} = -u \cdot \frac{dm}{dt}$

$$\Rightarrow dv = -\frac{dm}{m} \cdot u \Rightarrow v = -u \cdot \ln m + C$$

C константа из нач. условия: $v=0 \Rightarrow m=m_0 \Rightarrow C = u \cdot \ln m_0$

$$\Rightarrow \boxed{v = u \cdot \ln \frac{m}{m_0}}$$

- формула Циолковского

$m = m(t)$

u - скорость истечения газов

m_0 - начальная масса

